



# Produkt Handbuch

VLT<sup>®</sup> AutomationDrive FC 302 Low Harmonic Drive  
132-630 kW







**Danfoss A/S**

6430 Nordborg  
Denmark  
CVR nr.: 20 16 57 15

Telephone: +45 7488 2222  
Fax: +45 7449 0949

**EU DECLARATION OF CONFORMITY**

**Danfoss A/S**

**Danfoss Drives A/S**

declares under our sole responsibility that the

**Product category:** Frequency Converter

**Type designation(s):** FC-302XXXXZZ\*\*\*\*\*

Character X: N or P

Character YYY: K25, K37, K55, K75, 1K1, 1K5, 2K2, 3K0, 3K7, 4K0, 5K5, 7K5, 11K, 15K, 18K, 22K, 30K, 37K, 45K, 55K, 75K, 90K, 110, 132, 150, 160, 200, 250, 315, 355, 400, 450, 500, 560, 630, 710, 800, 900, 1M0, 1M2

Character ZZ: T2, T5, T6, T7

\* may be any number or letter indicating drive options which do not impact this DoC.

The meaning of the 39 characters in the type code string can be found in appendix 00729776.

Covered by this declaration is in conformity with the following directive(s), standard(s) or other normative document(s), provided that the product is used in accordance with our instructions.

**Low Voltage Directive 2014/35/EU**

EN61800-5-1:2007 + A1:2017

Adjustable speed electrical power drive systems – Part 5-1:  
Safety requirements – Electrical, thermal and energy.

**EMC Directive 2014/30/EU**

EN61800-3:2004 + A1:2012

Adjustable speed electrical power drive systems – Part 3: EMC  
requirements and specific test methods.

**RoHS Directive 2011/65/EU including amendment 2015/863.**

EN63000:2018

Technical documentation for the assessment of electrical and  
electronic products with respect to the restriction of

Date: 2020.09.15 Place of issue:	Issued by  <b>Signature:</b> <b>Name: Gert Kjær</b> <b>Title: Senior Director, GDE</b>	Date: 2020.09.15 Place of issue:	Approved by  <b>Signature:</b> <b>Name: Michael Termansen</b> <b>Title: VP, PD Center Denmark</b>
Graasten, DK		Graasten, DK	

Danfoss only vouches for the correctness of the English version of this declaration. In the event of the declaration being translated into any other language, the translator concerned shall be liable for the correctness of the translation

hazardous substances

For products including available Safe Torque Off (STO) function according to unit typecode on the nameplate: **X, B or R at character 18 of the typecode.**

**Machine Directive 2006/42/EC**

EN/IEC 61800-5-2:2007  
(Safe Stop function conforms with STO – Safe Torque Off, SIL 2 Capability)

Adjustable speed electrical power drive systems – Part 5-2: Safety requirements – Functional

**Other standards considered:**

EN ISO 13849-1:2015  
(Safe Stop function, PL d  
(MTTFd=14000 years, DC=90%, Category 3)  
EN/IEC 61508-1:2011, EN/IEC 61508-2:2011  
(Safe Stop function, SIL 2 (PFH = 1E-10/h, 1E-8/h for specific variants, PFD = 1E-10, 1E-4 for specific variants, SFF>99%, HFT=0))

Safety of machinery - Safety-related parts of control systems - Part 1: General principles for design

Functional safety of electrical/electronic/ programmable electronic safety-related systems  
Part 1: General requirements

Part 2: Requirements for electrical/ electronic / programmable electronic safety-related systems  
Safety of machinery - Functional safety of safety-related electrical, electronic and programmable electronic control systems

EN/IEC 62061:2005 + A1:2013  
(Safe Stop function, SILCL 2)

Safety of machinery - Electrical equipment of machines - Part 1: General requirements

EN/IEC 60204-1:2006 + A1:2009  
(Stop Category 0)

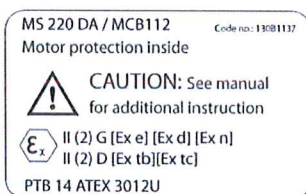
For products including ATEX option, it requires STO function in the products. The products can have the VLT PTC Thermistor Card MCB112 installed from factory (**2 at character 32 in the typecode**), or it can be separately installed as an additional part.

**2014/34/EU - Equipment for explosive atmospheres (ATEX)**

Based on EU harmonized standard:

EN 50495: 2010

Safety devices required for safe functioning of equipment with respect to explosion risks.



Notified Body:

PTB Physikalisch-Technische Bundesanstalt, Bundesallee 100, 38116 Braunschweig, has assessed the conformity of the "ATEX certified motor thermal protection systems" of Danfoss FC VLT Drives with Safe Torque Off function and has issued the certificate PTB 14 ATEX 3009.

## Inhaltsverzeichnis

<b>1 Einführung</b>	5
1.1 Zielsetzung des Handbuchs	5
1.2 Zusätzliche Materialien	5
1.3 Produktübersicht	5
1.3.1 Bestimmungsgemäße Verwendung	5
1.3.2 Funktionsprinzip	6
1.3.3 Explosionszeichnungen	7
1.4 Baugrößen und Nennleistungen	15
1.5 Zulassungen und Zertifizierungen	15
1.5.1 Zulassungen	15
1.5.2 Übereinstimmung mit ADN	15
1.6 Oberschwingungen – Übersicht	15
1.6.1 Oberschwingungen	15
1.6.2 Oberschwingungsanalyse	15
1.6.3 Einfluss von Oberschwingungen in einer Energieverteilungsanlage	16
1.6.4 IEC-Oberschwingungsstandards	17
1.6.5 IEEE-Oberschwingungsstandards	18
<b>2 Sicherheit</b>	20
2.1 Sicherheit	20
2.2 Qualifiziertes Personal	20
2.3 Sicherheitsmaßnahmen	20
<b>3 Installation</b>	21
3.1 Checkliste Aufstellungsort	21
3.2 Auspacken	21
3.2.1 Gelieferte Teile	21
3.3 Montage	22
3.3.1 Kühlung und Luftstrom	22
3.3.2 Heben	24
3.3.3 Kabeleinführung und Verankerung	25
3.3.4 Anordnung der Klemmen für Baugröße D1n/D2n	29
3.3.5 Anordnung der Klemmen für Baugröße E9	31
3.3.6 Anordnung der Klemmen für Baugröße F18	32
3.3.7 Drehmomentregler	35
<b>4 Elektrische Installation</b>	36
4.1 Sicherheitshinweise	36
4.2 Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV)	37
4.2.1 EMV-Störungen	37

4.3 Stromanschlüsse	38
4.4 Erdung	39
4.5 Eingangsoptionen	39
4.5.1 Zusätzlicher Schutz (Fehlerstromschutzschalter)	39
4.5.2 EMV-Schalter	39
4.5.3 Abgeschirmte Kabel	40
4.6 Motoranschluss	40
4.6.1 Motorkabel	40
4.6.2 Anschlusskabel für Bremse	41
4.6.3 Motorisolation	41
4.6.4 Motorlagerströme	41
4.7 Netzanschluss	42
4.7.1 Netzanschluss	42
4.7.2 Externe Lüfterversorgung	42
4.7.3 Netz- und Steuerverdrahtung für ungeschirmte Leitungen	42
4.7.4 Netztrennschalter	44
4.7.5 Trennschalter für Baugröße F	44
4.7.6 Netzschütze für Baugröße F	44
4.8 Steuerkabel	44
4.8.1 Führung von Steuerleitungen	44
4.8.2 Zugang zu den Steuerklemmen	46
4.8.3 Elektrische Installation, Steuerklemmen	46
4.8.4 Elektrische Installation, Steuerleitungen	48
4.8.5 Safe Torque Off (STO)	50
4.9 Zusätzliche Anschlüsse	50
4.9.1 Serielle Kommunikation	50
4.9.2 Mechanische Bremssteuerung	50
4.9.3 Parallelschaltung von Motoren	50
4.9.4 Thermischer Motorschutz	52
4.9.5 Auswahl Strom/Spannung (Schalter)	52
4.10 Erste Inbetriebnahme und Test	52
4.11 Optionen für die Baugröße F	54
<b>5 Inbetriebnahme und Funktionsprüfung</b>	<b>56</b>
5.1 Sicherheitshinweise	56
5.2 Netzversorgung am Gerät anlegen	58
5.3 Betrieb des Local Control Panels (LCP)	58
5.3.1 LCP Bedieneinheit	58
5.3.2 Aufbau des LCP	58
5.3.3 Parametereinstellungen	60
5.3.4 Daten auf das/vom LCP hochladen/herunterladen	60

5.3.5 Ändern von Parametereinstellungen	60
5.3.6 Wiederherstellen der Werkseinstellungen	61
5.4 Grundlegende Programmierung	61
5.4.1 Programmierung des VLT® Low Harmonic Drive	61
5.4.2 Inbetriebnahme mit SmartStart	61
5.4.3 Inbetriebnahme über [Main Menu]	62
5.4.4 Einstellung von Asynchronmotoren	62
5.4.5 Konfiguration des Permanentmagnetmotors	63
5.4.6 Automatische Energie Optimierung (AEO)	65
5.4.7 Automatische Motoranpassung (AMA)	65
5.5 Überprüfung der Motordrehung	65
5.6 Prüfung der Hand-Steuerung	65
5.7 Systemstart	66
<b>6 Anwendungsbeispiele</b>	<b>67</b>
6.1 Einführung	67
6.2 Anwendungsbeispiele	67
<b>7 Zustandsmeldungen</b>	<b>73</b>
7.1 Zustandsanzeige	73
7.2 Warnungs- und Alarmtypen	73
7.2.1 Warnungen	73
7.2.2 Alarm (Abschaltung)	73
7.2.3 Alarm (Abschaltblockierung)	73
7.3 Definitionen von Warnungen und Alarmen - Frequenzumrichter	74
7.4 Definitionen von Warnungen und Alarmen – Active Filter	82
7.5 Fehlersuche und -behebung	87
<b>8 Technische Daten</b>	<b>91</b>
8.1 Leistungsabhängige technische Daten	91
8.1.1 Netzversorgung 3 x 380–480 V AC	91
8.1.2 Leistungsreduzierung wegen Temperatur	94
8.2 Abmessungen	96
8.3 Allgemeine technische Daten	99
8.4 Sicherungen	105
8.4.1 Keine UL-Übereinstimmung	105
8.4.2 Sicherungstabellen	106
8.4.3 Ergänzende Sicherungen	107
8.5 Allgemeine Anzugsmomente	108
<b>9 Anhang A - Parameter</b>	<b>109</b>
9.1 Beschreibung der Parameter	109

9.2 Frequenzumrichter-Parameterlisten	109
9.3 Active Filter-Parameterlisten	115
<b>10 Anhang B</b>	122
10.1 Abkürzungen und Konventionen	122
<b>Index</b>	123



# 1 Einführung

## 1.1 Zielsetzung des Handbuchs

Dieses Handbuch liefert Ihnen Informationen über die Installation und den Betrieb eines VLT® AutomationDrive FC302 Low Harmonic Drive. Das Handbuch enthält entsprechende Sicherheitshinweise für Installation und Betrieb. *Kapitel 1 Einführung, Kapitel 2 Sicherheit, Kapitel 3 Installation und Kapitel 4 Elektrische Installation* geben eine Einführung zu den Funktionen des Geräts und beschreiben die ordnungsgemäßen Verfahren zur mechanischen und elektrischen Installation. Es enthält Kapitel zu Start und Inbetriebnahme, Anwendungen und grundlegende Fehlersuche und -behebung. *Kapitel 8 Technische Daten* enthält eine kurze Übersicht zu Nennwerten und Abmessungen sowie weitere technische Betriebsdaten. Dieses Handbuch vermittelt Ihnen grundlegende Kenntnisse über das Gerät und erläutert Konfiguration und grundlegenden Betrieb.

VLT® ist eine eingetragene Marke.

## 1.2 Zusätzliche Materialien

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

- Das VLT® AutomationDrive FC302 *Programmierhandbuch* enthält umfassendere Informationen über das Arbeiten mit Parametern sowie viele Anwendungsbeispiele.
- Das VLT® AutomationDriveFC302 *Projektierungshandbuch* enthält umfassende Informationen zu Möglichkeiten und Funktionen sowie zur Auslegung von Steuerungssystemen für Motoren.
- Zusätzliche Veröffentlichungen und Handbücher sind von Danfoss erhältlich. Siehe [vlt-drives.danfoss.com/Support/Technical-Documentation/](http://vlt-drives.danfoss.com/Support/Technical-Documentation/) für Auflistungen.
- Optionsmodule können einige der beschriebenen Verfahren ändern. Bitte prüfen Sie die Anleitungen dieser Optionsmodule auf besondere Anforderungen hin. Wenden Sie sich für weitere Informationen an einen örtlichen Danfoss-Händler oder besuchen Sie die Website von Danfoss: [vlt-drives.danfoss.com/Support/Technical-Documentation/](http://vlt-drives.danfoss.com/Support/Technical-Documentation/) um Downloads oder weitere Informationen zu erhalten.
- Das Produkthandbuch für VLT® *aktives Filter AAF006* enthält weitere Informationen zum Filterteil des Low Harmonic Drive.

## 1.3 Produktübersicht

### 1.3.1 Bestimmungsgemäße Verwendung

Ein Frequenzumrichter ist ein elektronischer Motorregler, der einen Netzeingangs-Wechselstrom in einen variablen Ausgangsstrom in AC-Wellenform umwandelt. So steuern Frequenz und Spannung des Ausgangsstroms die Motordrehzahl und das Motordrehmoment. Der Frequenzumrichter kann die Drehzahl des Motors entsprechend einer Systemrückführung z. B. mit Positionssensoren auf einem Förderband variieren. Zusätzlich kann der Frequenzumrichter den Motor ebenfalls durch Signale von externen Reglern steuern/regeln.

Der Frequenzumrichter:

- überwacht das System und den Motorstatus.
- gibt bei Fehlerbedingungen Warnungen oder Alarmer aus.
- startet und stoppt den Motor.
- optimiert die Energieeffizienz.

Betriebs- und Überwachungsfunktionen stehen als Zustandsanzeigen für ein externes Steuerungssystem oder ein serielles Kommunikationsnetzwerk zur Verfügung.

Ein Low Harmonic Drive (LHD) kombiniert Frequenzumrichter und Advanced Active Filter (AAF) zur Oberschwingungsreduzierung in einem Gerät. Der Frequenzumrichter und das Filter sind in einem integrierten System verbaut, funktionieren jedoch unabhängig voneinander. Dieses Handbuch enthält getrennte Spezifikationen und Beschreibungen für den Frequenzumrichter und das Filter. Da Frequenzumrichter und Filter im gleichen Schaltschrank untergebracht sind, wird das Gerät als eine einzelne Einheit transportiert, installiert und betrieben.

### 1.3.2 Funktionsprinzip

Der Low Harmonic Drive ist ein Hochleistungsfrequenzumrichter mit integriertem aktivem Filter. Ein aktives Filter ist ein Gerät, das Oberschwingungsverzerrungswerte aktiv überwacht und Oberschwingungsstrom als Ausgleich in die Leitung einspeist, um die Oberschwingungen zu unterdrücken.

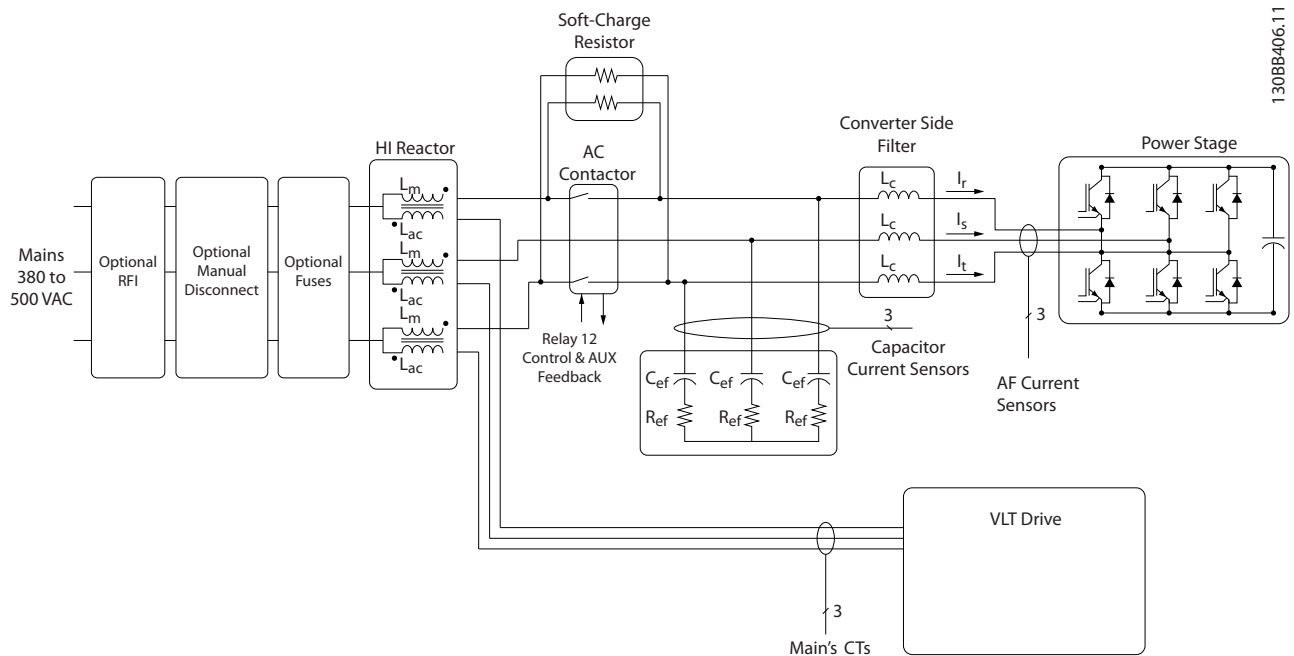
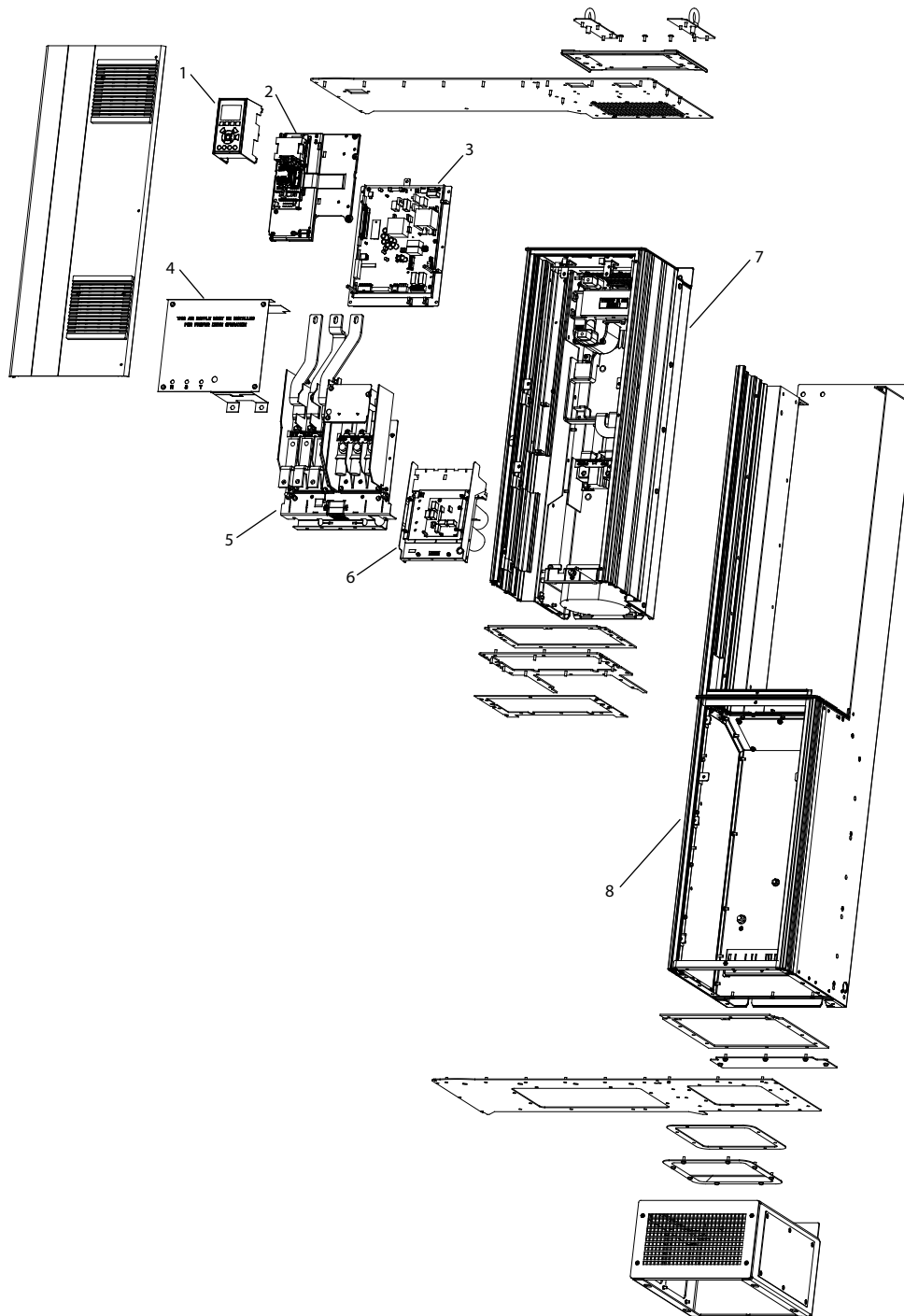


Abbildung 1.1 Grundaufbau des Low Harmonic Drive

Low Harmonic Drives sind ausgelegt, einen idealen sinusförmigen Stromverlauf aus dem Versorgungsnetz mit einem Leistungsfaktor von 1 aufzunehmen. Wenn eine traditionelle, nichtlineare Last puls förmige Ströme aufnimmt, gleicht der Low Harmonic Drive dies über den parallelen Filterpfad aus und verringert so die Belastung des Versorgungsnetzes. Der Low Harmonic Drive erfüllt die höchsten Oberschwingungsnormen mit einem THDi unter 5 % bei Vollast bei einer Vorverzerrung < 3 % an einem 3 % unsymmetrischen 3-Phasen-Netz.

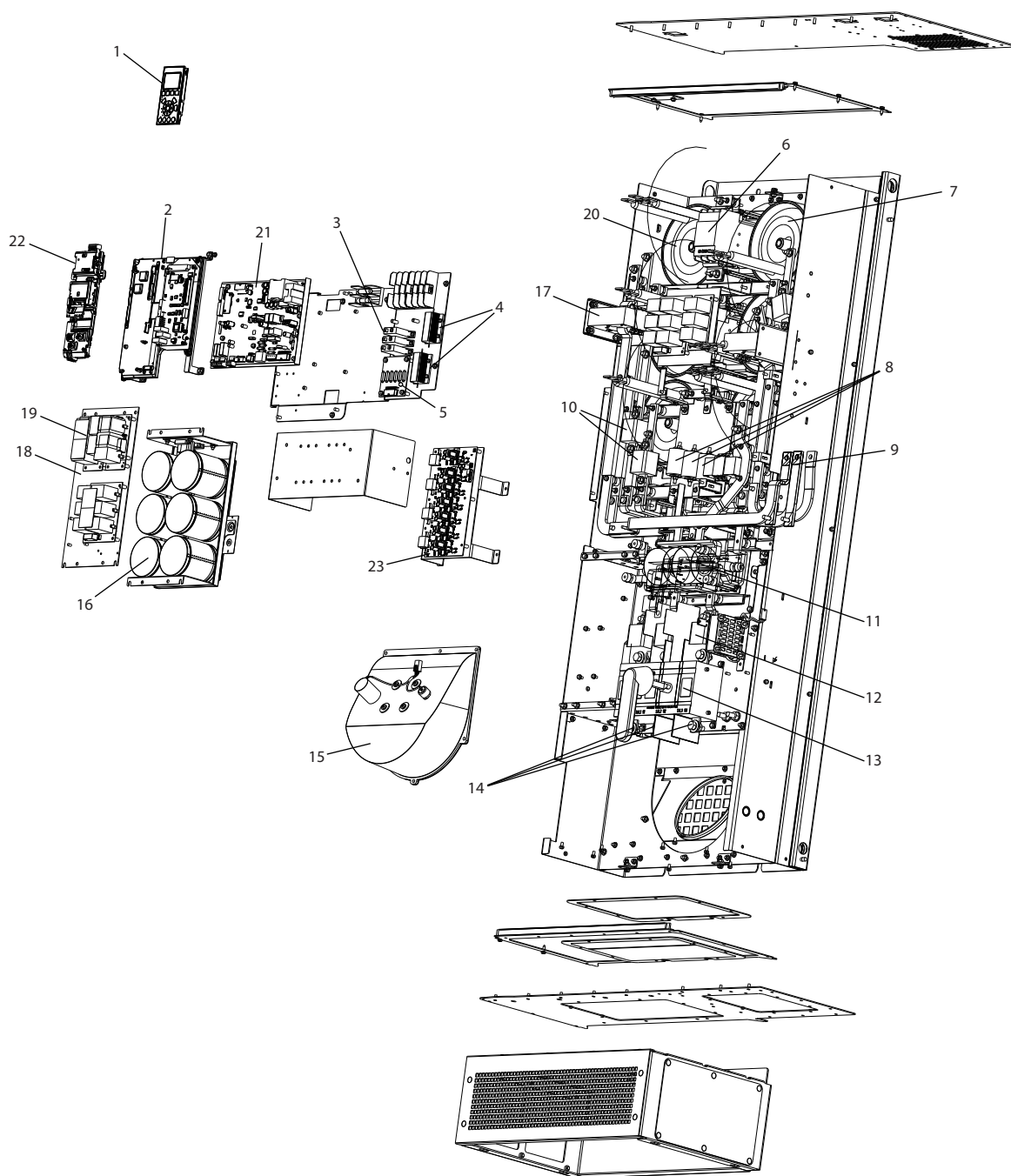
1.3.3 Explosionszeichnungen



130BE136.10

1	Bedieneinheit (LCP)	5	Eingangs-/Ausgangsklemmenbaugruppe
2	Steuerkartenbaugruppe	6	Kondensatorbaugruppe
3	Leistungskartenbaugruppe	7	D1/D2-Baugruppe
4	Klemmenabdeckung	8	EOC-Baugruppe

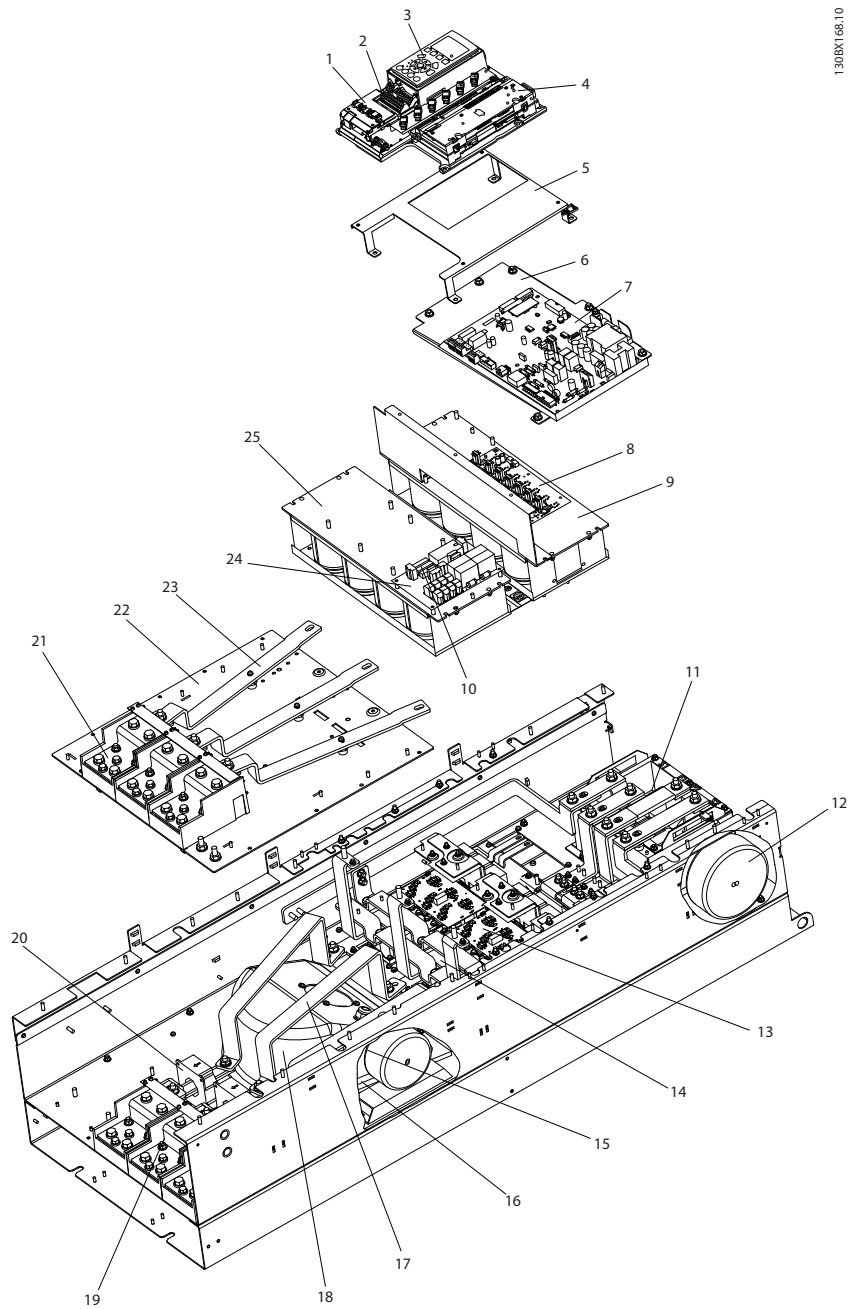
Abbildung 1.2 Gehäusegröße D1n/D2n, Frequenzrichtergehäuse



130BE110.10

1	Bedieneinheit (LCP)	13	Netzversicherungen
2	Aktivfilterkarte (AFC)	14	Netztrennschalter
3	Metalloxidvaristor (MOV)	15	Netzklammern
4	Vorladekreiswiderstände	16	Kühlkörperlüfter
5	Wechselstromkondensator-Entladeplatine	17	Gleichspannungskondensatoren
6	Netzschutz	18	Stromwandler
7	LC-Drossel	19	EMV-Gegentaktfilter
8	AC-Kondensatoren	20	EMV-Gleichtaktfilter
9	Netzstromschiene an Frequenzumrichtereingang	21	HI-Drossel
10	IGBT-Sicherungen	22	Leistungskarte
11	EMV-Filter	23	IGBT-Ansteuerkarte
12	Sicherungen		

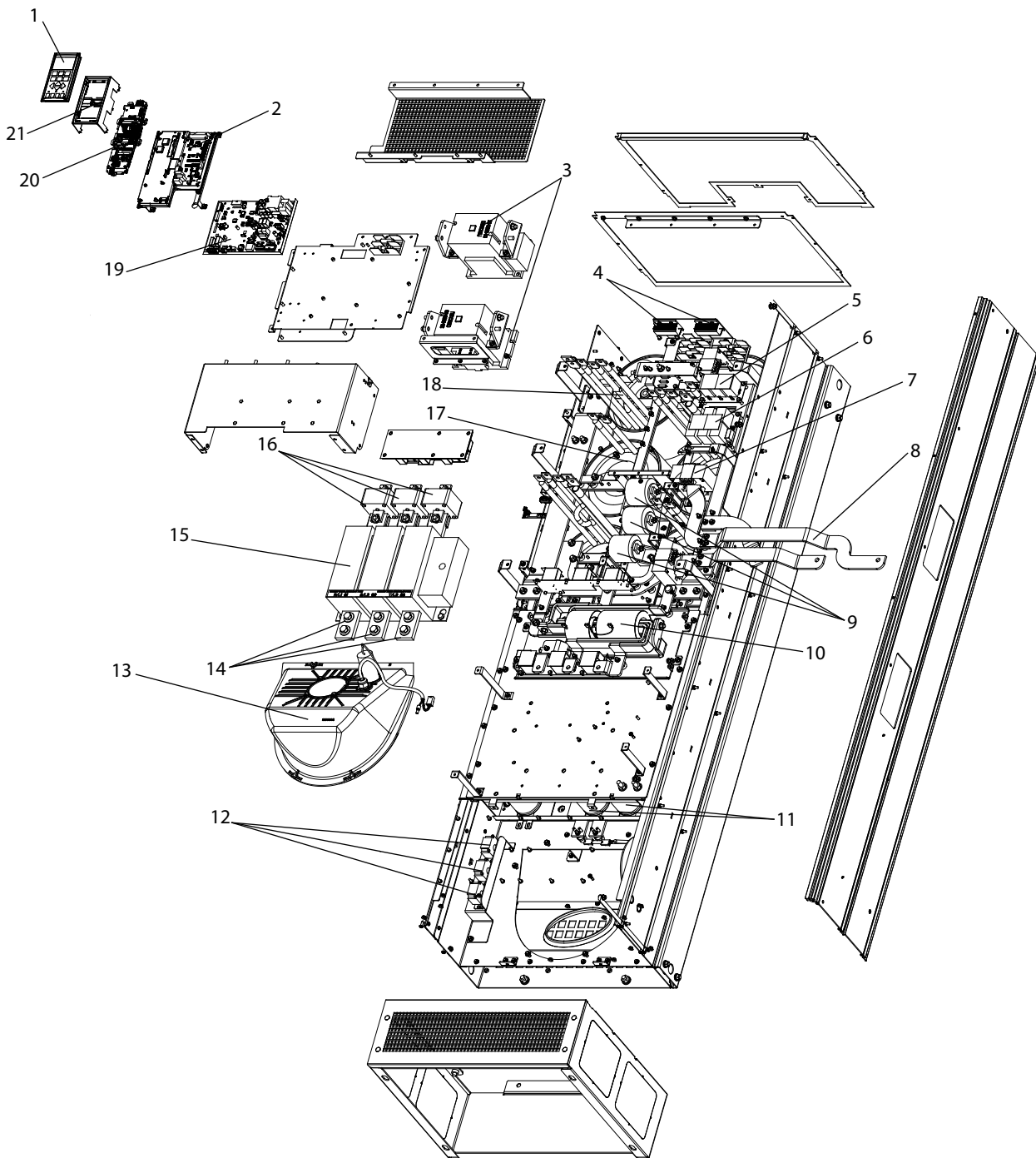
Abbildung 1.3 Gehäusegröße D1n/D2n, Filtergehäuse



1-30BX168:10

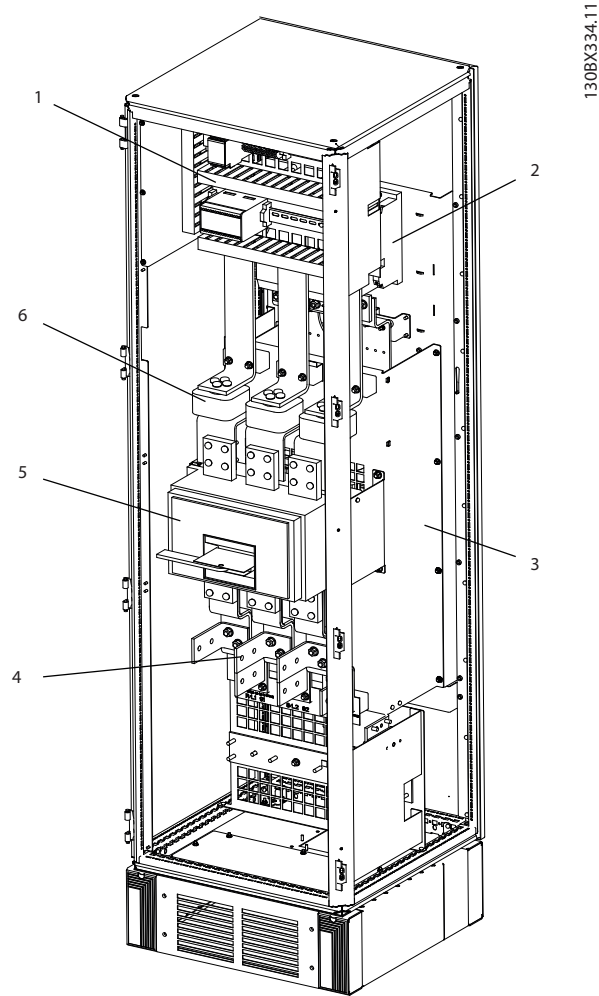
1	Steuerkarte	14	Thyristor und Diode
2	Steuereingangsklemmen	15	Lüfterdrossel (nicht bei allen Einheiten)
3	Bedieneinheit (LCP)	16	Vorladekreis-Widerstandsbaugruppe
4	Steuerkarte C-Option	17	IGBT-Ausgangsstromschiene
5	Befestigungskonsole	18	Lüfterbaugruppe
6	Montageplatte der Leistungskarte	19	Motorausgangsklemmen
7	Leistungskarte	20	Stromwandler
8	IGBT-Ansteuerkarte	21	Netzeingangsklemmen
9	Obere Kondensatorbaugruppe	22	Montageplatte der Eingangsklemmen
10	Vorladesicherungen	23	Wechselstromeingangsschiene
11	Zwischenkreisdrossel	24	Vorladekreiskarte
12	Lüftertransformator	25	Untere Kondensatorbaugruppe
13	IGBT-Modul		

Abbildung 1.4 Gehäusegröße E9, Frequenzrichtergehäuse



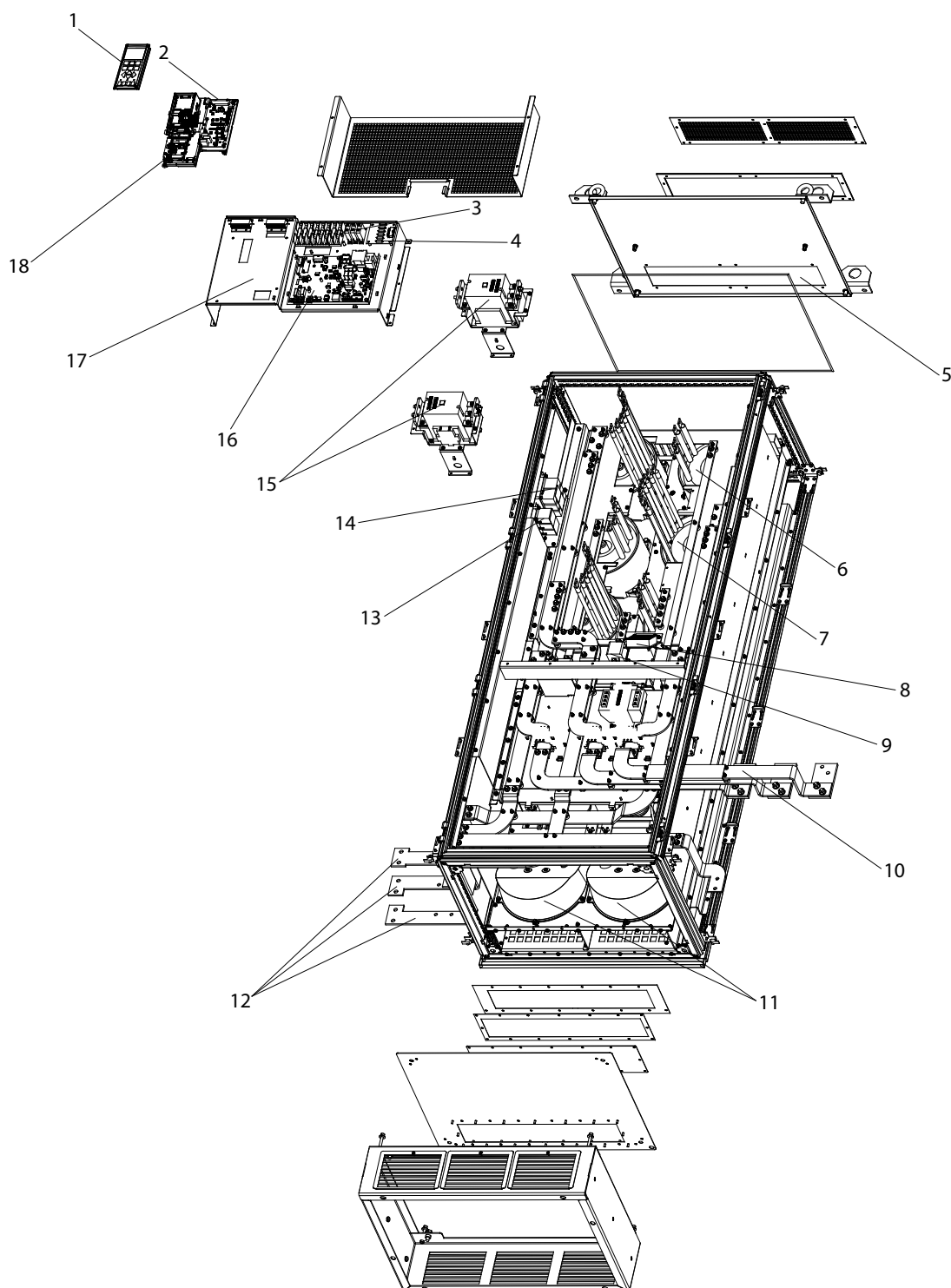
1	Bedieneinheit (LCP)	12	Wechselstromkondensator-Stromwandler
2	Aktivfilterkarte (AFC)	13	Kühlkörperlüfter
3	Netzschütze	14	Netzklemmen
4	Vorladekreiswiderstände	15	Netztrennschalter
5	EMV-Gegentaktfilter	16	Netzsicherungen
6	EMV-Gleichtaktfilter	17	LC-Drossel
7	Stromwandler (CT)	18	HI-Drossel
8	Netzstromschienen zu Frequenzumrichter Ausgang	19	Leistungskarte
9	Wechselstromkondensatoren	20	Steuerkarte
10	EMV	21	LCP-Träger
11	Untere Gleichspannungskondensatoren		

Abbildung 1.5 Gehäusegröße E9, Filtergehäuse



1	Schütz	4	Hauptschalter oder Trennschalter (bei Kauf)
2	EMV-Filter	5	Versorgungsnetz-sicherungen (bei Kauf)
3	Netzeingangsklemmen	6	Netztrennschalter

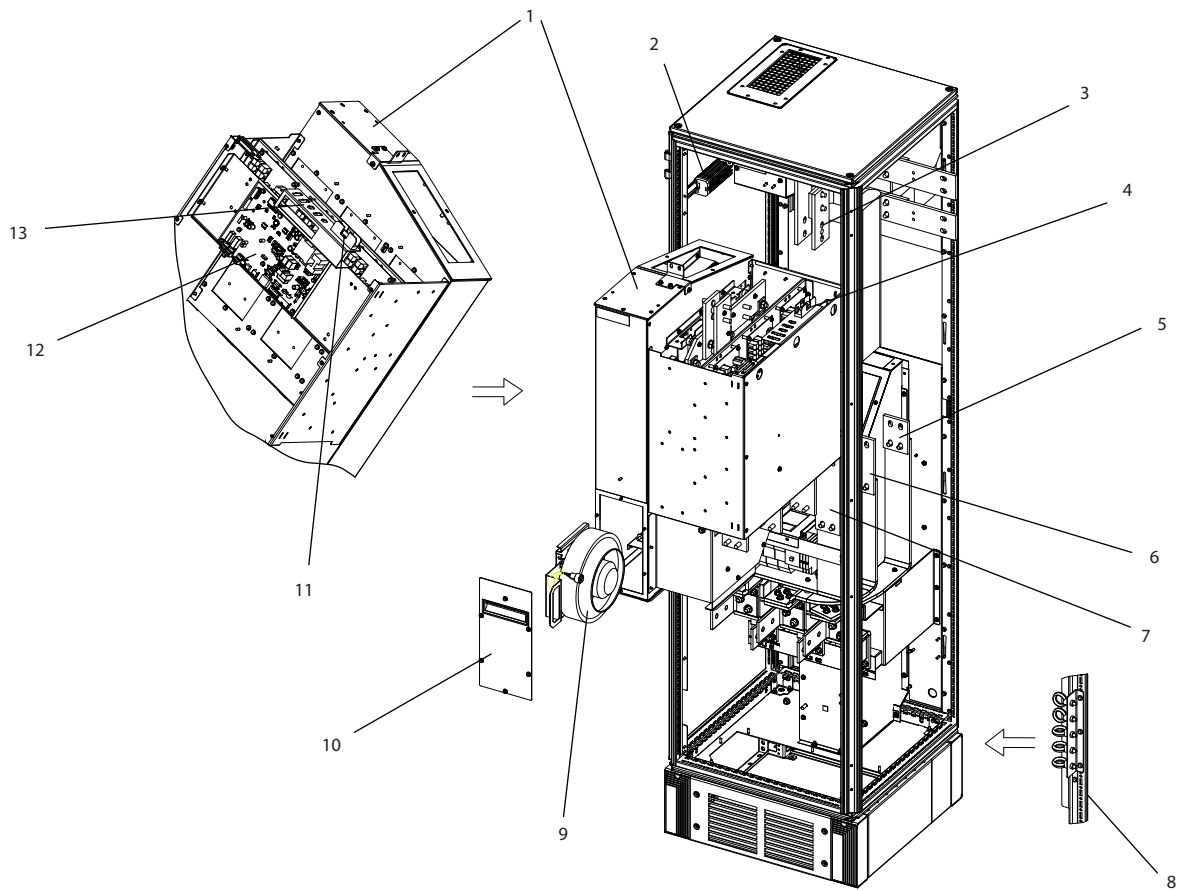
Abbildung 1.6 Gehäusegröße F18, Eingang Optionsschrank



1	Bedieneinheit (LCP)	10	Netzstromschienen an Frequenzumrichtereingang
2	Aktivfilterkarte (AFC)	11	Kühlkörperlüfter
3	Vorladekreiswiderstände	12	Netzklemmen (R/L1, S/L2, T/L3) von Optionsschrank
4	Metalloxidvaristor (MOV)	13	EMV-Gegentaktfilter
5	Wechselstromkondensator-Entladeplatine	14	EMV-Gleichtaktfilter
6	LC-Drossel	15	Netzschütz
7	HI-Drossel	16	Leistungskarte
8	Zirkulationslüfter	17	Steuerkarte
9	IGBT-Sicherungen	18	LCP-Träger

Abbildung 1.7 Gehäusegröße F18, Filterschrank

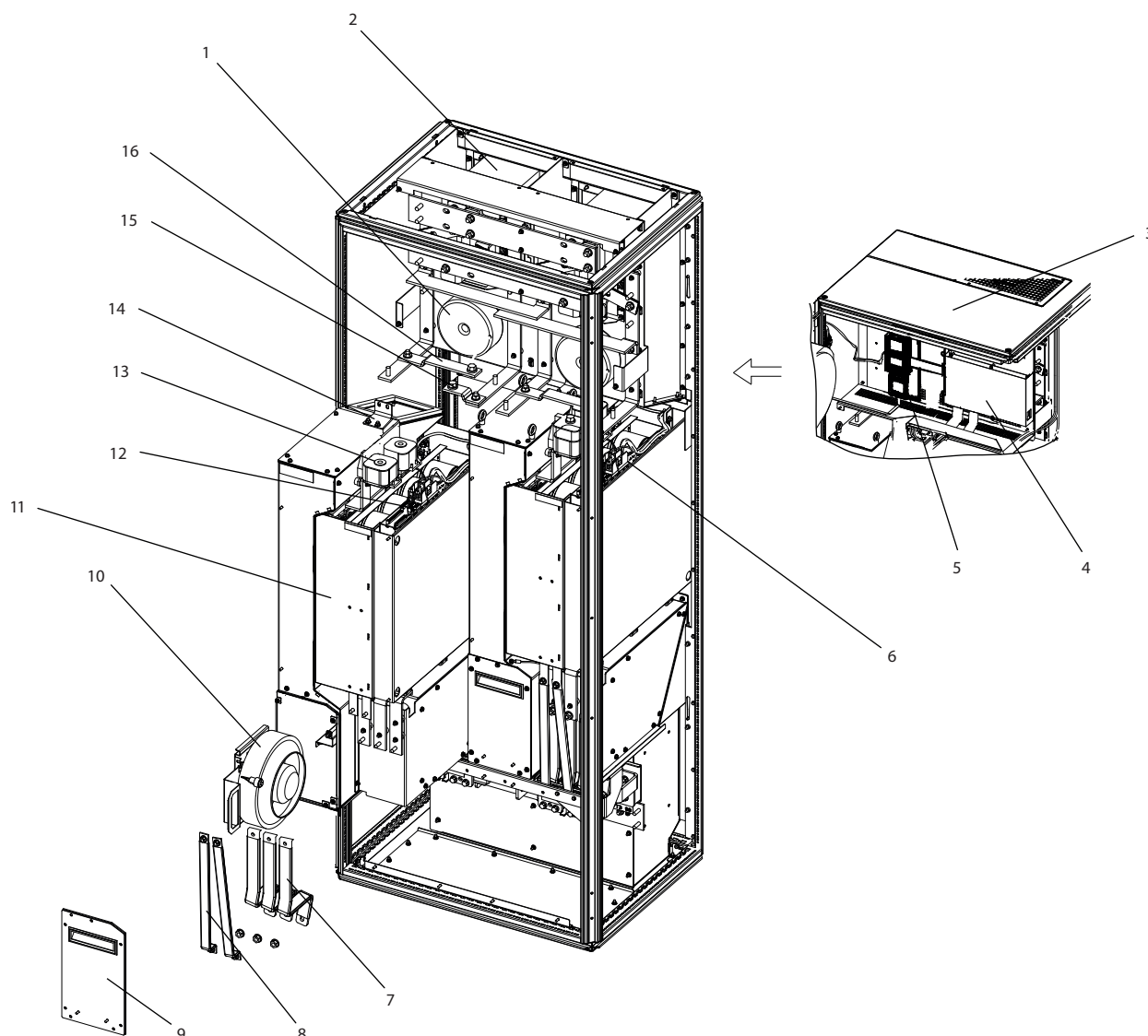




130BX331.11

1	Gleichrichtermodul	8	Modul-Kühlkörperlüfter
2	Gleichspannungszwischenkreisstromschiene	9	Lüfertürabdeckung
3	Schaltzeitteil-Sicherung	10	Schaltzeitteil-Sicherung
4	(Optionale) Befestigungskonsolle Wechselstromsicherung hinten	11	Leistungskarte
5	(Optionale) Befestigungskonsolle Wechselstromsicherung Mitte	12	Schaltschrankanschlüsse
6	(Optionale) Befestigungskonsolle Wechselstromsicherung vorn	13	Steuerkarte
7	Modulhebeschrauben (an senkrechter Strebe befestigt)		

Abbildung 1.8 Gehäusegröße F18, Gleichrichterschrank



1	Lüftertransformator	9	Lüfertürabdeckung
2	Zwischenkreisdrossel	10	Modul-Kühlkörperlüfter
3	Obere Abdeckplatte	11	Wechselrichtermodul
4	MDCIC-Platine	12	Schaltschrankanschlüsse
5	Steuerkarte	13	DC-Sicherung
6	Schaltnetzteilsicherung und Lüftersicherung	14	Befestigungskonsole
7	Motorausgangsstromschiene	15	(+) Gleichspannungszwischenkreisstromschiene
8	Bremsausgangsstromschiene	16	(-) Gleichspannungszwischenkreisstromschiene

Abbildung 1.9 Gehäusegröße F18, Wechselrichterschrank

### 1.4 Baugrößen und Nennleistungen

Baugröße		D1n	D2n	E9	F18
Gehäuseschutzart	IP	21/54	21/54	21/54	21/54
	NEMA	NEMA 1/NEMA 12	NEMA 1/NEMA 12	NEMA 1/NEMA 12	NEMA 1/NEMA 12
Frequenzumrichterabmessungen [mm/inch]	Höhe	1740/68.5	1740/68.5	2000.7/78.77	2278.4/89.70
	Breite	915/36.02	1020/40.16	1200/47.24	2792/109.92
	Tiefe	380/14.96	380/14.96	493.5/19.43	605.8/23.85
Frequenzumrichtergerichte wichte [kg/lbs]	Maximales Gewicht	353/777	413/910	676/1490	1900/4189
	Transportgewicht	416/917	476/1050	840/1851	2345/5171

Tabelle 1.1 Mechanische Abmessungen, Baugrößen D, E und F

### 1.5 Zulassungen und Zertifizierungen

#### 1.5.1 Zulassungen



Tabelle 1.2 Konformitätszeichen: CE, UL und C-Tick

#### 1.5.2 Übereinstimmung mit ADN

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

### 1.6 Oberschwingungen – Übersicht

#### 1.6.1 Oberschwingungen

Nicht lineare Lasten wie bei 6-Puls-Frequenzumrichtern nehmen nicht gleichmäßig Strom aus dem Netz auf. Dieser nicht sinusförmige Strom verfügt über Anteile, die ein Vielfaches der Grundstromfrequenz darstellen. Jene Anteile werden als Oberschwingungen bezeichnet. Es ist wichtig, den Gesamtüberschwingungsgehalt der Netzversorgung zu regeln. Zwar wirken sich die Oberschwingungsströme nicht direkt auf den Verbrauch von elektrischer Energie aus, jedoch erzeugen sie Wärme in der Verkabelung und in den Transformatoren und können andere Geräte beeinflussen, die an dieselbe Verteilung angeschlossen sind.

#### 1.6.2 Oberschwingungsanalyse

Da Oberschwingungen zu einer Erhöhung der Wärmeverluste führen, müssen Systeme unter Berücksichtigung dieser Oberschwingungen konstruiert werden, um Überlastungen von Transformator, Drosseln und Verkabelung zu vermeiden.

Führen Sie gegebenenfalls eine Analyse der Oberschwingungen im elektrischen System durch, um die Auswirkungen auf die Geräte zu bestimmen.

Nicht sinusförmige Ströme können mithilfe einer Reihe von Fourier-Analysen in Sinusströme verschiedener Frequenz, d. h. in verschiedene Oberschwingungsströme  $I_n$  mit einer Grundfrequenz von 50 Hz, zerlegt werden.

Abkürzung	Beschreibung
$f_1$	Grundfrequenz (50 Hz oder 60 Hz)
$I_1$	Strom bei der Grundfrequenz
$U_1$	Spannung bei der Grundfrequenz
$I_n$	Strom bei der n-ten Oberschwingungsfrequenz
$U_n$	Spannung bei der n-ten Oberschwingungsfrequenz
n	Ordnungszahl

Tabelle 1.3 Oberschwingungsbezogene Abkürzungen

	Grundstrom ( $I_1$ )	Oberschwingungsstrom ( $I_n$ )		
	$I_1$	$I_5$	$I_7$	$I_{11}$
Strom	$I_1$	$I_5$	$I_7$	$I_{11}$
Frequenz [Hz]	50	250	350	550

Tabelle 1.4 Grund- und Oberschwingungsströme

Strom	Oberschwingungsstrom				
	$I_{eff}$	$I_1$	$I_5$	$I_7$	$I_{11-49}$
Eingangsstrom	1.0	0.9	0.5	0.2	< 0.1

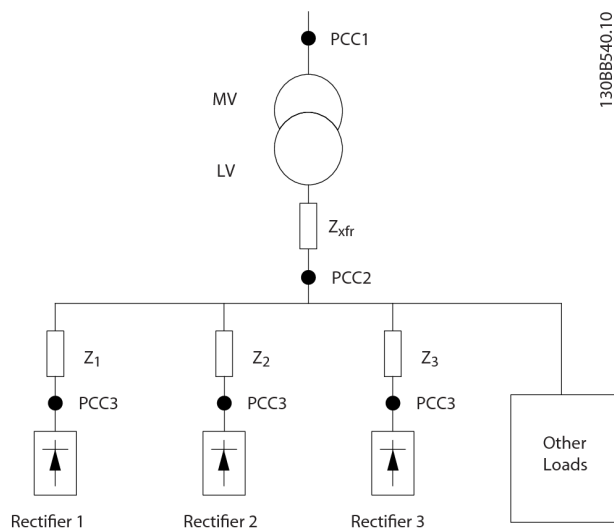
Tabelle 1.5 Oberschwingungsströme verglichen mit dem effektiven Eingangsstrom Strom

Die Spannungsverzerrung in der Netzversorgung hängt von der Größe der Oberschwingungsströme multipliziert mit der internen Netzimpedanz der betreffenden Frequenz ab. Die gesamte Spannungsverzerrung (THDi) wird aus den einzelnen Spannungsüberschwingungen nach folgender Formel berechnet:

$$THDi = \frac{\sqrt{U_{25}^2 + U_{27}^2 + \dots + U_{2n}^2}}{U}$$

### 1.6.3 Einfluss von Oberschwingungen in einer Energieverteilungsanlage

In *Abbildung 1.10* ist ein Transformator auf der Primärseite mit einem Verknüpfungspunkt PCC1 an der Mittelspannungsversorgung verbunden. Der Transformator hat eine Impedanz  $Z_{xfr}$  und speist eine Reihe von Verbrauchern. Der PCC (Point of Common Coupling, Verknüpfungspunkt), an dem alle Verbraucher angeschlossen sind, ist PCC2. Jeder Verbraucher wird durch Kabel mit einer Impedanz  $Z_1, Z_2, Z_3$  angeschlossen.



Verknüpfungspunkt	Verknüpfungspunkt
MV	Mittlere Spannung
LV	Niedrige Spannung
$Z_{xfr}$	Transformatorimpedanz
$Z_{\#}$	Modellierung von Widerstand und Induktivität in der Verkabelung

Abbildung 1.10 Kleine Verteilungsanlage

Von nichtlinearen Verbrauchern aufgenommene Oberschwingungsströme führen durch den Spannungsabfall an den Impedanzen des Stromverteilungssystems zu einer Spannungsverzerrung. Höhere Impedanzen ergeben höhere Grade an Spannungsverzerrung.

Die Stromverzerrung steht mit der Geräteleistung und der individuellen Last in Verbindung. Spannungsverzerrung steht mit der Systemleistung in Verbindung. Die Spannungsverzerrung im PCC kann nicht ermittelt werden, wenn nur die Oberschwingungsleistung des Verbrauchers bekannt ist. Um die Verzerrung im PCC vorhersagen zu können, müssen die Konfiguration des Verteilungssystems und die entsprechenden Impedanzen bekannt sein.

Ein häufig verwendeter Begriff, um die Impedanz eines Stromnetzes zu beschreiben, ist das Kurzschlussverhältnis  $R_{scc}$ .  $R_{scc}$  ist definiert als das Verhältnis zwischen Kurzschluss-Scheinleistung der Versorgung am PCC ( $S_{sc}$ ) und der Nennscheinleistung der Last ( $S_{equ}$ ).

$$R_{scc} = \frac{S_{sc}}{S_{equ}}$$

wobei  $S_{sc} = \frac{U^2}{Z_{Versorgung}}$  und  $S_{equ} = U \times I_{equ}$

#### Störende Wirkungen von Oberschwingungen

- Oberschwingungsströme tragen zu Systemverlusten bei (in Verkabelung und Transformator).
- Spannungsverzerrung durch Oberschwingungen führt zu Störungen anderer Lasten und erhöht Verluste in anderen Lasten.

### 1.6.4 IEC-Oberschwingungsstandards

Die Netzspannung ist selten eine gleichmäßige, sinusförmige Spannung mit konstanter Amplitude und Frequenz, da Verbraucher, die nicht sinusförmige Ströme aus dem Netz aufnehmen, nichtlineare Eigenschaften haben.

Oberschwingungen und Spannungsschwankungen stellen zwei Formen von niederfrequenten Netzstörungen dar. Sie haben am Entstehungsort ein anderes Erscheinungsbild als an einem anderen beliebigen Anschlusspunkt eines Verbrauchers im Netz. Folglich muss bei der Untersuchung der Auswirkungen von Netzstörungen eine Reihe von Einflüssen gemeinsam bestimmt werden. Dazu gehören u. a. die Netzeinspeisung, die Netzstruktur sowie die Verbraucher.

Netzstörungen können Folgendes verursachen:

#### Unterspannungswarnungen

- Falsche Spannungsmessungen durch Verlust der Sinusform der Netzspannung
- Führen zu falschen Strommessungen, da nur bei der Messung von Echteffektivwerten der Oberschwingungsgehalt berücksichtigt wird.

#### Höhere funktionale Verluste

- Durch Oberschwingungen werden Wirkleistung, Scheinleistung und Blindleistung reduziert.
- Verzerrungen durch elektrische Verbraucher führen zu hörbaren Störungen in anderen Geräten oder im schlimmsten Fall sogar zu einer Zerstörung der Geräte.
- Verkürzt die Lebensdauer der Geräte infolge von Wärmeentwicklung.

Im Großteil von Europa ist die Grundlage für eine objektive Bewertung der Netzspannungsqualität das Gesetz über die elektromagnetische Verträglichkeit von Geräten (EMVG). Durch Übereinstimmung mit diesen Regelungen wird sichergestellt, dass sämtliche Geräte und Netzwerke, die an elektrische Systeme angeschlossen sind, ihren Zweck erfüllen, ohne Probleme zu verursachen.

Standard	Definition
EN 61000-2-2, EN 61000-2-4, EN 50160	Darin sind die Grenzwerte der Netzspannung in öffentlichen und industriellen Stromnetzen festgelegt.
EN 61000-3-2, 61000-3-12	Darin werden durch angeschlossene Geräte verursachte Netzstörungen in Produkten mit geringer Stromstärke geregelt.
EN 50178	Dient zur Überwachung der Ausrüstung von Starkstromanlagen mit elektronischen Betriebsmitteln.

Tabelle 1.6 Technische EN-Normen zur Netzspannungsqualität

2 europäische Normen befassen sich mit Oberschwingungen im Frequenzbereich von 0 Hz bis 9 kHz:

EN 61000–2–2 (Verträglichkeitspegel für niederfrequente leitungsgeführte Störgrößen und Signalübertragung in öffentlichen Niederspannungsnetzen) definiert die Anforderungen für Verträglichkeitspegel für den PCC (Point of Common Coupling, Verknüpfungspunkt) von Niederspannungsanlagen in öffentlichen Versorgungsnetzen. Grenzen werden nur für Oberschwingungsspannung und Gesamt-Oberschwingungsverzerrung der Spannung definiert. EN 61000–2–2 definiert keine Grenzen für Oberschwingungsströme. In Situationen, in denen die Gesamt-Oberschwingungsverzerrung THD(V)=8 % beträgt, sind die PCC-Grenzen identisch zu den in EN 61000–2–4 Klasse 2 definierten Grenzen.

EN 61000–2–4 (Verträglichkeitspegel für niederfrequente leitungsgeführte Störgrößen in Industrieanlagen) definiert die Anforderungen für Verträglichkeitspegel in industriellen und privaten Netzen. Die Norm definiert zudem die folgenden 3 Klassen elektromagnetischer Umgebungen:

- Klasse 1 bezieht sich auf Verträglichkeitspegel, die geringer als im öffentlichen Versorgungsnetz sind. Hiervon betroffen sind Anlagen und Geräte, die sehr störungsanfällig sind (Laborausrüstung, bestimmte Automationsanlagen und Schutzvorrichtungen).
- Klasse 2 bezieht sich auf Verträglichkeitspegel, die denen des öffentlichen Versorgungsnetzes entsprechen. Die Klasse bezieht sich auf PCCs im öffentlichen Versorgungsnetz sowie auf IPCs (Internal Points of Coupling, interne Verknüpfungspunkte) in industriellen oder anderweitigen privaten Versorgungsnetzen. Alle Geräte, die für den Betrieb in einem öffentlichen Versorgungsnetz ausgelegt sind, sind in dieser Klasse zugelassen.
- Klasse 3 bezieht sich auf Verträglichkeitspegel, die größer als jene im öffentlichen Versorgungsnetz sind. Diese Klasse bezieht sich nur auf IPCs in Industriebereichen. Verwenden Sie diese Klasse, wenn die folgenden Geräte vorhanden sind:
  - Große Umrichter.
  - Schweißmaschinen.
  - Große, häufig anlaufende Motoren.
  - Sich schnell ändernde Lasten.

In der Regel kann eine Klasse nicht vorzeitig definiert werden, ohne dass die vorgesehene Ausrüstung und die in der Umgebung angewendeten Prozesse berücksichtigt werden. VLT® AutomationDrive FC302 Low Harmonic Drives halten die Grenzen der Klasse 3 unter typischen Versorgungssystembedingungen ( $R_{SC} > 10$  oder  $v_k \text{ Line} < 10\%$ ) ein.

Ordnungszahl (h)	Klasse 1 (V <sub>h</sub> %)	Klasse 2 (V <sub>h</sub> %)	Klasse 3 (V <sub>h</sub> %)
5	3	6	8
7	3	5	7
11	3	3,5	5
13	3	3	4,5
17	2	2	4
17 < h ≤ 49	2,27 x (17/h) – 0,27	2,27 x (17/h) – 0,27	4,5 x (17/h) – 0,5

**Tabelle 1.7 Kompatibilitätsstufen für Oberschwingungen**

	Klasse 1	Klasse 2	Klasse 3
THD(V)	5%	8%	10%

**Tabelle 1.8 Verträglichkeitspegel für die Gesamt-Oberschwingungsspannungsverzerrung THD(V)**

### 1.6.5 IEEE-Oberschwingungsstandards

Die Norm IEEE 519 (Empfohlene Praktiken und Anforderungen für die Oberschwingungssteuerung in Starkstromanlagen) enthält spezifische Grenzen für Oberschwingungsspannungen und -ströme für einzelne Komponenten im Versorgungsnetz. Die Norm enthält zudem Grenzen für die Summe aller Verbraucher am PCC (Point of Common Coupling, Verknüpfungspunkt).

Zur Bestimmung der zulässigen Oberschwingungsspannungsniveaus legt IEEE 519 ein Verhältnis zwischen dem versorgungsseitigen Kurzschlussstrom und dem maximalen Strom des einzelnen Verbrauchers zugrunde. Die zulässigen Oberschwingungsspannungsniveaus für einzelne Verbraucher finden Sie in *Tabelle 1.9*. Die zulässigen Niveaus für alle am PCC angeschlossenen Verbraucher finden Sie in *Tabelle 1.10*.

I <sub>sc</sub> /I <sub>L</sub> (R <sub>scE</sub> )	Zulässige einzelne Oberschwingungsspannungen	Typische Bereiche
10	2,5–3 %	Schwaches Netz
20	2,0–2,5 %	1-2 große Verbraucher
50	1,0–1,5 %	Wenige Verbraucher mit hohem Ausgang
100	0,5–1 %	5–20 Verbraucher mit mittlerem Ausgang
1000	0,05–0,1 %	Starkes Netz

**Tabelle 1.9 Zulässiger Spannungs-Oberschwingungsgehalt am PCC für einzelne Verbraucher**

Spannung am PCC	Zulässige einzelne Oberschwingungsspannungen	Zulässiger THD(V)
$V_{Line} \leq 69 \text{ kV}$	3%	5%

Tabelle 1.10 Zulässiger Spannungs-Oberschwingungsgehalt am PCC für alle Verbraucher

Begrenzen Sie die Oberschwingungsströme auf festgelegte Pegel, wie in *Tabelle 1.11* gezeigt. IEEE 519 legt ein Verhältnis zwischen dem versorgungsseitigen Kurzschlussstrom und dem maximalen Stromverbrauch am PCC zugrunde, ermittelt in einem Zeitraum von 15 oder 30 Minuten. In bestimmten Fällen, in denen Oberschwingungsgrenzwerte berücksichtigt werden müssen, die niedrige Oberschwingungswerte enthalten, sind die IEEE 519-Grenzen niedriger als die 61000-2-4-Grenzen. Low Harmonic Drives berücksichtigen den Gesamt-Oberschwingungsgehalt, wie in IEEE 519 für alle  $R_{Sce}$  definiert. Jeder einzelne Oberschwingungsstrom entspricht der Tabelle 10–3 in IEEE 519 für  $R_{Sce} \geq 20$ .

$I_{sc}/I_L (R_{Sce})$	$h < 11$	$11 \leq h < 17$	$17 \leq h < 23$	$23 \leq h < 35$	$35 \leq h$	Gesamt-Oberschwingungsanteil (TDD)
$< 20$	4%	2,0 %	1,5 %	0,6 %	0,3 %	5%
$20 < 50$	7%	3,5 %	2,5 %	1,0 %	0,5 %	8%
$50 < 100$	10%	4,5 %	4,0 %	1,5 %	0,7 %	12%
$100 < 1000$	12%	5,5 %	5,0 %	2,0 %	1,0 %	15%
$> 1000$	15%	7,0 %	6,0 %	2,5 %	1,4 %	20%

Tabelle 1.11 Zulässige Oberschwingungsströme am PCC

Das VLT® AutomationDrive FC302 Low Harmonic Drive erfüllt die folgenden Standards:

- IEC61000-2-4
- IEC61000-3-4
- IEEE 519
- G5/4

## 2 Sicherheit

### 2

### 2.1 Sicherheit

Folgende Symbole kommen in diesem Dokument zum Einsatz:

#### **⚠️ WARNUNG**

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

#### **⚠️ VORSICHT**

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

#### **HINWEIS**

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

### 2.2 Qualifiziertes Personal

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

Unter qualifiziertem Fachpersonal versteht man per definitionem geschulte Mitarbeiter, die gemäß den einschlägigen Gesetzen und Vorschriften zur Installation, Inbetriebnahme und Instandhaltung von Betriebsmitteln, Anlagen und Schaltungen berechtigt sind. Ferner muss das qualifizierte Personal mit den in diesem Dokument enthaltenen Anweisungen und Sicherheitsmaßnahmen vertraut sein.

### 2.3 Sicherheitsmaßnahmen

#### **⚠️ WARNUNG**

##### **HOCHSPANNUNG**

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

#### **⚠️ WARNUNG**

##### **UNERWARTETER ANLAUF**

Bei Anschluss des Frequenzumrichters an das Wechselstromnetz kann der angeschlossene Motor jederzeit unerwartet anlaufen. Der Frequenzumrichter, der Motor und alle angetriebenen Geräte müssen betriebsbereit sein. Andernfalls können Tod, schwere Verletzungen, Geräte- oder Sachschäden auftreten.

#### **⚠️ WARNUNG**

##### **ENTLADEZEIT**

Die Zwischenkreiskondensatoren des Frequenzumrichters können auch bei abgeschaltetem Frequenzumrichter geladen bleiben. Trennen Sie zur Vermeidung elektrischer Gefahren die Netzversorgung, alle Permanentmagnet-Motoren und alle externen DC-Zwischenkreisversorgungen, einschließlich externer Batterie-, USV- und DC-Zwischenkreisverbindungen mit anderen Frequenzumrichtern. Führen Sie Wartungs- oder Reparaturarbeiten erst nach vollständiger Entladung der Kondensatoren durch. Die entsprechende Wartezeit finden Sie in der Tabelle *Entladezeit*. Wenn Sie diese Wartezeit nach Trennen der Netzversorgung vor Wartungs- oder Reparaturarbeiten nicht einhalten, kann dies schwere oder tödliche Verletzungen zur Folge haben.

Spannung [V]	Leistungsbereich [kW]	Mindestwartezeit (Minuten)
380-500	132-200 kW	20
	250-630 kW	40

Tabelle 2.1 Entladezeiten



## 3 Installation

### 3.1 Checkliste Aufstellungsort

#### 3.1.1 Planung des Aufstellungsorts

#### **▲ VORSICHT**

Es ist wichtig, die Aufstellung des Frequenzumrichters zu planen. Wird dies unterlassen, kann dies zu zusätzlicher Arbeit während und nach der Montage führen.

Wählen Sie den optimalen Aufstellungsort unter Berücksichtigung der folgenden Faktoren:

- Umgebungstemperatur während des Betriebs.
- Installationsmethode.
- Verfahren zur Kühlung des Frequenzumrichters.
- Position des Frequenzumrichters.
- Kabelführung.
- Stellen Sie sicher, dass die Energieversorgung die richtige Spannung und den notwendigen Strom liefert.
- Stellen Sie sicher, dass der Motornennstrom innerhalb des maximalen Stroms des Frequenzumrichters liegt.
- Wenn der Frequenzumrichter nicht über eingebaute Sicherungen verfügt, stellen Sie sicher, dass die externen Sicherungen das notwendige Schaltvermögen aufweisen.

#### 3.1.2 Checkliste vor der Aufstellung von Geräten

- Untersuchen Sie vor dem Auspacken des Frequenzumrichters die Verpackung auf Anzeichen von Beschädigung. Setzen Sie sich bei Beschädigung sofort mit dem Transportunternehmen in Verbindung, um Schadensersatz anzufordern.
- Platzieren Sie den Frequenzumrichter vor dem Auspacken so nah wie möglich am endgültigen Aufstellungsort.
- Vergleichen Sie die Modellnummer des Frequenzumrichters auf dem Typenschild mit den Bestellangaben, um sicherzustellen, dass Sie das richtige Gerät erhalten haben.

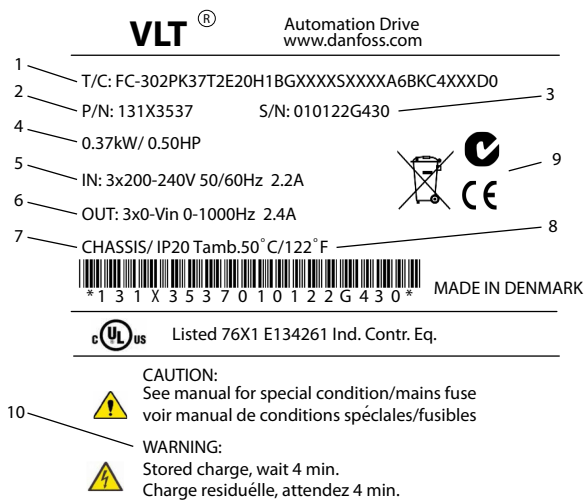
- Vergewissern Sie sich, dass alle Komponenten für die gleiche Nennspannung ausgelegt sind:
  - Netzversorgung
  - Frequenzumrichter
  - Motor
- Stellen Sie sicher, dass der Nennausgangsstrom gleich dem oder größer als der Voll-Laststrom des Motors für Motorspitzenleistung ist.
  - Motorgröße und Frequenzumrichterleistung müssen zur Gewährleistung eines ordnungsgemäßen Überlastschutzes übereinstimmen.
  - Wenn die Nennwerte des Frequenzumrichters unter denen des Motors liegen, kann der Motor seine maximale Leistung nicht erreichen.

### 3.2 Auspacken

#### 3.2.1 Gelieferte Teile

Die mitgelieferten Teile können je nach Produktkonfiguration unterschiedlich sein.

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


**HINWEIS**

Entfernen Sie das Typenschild nicht vom Frequenzumrichter (Verlust des Garantieanspruchs).

### 3.3 Montage

#### 3.3.1 Kühlung und Luftstrom

##### Kühlung

Sie können ausreichende Kühlung über einen Luftstrom durch den Sockel an der Frontseite und oben im Gerät, über Lufteinlass und -auslass an der Rückseite des Geräts oder durch eine Kombination von Kühlmöglichkeiten erreichen.

##### Rückseitige Kühlung

Die durch den Kanal auf der Rückseite geleitete Kühlluft kann auch an der Rückseite ein- und abgeführt werden. Hierdurch ergibt sich eine Lösung, bei der der rückseitige Kanal Außenluft aufnehmen und verlorene Wärme nach außen abführen kann, um so den Klimatisierungsbedarf zu reduzieren.

##### Luftzirkulation

Sorgen Sie für die notwendige Luftströmung über den Kühlkörper. Die Luftströmungsrate wird in *Tabelle 3.1* aufgeführt.

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

Abbildung 3.1 Produkttypenschild (Beispiel)

Gehäuseschutzart	Baugröße	Luftstrom Türlüfter/oberer Lüfter Gesamtluftstrom mehrerer Lüfter	Kühlkörperlüfter Gesamtluftstrom für mehrere Lüfter
IP21 IP54	D1n	3 Türlüfter, 442 m <sup>3</sup> /h 2+1=2x170+102	2 Kühlkörperlüfter, 1185 m <sup>3</sup> /h (1+1=765+544)
	D2n	3 Türlüfter, 544 m <sup>3</sup> /h 2+1=2x170+204	2 Kühlkörperlüfter, 1605 m <sup>3</sup> /h (1+1=765+840)
	E9	4 Türlüfter, 680 m <sup>3</sup> /h (2+2, 4x170=680)	2 Kühlkörperlüfter, 2675 m <sup>3</sup> /h (1574 cfm) (1+1, 1230+1445=2675)
	F18	6 Türlüfter, 3150 m <sup>3</sup> /h (6x525=3150)	5 Kühlkörperlüfter, 4485 m <sup>3</sup> /h (2639 cfm) 2+1+2, ((2x765)+(3x985)=4485)

Tabelle 3.1 Luftstrom am Kühlkörper

**HINWEIS**

Im Frequenzumrichter läuft der Lüfter aus den folgenden Gründen:

- AMA.
- DC-Halten.
- Vormagnetisierung
- DC-Bremse.
- 60 % des Nennstroms überschritten.
- Bestimmte Kühlkörpertemperatur überschritten (abhängig von der Leistungsgröße).
- Bestimmte Umgebungstemperatur der Leistungskarte überschritten (abhängig von der Leistungsgröße).
- Spezifische Umgebungstemperatur der Steuerkarte überschritten.

Nach dem Starten läuft der Lüfter mindestens 10 Minuten lang.

**HINWEIS**

Bei Gerätebaugrößen E und F läuft der Lüfter aus den folgenden Gründen:

- Aktives Filter läuft.
- Aktives Filter nicht in Betrieb, aber Netzstrom überschreitet Grenze (abhängig von Leistungsgröße).
- Bestimmte Kühlkörpertemperatur überschritten (abhängig von der Leistungsgröße).
- Bestimmte Umgebungstemperatur der Leistungskarte überschritten (abhängig von der Leistungsgröße).
- Spezifische Umgebungstemperatur der Steuerkarte überschritten.

Nach dem Starten läuft der Lüfter mindestens 10 Minuten lang.

**Externe Lüftungskanäle**

Wenn Sie zusätzliche Lüftungskanäle extern zum Rittal-Schaltschrank anbringen, müssen Sie den Druckabfall in den Kanälen berechnen. Verwenden Sie *Abbildung 3.2*, *Abbildung 3.3* und *Abbildung 3.4* zur Leistungsreduzierung des Frequenzumrichters entsprechend dem Druckabfall mit Hilfe der folgenden Diagramme.

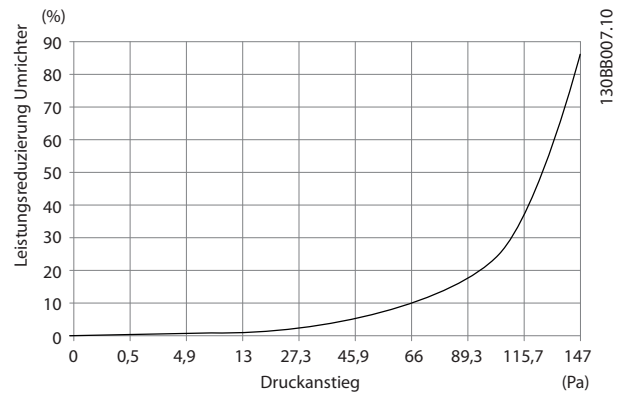


Abbildung 3.2 Baugröße D Leistungsreduzierung vs. Druckänderung Luftstrom am Frequenzumrichter: 450 cfm (765 m³/h)

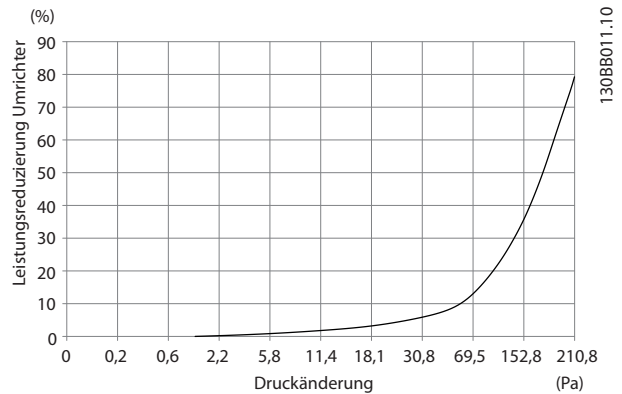


Abbildung 3.3 Baugröße E Leistungsreduzierung vs. Druckänderung Luftstrom am Frequenzumrichter: 850 cfm (1445 m³/h)

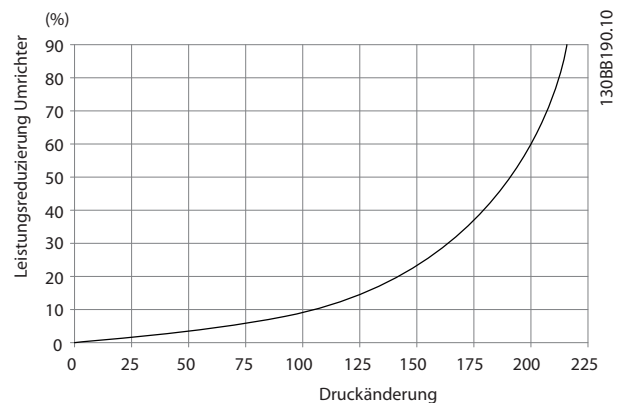
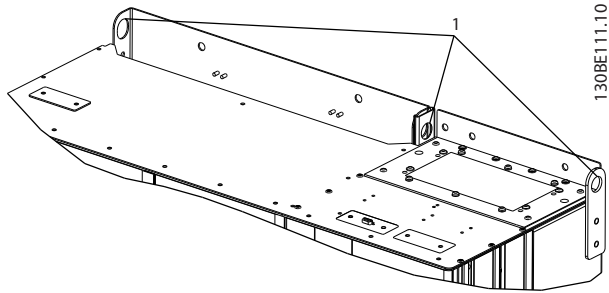


Abbildung 3.4 Baugröße F Leistungsreduzierung vs. Druckänderung Luftstrom am Frequenzumrichter: 580 cfm (985 m³/h)

3

### 3.3.2 Heben

Heben Sie den Frequenzumrichter an den dafür vorgesehenen Hebeösen an. Verwenden Sie bei allen Geräten der Baugröße D eine Traverse, um ein Verbiegen der Hebeösen des Frequenzumrichters zu vermeiden.



1	Hebeösen
---	----------

Abbildung 3.5 Empfohlenes Hebeverfahren, Baugröße D1n/D2n

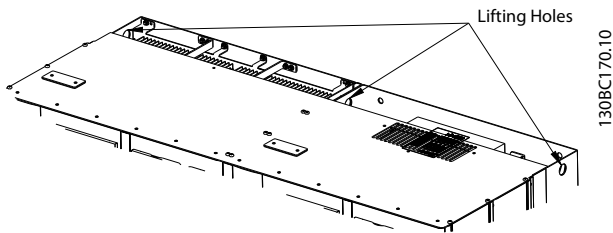
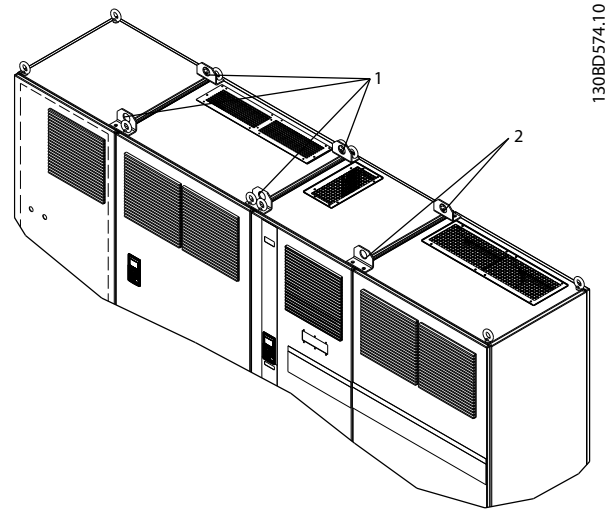


Abbildung 3.6 Empfohlenes Hebeverfahren, Baugröße E9

## ⚠️ WARNUNG

Die Traverse muss dem Gewicht des Frequenzumrichters standhalten können. Siehe Kapitel 8.2 Abmessungen für das Gewicht der verschiedenen Baugrößen. Der maximale Durchmesser für die Stange beträgt 2,5 cm. Der Winkel zwischen FU-Oberkante und Hubseil sollte mindestens 60° betragen.



1	Hebeösen für das Filter
2	Hebeösen für den Frequenzumrichter

Abbildung 3.7 Empfohlenes Hebeverfahren, Baugröße F18

## HINWEIS

Auch das Heben der Gerätebaugröße F mit einer Traverse ist zulässig.

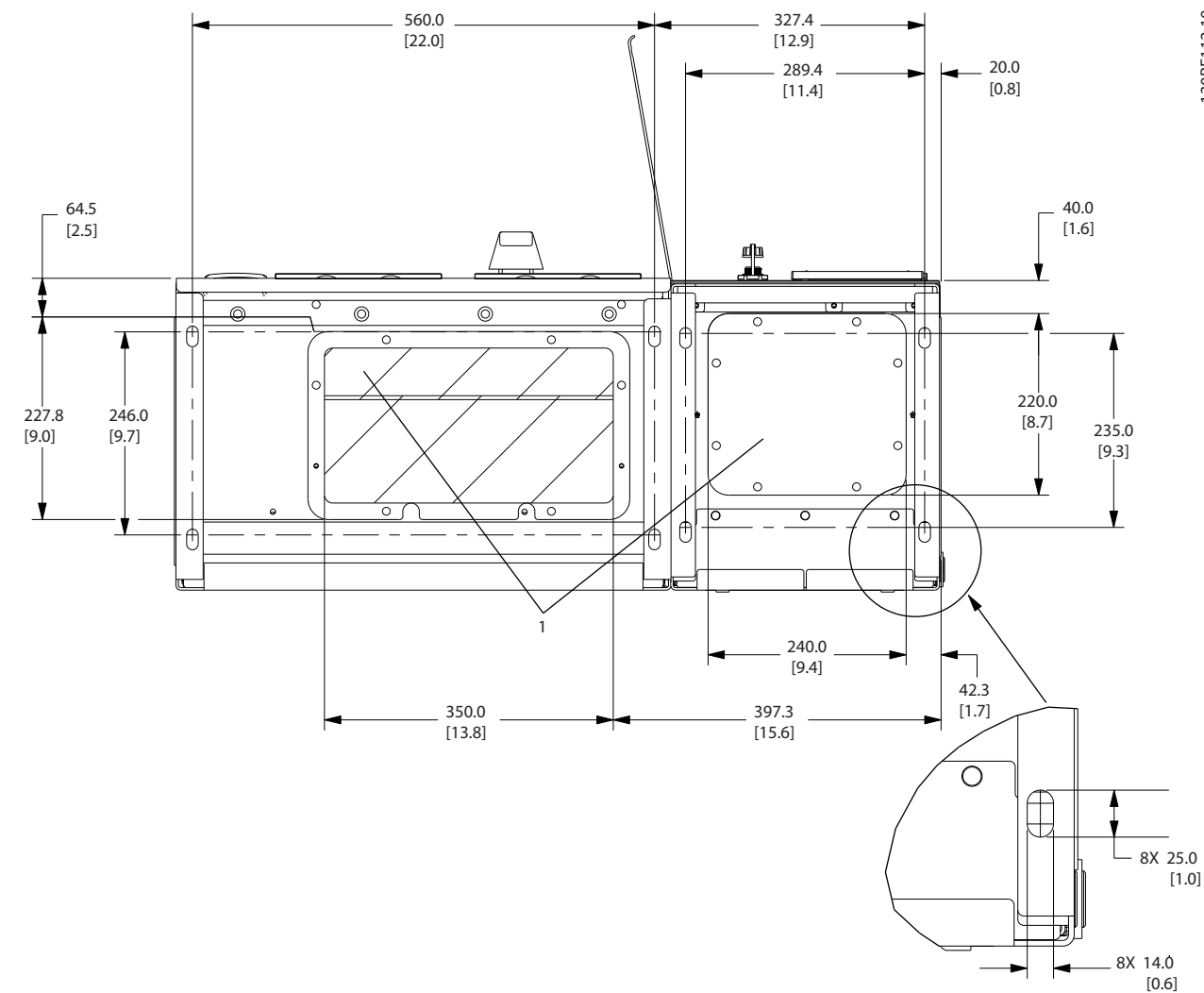
## HINWEIS

Der F18-Sockel ist separat verpackt und in der Lieferung enthalten. Montieren Sie den Frequenzumrichter auf dem Sockel an seiner endgültigen Position. Der Sockel ermöglicht ordnungsgemäße Luftzirkulation und Kühlung.

### 3.3.3 Kabeleinführung und Verankerung

Die Kabel werden durch die Öffnungen der Bodenabdeckplatte des Geräts eingeführt. *Abbildung 3.8, Abbildung 3.9, Abbildung 3.10 und Abbildung 3.11* zeigen die Öffnungen in der Bodenabdeckplatte und detaillierte Ansichten der Verankerungsbohrungsmaße.

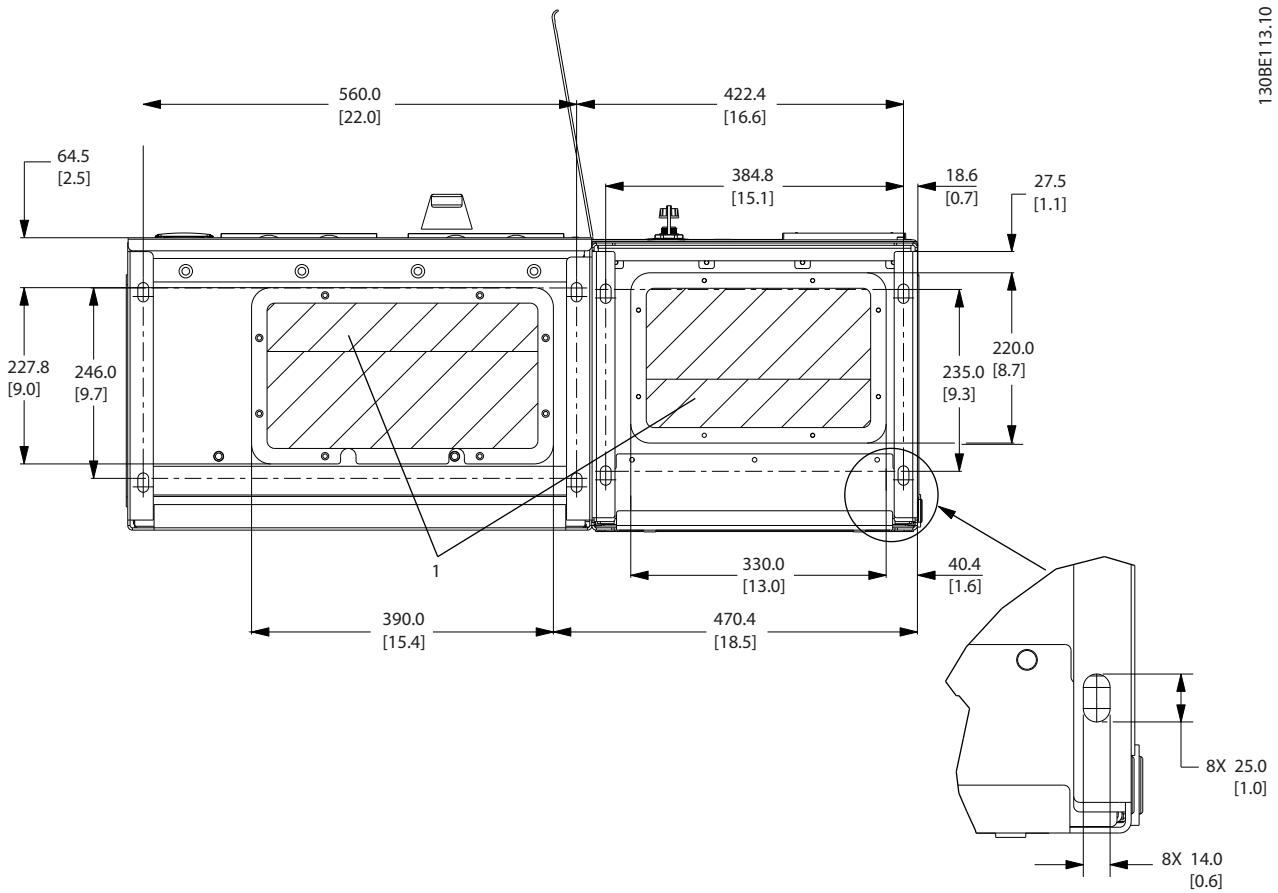
#### Untersicht, D1n/D2n



1	Kabeleinführungspunkte
---	------------------------

Abbildung 3.8 Kabeleinführungsdiagramm, Baugröße D1n

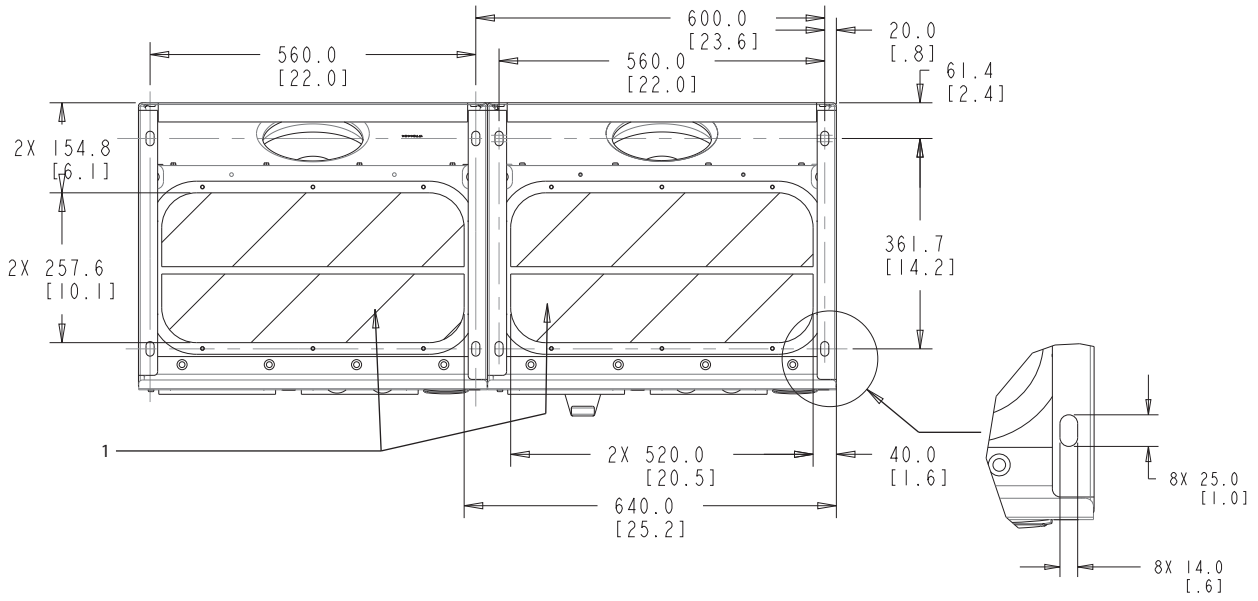
3



1	Kabeleinführungspunkte
---	------------------------

Abbildung 3.9 Kabeleinführungsdiagramm, Baugröße D2n

Untersicht, Baugröße E9



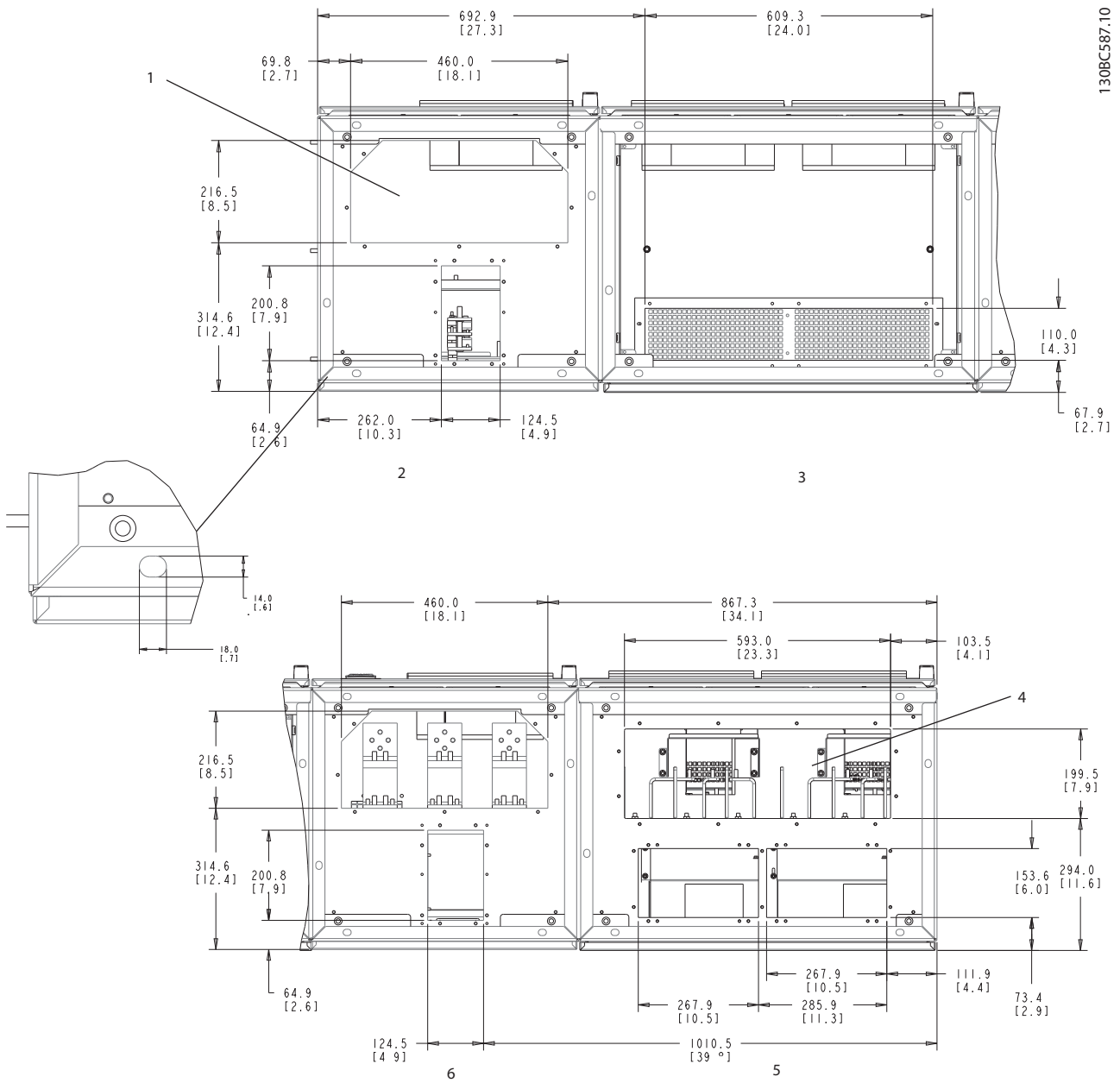
130BC586.10

3

1	Kabeleinführungspunkte
---	------------------------

Abbildung 3.10 Kabeleinführungsdiagramm, E9

Untersicht, F18

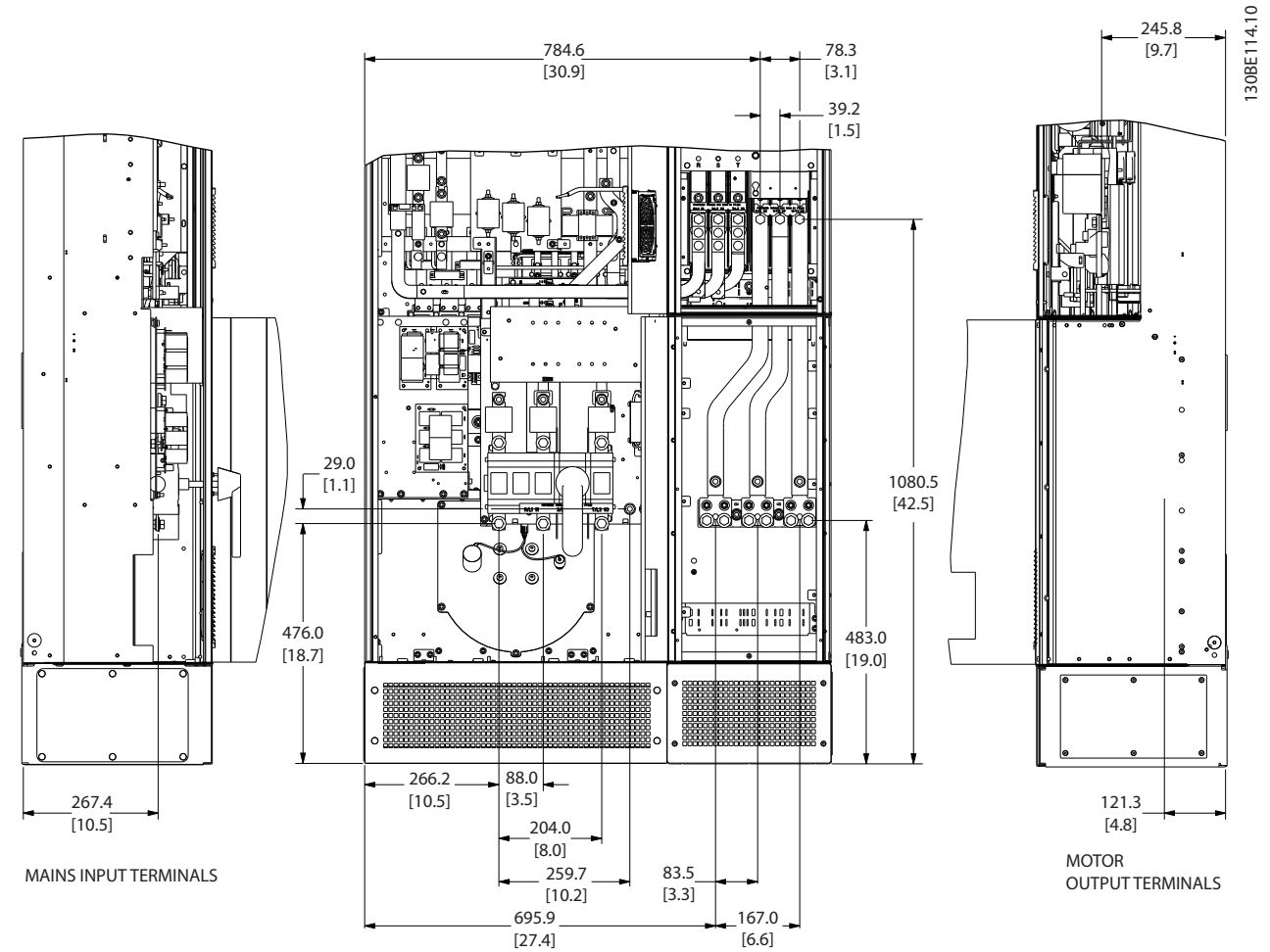


1	Netzkabeleinführung	4	Motorkabeleinführung
2	Optionsschrank	5	Wechselrichtergehäuse
3	Filtergehäuse	6	Gleichrichtergehäuse

Abbildung 3.11 Kabeleinführungsdiagramm, F18



3.3.4 Anordnung der Klemmen für Baugröße D1n/D2n



3

Abbildung 3.12 Anordnung der Klemmen, Baugröße D1n

3

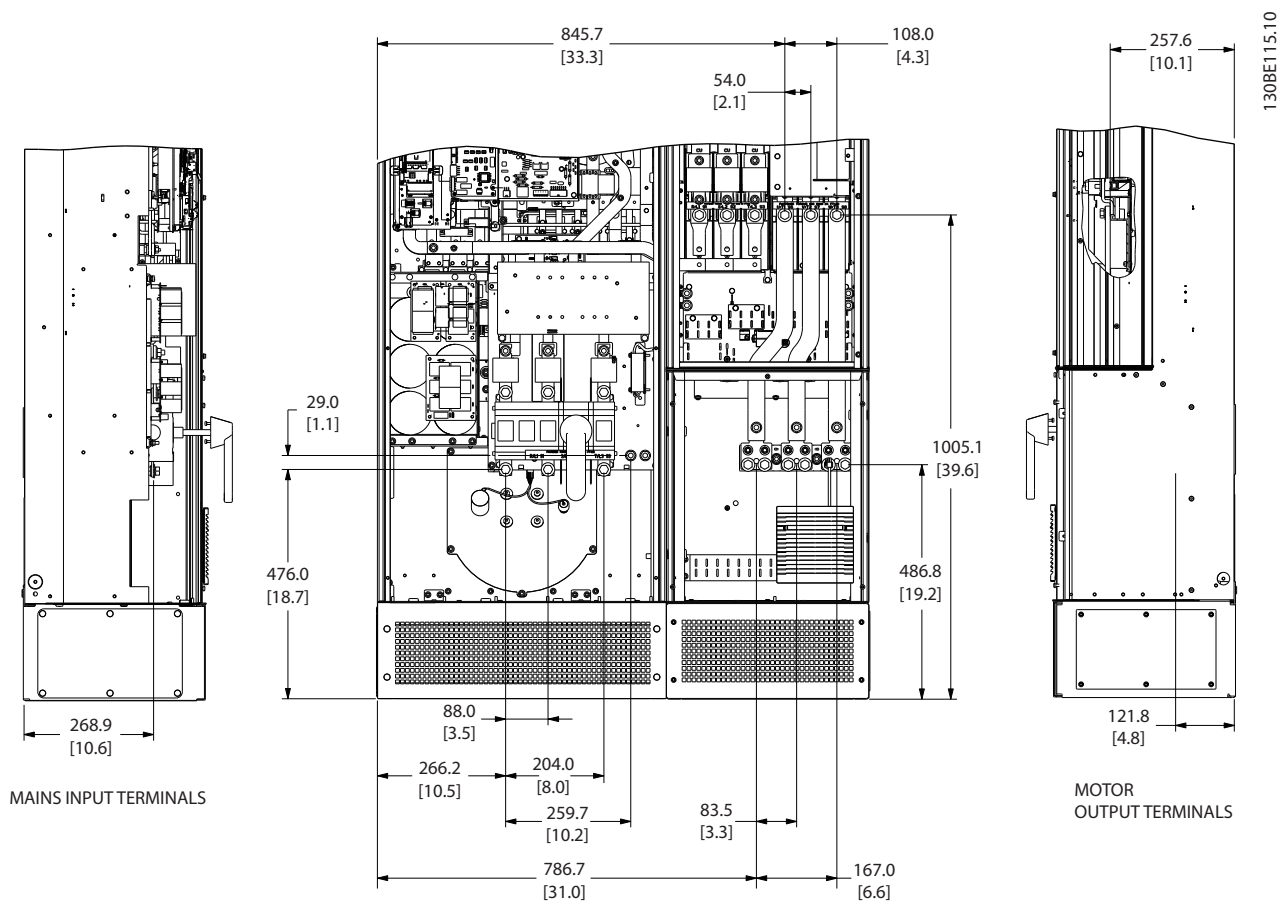


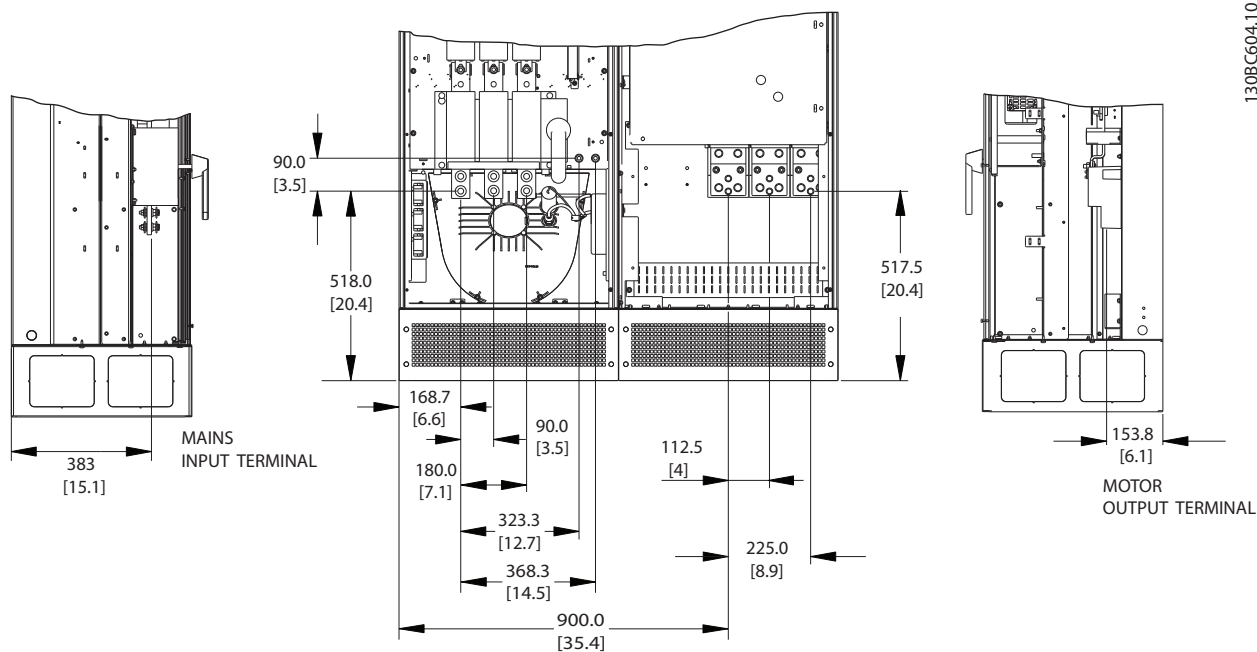
Abbildung 3.13 Anordnung der Klemmen, Baugröße D2n

Berücksichtigen Sie den Biegeradius schwerer Leistungskabel.

**HINWEIS**

Alle Baugrößen D sind mit Standardeingangsklemmen, Sicherung oder Trennschalter erhältlich.

3.3.5 Anordnung der Klemmen für Baugröße E9



130BC604.10

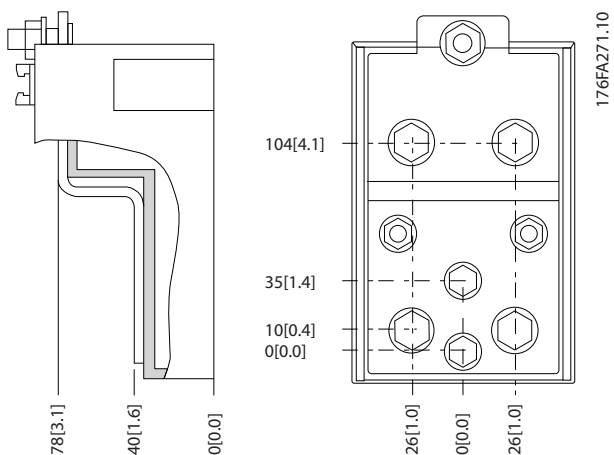
3

Abbildung 3.14 Lage der Klemmen, Baugröße E9

Berücksichtigen Sie den Biegeradius schwerer Leistungskabel.

**HINWEIS**

Alle Baugrößen E sind mit Standardeingangsklemmen, Sicherung oder Trennschalter erhältlich.



176FA271.10

Abbildung 3.15 Nahansicht der Klemmenanordnung

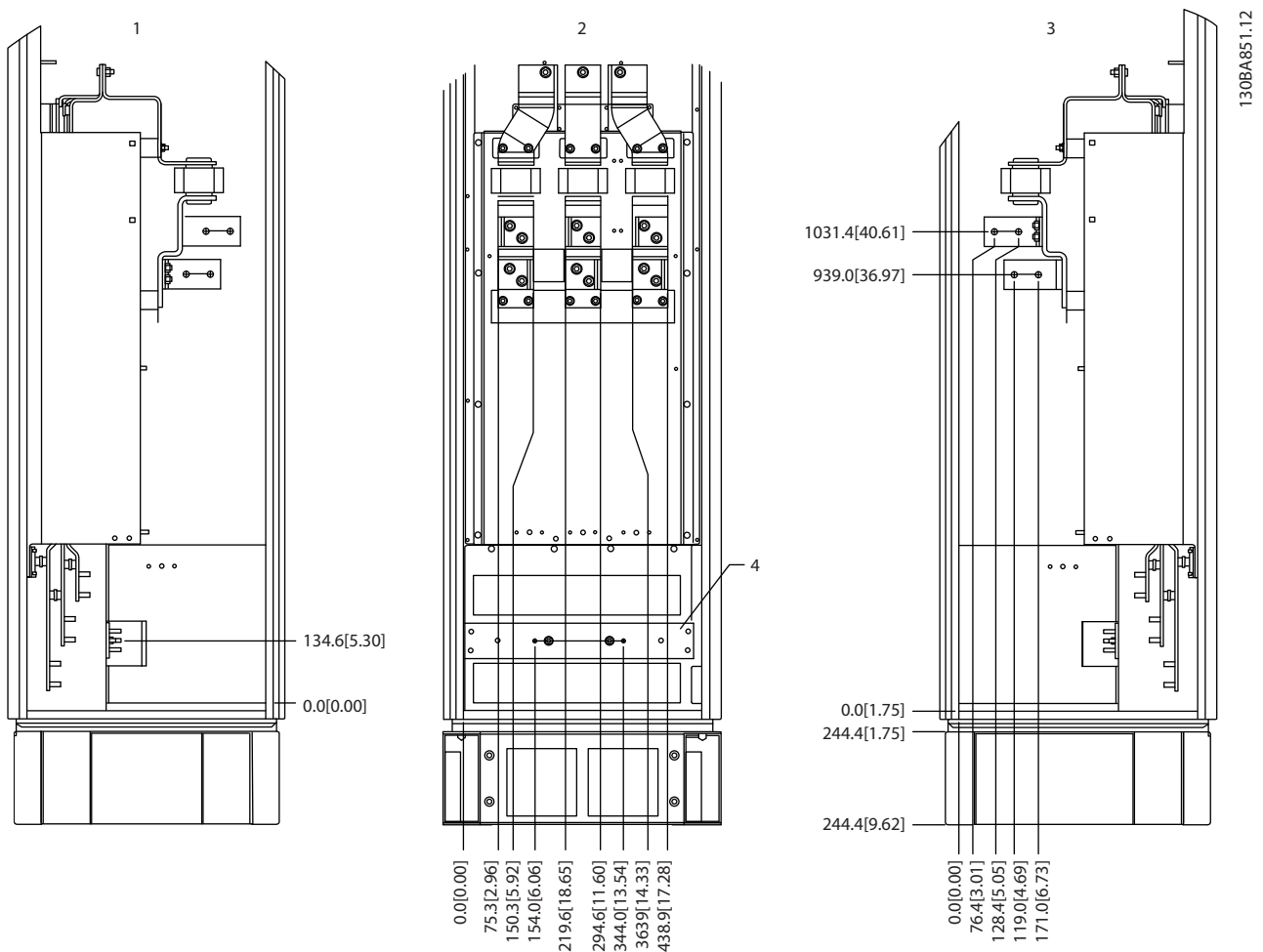
### 3.3.6 Anordnung der Klemmen für Baugröße F18

Berücksichtigen Sie bei der Planung der Kabelzugänge die Klemmenanordnungen.

Geräte der Baugröße F haben 4 verriegelte Schaltschränke:

- Eingangsoptionsschrank (bei LHD nicht optional)
- Filterschrank
- Gleichrichterschrank
- Wechselrichterschrank

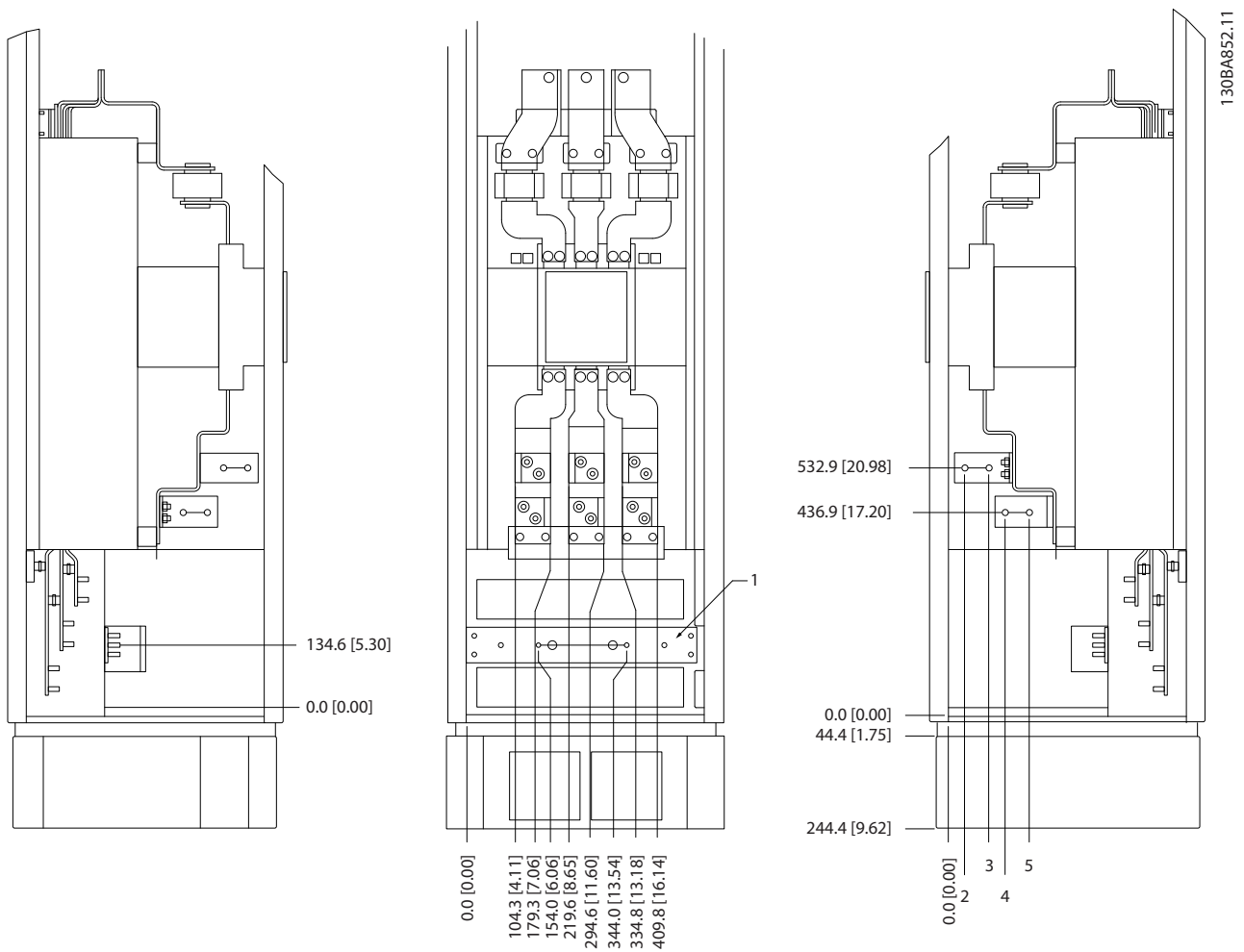
Explosionszeichnungen jedes Schaltschranks finden Sie in *Kapitel 1.3.3 Explosionszeichnungen*. Netzeingänge befinden sich im Eingangsoptionsschrank, der Strom zum Gleichrichter über miteinander verbundene Stromschienen leitet. Der Ausgang vom Gerät erfolgt über den Wechselrichterschrank. Im Gleichrichterschrank befinden sich keine Anschlussklemmen. Miteinander verbundene Stromschienen sind nicht abgebildet.



1	Schnittansicht rechte Seite	3	Schnittansicht linke Seite
2	Vorderansicht	4	Erdungsschiene

Abbildung 3.16 Eingangsoptionsschrank, Baugröße F18 - nur Sicherungen

Die Kabeleinführungsplatte befindet sich 42 mm unter Ebene 0. Dargestellt sind die linke Seitenansicht, Vorderansicht und rechte Seitenansicht.



3

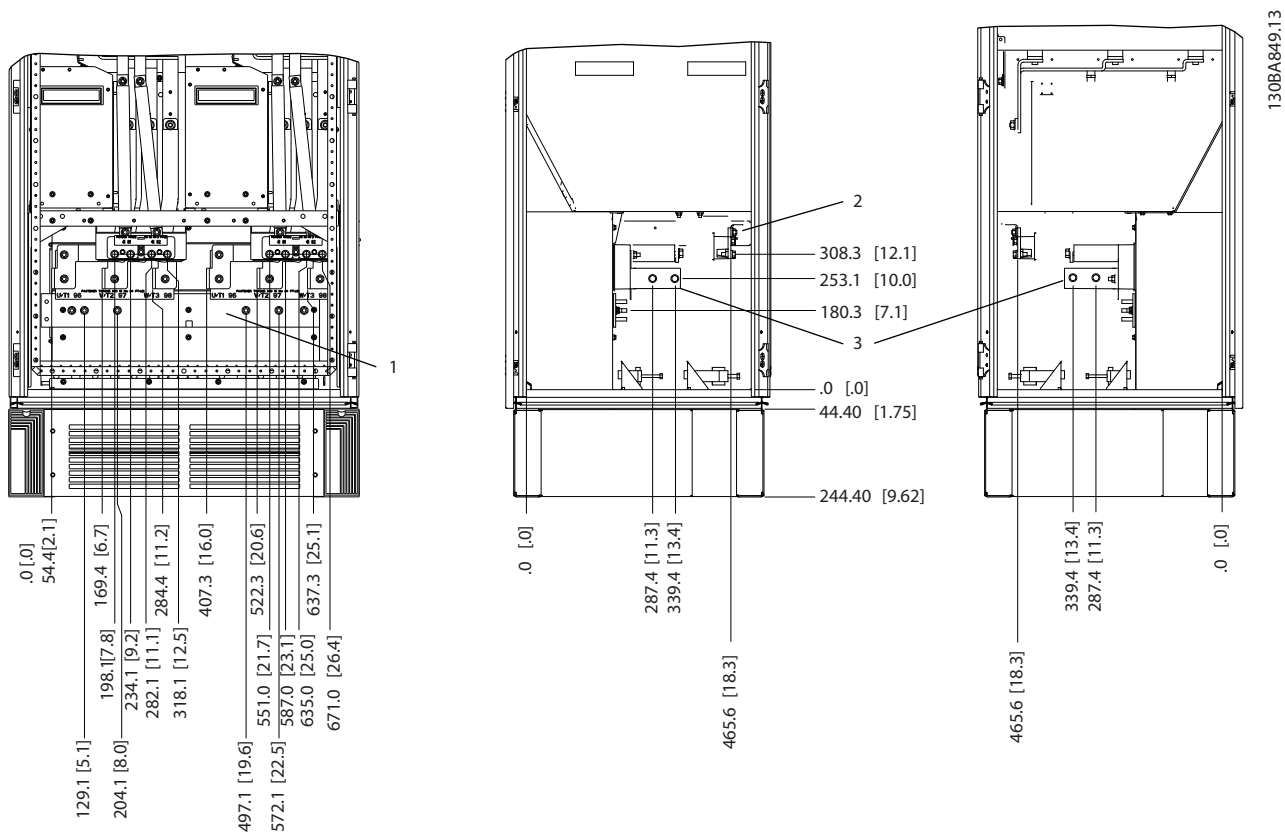
	500 kW <sup>1)</sup> (mm [in.])	560–710 kW <sup>1)</sup> (mm [in.])
1	Erdungsschiene	
2	34.9 [1.4]	46.3 [1.8]
3	86.9 [3.4]	98.3 [3.9]
4	122.2 [4.8]	119 [4.7]
5	174.2 [6.9]	171 [6.7]

1) Die Position des Trennschalters und die entsprechenden Maße variieren mit der Kilowattspezifikation.

Abbildung 3.17 Eingangsoptionsschrank mit Trennschalter, Baugröße F18

Die Kabeleinführungsplatte befindet sich 42 mm unter Ebene 0. Dargestellt sind die linke Seitenansicht, Vorderansicht und rechte Seitenansicht.

3



1	Vorderansicht
2	Linke Seitenansicht
3	Rechte Seitenansicht

Abbildung 3.18 Wechselrichterschrank, Baugröße F18

Die Kabeleinführungsplatte befindet sich 42 mm unter Ebene 0. Dargestellt sind die linke Seitenansicht, Vorderansicht und rechte Seitenansicht.

### 3.3.7 Drehmomentregler

Das richtige Drehmoment ist für alle elektrischen Anschlüsse unerlässlich. Die korrekten Werte sind in *Tabelle 3.2* aufgeführt. Ein falsches Anzugsdrehmoment führt zu einem schlechten elektrischen Anschluss. Verwenden Sie einen Drehmoment-schlüssel, um das richtige Drehmoment zu erzielen.

Baugröße	Anschluss	Drehmoment [Nm (in-lbs)]	Schraubengröße
D	Netz Motor	19–40 (168–354)	M10
	rückspeisefähig Bremse	8.5–20.5 (75–181)	M8
E	Netz Motor rückspeisefähig	19–40 (168–354)	M10
	Bremse	8.5–20.5 (75–181)	M8
F	Netz Motor	19–40 (168–354)	M10
	Bremse	8.5–20.5 (75–181)	M8
	rückspeisefähig	8.5–20.5 (75–181)	M8

Tabelle 3.2 Anzugsdrehmoment für Klemmen

## 4 Elektrische Installation

### 4.1 Sicherheitshinweise

Allgemeine Sicherheitshinweise finden Sie unter *Kapitel 2 Sicherheit*.

4

#### **⚠️ WARNUNG**

##### INDUZIERTER SPANNUNG!

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

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

#### **⚠️ VORSICHT**

##### STROMSCHLAGEGFAHR

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

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

##### Überspannungsschutz

- Für Anwendungen mit mehreren Motoren benötigen Sie zusätzliche Schutzvorrichtungen wie einen Kurzschlusschutz oder einen thermischen Motorschutz zwischen Frequenzumrichter und Motor.
- Der Kurzschluss- und Überspannungsschutz wird durch Sicherungen am Eingang gewährleistet. Wenn die Sicherungen nicht Bestandteil der Lieferung ab Werk sind, muss sie der Installateur als Teil der Installation bereitstellen. Die maximalen Nennwerte der Sicherungen finden Sie unter *Kapitel 8.4 Sicherungen*.

##### Leitungstyp und Nennwerte

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

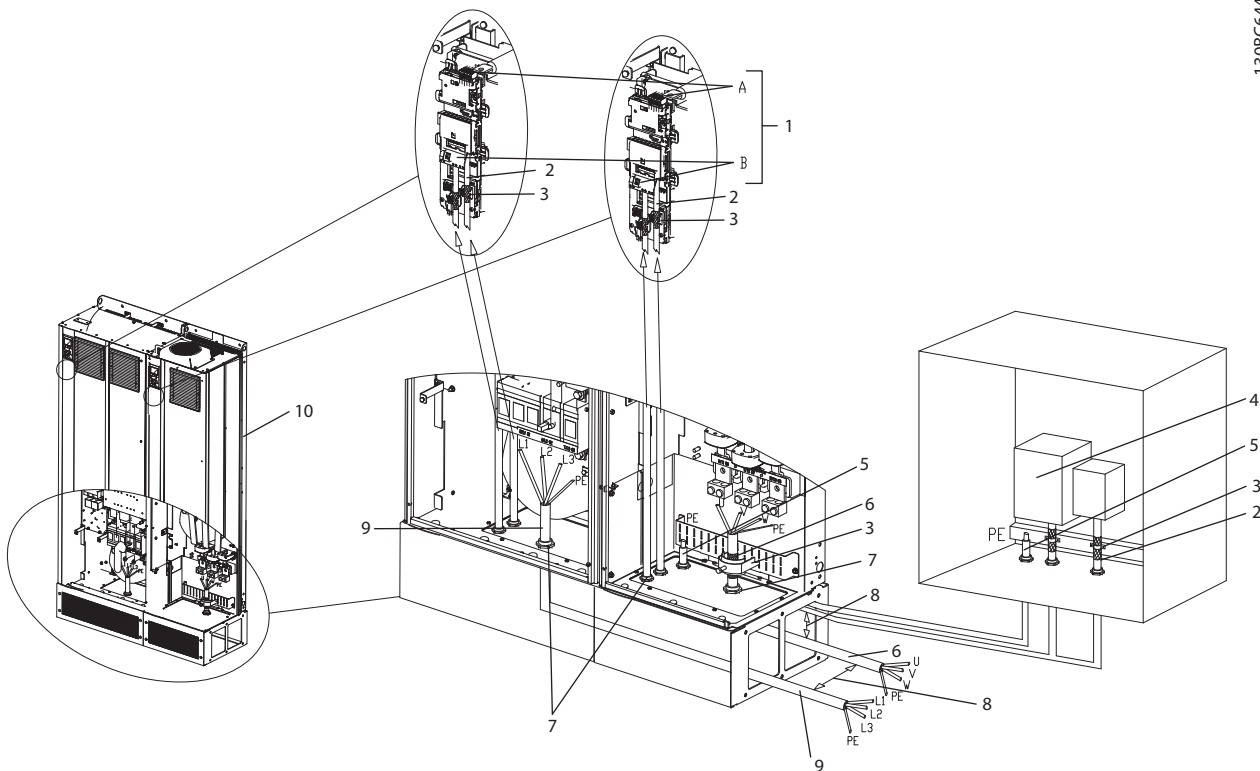
Siehe und *Kapitel 8.3 Allgemeine technische Daten* zu empfohlenen Kabelquerschnitten und -typen.



## 4.2 Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV)

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

### 4.2.1 EMV-Störungen



130BC644.10

4

1	Anschlusspunkte zur anwendungsspezifischen Steuerung – Optionen A und B	6	Motorausgangskabel, 3 Phasen und Schutzleiter (nicht abgeschirmt)
2	Abgeschirmtes Steuerkabel	7	Kabelverschraubung
3	Kabelschelle	8	Abstand, mindestens 200 mm
4	Anwendungsspezifische Steuereingänge	9	Netzeingangskabel, 3 Phasen und Schutzleiter (nicht abgeschirmt)
5	Potentialausgleichskabel [mindestens 16 mm <sup>2</sup> ]	10	Low Harmonic Drive (LHD)

Abbildung 4.1 EMV-gerechte Installation

### **HINWEIS**

#### EMV-Störungen

Verwenden Sie abgeschirmte Kabel für Motor- und Steuerverkabelung. Trennen Sie LHD-Netzeingangskabel von Motorkabel und Steuerkabel. Ein Mindestabstand von 200 mm zwischen Leistungs- und Motorkabeln sowie Steuerleitungen ist erforderlich. Maximieren Sie diesen Abstand zur Reduzierung der EMV-Emissionen. Hierdurch reduzieren Sie die Gefahr von Störungen zwischen den LHD-Geräten und anderen elektronischen Geräten.

### 4.3 Stromanschlüsse

#### HINWEIS

Kabel, allgemeine Informationen

Befolgen Sie stets die nationalen und lokalen Vorschriften zum Kabelquerschnitt und zur Umgebungstemperatur. Für UL-Anwendungen sind Kupferleiter mit Nenntemperatur von 75 °C zu verwenden. Kupferleiter mit Nenntemperaturen von 75 und 90 °C sind für den Einsatz des Frequenzumrichters in Anwendungen ohne UL-Zertifizierung zulässig.

Die Anordnung der Leistungskabelanschlüsse ist in *Abbildung 4.2* dargestellt. Dimensionieren Sie Kabelquerschnitte gemäß den Nennstromwerten und den lokalen Vorschriften. Nähere Angaben finden Sie in *Kapitel 8.3.1 Kabellängen und Querschnitte*.

Zum Schutz des Frequenzumrichters müssen Sie die empfohlenen Sicherungen verwenden, wenn das Gerät nicht über eingebaute Sicherungen verfügt. Sicherungsempfehlungen finden Sie in *Kapitel 8.4 Sicherungen*. Achten Sie auf eine den lokalen Vorschriften entsprechende Absicherung.

Bei Ausführungen mit Netzschalter ist dieser auf der Netzseite vorverdrahtet.

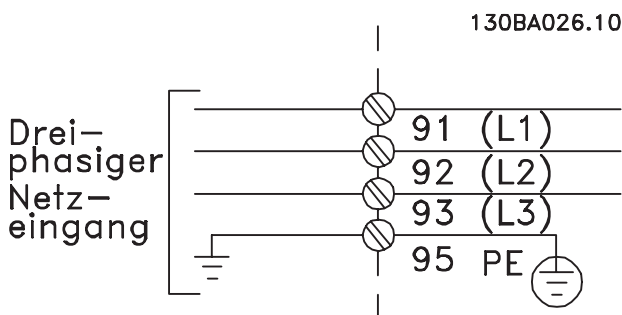


Abbildung 4.2 Leistungskabelanschlüsse

#### HINWEIS

Zur Einhaltung der Vorgaben der EMV-Richtlinie werden abgeschirmte Kabel empfohlen. Bei Verwendung eines ungeschirmten Kabels siehe *Kapitel 4.7.3 Netz- und Steuerverdrahtung für ungeschirmte Leitungen*.

Zur korrekten Dimensionierung von Motorkabelquerschnitt und -länge siehe *Kapitel 8 Technische Daten*.

#### Abschirmung von Kabeln

Vermeiden Sie verdrehte Abschirmungsenden (Pigtails), die hochfrequent nicht ausreichend wirksam sind. Wenn Sie den Kabelschirm unterbrechen müssen (z. B. um ein Motorschütz oder einen Reparaturschalter zu installieren),

müssen Sie die Abschirmung hinter der Unterbrechung mit der geringstmöglichen HF-Impedanz fortführen.

Schließen Sie den Motorkabelschirm am Abschirmblech des Frequenzumrichters und am Metallgehäuse des Motors an.

Stellen Sie die Schirmverbindungen mit einer möglichst großen Kontaktfläche (Kabelschellen) her. Verwenden Sie hierzu das mitgelieferte Installationszubehör des Frequenzumrichters.

#### Kabellänge und -querschnitt

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

#### Taktfrequenz

Wenn der Frequenzumrichter zusammen mit einem Sinusfilter verwendet wird, um die Störgeräusche des Motors zu reduzieren, müssen Sie die Taktfrequenz entsprechend den Anweisungen zu dem verwendeten Sinusfilter unter *Parameter 14-01 Switching Frequency* einstellen.

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

Tabelle 4.1 Klemmenverbindungen

1) Erdung

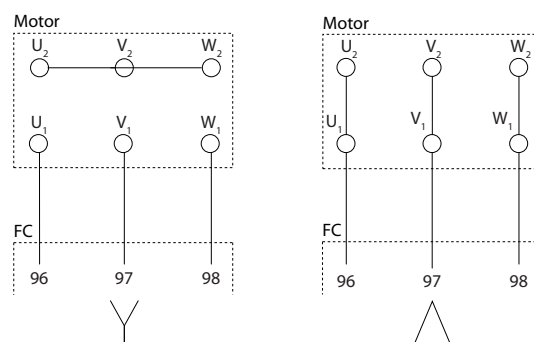


Abbildung 4.3 Klemmenkonfigurationen für Stern und Dreieck

175ZA114.11

## 4.4 Erdung

### **⚠️ WARNUNG**

#### **VORSCHRIFTSMÄSSIG ERDEN!**

Aus Gründen der Bediensicherheit ist es wichtig, Frequenzumrichter gemäß den geltenden Vorschriften und entsprechend den Anweisungen in diesem Handbuch richtig zu erden. Verwenden Sie keinen an den Frequenzumrichter angeschlossenen Kabelkanal als Ersatz für eine ordnungsgemäße Erdung. Der Ableitstrom gegen Erde ist höher als 3,5 mA. Eine nicht vorschriftsmäßige Erdung des Frequenzumrichters kann zum Tod oder zu schweren Verletzungen führen.

### **HINWEIS**

Es obliegt dem Benutzer oder einem zertifizierten Elektroinstallateur, für eine einwandfreie Erdung der Geräte gemäß den geltenden nationalen und örtlichen Elektroinstallationsvorschriften und -normen zu sorgen.

- Beachten Sie alle örtlichen und nationalen Elektroinstallationsvorschriften zur einwandfreien Erdung elektrischer Geräte und Betriebsmittel!
- Sie müssen einen ordnungsgemäßen Schutzleiter für Geräte mit Erdströmen über 3,5 mA installieren, siehe *Kapitel 4.4.1 Erdableitstrom (>3,5 mA)*.
- Für Netzversorgung, Motorkabel und Steuerleitungen ist ein spezieller Schutzleiter erforderlich.
- Verwenden Sie die im Lieferumfang des Geräts enthaltenen Kabelschellen für ordnungsgemäße Erdanschlüsse.
- Erden Sie Frequenzumrichter nicht in Reihe hintereinander.
- Halten Sie die Erdungskabel so kurz wie möglich.
- Verwenden Sie zur Reduzierung des elektrischen Rauschens mehrdrahtige Leitungen.
- Befolgen Sie die Anforderungen des Motorherstellers an die Motorkabel.

#### 4.4.1 Erdableitstrom (>3,5 mA)

Befolgen Sie im Hinblick auf die Schutzerdung von Geräten mit einem Ableitstrom gegen Erde von mehr als 3,5 mA alle nationalen und lokalen Vorschriften. Die Frequenzumrichtertechnik nutzt hohe Schaltfrequenzen bei gleichzeitig hoher Leistung. Dies erzeugt einen Ableitstrom in der Erdverbindung. Ein Fehlerstrom im Frequenzumrichter an den Ausgangsleistungsklemmen kann eine Gleichstromkomponente enthalten, die die Filterkondensatoren laden und einen transienten Erdstrom verursachen kann. Der Ableitstrom gegen Erde hängt von verschiedenen Faktoren bei der Systemkonfiguration ab, wie EMV-Filter,

abgeschirmte Motorkabel und Leistung des Frequenzumrichters.

EN 61800-5-1 (Produktnorm für Elektrische Leistungsantriebssysteme mit einstellbarer Drehzahl) stellt besondere Anforderungen, wenn der Erdableitstrom 3,5 mA übersteigt. Die Erdverbindung muss auf eine der folgenden Arten verstärkt werden:

- Kabelquerschnitt des Erdungskabels von min. 10 mm<sup>2</sup>.
- Zwei getrennt verlegte Erdungskabel, die die vorgeschriebenen Maße einhalten

Weitere Informationen finden Sie in der Norm EN 60364-5-54 § 543.7.

## 4.5 Eingangsoptionen

### 4.5.1 Zusätzlicher Schutz (Fehlerstromschutzschalter)

Je nach Anforderung der örtlichen Sicherheitsvorschriften kann als zusätzliche Schutzmaßnahme eine Mehrfach-Schutzerdung, Nullung oder Einsatz eines FI-Schutzschalters (Fehlerstromschutzschalter) vorgeschrieben sein.

Bei einem Erdschluss entwickelt sich eine DC-Komponente im Fehlerstrom.

Beachten Sie bei Verwendung von Fehlerstromschutzschaltern örtliche Vorschriften. Die Relais müssen für die Absicherung von Geräten mit dreiphasigem Brückengleichrichter und für einen kurzzeitigen Impulsstrom im Einschaltmoment zugelassen sein.

### 4.5.2 EMV-Schalter

#### **Ungeerdete Netzversorgung**

Wird der Frequenzumrichter von einer isolierten Netzstromquelle oder TT/TN-S-Netz mit geerdetem Zweig versorgt, wird empfohlen, den EMV-Schalter am Frequenzumrichter und am Filter über *Parameter 14-50 RFI Filter* auf [AUS] zu setzen. Zur weiteren Referenz siehe IEC 364-3. Wenn optimale EMV-Leistung erforderlich ist oder Motoren parallel angeschlossen sind oder die Motorkabellänge mehr als 25 m beträgt, stellen Sie *Parameter 14-50 RFI Filter* auf [EIN].

In der Position AUS sind die internen EMV-Kondensatoren (Filterkondensatoren) zwischen Schaltschrank und Zwischenkreis abgeschaltet, um Schäden am Zwischenkreis zu vermeiden und die Erdkapazität gemäß IEC 61800-3 zu verringern.

Lesen Sie hierzu den Anwendungshinweis *VLT am IT-Netz*. Es ist wichtig, Isolationsmonitore zu verwenden, die zusammen mit der Leistungselektronik (IEC 61557-8) einsetzbar sind.

### 4.5.3 Abgeschirmte Kabel

Es ist wichtig, abgeschirmte Kabel ordnungsgemäß anzuschließen, um hohe EMV-Immunität und niedrige Emissionen sicherzustellen.

**Der Anschluss kann über Kabelverschraubungen oder Schellen erfolgen:**

- EMV-Kabelverschraubungen: Sie können handelsübliche Kabelverschraubungen verwenden, um eine optimale EMV-Verbindung sicherzustellen.
- EMV-Kabelschelle: Schellen, die einfachen Anschluss ermöglichen, werden mit dem Gerät geliefert.

## 4.6 Motoranschluss

### 4.6.1 Motorkabel

Schließen Sie den Motor an die Klemmen U/T1/96, V/T2/97, W/T3/98 ganz rechts am Gerät an. Das Erdungskabel gehört an Klemme 99. Sie können alle Arten dreiphasiger Standard-Asynchronmotoren mit einem Frequenzumrichter verwenden. Die Werkseinstellung ist Rechtslauf, wobei der Frequenzumrichter Ausgang wie folgt angeschlossen ist:

Klemme Nr.	Funktion
96, 97, 98	Netz U/T1, V/T2, W/T3
99	Masse

Tabelle 4.2 Klemmenfunktionen

- Klemme U/T1/96 angeschlossen an Phase U.
- Klemme V/T2/97 angeschlossen an Phase V.
- Klemme W/T3/98 angeschlossen an Phase W.

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

Eine Motordrehrichtungsprüfung können Sie über *Parameter 1-28 Motor Rotation Check* und die am Display gezeigten Schritte durchführen.

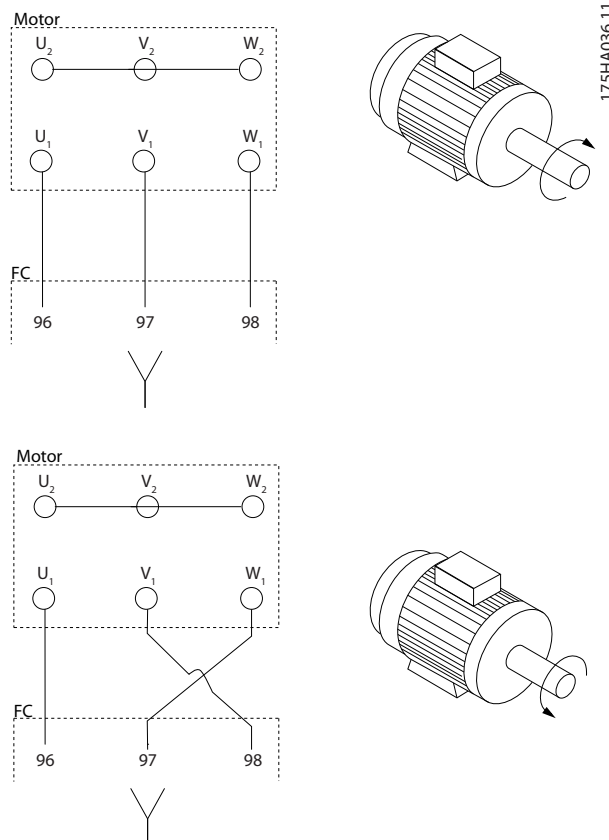


Abbildung 4.4 Motordrehrichtungsprüfung

#### Anforderungen bei Baugröße F

Verwenden Sie eine Anzahl von Motorphasenkabeln, die ein Vielfaches von 2 sind (2, 4, 6 oder 8), damit an beide Wechselrichtermodulklemmen dieselbe Anzahl Leiter angeschlossen ist. Die Kabel zwischen den Klemmen des Wechselrichtermoduls und dem ersten gemeinsamen Punkt einer Phase müssen die gleiche Länge haben (mit einer Toleranz von 10 %). Als gemeinsamen Punkt empfiehlt Danfoss dabei die Motorklemmen.

#### Anforderungen für Ausgangsverteiler

Die Länge (mindestens 2,5 m) und Anzahl der Kabel von jedem Wechselrichtermodul zur gemeinsamen Klemme in der Anschlussdose muss gleich sein.

### HINWEIS

Wenn im Zuge der Nachrüstung einer Anwendung eine ungleiche Anzahl an Kabeln pro Phase erforderlich ist, fragen Sie bitte den Hersteller oder verwenden Sie die Schaltschränkooption mit Einführung oben/unten, Anleitung.

### 4.6.2 Anschlusskabel für Bremse

Frequenzumrichter mit werkseitig installierter Bremschopperoption.

(nur Standard mit Buchstabe B in Position 18 des Typencodes).

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

Klemme Nr.	Funktion
81, 82	Bremswiderstandsklemmen

Tabelle 4.3 Klemmenfunktionen

Das Verbindungskabel zum Bremswiderstand muss abgeschirmt sein. Schließen Sie die Abschirmung mithilfe der Kabelschellen an der leitfähigen Rückwand des Frequenzumrichters und am Metallgehäuse des Bremswiderstands an.

Wählen Sie den Querschnitt des Anschlusskabels für die Bremse passend zum Bremsmoment.

### **⚠️ WARNUNG**

Beachten Sie, dass an den Klemmen Spannungen von bis zu 790 V DC abhängig von der Versorgungsspannung auftreten können.

#### Anforderungen bei Baugröße F

Schließen Sie in jedem Wechselrichtermodul die Bremswiderstände an die Bremsklemmen an.

### 4.6.3 Motorisolation

Verwenden Sie im Falle von Motorkabeln, deren Länge  $\leq$  der Maximallänge ist, die in *Tabelle 4.4* abgebildeten Nennwerte für Motorisolation. Die Spitzenspannung kann durch die Übertragungsleitungswirkungen im Motorkabel das Zweifache der Gleichspannung oder das 2,8-Fache der Netzspannung betragen. Bei einem geringeren Isolationswert eines Motors wird die Verwendung eines dU/dt- oder Sinusfilters empfohlen.

Netzspannung	Motorisolation
$U_N \leq 420 \text{ V}$	Standard $U_{LL} = 1300 \text{ V}$
$420 \text{ V} < U_N \leq 500 \text{ V}$	Verstärkte $U_{LL} = 1600 \text{ V}$

Tabelle 4.4 Empfohlene Nennwerte für Motorisolation

### 4.6.4 Motorlagerströme

Motoren mit einer Nennleistung von 110 kW oder höher kombiniert mit Frequenzumrichtern sind am besten mit B-seitig (gegenantriebsseitig) isolierten Lagern, um Lagerströme zu beseitigen, die durch die Motorgröße verursacht werden. Um A-seitige (antriebsseitig) Lager- und Wellenströme zu minimieren, ist ordnungsgemäße Erdung erforderlich für:

- Den Frequenzumrichter.
- Den Motor.
- Vom Motor angetriebene Maschinen.
- Motor zur angetriebenen Maschine.

Obwohl Ausfälle durch Lagerströme selten sind, wenden Sie die folgenden Strategien an, um ihre Wahrscheinlichkeit zu reduzieren:

- Verwenden Sie ein isoliertes Lager.
- Wenden Sie strenge Installationsverfahren an.
- Stellen Sie sicher, dass Motor und Lastmotor aufeinander abgestimmt sind.
- Befolgen Sie die EMV-Installationsrichtlinie streng.
- Verstärken Sie den Schutzleiter (PE), sodass die hochfrequent wirksame Impedanz im PE niedriger als bei den Eingangsstromleitungen ist.
- Sorgen Sie für eine gute Hochfrequenzverbindung zwischen Motor und Frequenzumrichter.
- Stellen Sie sicher, dass die Impedanz vom Frequenzumrichter zur Gebäudeerdung niedriger als die Erdungsimpedanz der Maschine ist. Stellen Sie eine direkte Erdverbindung zwischen Motor und Last her.
- Tragen Sie leitfähiges Schmierfett auf.
- Stellen Sie sicher, dass die Netzspannung zur Erde symmetrisch ist.
- Verwenden Sie ein isoliertes Lager gemäß der Empfehlung des Motorherstellers.

### **HINWEIS**

Motoren von seriösen Herstellern haben normalerweise standardmäßig isolierte Lager bei Motoren dieser Größe.

Falls erforderlich, und nach Absprache mit Danfoss:

- Senken Sie die IGBT-Taktfrequenz.
- Ändern Sie die Wechselrichtersignalfrequenz, 60° AVM oder SFAVM.
- Installieren Sie ein Wellenerdungssystem oder verwenden Sie eine Trennkupplung zwischen Motor und Last.
- Verwenden Sie, sofern möglich, minimale Drehzahleinstellungen.
- Verwenden Sie ein dU/dt- oder Sinusfilter.

## 4.7 Netzanschluss

### 4.7.1 Netzanschluss

Schließen Sie die Netzversorgung an die Klemmen 91, 92 und 93 ganz links am Gerät an. Erde wird an die Klemme rechts von Klemme 93 angeschlossen.

Klemme Nr.	Funktion
91, 92, 93	Netz R/L1, S/L2, T/L3
94	Masse

Tabelle 4.5 Klemmenfunktionen

Stellen Sie sicher, dass der Frequenzumrichter mit ausreichend Strom versorgt wird.

Wenn das Gerät nicht über eingebaute Sicherungen verfügt, stellen Sie sicher, dass die entsprechenden Sicherungen den notwendigen Nennstrom aufweisen.

### 4.7.2 Externe Lüfterversorgung

#### **HINWEIS**

Gilt für die Baugrößen E und F.

Bei einer DC-Versorgung des Frequenzumrichters oder falls der Kühllüfter unabhängig von der Stromversorgung betrieben werden muss, können Sie eine externe Stromversorgung einsetzen. Schließen Sie diese an die Leistungskarte an.

Klemme Nr.	Funktion
100, 101	Zusatzversorgung S, T
102, 103	Interne Versorgung S, T

Tabelle 4.6 Klemmenfunktionen

Der Steckanschluss auf der Leistungskarte dient zum Anschluss der Netzspannung für die Kühllüfter. Die Lüfter werden ab Werk für die Versorgung über eine gemeinsame Wechselstromleitung angeschlossen (Brücken zwischen 100-102 und 101-103). Falls eine externe Stromversorgung benötigt wird, entfernen Sie die Brücken und schließen Sie die Versorgung an Klemmen 100 und 101 an. Schützen Sie die Stromversorgung mit einer 5-A-Sicherung. Bei UL-Anwendungen sollte dies eine Littelfuse KLK-5 oder eine vergleichbare Sicherung sein.

### 4.7.3 Netz- und Steuerverdrahtung für ungeschirmte Leitungen

#### **⚠️ WARNUNG**

##### INDUZIERTE SPANNUNG!

Induzierte Spannung durch gekoppelte Motorkabel kann Geräte Kondensatoren auch dann aufladen, wenn die Geräte freigeschaltet sind. Verlegen Sie Motorkabel von mehreren Frequenzumrichtern getrennt. Die Nichtbeachtung dieser Empfehlung kann schwere oder tödliche Verletzungen zur Folge haben.

#### **⚠️ VORSICHT**

##### BEEINTRÄCHTIGTE LEISTUNG

Der Frequenzumrichter läuft weniger effizient, wenn die Verdrahtung nicht ordnungsgemäß isoliert ist. Verlegen Sie zum Isolieren von hochfrequenten Störungen die folgenden Kabel in getrennten Installationsrohren aus Metall:

- Leistungskabel
- Motorkabel
- Steuerleitungen

Nichtbeachten kann die einwandfreie und optimale Funktion des Frequenzumrichters sowie anderer angeschlossenen Geräte beeinträchtigen.

Da die Leistungskabel hochfrequente elektrische Pulse führen, ist es wichtig, Kabel für Eingangsleistung und Motorleistung in getrennten Installationsrohren zu verlegen. Wenn Eingangsstromkabel im gleichen Installationsrohr wie Motorkabel verlegt sind, können diese Pulse elektrische Störgeräusche zurück in das Versorgungsnetz einkoppeln. Trennen Sie Steuerkabel von Hochspannungskabeln. Siehe *Abbildung 4.5*.

Wenn Sie kein abgeschirmtes Kabel verwenden, sind mindestens 3 getrennte Installationsrohre mit dem Optionsschrank verbunden.

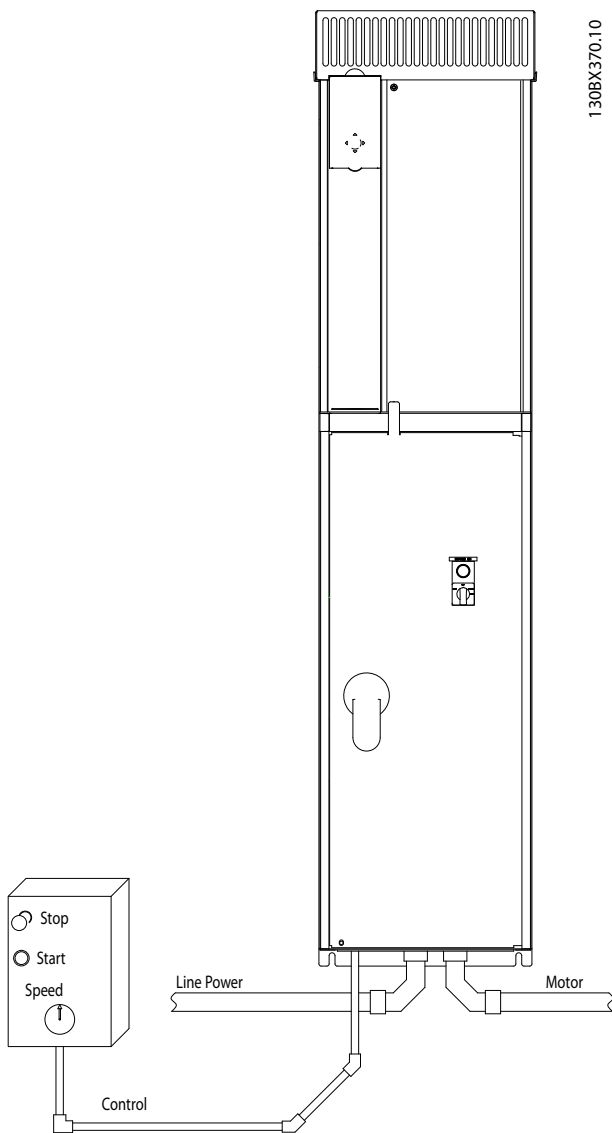


Abbildung 4.5 Beispiel für sachgemäße elektrische Installation über Kabelkanäle

#### 4.7.4 Netztrennschalter

Baugröße	Leistung und Spannung	Typ
D	132–200 kW 380–500 V	OT400U12-9 oder ABB OETL-NF400A
E	250 kW 380–500 V	ABB OETL-NF600A
E	315–400 kW 380–500 V	ABB OETL-NF800A
F	450 kW 380–500 V	Merlin Gerin NPJF36000S12AAYP
F	500–630 kW 380–500 V	Merlin Gerin NRK36000S20AAYP

Tabelle 4.7 Empfohlene Netztrennschalter

#### 4.7.5 Trennschalter für Baugröße F

Baugröße	Leistung und Spannung	Typ
F	450 kW 380–500 V	Merlin Gerin NPJF36120U31AABSCYP
F	500–630 kW 380–500 V	Merlin Gerin NRJF36200U31AABSCYP

Tabelle 4.8 Empfohlene Trennschalter

#### 4.7.6 Netzschütze für Baugröße F

Baugröße	Leistung und Spannung	Typ
F	450–500 kW 380–500 V	Eaton XTCE650N22A
F	560–630 kW 380–500 V	Eaton XTCEC14P22B

Tabelle 4.9 Empfohlene Schütze

### 4.8 Steuerkabel

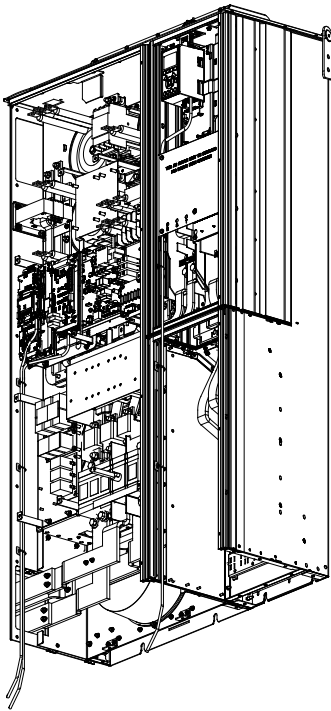
#### 4.8.1 Führung von Steuerleitungen

Verbinden Sie alle Steuerleitungen gemäß der festgelegten Führung von Steuerleitungen, die in *Abbildung 4.6*, *Abbildung 4.7*, *Abbildung 4.8* und *Abbildung 4.9* abgebildet ist. Achten Sie auf den ordnungsgemäßen Anschluss der Abschirmungen, um optimale Störsicherheit zu gewährleisten.

#### Feldbus-Verbindung

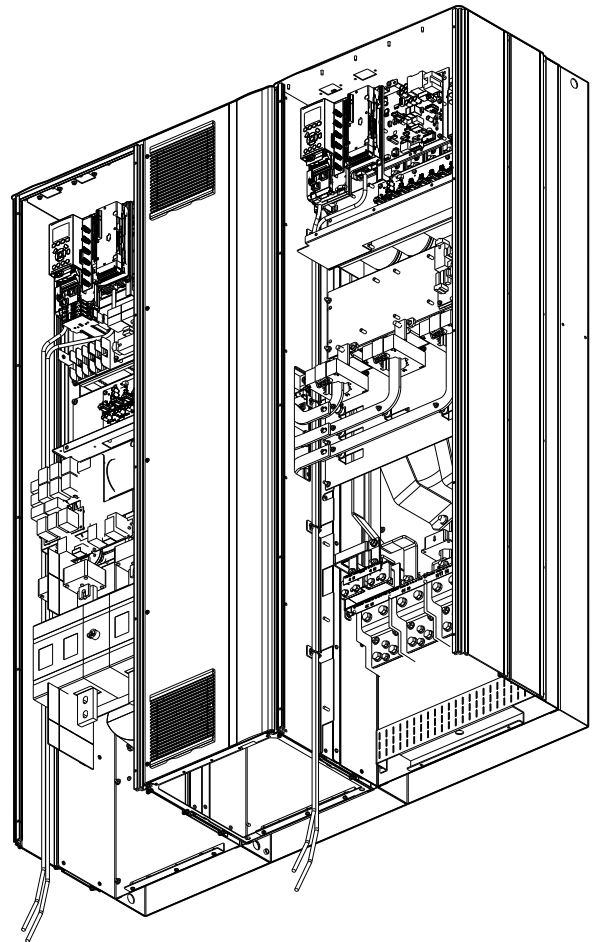
Anschlüsse werden zu den entsprechenden Optionen auf der Steuerkarte hergestellt. Genauere Informationen finden Sie in der entsprechenden Feldbus-Anleitung. Führen Sie das Kabel durch den vorhandenen Kanal im Frequenzumrichter und bündeln Sie dieses mit anderen Steuerleitungen (siehe *Abbildung 4.6*, *Abbildung 4.7* und *Abbildung 4.8*).





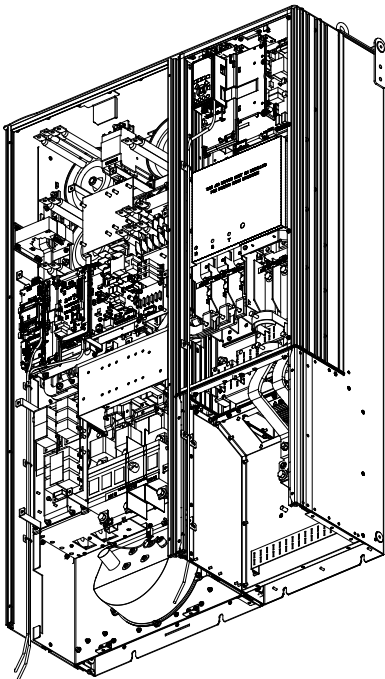
130BH136.10

Abbildung 4.6 Steuerkartenverkabelungsweg bei Baugröße D1n



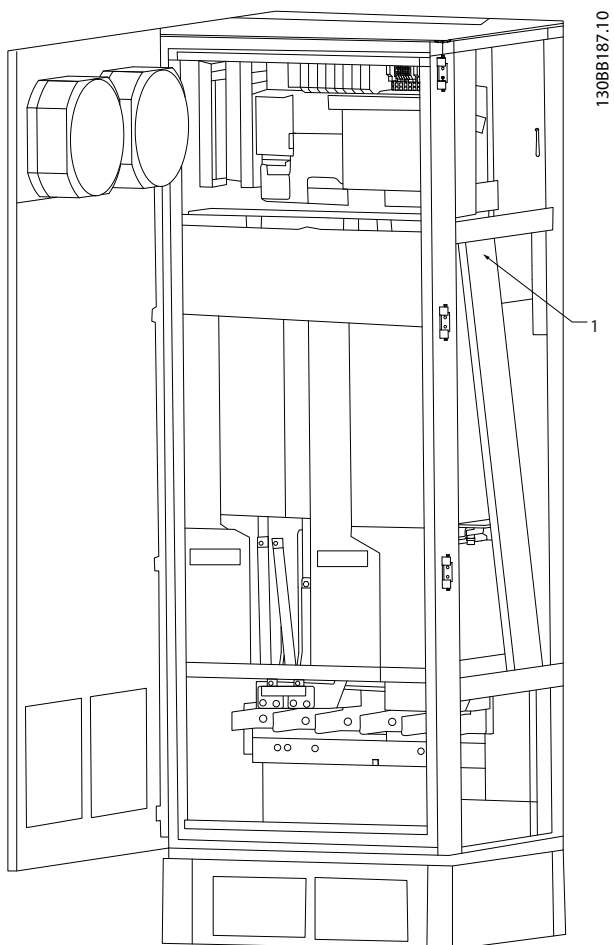
130BB429.10

Abbildung 4.8 Steuerkartenverkabelungsweg bei Baugröße E9



130BB137.10

Abbildung 4.7 Steuerkartenverkabelungsweg bei Baugröße D2n



1 Verlegungsweg für die Steuerkartenverkabelung im Frequenzumrichterschaltschrank.

Abbildung 4.9 Steuerkartenverkabelungsweg bei Baugröße F18

### 4.8.2 Zugang zu den Steuerklemmen

Alle Klemmen zu den Steuerleitungen befinden sich unter dem LCP (sowohl LCP des Filters und des Frequenzumrichters). Auf diese greifen Sie durch Öffnen der Tür des Geräts zu.

### 4.8.3 Elektrische Installation, Steuerklemmen

So schließen Sie das Kabel an der Klemme an:

1. Entfernen Sie 9–10 mm der Isolierung vom Kabelende.

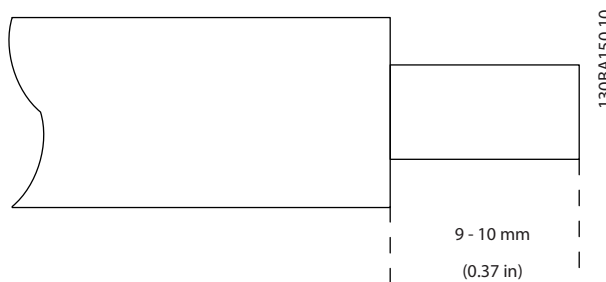


Abbildung 4.10 Abzuisolierende Länge

2. Führen Sie einen Schraubendreher (max. 0,4 x 2,5 mm) in die quadratische Öffnung ein.
3. Führen Sie das Kabel in die angrenzende runde Öffnung ein.

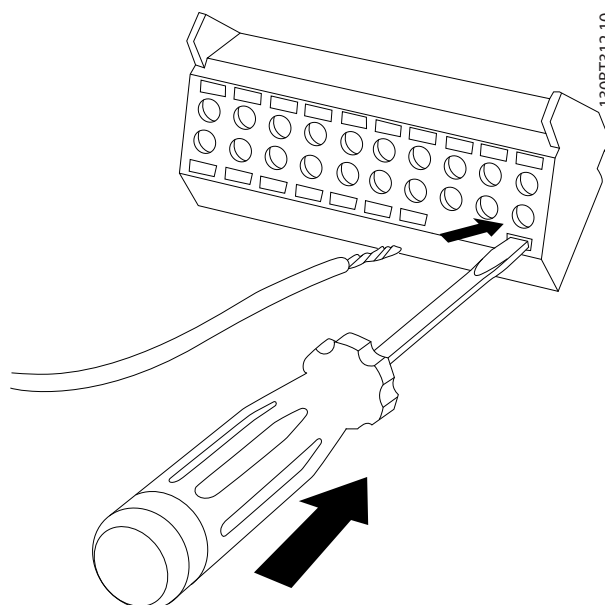


Abbildung 4.11 Einsetzen der Kabel in den Klemmenblock

4. Entfernen Sie den Schraubendreher. Das Kabel sitzt nun fest in der Klemme.

So entfernen Sie das Kabel aus der Klemme:

1. Führen Sie einen Schraubendreher (max. 0,4 x 2,5 mm) in die quadratische Öffnung ein.
2. Ziehen Sie das Kabel heraus.

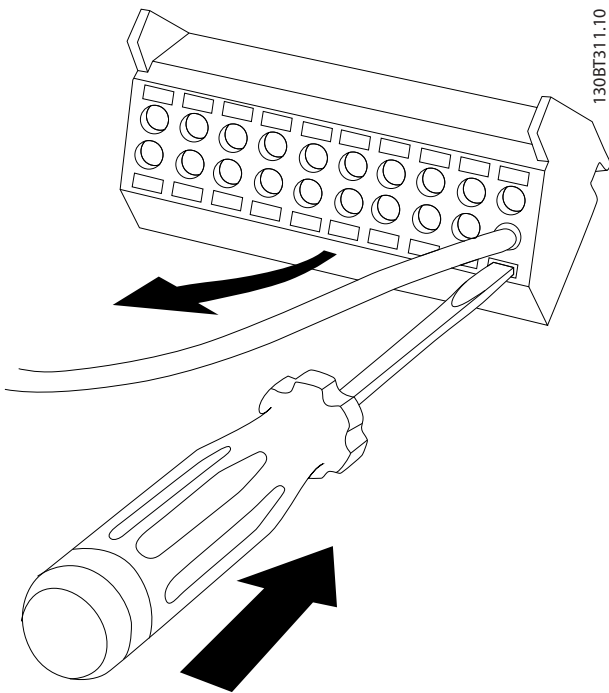


Abbildung 4.12 Entfernen des Schraubendrehers nach Einsetzen des Kabels

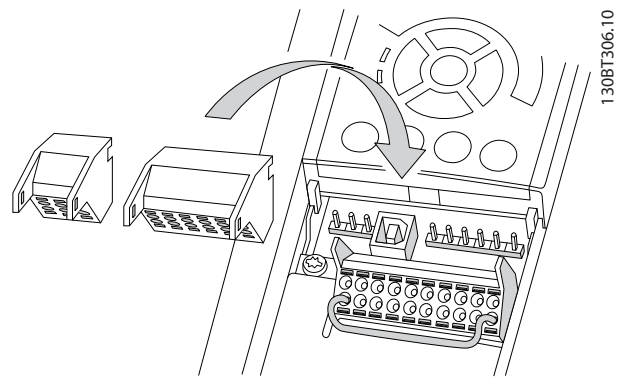
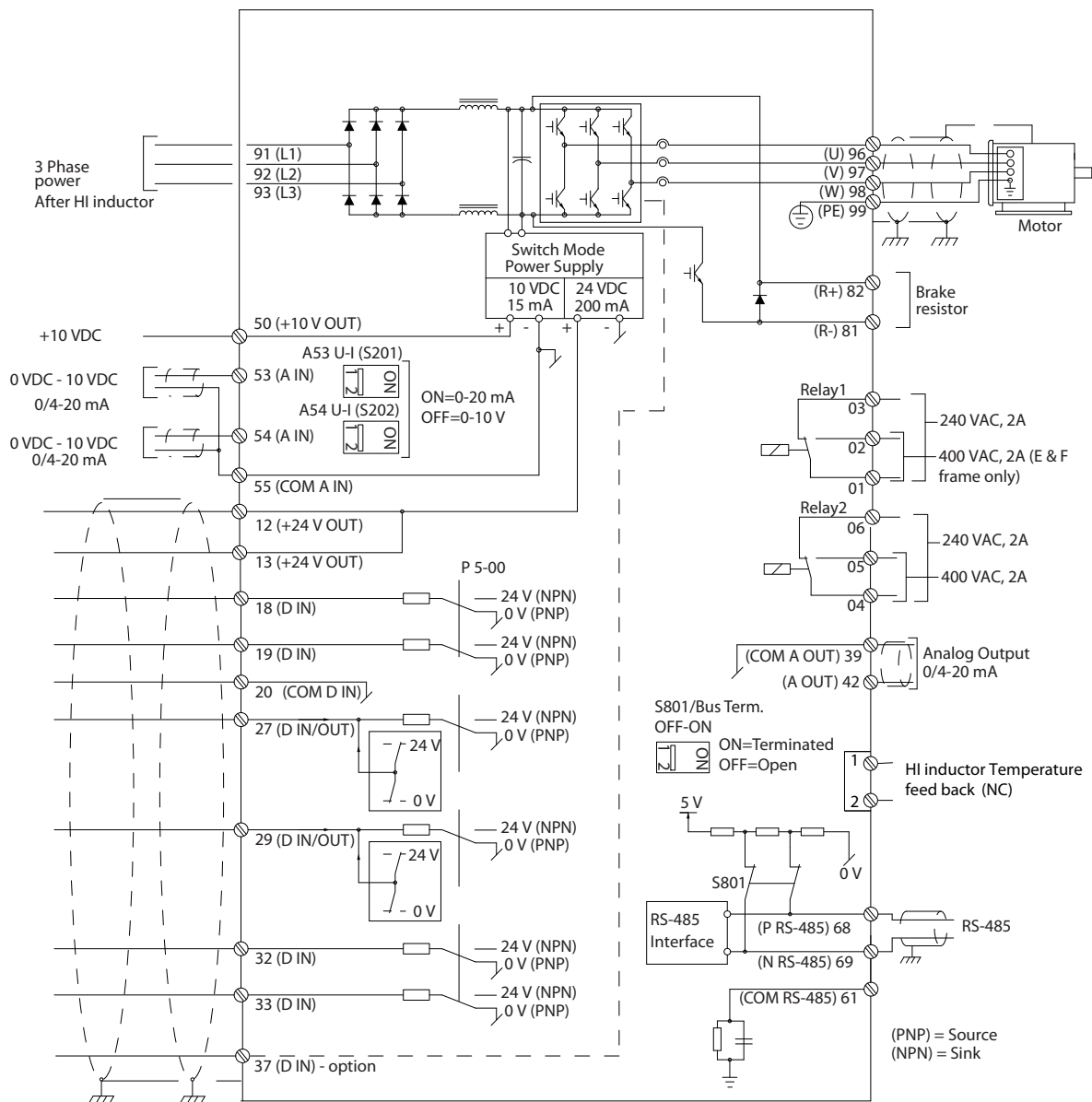


Abbildung 4.13 Anordnung der Steuerklemmen

4.8.4 Elektrische Installation, Steuerleitungen

4



130BE195.10

Abbildung 4.14 Klemmschaltbild für die Frequenzumrichterseite

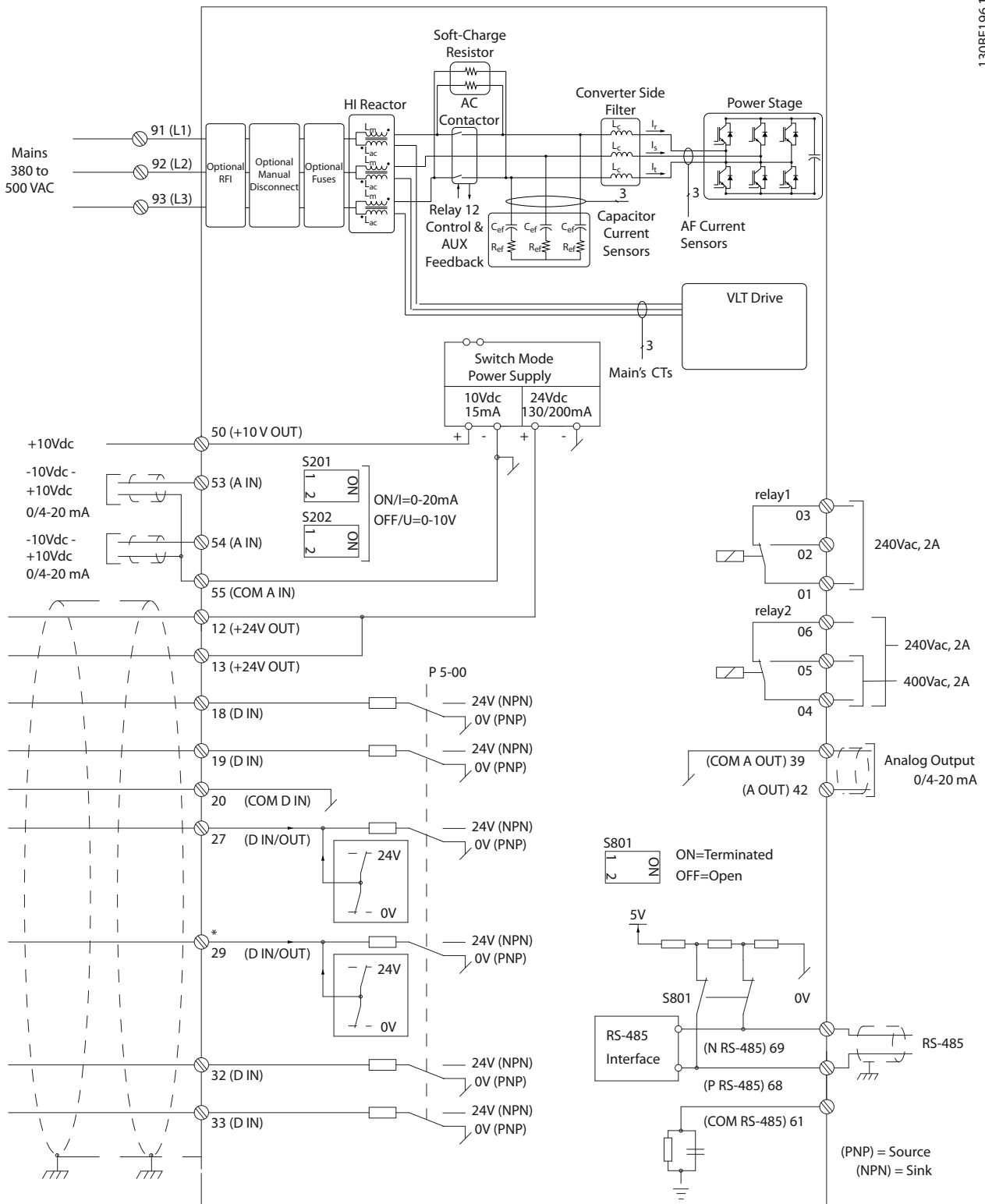


Abbildung 4.15 Klemmschaltbild für die Filterseite

### 4.8.5 Safe Torque Off (STO)

Zur Ausführung der Funktion Safe Torque Off (STO) ist eine zusätzliche Verkabelung des Frequenzumrichters erforderlich. Nähere Informationen finden Sie im *Produkt- handbuch der Funktion Safe Torque Off (STO) für VLT®- Frequenzumrichter*.

## 4.9 Zusätzliche Anschlüsse

### 4.9.1 Serielle Kommunikation

RS485 ist eine zweiadrige Busschnittstelle, die mit einer Multidrop-Netzwerktopologie kompatibel ist, d. h. Teilnehmer können als Bus oder über Abzweigungen mit einer gemeinsamen Stammlinie verbunden werden. Es können insgesamt 32 Teilnehmer (Knoten) an ein Netzwerksegment angeschlossen werden. Netzwerke sind durch Busverstärker (Repeater) unterteilt.

#### **HINWEIS**

**Jeder Repeater fungiert in dem Segment, in dem er installiert ist, als Teilnehmer. Jeder mit einem Netzwerk verbundene Teilnehmer muss über alle Segmente hinweg eine einheitliche Teilnehmeradresse aufweisen.**

Schließen Sie die Segmente an beiden Endpunkten ab – entweder mit Hilfe des Terminierungsschalters (S801) des Frequenzumrichters oder mit einem polarisierten Widerstandsnetzwerk. Verwenden Sie stets ein STP-Kabel (Screened Twisted Pair) für die Busverdrahtung, und beachten Sie stets die bewährten Installationsverfahren. Eine Erdverbindung der Abschirmung mit geringer Impedanz an allen Knoten ist wichtig, auch bei hohen Frequenzen. Schließen Sie daher die Abschirmung großflächig an Masse an, z. B. mit einer Kabelschelle oder einer leitfähigen Kabelverschraubung. Möglicherweise müssen Sie Potenzialausgleichskabel verwenden, um im Netz das gleiche Erdungspotenzial zu erhalten – insbesondere bei Installationen mit langen Kabeln. Um eine nicht übereinstimmende Impedanz zu verhindern, müssen Sie im gesamten Netzwerk immer den gleichen Kabeltyp verwenden. Verwenden Sie beim Anschluss eines Motors an den Frequenzumrichter immer ein abgeschirmtes Motorkabel.

Kabel	Screened Twisted Pair (STP - verdrehte Zweitdraht- leitung)
Impedanz	120 Ω
Kabellänge [m]	Maximal 1200 (einschließlich Abzweigungen) Maximal 500 von Station zu Station

Tabelle 4.10 Kabelempfehlungen

### 4.9.2 Mechanische Bremssteuerung

**In Hub-/Senkanwendungen muss eine elektromechanische Bremse gesteuert werden können:**

- Steuern Sie die Bremse mit einem Relaisausgang oder Digitalausgang (Klemme 27 oder 29).
- Halten Sie den Ausgang geschlossen (spannungsfrei), so lange der Frequenzumrichter den Motor nicht „halten“ kann, z. B. weil die Last zu schwer ist.
- Wählen Sie für Anwendungen mit einer elektromechanischen Bremse [32] *Mechanische Bremssteuerung* in der Parametergruppe 5-4\* *Relais* aus.
- Die Bremse wird gelöst, wenn der Motorstrom den eingestellten Wert in *Parameter 2-20 Release Brake Current* überschreitet.
- Die Bremse aktiviert, wenn die Ausgangsfrequenz geringer als die in *Parameter 2-21 Activate Brake Speed [RPM]* oder *Parameter 2-22 Activate Brake Speed [Hz]* eingestellte Frequenz ist und der Frequenzumrichter einen Stopfbefehl ausgibt.

Befindet sich der Frequenzumrichter im Alarmmodus oder besteht eine Überspannungssituation, greift die mechanische Bremse sofort ein.

### 4.9.3 Parallelschaltung von Motoren

Der Frequenzumrichter kann mehrere parallel geschaltete Motoren steuern/regeln. Der Gesamtstrom der Motoren darf den maximalen Ausgangsnennstrom  $I_{M,N}$  des Frequenzumrichters nicht übersteigen.

**HINWEIS**

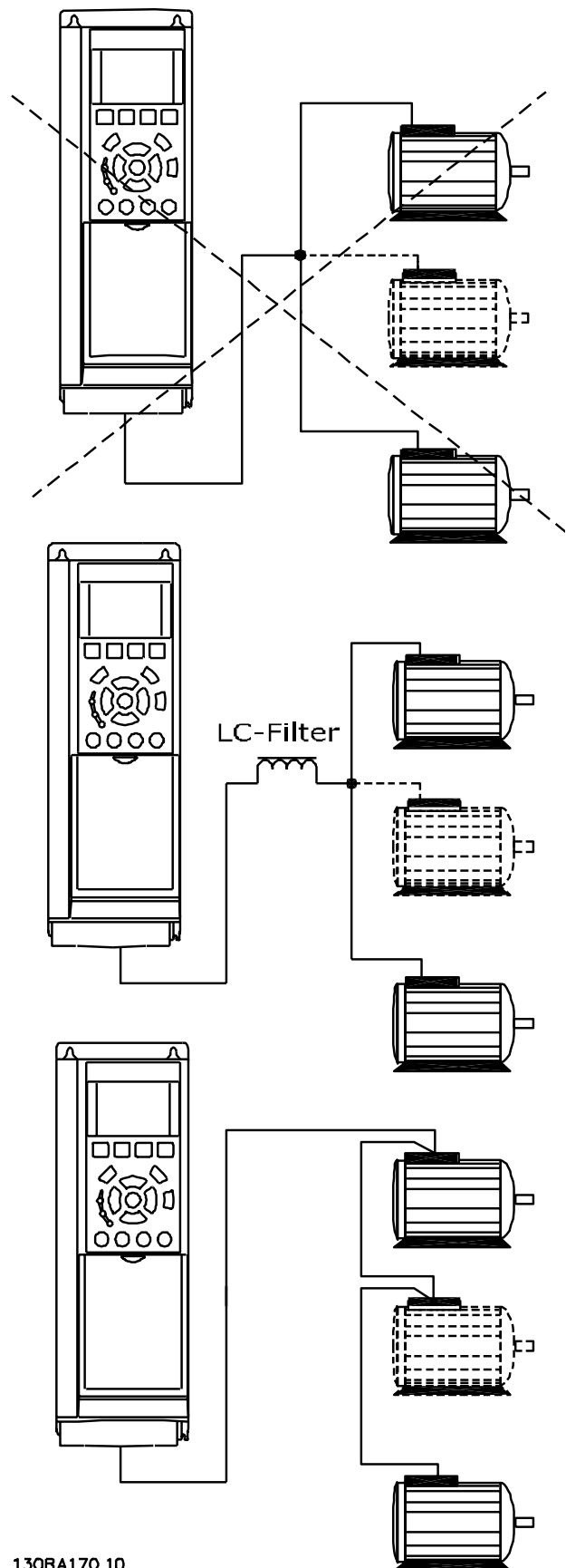
Installationen mit gemeinsamem Anschluss wie in *Abbildung 4.16* gezeigt werden nur bei kurzen Kabellängen empfohlen.

**HINWEIS**

Bei parallel geschalteten Motoren können Sie *Parameter 1-29 Automatic Motor Adaptation (AMA)* nicht verwenden.

**HINWEIS**

Sie können das elektronische Thermorelais (ETR) des Frequenzumrichters in Systemen mit parallel angeschlossenen Motoren nicht als Motorüberlastschutz für einzelne Motoren verwenden. Ein zusätzlicher Motorschutz mit Thermistoren in jeder Motorwicklung oder einzelnen Thermorelais sind deshalb vorzusehen. Trennschalter sind als Schutz nicht geeignet.



4

130BA170.10

Abbildung 4.16 Anlagen mit Kabel angeschlossen in einer gemeinsamen Verbindung

Probleme sind beim Start und bei niedrigen Drehzahlwerten möglich, wenn die Motorgrößen stark variieren. Der relativ hohe ohmsche Widerstand im Stator kleiner Motoren erfordert eine höhere Spannung beim Start und bei niedrigen Drehzahlwerten.

#### 4.9.4 Thermischer Motorschutz

Das elektronische Thermorelais im Frequenzumrichter hat die UL-Zulassung für Einzelmotorschutz, wenn *Parameter 1-90 Motor Thermal Protection* auf [4] ETR-Abschaltung und *Parameter 1-24 Motor Current* auf den Motornennstrom (siehe Motor-Typenschild) eingestellt ist.

Für den nordamerikanischen Markt: Die ETR-Funktionen bieten einen Motorüberlastschutz der Klasse 20 gemäß NEC.

Zum thermischen Motorschutz können Sie auch die VLT® PTC-Thermistorkartenoption MCB 112 verwenden. Diese Karte bietet ATEX-Zertifizierung, um Motoren in explosionsgefährdeten Bereichen, Zone 1/21 und Zone 2/22, zu schützen. Wenn *Parameter 1-90 Motor Thermal Protection* auf [20] ATEX eingestellt ist, wird ETR mit der Verwendung von MCB 112 kombiniert. So kann in explosionsgefährdeten Bereichen ein Ex-e-Motor gesteuert werden. Weitere Informationen zur Konfiguration des Frequenzumrichters zum sicheren Betrieb von Ex-e-Motoren finden Sie im *Programmierhandbuch*.

#### 4.9.5 Auswahl Strom/Spannung (Schalter)

An den Analognetzklammern 53 und 54 können Sie eine Spannung (0-10 V) oder einen Strom (0/4-20 mA) als Eingangssignal auswählen. Die Anordnung der Steuerklammern im Low Harmonic Drive finden Sie in *Abbildung 4.14* und *Abbildung 4.15*.

**Werkseitige Parametereinstellungen:**

- Klemme 53: Drehzahlollwertsignal ohne Rückführung (siehe *Parameter 16-61 Terminal 53 Switch Setting*).
- Klemme 54: Istwertsignal mit Rückführung (siehe *Parameter 16-63 Terminal 54 Switch Setting*).

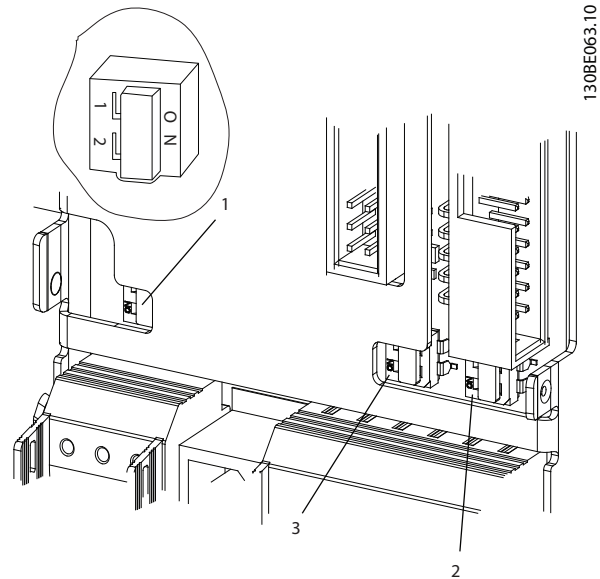
**HINWEIS**

**TRENNUNG VOM NETZ**

Trennen Sie vor einer Änderung der Schalterpositionen das Low Harmonic Drive vom Netz.

1. Entfernen Sie das LCP (siehe *Abbildung 4.17*).
2. Entfernen Sie jegliche optionale Ausrüstung zur Abdeckung der Schalter.

3. Stellen Sie die Schalter A53 und A54 zur Wahl des Signaltyps ein: U wählt Spannung, I wählt Strom.



130BE063.10

1	Busabschlussschalter
2	Schalter A54
3	Schalter A53

Abbildung 4.17 Busabschlussschalter, A53, und A54 Schalterpositionen

#### 4.10 Erste Inbetriebnahme und Test

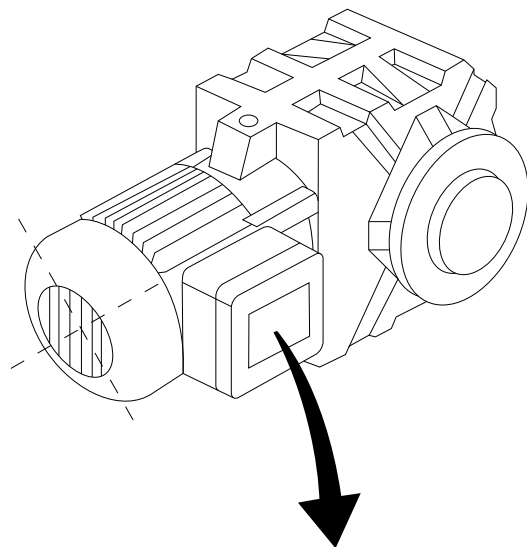
Führen Sie vor Betrieb des Frequenzumrichters eine endgültige Prüfung der Installation durch:

1. Überprüfen Sie auf dem Motor-Typenschild, ob der Motor Stern- (Y) oder Dreieckanschluss (Δ) hat.
2. Geben Sie die Daten vom Motor-Typenschild in die Parameterliste ein. Um diese Liste aufzurufen, drücken Sie die Taste [Quick Menu] und wählen Sie Q2 Kurzinbetriebnahme. Siehe *Tabelle 4.11*.

1.	<i>Parameter 1-20 Motor Power [kW]</i> <i>Parameter 1-21 Motor Power [HP]</i>
2.	<i>Parameter 1-22 Motor Voltage</i>
3.	<i>Parameter 1-23 Motor Frequency</i>
4.	<i>Parameter 1-24 Motor Current</i>
5.	<i>Parameter 1-25 Motor Nominal Speed</i>

Tabelle 4.11 Kurzinbetriebnahme-Parameter





130BT307.10

BAUER D-7 3734 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	0,80		3,6	A
1,7L				
B	IP 65	H1/1A		

Abbildung 4.18 Motor-Typenschild

3. Führen Sie eine automatische Motoranpassung (AMA) durch, um optimale Leistung sicherzustellen.
  - 3a Schließen Sie Klemme 27 an Klemme 12 an, oder setzen Sie *Parameter 5-12 Terminal 27 Digital Input auf [0] Ohne Funktion.*
  - 3b Aktivieren Sie die AMA in *Parameter 1-29 Automatic Motor Adaptation (AMA).*
  - 3c Sie können zwischen kompletter und reduzierter AMA wählen. Ist ein LC-Filter vorhanden, darf nur die reduzierte AMA ausgeführt werden. Andernfalls ist das LC-Filter während der AMA zu entfernen.
  - 3d Drücken Sie [OK]. Das Display zeigt *AMA mit [Hand on] starten an.*
  - 3e Drücken Sie [Hand on]. Ein Statusbalken stellt den Verlauf der AMA dar.

- 3f Drücken Sie die [OFF]-Taste: Der Frequenzumrichter zeigt einen Alarm an, und am Display wird gemeldet, dass die AMA durch den Benutzer abgebrochen wurde.

**AMA-Ausführung vorzeitig abbrechen  
Erfolgreiche AMA**

- Das Display zeigt *AMA mit [OK]-Taste beenden.*
- Drücken Sie [OK], um die AMA abzuschließen.

**Fehlgeschlagene AMA**

- Der Frequenzumrichter zeigt einen Alarm an. Eine Beschreibung des Alarms finden Sie im Abschnitt *Kapitel 7 Zustandsmeldungen.*
- Wert im Fehlerspeicher zeigt die zuletzt vor dem Alarm am Frequenzumrichter von der AMA ausgeführte Messsequenz. Diese Nummer hilft Ihnen neben der Beschreibung des Alarms bei der Fehlersuche. Geben Sie bei der Kontaktaufnahme mit Danfoss-Kundendienstpersonal die Nummer und Alarmbeschreibung an.

Häufige Ursache für eine fehlgeschlagene AMA sind falsch registrierte Motor-Typenschilddaten oder auch eine zu große Differenz zwischen Umrichter-/Motor-Nennleistung.

**Stellen Sie die gewünschten Grenzwerte für Drehzahl und Rampenzeit ein.**

Minimaler Sollwert	<i>Parameter 3-02 Minimum Reference</i>
Maximaler Sollwert	<i>Parameter 3-03 Maximum Reference</i>

Tabelle 4.12 Sollwertparameter

Min. Motordrehzahl	<i>Parameter 4-11 Motor Speed Low Limit [RPM] oder Parameter 4-12 Motor Speed Low Limit [Hz]</i>
Max. Motordrehzahl	<i>Parameter 4-13 Motor Speed High Limit [RPM] oder Parameter 4-14 Motor Speed High Limit [Hz]</i>

Tabelle 4.13 Drehzahlgrenzen

Rampe-Auf Zeit 1 [s]	<i>Parameter 3-41 Ramp 1 Ramp Up Time</i>
Rampe-Ab Zeit 1 [s]	<i>Parameter 3-42 Ramp 1 Ramp Down Time</i>

Tabelle 4.14 Rampenzeiten

### 4.11 Optionen für die Baugröße F

#### Heizgeräte mit Thermostat

Im Inneren der Schaltschränke für Frequenzumrichter der Baugröße F sind mehrere Heizgeräte montiert. Diese Heizgeräte werden von einem automatischen Thermostat geregelt und ermöglichen die Regelung der Feuchtigkeit im Schaltschrank. Gemäß Werkseinstellungen, schaltet der Thermostat die Heizgeräte bei 10 °C (50 °F) einschaltet und bei 15,6 °C (60 °F) aus.

#### Schalterschrankleuchte mit Steckdose

Eine Leuchte, die in den Schaltschrankinnenraum von Frequenzumrichtern der Baugröße F eingebaut ist, verbessert die Sicht während Service- und Wartungsarbeiten. Das Gehäuse verfügt über eine Steckdose zur kurzzeitigen Versorgung von Werkzeugen und anderen Geräten. Es sind 2 Spannungen verfügbar:

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

#### Einrichtung der Transformator-Anzapfung

Wenn die Schalterschrankleuchte, der Schaltschrankausgang und/oder die Heizgeräte und Thermostate installiert sind, müssen Sie die Anzapfungen für Transformator T1 auf die richtige Eingangsspannung einstellen. Ein Frequenzumrichter mit 380–480/500 V wird zunächst an eine Anzapfung mit 525 V gelegt, um sicherzustellen, dass keine Überspannung von Nebengeräten auftritt, wenn die Anzapfung vor dem Anlegen von Spannung nicht geändert wird. Zur Einstellung der richtigen Anzapfung an Klemme T1 im Gleichrichter-Schaltschrank siehe *Tabelle 4.15*.

Eingangsspannungsbereich [V]	Zu wählende Anzapfung [V]
380–440	400
441–500	460

Tabelle 4.15 Einrichtung der Transformator-Anzapfung

#### NAMUR-Klemmen

NAMUR ist ein internationaler Verband von Anwendern der Automatisierungstechnik in der Prozessindustrie, in Deutschland hauptsächlich der chemischen und pharmazeutischen Industrie. Durch Auswahl dieser Option verfügen Sie über Klemmen, die dem NAMUR-Standard für Eingangs- und Ausgangsklemmen von Frequenzumrichtern entsprechen. Hierfür sind eine VLT® PTC-Thermistorkarte MCB 112 und eine VLT® erweiterte Relais-Optionskarte MCB 113 erforderlich.

#### Fehlerstromschutzschalter

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

- In den Kreis Safe Torque Off des Frequenzumrichters integriert.
- IEC 60755 Gerät vom Typ B überwacht AC, gepulste DC und reine DC-Erdschlussströme.
- LED-Balkenanzeige des Erdschlussstrompegels von 10–100 % des Sollwerts.
- Fehlerspeicher.
- TEST/RESET-Taste.

#### Isolationswiderstandsüberwachung (IRM)

Überwacht den Isolationswiderstand zwischen den Phasenleitern und der Masse in nicht geerdeten Systemen (IT-Systeme in der IEC-Terminologie). Für das Isolationsniveau stehen ein ohmscher Vorwarn- und ein Hauptalarm-Sollwert zur Verfügung. Jedem Sollwert ist ein einpoliges Alarmrelais zum externen Gebrauch zugeordnet.

#### HINWEIS

Sie können an jedes nicht geerdete System (IT-Netz) nur eine Isolationswiderstandsüberwachung anschließen.

- In den Kreis Safe Torque Off des Frequenzumrichters integriert.
- LCD-Display des ohmschen Werts des Isolationswiderstands.
- Fehlerspeicher.
- INFO-, TEST- und RESET-Tasten.

#### IEC Not-Aus mit Pilz Sicherheitsrelais

Beinhaltet eine redundante 4-adrige Not-Aus-Drucktaste, die sich auf der Vorderseite des Schaltschranks befindet, und ein Pilz-Relais, das diese mithilfe des Kreises STO (Safe Torque Off) des Frequenzumrichters und des Netzschützes im Optionsschrank überwacht.

#### Manuelle Motorstarter

Liefert dreiphasigen Strom für elektrische Gebläse, die häufig für größere Motoren benötigt werden. Den Strom für die Starter stellt lastseitig ein mit Strom versorgtes Schütz, ein Leistungsschalter oder ein Trennschalter bereit. Vor jedem Motorstarter befindet sich eine Sicherung, und die Stromversorgung wird abgeschaltet, wenn die Stromversorgung der Frequenzumrichter unterbrochen wird. Sie können bis zu 2 Starter einsetzen (nur einen, wenn Sie eine abgesicherte Schaltung mit 30 A bestellen) und in den STO-Kreis des Frequenzumrichters einbauen. Zu den Gerätefunktionen zählen:

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

### Durch Sicherung geschützte 30-A-Klemmen

- Dreiphasiger Strom, der mit der eingehenden Netzspannung übereinstimmt, um kundenseitige Nebengeräte zu versorgen.
- Nicht verfügbar, wenn Sie 2 manuelle Motorstarter ausgewählt haben.
- Die Klemmen sind ausgeschaltet, wenn die Stromversorgung des Frequenzumrichters unterbrochen ist.
- Den Strom für die durch Sicherung geschützten Klemmen liefert lastseitig ein versorgtes Schütz, ein Leistungsschalter oder ein Trennschalter.

In Anwendungen mit motorischem Bremsen wird Energie im Motor erzeugt und an den Frequenzumrichter zurückgegeben. Ist diese Energierückspeisung an den Motor nicht möglich, erhöht sich die Spannung im Zwischenkreis des Frequenzumrichters. In Anwendungen mit häufigem Bremsen oder hoher Trägheitsmasse kann diese Erhöhung zur Abschaltung des Frequenzumrichters aufgrund von Überspannung führen. Bremswiderstände dienen zur Ableitung der bei generatorischer Bremsung erzeugten Energie. Die Auswahl des Bremswiderstands erfolgt anhand seines ohmschen Widerstands, seines Leistungsverlusts und seiner Größe. Danfoss bietet eine große Auswahl an unterschiedlichen Bremswiderständen, die speziell auf Danfoss-Frequenzumrichter abgestimmt sind.

## 5 Inbetriebnahme und Funktionsprüfung

### 5.1 Sicherheitshinweise

Allgemeine Sicherheitshinweise finden Sie unter Kapitel 2 Sicherheit.

#### **⚠️ WARNUNG**

##### HOCHSPANNUNG

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

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

##### Vor dem Anlegen der Netzversorgung:

1. Schließen Sie die Abdeckung ordnungsgemäß.
2. Überprüfen Sie, dass alle Kabelverschraubungen festgezogen sind.
3. Die Netzspannung zum Frequenzumrichter muss AUS und freigeschaltet sein. Über die

Trennschalter am Frequenzumrichter können Sie die Eingangsspannung NICHT trennen.

4. Stellen Sie sicher, dass an den Eingangsklemmen L1 (91), L2 (92) und L3 (93) keine Spannung zwischen zwei Phasen sowie zwischen den Phasen und Masse vorliegt.
5. Stellen Sie sicher, dass an den Ausgangsklemmen 96 (U), 97(V) und 98 (W) keine Spannung zwischen zwei Phasen sowie zwischen den Phasen und Masse vorliegt. Ausgangsklemme
6. Prüfen Sie den korrekten Motoranschluss durch Messen der  $\Omega$ -Werte an U-V (96-97), V-W (97-98) und W-U (98-96).
7. Prüfen Sie die ordnungsgemäße Erdung von Frequenzumrichter und Motor.
8. Prüfen Sie die Klemmen des Frequenzumrichters auf lose Anschlüsse.
9. Prüfen Sie, ob die Versorgungsspannung mit der Nennspannung von Frequenzumrichter und Motor übereinstimmt.

5

#### 5.1.1 Voraussetzungen

#### **⚠️ VORSICHT**

Prüfen Sie vor dem Anlegen von Netzspannung an das Gerät die gesamte Anlage wie in *Tabelle 5.1* beschrieben. Markieren Sie die geprüften Punkte anschließend mit einem Haken.

Prüfpunkt	Beschreibung	<input type="checkbox"/>
Zusatzeinrichtungen	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Erfassen Sie Zusatzeinrichtungen, Zubehör, Schalter, Trenner oder Netzsicherungen bzw. Trennschalter, die auf der Netz- oder Motorseite des Frequenzumrichters angeschlossen sein können. Stellen Sie sicher, dass diese Einrichtungen für einen Betrieb bei voller Drehzahl bereit sind.</li> <li>• Prüfen Sie den Zustand und die Funktion von Sensoren, die Istwertsignale zum Frequenzumrichter senden.</li> <li>• Entfernen Sie die Kondensatoren zur Leistungsfaktorkorrektur an den Motoren, falls vorhanden.</li> </ul>	
Kabelführung	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Verwenden Sie getrennte Installationsrohre für die folgenden Kabel:                             <ul style="list-style-type: none"> <li>- Eingangsstrom</li> <li>- Motorkabel</li> <li>- Steuerleitungen</li> </ul> </li> </ul>	
Steuerleitungen	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Prüfen Sie, ob Kabel gebrochen oder beschädigt sind und ob lose Verbindungen vorliegen.</li> <li>• Stellen Sie zur Gewährleistung der Störfestigkeit sicher, dass Steuerkabel getrennt von Netz- und Motorkabeln verlaufen.</li> <li>• Prüfen Sie die Spannungsquelle der Signale.</li> <li>• Verwenden Sie abgeschirmte Kabel oder Kabel mit verdrehten Aderpaaren. Stellen Sie sicher, dass die Abschirmung richtig abgeschlossen ist.</li> </ul>	

Prüfpunkt	Beschreibung	<input checked="" type="checkbox"/>
Abstand zur Kühlluftzirkulation	<ul style="list-style-type: none"> <li>Messen Sie, ob für eine ausreichende Luftzirkulation entsprechende Freiräume über und unter dem Frequenzumrichter vorhanden sind.</li> </ul>	
EMV-Aspekte	<ul style="list-style-type: none"> <li>Prüfen Sie auf EMV-gerechte Installation.</li> </ul>	
Umgebungsbedingungen	<ul style="list-style-type: none"> <li>Beachten Sie die Grenzwerte der maximalen Umgebungs- und Betriebstemperatur auf dem Typenschild.</li> <li>Die relative Luftfeuchtigkeit muss zwischen 5 und 95 % ohne Kondensatbildung liegen.</li> </ul>	
Sicherungen und Trennschalter	<ul style="list-style-type: none"> <li>Stellen Sie sicher, dass die richtigen Sicherungen oder Trennschalter eingebaut sind.</li> <li>Prüfen Sie, ob alle Sicherungen fest eingesetzt und in einem betriebsfähigen Zustand sowie alle Trennschalter geöffnet sind.</li> </ul>	
Erdung	<ul style="list-style-type: none"> <li>Stellen Sie sicher, dass ein Erdleiter zwischen dem Gehäuse und der Gebäudeerdung angeschlossen ist.</li> <li>Prüfen Sie, dass die Anlage eine Erdverbindung besitzt und die Kontakte fest angezogen sind und keine Oxidation aufweisen.</li> <li>Eine Erdung an Kabelkanälen oder eine Montage der Rückwand an einer Metallfläche ist hierbei nicht ausreichend.</li> </ul>	
Netz- und Motorkabel	<ul style="list-style-type: none"> <li>Prüfen Sie, ob alle Kontakte fest angeschlossen sind.</li> <li>Stellen Sie sicher, dass Motor- und Netzkabel in getrennten Kabelkanälen verlegt sind oder verwenden Sie getrennte abgeschirmte Kabel.</li> </ul>	
Schaltschrankinnenraum	<ul style="list-style-type: none"> <li>Stellen Sie sicher, dass das Innere des Frequenzumrichters frei von Rückständen und Korrosion ist.</li> </ul>	
Schalter	<ul style="list-style-type: none"> <li>Stellen Sie sicher, dass alle Schalter und Trennschalter in der richtigen Schaltposition sind.</li> </ul>	
Vibrationen	<ul style="list-style-type: none"> <li>Stellen Sie sicher, dass der Frequenzumrichter je nach Anforderung stabil montiert ist oder Dämpferbefestigungen verwendet werden.</li> <li>Prüfen Sie, ob übermäßige Vibrationen vorhanden sind.</li> </ul>	

**Tabelle 5.1 Checkliste für Inbetriebnahme**

## 5.2 Netzversorgung am Gerät anlegen

### **⚠️ WARNUNG**

#### HOCHSPANNUNG!

Bei Anschluss an die Netzspannung führen Frequenzumrichter Hochspannung. Nur qualifiziertes Personal darf Installation, Inbetriebnahme und Wartung vornehmen. Eine Nichtbeachtung dieser Vorgabe kann zu schweren oder tödlichen Verletzungen führen.

### **⚠️ WARNUNG**

#### UNERWARTETER ANLAUF!

Bei Anschluss des Frequenzumrichters an das Wechselstromnetz kann der angeschlossene Motor jederzeit unerwartet anlaufen. Der Frequenzumrichter, der Motor und alle angetriebenen Geräte müssen betriebsbereit sein. Sind sie beim Anschluss an das Netz nicht betriebsbereit, kann dies zu schweren oder tödlichen Verletzungen sowie zu Sachschäden und Schäden an der Ausrüstung führen.

1. Stellen Sie sicher, dass die Abweichung in der Eingangsspannungssymmetrie höchstens  $\pm 3\%$  beträgt. Ist dies nicht der Fall, so korrigieren Sie die Asymmetrie der Eingangsspannung, bevor Sie fortfahren.
2. Stellen Sie sicher, dass die Verkabelung optionaler Ausrüstung, sofern vorhanden, dem Zweck der Anlage entspricht.
3. Stellen Sie sicher, dass alle Bedienvorrichtungen ausgeschaltet sind. Die Gehäusetüren müssen geschlossen bzw. die Abdeckung muss montiert sein.
4. Legen Sie die Netzversorgung an den Frequenzumrichter an. Starten Sie ihn aber jetzt noch nicht. Stellen Sie bei Frequenzumrichtern mit Trennschaltern diese auf EIN, um die Netzversorgung am Frequenzumrichter anzulegen.

### **HINWEIS**

Wenn die Zustandszeile unten am LCP AUTO FERN MOTORFREILAUF oder Alarm 60 Externe Verriegelung anzeigt, ist der Frequenzumrichter betriebsbereit, es fehlt jedoch ein Eingangssignal an Klemme 27.

## 5.3 Betrieb des Local Control Panels (LCP)

### 5.3.1 LCP Bedieneinheit

Die Bedieneinheit (LCP) ist die Displayeinheit mit integriertem Tastenfeld an der Vorderseite des Frequenzumrichters. Der Low Harmonic Drive verfügt über 2 LCPs: eines zur Regelung der Frequenzumrichterseite und eines zur Regelung der Filterseite.

#### Das LCP hat mehrere Funktionen:

- Regelung der Drehzahl des Frequenzumrichters im Hand-Betrieb.
- Start und Stopp im Hand-Betrieb.
- Anzeige von Betriebsdaten, Zustand, Warn- und Alarmmeldungen.
- Programmieren der Funktionen des Frequenzumrichters und des Active Filter.
- Manuelles Quittieren des Frequenzumrichters oder Active Filter nach einem Fehler, wenn automatisches Quittieren inaktiv ist.

### **HINWEIS**

Installieren Sie zur Inbetriebnahme per PC die MCT 10 Konfigurationssoftware. Die Software steht als Download (Basisversion) oder zur Bestellung (erweiterte Version, Bestellnummer 130B1000) zur Verfügung. Weitere Informationen und Downloads finden Sie unter [www.danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/Software+MCT10/MCT10+Downloads.htm](http://www.danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/Software+MCT10/MCT10+Downloads.htm).

### 5.3.2 Aufbau des LCP

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

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

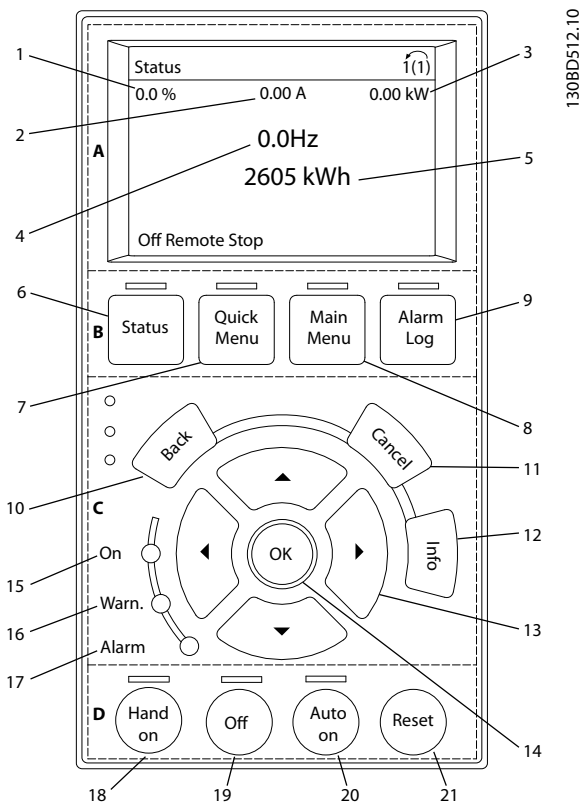


Abbildung 5.1 Bedieneinheit (LCP)

**A. Displaybereich**

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

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

ID	Display	Parameternummer	Werkseinstellung
1	1.1	0-20	Sollwert %
2	1.2	0-21	Motorstrom
3	1.3	0-22	Leistung [kW]
4	2	0-23	Frequenz
5	3	0-24	kWh-Zähler

Tabelle 5.2 Legende für Abbildung 5.1, Displaybereich (Frequenzumrichterseite)

**B. Menütasten am Display**

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

ID	Taste	Funktion
6	Status	Diese Taste zeigt Betriebsinformationen an.

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

Tabelle 5.3 Legende für Abbildung 5.1, Menütasten am Display

**C. Navigationstasten und Kontrollleuchten (LED)**

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

ID	Taste	Funktion
10	Back	Bringt Sie zum vorherigen Schritt oder zur vorherigen Liste in der Menüstruktur zurück.
11	Abbrechen	Macht die letzte Änderung oder den letzten Befehl rückgängig, so lange der Anzeigemodus bzw. die Displayanzeige nicht geändert worden ist.
12	Info	Zeigt im Anzeigefenster Informationen zu einem Befehl, einem Parameter oder einer Funktion.
13	Navigationsstasten	Navigieren Sie mit Hilfe dieser Tasten zwischen den verschiedenen Optionen in den Menüs.
14	OK	Greifen Sie mithilfe dieser Taste auf Parametergruppen zu oder aktivieren Sie eine Option.

Tabelle 5.4 Legende für Abbildung 5.1, Navigationstasten

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

Tabelle 5.5 Legende für Abbildung 5.1, Anzeigeleuchten (LED)

#### D. Bedientasten und Quittieren (Reset).

Die Bedientasten befinden sich unten am LCP.

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

Tabelle 5.6 Legende für *Abbildung 5.1*, Bedientasten und Quittieren (Reset)

### HINWEIS

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

#### 5.3.3 Parametereinstellungen

Um die richtige Programmierung für Anwendungen zu erhalten, müssen Sie häufig Funktionen in mehreren verwandten Parametern einstellen.

Programmierdaten speichert der Frequenzumrichter im internen Speicher.

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

#### 5.3.4 Daten auf das/vom LCP hochladen/ herunterladen

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

#### 5.3.5 Ändern von Parametereinstellungen

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

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

#### Änderungen anzeigen

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

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



### 5.3.6 Wiederherstellen der Werkseinstellungen

#### **HINWEIS**

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

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

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

#### Empfohlene Initialisierung, über *Parameter 14-22 Operation Mode*

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

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

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

#### Manuelle Initialisierung

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

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

Die manuelle Initialisierung setzt die folgenden Frequenzumrichterinformationen nicht zurück:

- *Parameter 15-00 Operating hours*
- *Parameter 15-03 Power Up's*
- *Parameter 15-04 Over Temp's*
- *Parameter 15-05 Over Volt's*

## 5.4 Grundlegende Programmierung

### 5.4.1 Programmierung des VLT<sup>®</sup> Low Harmonic Drive

Der Low Harmonic Drive verfügt über 2 LCPs: eines zur Regelung der Frequenzumrichterseite und eines zur Regelung der Filterseite. Aufgrund dieser einzigartigen Konstruktion finden Sie die detaillierten Parameterinformationen für dieses Produkt an 2 Orten.

Detaillierte Informationen zur Programmierung des Frequenzumrichterteils finden Sie im entsprechenden *Programmierhandbuch*. Detaillierte Informationen zur Programmierung des Filters finden Sie im *VLT<sup>®</sup> Active Filter AAF 006-Produkthandbuch*.

Die verbleibenden Abschnitte in diesem Kapitel beziehen sich auf die Frequenzumrichterseite. Der Active Filter der Low Harmonic Drives ist für eine optimale Leistung vorkonfiguriert und darf ausschließlich nach der Inbetriebnahme der Frequenzumrichterseite durch Drücken der [Hand On]-Taste eingeschaltet werden.

### 5.4.2 Inbetriebnahme mit SmartStart

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

- SmartStart startet nach der ersten Netzeinschaltung oder einer Initialisierung des Frequenzumrichters automatisch.
- Befolgen Sie die Anweisungen auf dem Bildschirm, um die Inbetriebnahme des Frequenzumrichters abzuschließen. Aktivieren Sie SmartStart immer durch Auswahl von *Quick-Menü Q4 - SmartStart*.

- Informationen zur Inbetriebnahme ohne den SmartStart-Assistenten finden Sie in Kapitel 5.4.3 Inbetriebnahme über [Main Menu] oder im Programmierhandbuch.

**HINWEIS**

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

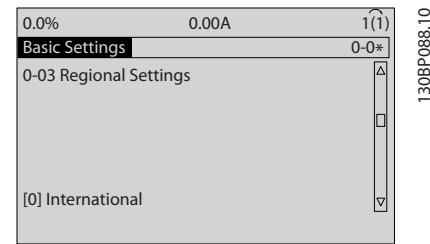


Abbildung 5.4 Grundeinstellungen

5.4.3 Inbetriebnahme über [Main Menu]

5

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

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

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

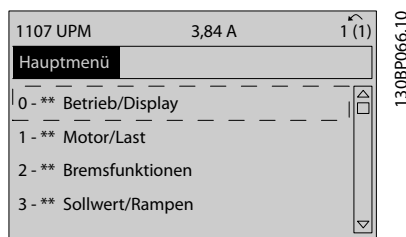


Abbildung 5.2 Hauptmenü

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

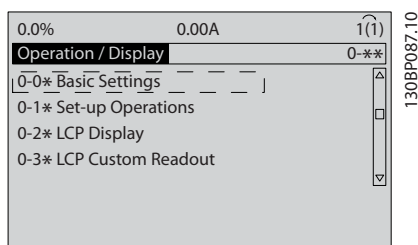


Abbildung 5.3 Betrieb/Display

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

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

5.4.4 Einstellung von Asynchronmotoren

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

1. Parameter 1-20 *Motor Power [kW]* oder Parameter 1-21 *Motor Power [HP]*.
2. Parameter 1-22 *Motor Voltage*.
3. Parameter 1-23 *Motor Frequency*.
4. Parameter 1-24 *Motor Current*.
5. Parameter 1-25 *Motor Nominal Speed*.

Bei Betrieb im Fluxvektorbetrieb oder für optimale Leistung im VVC<sup>+</sup>-Modus sind zusätzliche Motordaten zur Konfigu-

ration der folgenden Parameter erforderlich. Die Daten finden Sie im Motordatenblatt (diese Daten sind in der Regel nicht auf dem Motor-Typenschild zu finden). Führen Sie über *Parameter 1-29 Automatic Motor Adaptation (AMA)* [1] *Komplette AMA* oder durch manuelle Eingabe der Parameter eine komplette AMA durch. Sie müssen *Parameter 1-36 Iron Loss Resistance (Rfe)* stets manuell eingeben.

1. *Parameter 1-30 Stator Resistance (Rs).*
2. *Parameter 1-31 Rotor Resistance (Rr).*
3. *Parameter 1-33 Stator Leakage Reactance (X1).*
4. *Parameter 1-34 Rotor Leakage Reactance (X2).*
5. *Parameter 1-35 Main Reactance (Xh).*
6. *Parameter 1-36 Iron Loss Resistance (Rfe).*

**Anwendungsspezifische Anpassung bei der Durchführung von VVC+**

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

**Anwendungsspezifische Anpassung im Fluxvektorbetrieb**

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

Siehe *Tabelle 5.7* für anwendungsbezogene Empfehlungen.

Anwendung	Einstellungen
Anwendungen mit niedrigem Trägheitsmoment	Behalten Sie berechnete Werte bei.
Anwendungen mit hohem Trägheitsmoment	<i>Parameter 1-66 Min. Current at Low Speed.</i> Erhöhen Sie den Strom je nach Anwendung auf einen Wert zwischen Standard- und Maximalwert. Stellen Sie die Rampenzeiten entsprechend der Anwendung ein. Eine zu schnelle Rampe auf verursacht Überstrom bzw. ein zu hohes Drehmoment. Eine zu schnelle Rampe ab führt zu einer Überspannungsabschaltung.
Hohe Last bei niedriger Drehzahl	<i>Parameter 1-66 Min. Current at Low Speed.</i> Erhöhen Sie den Strom je nach Anwendung auf einen Wert zwischen Standard- und Maximalwert.

Anwendung	Einstellungen
Lastfreie Anwendung	Passen Sie <i>Parameter 1-18 Min. Current at No Load</i> an, um durch Reduzierung des Drehmoment-Rippels und der Vibrationen einen sanfteren Motorbetrieb zu erreichen.
Nur Fluxvektor ohne Geber	Stellen Sie <i>Parameter 1-53 Model Shift Frequency</i> ein. Beispiel 1: Wenn der Motor bei 5 Hz oszilliert and eine dynamische Leistung bei 15 Hz erforderlich ist, stellen Sie <i>Parameter 1-53 Model Shift Frequency</i> auf 10 Hz ein. Beispiel 2: Wenn bei der Anwendung dynamische Laständerungen bei niedriger Drehzahl erforderlich ist, reduzieren Sie <i>Parameter 1-53 Model Shift Frequency</i> . Überwachen Sie das Motorverhalten, um sicherzustellen, dass das Steuerprinzip Umschaltpunkt nicht zu sehr reduziert wird. Symptome für ein ungeeignetes Steuerprinzip Umschaltpunkt sind Motorschwingungen oder die Abschaltung des Frequenzumrichters.

Tabelle 5.7 Empfehlungen für Flux-Anwendungen

5.4.5 Konfiguration des Permanentmagnetmotors

**HINWEIS**

Verwenden Sie Permanentmagnetmotoren (PM) nur bei Lüftern und Pumpen.

**Erste Programmierschritte**

1. Aktivieren Sie den PM-Motorbetrieb in *Parameter 1-10 Motor Construction*. Wählen Sie dazu [1] *PM, Vollpol*.
2. Stellen Sie *Parameter 0-02 Motor Speed Unit* auf [0] *UPM* ein.

**Programmierung von Motordaten**

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

Die erforderlichen Informationen finden Sie auf dem Motor-Typenschild und im Datenblatt des Motors. Programmieren Sie die folgenden Parameter in der angegebenen Reihenfolge:

1. *Parameter 1-24 Motor Current.*
2. *Parameter 1-26 Motor Cont. Rated Torque.*
3. *Parameter 1-25 Motor Nominal Speed.*

4. *Parameter 1-39 Motor Poles.*
5. *Parameter 1-30 Stator Resistance (Rs).*  
Geben Sie den Widerstand der Statorwicklung ( $R_s$ ) zwischen Leiter und Sternpunkt an. Wenn nur Leiter-Leiter-Daten verfügbar sind, teilen Sie den Wert durch 2, um den Wert zwischen Leiter und Sternpunkt zu erhalten.  
Sie können den Wert auch mit einem Ohmmeter messen, das den Kabelwiderstand berücksichtigt. Teilen Sie den gemessenen Wert durch 2 und geben Sie das Ergebnis ein.
6. *Parameter 1-37 d-axis Inductance (Ld).*  
Geben Sie die direkte Achseninduktivität des PM-Motors zwischen Leiter und Sternpunkt an. Wenn nur Leiter-Leiter-Daten bereitstehen, teilen Sie den Wert durch 2, um den Wert zwischen Leiter und Sternpunkt zu erhalten.  
Sie können den Wert auch mit einem Induktivitätsmessgerät messen, das ebenfalls die Induktivität des Kabels berücksichtigt. Teilen Sie den gemessenen Wert durch 2 und geben Sie das Ergebnis ein.
7. *Parameter 1-40 Back EMF at 1000 RPM*  
Geben Sie die Gegen-EMK des PM-Motors zwischen zwei Außenleitern bei 1000 UPM mechanischer Drehzahl (Effektivwert) ein. Die Gegen-EMK ist die Spannung, die von einem PM-Motor erzeugt wird, wenn kein Frequenzumrichter angeschlossen ist und die Welle extern gedreht wird. Die Gegen-EMK wird normalerweise bei Motornennndrehzahl oder bei 1000 UPM gemessen zwischen zwei Außenleitern angegeben. Wenn der Wert nicht für eine Motordrehzahl von 1000 UPM verfügbar ist, berechnen Sie den korrekten Wert wie folgt: Wenn die Gegen-EMK z. B. 320 V bei 1800 UPM beträgt, kann sie wie folgt bei 1000 UPM berechnet werden: Gegen-EMK = (Spannung/UPM) × 1000 = (320/1800) × 1000 = 178. Programmieren Sie diesen Wert für *Parameter 1-40 Back EMF at 1000 RPM.*

**Testmotorbetrieb**

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

**Rotorlageerkennung**

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

**Parken**

Diese Funktion wird für Anwendungen empfohlen, in denen sich der Motor mit niedriger Drehzahl dreht, z. B. bei Auftreten eines Windmühlen-Effekts (Motor wird durch Last gedreht) in Lüfteranwendungen.

*Parameter 2-06 Parking Current* und *Parameter 2-07 Parking Time* können angepasst werden. Erhöhen Sie bei Anwendungen mit hohem Trägheitsmoment die Werkseinstellung dieser Parameter.

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

Anwendung	Einstellungen
Anwendungen mit niedrigem Trägheitsmoment $I_{Last}/I_{Motor} < 5$	Erhöhen Sie <i>Parameter 1-17 Voltage filter time const.</i> um den Faktor 5 bis 10. Reduzieren Sie <i>Parameter 1-14 Damping Gain</i> Reduzieren Sie <i>Parameter 1-66 Min. Current at Low Speed (&lt; 100 %)</i>
Anwendungen mit niedrigem Trägheitsmoment $50 > I_{Last}/I_{Motor} > 5$	Behalten Sie die berechneten Werte bei.
Anwendungen mit hohem Trägheitsmoment $I_{Last}/I_{Motor} > 50$	Erhöhen Sie <i>Parameter 1-14 Damping Gain</i> , <i>Parameter 1-15 Low Speed Filter Time Const.</i> und <i>Parameter 1-16 High Speed Filter Time Const.</i>
Hohe Last bei niedriger Drehzahl < 30 % (Nenndrehzahl)	Erhöhen Sie <i>Parameter 1-17 Voltage filter time const.</i> Erhöhen Sie <i>Parameter 1-66 Min. Current at Low Speed (&gt; 100 % über längere Zeit kann den Motor überhitzen).</i>

**Tabelle 5.8 Empfehlungen für verschiedene Anwendungen**

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

Sie können das Startmoment in *Parameter 1-66 Min. Current at Low Speed* einstellen. 100 % ist Nenndrehmoment als Startmoment.

## 5.4.6 Automatische Energie Optimierung (AEO)

### **HINWEIS**

AEO ist für Permanentmagnetmotoren nicht relevant.

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

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

## 5.4.7 Automatische Motoranpassung (AMA)

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

- Der Frequenzumrichter erstellt zum Glätten des erzeugten Motorstroms ein mathematisches Motormodell. Dieses Verfahren prüft zudem die Eingangsphasensymmetrie der Spannung. Die tatsächlichen Motorwerte werden mit den eingegebenen Typenschilddaten verglichen.
- Während der Ausführung der AMA dreht sich die Motorwelle nicht und der Motor wird nicht beschädigt.
- Einige Motoren sind möglicherweise nicht dazu in der Lage, den Test vollständig durchzuführen. Wählen Sie in diesem Fall [2] *Reduz. Anpassung*.
- Wenn ein Ausgangsfilter an den Motor angeschlossen ist, wählen Sie [2] *Reduz. Anpassung* aus.
- Bei Warn- oder Alarmmeldungen siehe *Kapitel 7 Zustandsmeldungen*.
- Führen Sie dieses Verfahren bei kaltem Motor durch, um das beste Ergebnis zu erzielen.

### Ausführen einer AMA

1. Drücken Sie auf [Main Menu], um auf Parameter zuzugreifen.
2. Blättern Sie zur Parametergruppe 1-\*\* *Last und Motor* und drücken Sie auf [OK].
3. Scrollen Sie zur Parametergruppe 1-2\* *Motordaten* und drücken Sie auf [OK].
4. Navigieren Sie zu *Parameter 1-29 Automatic Motor Adaptation (AMA)* und drücken Sie auf [OK].
5. Wählen Sie [1] *Komplette AMA* und drücken Sie auf [OK].
6. Befolgen Sie die Anweisungen auf dem Bildschirm.

7. Der Test wird automatisch durchgeführt und zeigt an, wann er beendet ist.
8. Geben Sie die erweiterten Motordaten in der Parametergruppe 1-3\* *Erw. Motordaten* ein.

## 5.5 Überprüfung der Motordrehung

### **HINWEIS**

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

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

1. Drücken Sie auf die Taste [Main Menu].
2. Navigieren Sie zu *Parameter 1-28 Motor Rotation Check* und drücken Sie auf [OK].
3. Navigieren Sie zu [1] *Aktivieren*.

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

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

### **HINWEIS**

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

## 5.6 Prüfung der Hand-Steuerung

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

Siehe *Kapitel 7.5 Fehlersuche und -behebung* bei Beschleunigungs- oder Verzögerungsproblemen. Informationen für einen Reset des Frequenzumrichters nach einer Abschaltung finden Sie unter *Kapitel 7.3 Definitionen von Warnungen und Alarmen - Frequenzumrichter*.

## 5.7 Systemstart

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

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

Bei Warn- oder Alarmmeldungen siehe *Kapitel 7.3 Definitionen von Warnungen und Alarmen - Frequenzumrichter* oder *Kapitel 7.4 Definitionen von Warnungen und Alarmen – Active Filter*.

## 6 Anwendungsbeispiele

### 6.1 Einführung

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

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

#### **HINWEIS**

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

#### **HINWEIS**

Die folgenden Beispiele beziehen sich nur auf die Steuerkarte des Frequenzumrichters (rechtes LCP), *nicht* das Filter.

### 6.2 Anwendungsbeispiele

#### **⚠ VORSICHT**

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

		Parameter	
FC		Funktion	Einstellung
+24 V	12	Parameter 1-29	[1] Komplette
+24 V	13	Automatic	AMA
D IN	18	Motor	
D IN	19	Adaptation	
COM	20	(AMA)	
D IN	27	Parameter 5-12	[2]*
D IN	29	Terminal 27	Motorfreilauf
D IN	32	Digital Input	(inv.)
D IN	33	*=Werkseinstellung	
D IN	37	<b>Hinweise/Anmerkungen:</b> Sie müssen Parametergruppe 1-2* Motordaten entsprechend dem Motor einstellen	
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

Tabelle 6.1 AMA mit angeschlossener Kl. 27

		Parameter	
FC		Funktion	Einstellung
+24 V	12	Parameter 1-29	
+24 V	13	Automatic	[1] Komplette
D IN	18	Motor	AMA
D IN	19	Adaptation	
COM	20	(AMA)	
D IN	27	Parameter 5-12	[0] Ohne
D IN	29	Terminal 27	Funktion
D IN	32	Digital Input	
D IN	33	*=Werkseinstellung	
D IN	37	<b>Hinweise/Anmerkungen:</b> Sie müssen Parametergruppe 1-2* Motordaten entsprechend dem Motor einstellen	
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

Tabelle 6.2 AMA ohne angeschlossene Kl. 27

6

		Parameter	
FC		Funktion	Einstellung
+24 V	12	Parameter 6-10	0,07 V*
+24 V	13	Terminal 53 Low Voltage	
D IN	18	Parameter 6-11	10 V*
D IN	19	Terminal 53 High Voltage	
COM	20	Parameter 6-14	0 U/min
D IN	27	Terminal 53 Low Ref./Feedb. Value	
D IN	29	Parameter 6-15	1500 U/min
D IN	32	Terminal 53 High Ref./Feedb. Value	
D IN	33	*=Werkseinstellung	
D IN	37	<b>Hinweise/Anmerkungen:</b>	
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		
A53			

Tabelle 6.3 Analoger Drehzahlsollwert (Spannung)

		Parameter	
FC		Funktion	Einstellung
+24 V	12	Parameter 6-12	4 mA*
+24 V	13	Terminal 53 Low Current	
D IN	18	Parameter 6-13	20 mA*
D IN	19	Terminal 53 High Current	
COM	20	Parameter 6-14	0 U/min
D IN	27	Terminal 53 Low Ref./Feedb. Value	
D IN	29	Parameter 6-15	1500 U/min
D IN	32	Terminal 53 High Ref./Feedb. Value	
D IN	33	*=Werkseinstellung	
D IN	37	<b>Hinweise/Anmerkungen:</b>	
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		
A53			

Tabelle 6.4 Analoger Drehzahlsollwert (Strom)

		Parameter	
FC		Funktion	Einstellung
+24 V	12	Parameter 5-10	[8] Start*
+24 V	13	Terminal 18 Digital Input	
D IN	18	Parameter 5-12	[0] Ohne Funktion
D IN	19	Terminal 27 Digital Input	
COM	20	Parameter 5-19	[1] S.Stopp/ Alarm
D IN	27	Terminal 37 Safe Stop	
D IN	29	*=Werkseinstellung	
D IN	32	<b>Hinweise/Anmerkungen:</b>	
D IN	33	Wenn Parameter 5-12 Terminal 27 Digital Input auf [0] Ohne Funktion programmiert ist, wird keine Drahtbrücke zu Klemme 27 benötigt.	
D IN	37		
+10	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

Tabelle 6.5 Start-/Stopp-Befehl mit Safe Torque Off

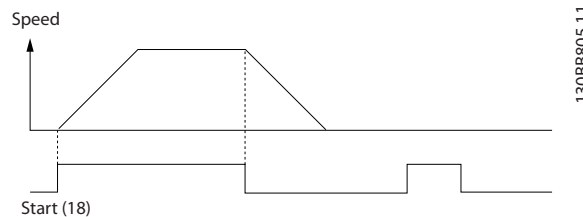


Abbildung 6.1 Start/Stopp mit Safe Torque Off

130BB805.11



		Parameter	
FC		Funktion	Einstellung
+24 V	12	Parameter 5-10	[9] Puls-Start
+24 V	13	Terminal 18	
D IN	18	Digital Input	
D IN	19	Parameter 5-12	[6] Stopp (invers)
COM	20	Terminal 27	
D IN	27	Digital Input	
D IN	29	*=Werkseinstellung	
D IN	32	<b>Hinweise/Anmerkungen:</b>	
D IN	33	Wenn Parameter 5-12 Terminal 27 Digital Input auf [0] Ohne Funktion programmiert ist, wird keine Drahtbrücke zu Klemme 27 benötigt.	
D IN	37		
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

Tabelle 6.6 Puls-Start/Stop

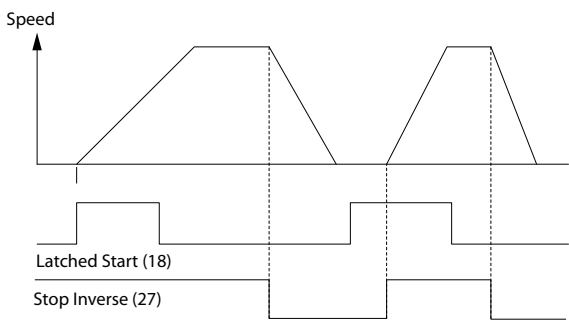


Abbildung 6.2 Puls-Start/Stop invers

		Parameter	
FC		Funktion	Einstellung
+24 V	12	Parameter 5-10	[8] Start
+24 V	13	Terminal 18	
D IN	18	Digital Input	
D IN	19	Parameter 5-11	[10] Reversierung*
COM	20	Terminal 19	
D IN	27	Digital Input	
D IN	29	*=Werkseinstellung	
D IN	32	Parameter 5-12	[0] Ohne Funktion
D IN	33	Terminal 27	
D IN	37	Digital Input	
+10 V	50	Parameter 5-14	[16] Festsollwert Bit 0
A IN	53	Terminal 32	
A IN	54	Digital Input	
COM	55	Parameter 5-15	[17] Festsollwert Bit 1
A OUT	42	Terminal 33	
COM	39	Digital Input	
		Parameter 3-10	Preset Reference
		Festsollwert 0	25%
		Festsollwert 1	50%
		Festsollwert 2	75%
		Festsollwert 3	100%
		*=Werkseinstellung	
		<b>Hinweise/Anmerkungen:</b>	

Tabelle 6.7 Start/Stop mit Reversierung und 4 Festschrittzahlen

		Parameter	
FC		Funktion	Einstellung
+24 V	12	Parameter 5-11	[1] Reset
+24 V	13	Terminal 19	
D IN	18	Digital Input	
D IN	19	*=Werkseinstellung	
COM	20	<b>Hinweise/Anmerkungen:</b>	
D IN	27		
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

Tabelle 6.8 Externe Alarmquittierung

		Parameter	
FC		Funktion	Einstellung
+24 V	12	Parameter 6-10	0,07 V*
+24 V	13	Terminal 53 Low Voltage	
D IN	18	Parameter 6-11	10 V*
D IN	19	Terminal 53 High Voltage	
COM	20	Parameter 6-14	0 U/min
D IN	27	Terminal 53 Low Ref./Feedb. Value	
D IN	29	Parameter 6-15	1500 U/min
D IN	32	Terminal 53 High Ref./Feedb. Value	
D IN	33	*=Werkseinstellung	
D IN	37	<b>Hinweise/Anmerkungen:</b>	
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

Tabelle 6.9 Drehzahlsollwert (über ein manuelles Potenziometer)

		Parameter	
FC		Funktion	Einstellung
+24 V	12	Parameter 5-10	[8] Start*
+24 V	13	Terminal 18 Digital Input	
D IN	18	Parameter 5-12	[19] Sollw. speich.
D IN	19	Terminal 27 Digital Input	
COM	20	Parameter 5-13	[21] Drehzahl auf
D IN	27	Terminal 29 Digital Input	
D IN	29	Parameter 5-14	[22] Drehzahl ab
D IN	32	Terminal 32 Digital Input	
D IN	33	*=Werkseinstellung	
D IN	37	<b>Hinweise/Anmerkungen:</b>	
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

Tabelle 6.10 Drehzahlkorrektur auf/ab

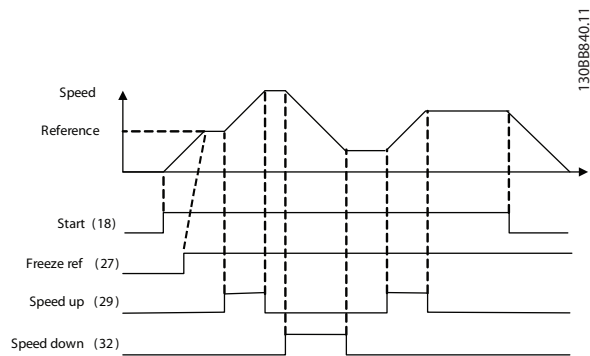


Abbildung 6.3 Drehzahlkorrektur auf/ab

		Parameter	
FC		Funktion	Einstellung
+24 V	12	Parameter 8-30	FC-Profil*
+24 V	13	Terminal 18 Protocol	
D IN	18	Parameter 8-31	1*
D IN	19	Terminal 19 Address	
COM	20	Parameter 8-32	9600*
D IN	27	Terminal 27 Baud Rate	
D IN	29	*=Werkseinstellung	
D IN	32	<b>Hinweise/Anmerkungen:</b>	
D IN	33	Wählen Sie in den oben genannten Parametern Protokoll, Adresse und Baudrate.	
D IN	37		
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

Tabelle 6.11 RS485-Netzwerkverbindung

VLT		Parameter	
		Funktion	Einstellung
+24 V	12	Parameter 1-90 Motor Thermal Protection	[2] Thermistor- Abschalt.
+24 V	13		
D IN	18	Parameter 1-93 Thermistor Source	[1] Analog- eingang 53
D IN	19		
COM	20	*=Werkseinstellung	
D IN	27	<b>Hinweise/Anmerkungen:</b> Wenn nur eine Warnung gewünscht wird, müssen Sie Parameter 1-90 Motor Thermal Protection auf [1] Thermistor Warnung programmieren.	
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

Tabelle 6.12 Motorthermistor

FC		Parameter	
		Funktion	Einstellung
+24 V	12	Parameter 4-30 Motor Feedback Loss Function	[1] Warnung
+24 V	13		
D IN	18	Parameter 4-31 Motor Feedback Speed Error	100 U/min
D IN	19		
COM	20	Parameter 4-32 Motor Feedback Loss Timeout	5 s
D IN	27		
D IN	29	Parameter 7-00 Speed PID Feedback Source	[2] MCB 102
D IN	32		
D IN	33	Parameter 17-11 Resolution (PPR)	1024*
D IN	37		
+10 V	50	Parameter 13-00 SL Controller Mode	[1] On
A IN	53		
A IN	54	Parameter 13-01 Start Event	[19] Warnung
COM	55		
A OUT	42	Parameter 13-02 Stop Event	[44] [Reset]- Taste
COM	39		
		Parameter 13-10 Comparator Operand	[21] Nr. der Warnung
		Parameter 13-11 Comparator Operator	[1] ≈*
		Parameter 13-12 Comparator Value	90
		Parameter 13-51 SL Controller Event	[22] Vergleicher 0
		Parameter 13-52 SL Controller Action	[32] Digital- ausgang A- AUS
		Parameter 5-40 Function Relay	[80] SL-Digital- ausgang A
		*=Werkseinstellung	
		<b>Hinweise/Anmerkungen:</b> Wenn der Grenzwert der Drehgeberüberwachung überschritten wird, gibt der Frequenzumrichter Warnung 90 aus. Der SLC überwacht die Warnung, und wenn diese WAHR wird, löst dies Relais 1 aus.	

	Parameter	
	Funktion	Einstellung
	Externe Geräte können anzeigen, dass eine Wartung erforderlich ist. Wenn der Istwertfehler innerhalb von 5 s wieder unter diese Grenze fällt, läuft der Frequenzumrichter weiter, und die Warnung wird ausgeblendet. Relais 1 bleibt hingegen ausgelöst, bis Sie [Reset] auf dem LCP drücken.	

Tabelle 6.13 Verwendung von SLC zur Einstellung eines Relais

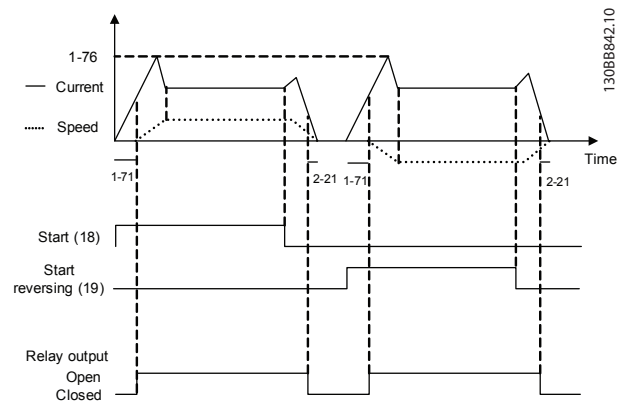


Abbildung 6.4 Mechanische Bremssteuerung (ohne Rückführung)

6

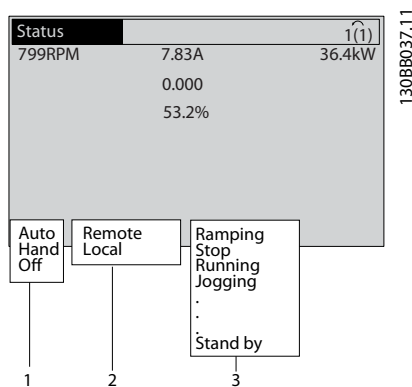
	Parameter	
	Funktion	Einstellung
<b>FC</b>	Parameter 1-00 Configuration Mode	[0] Ohne Rückführung
+24 V 12	Parameter 1-01 Motor Control Principle	[1] VVC+
+24 V 13	Parameter 5-40 Function Relay	[32] Mech. Bremse
D IN 18	Parameter 5-10 Terminal 18 Digital Input	[8] Start*
D IN 19	Parameter 5-11 Terminal 19 Digital Input	[11] Start + Reversierung
COM 20	Parameter 1-71 Start Delay	0.2
D IN 27	Parameter 1-72 Start Function	[5] VVC+/ FLUX Rechtslauf
D IN 29	Parameter 1-76 Start Current	$I_{m,n}$
D IN 32	Parameter 2-20 Release Brake Current	Anw.-abhängig
D IN 33	Parameter 2-21 Activate Brake Speed [RPM]	Hälfte des Nennschlupfs des Motors
D IN 37	*=Werkseinstellung	
+10 V 50	<b>Hinweise/Anmerkungen:</b>	
A IN 53		
A IN 54		
COM 55		
A OUT 42		
COM 39		
Relais R1 (01, 02, 03)		
Relais R2 (04, 05, 06)		

Tabelle 6.14 Mechanische Bremssteuerung (ohne Rückführung)

## 7 Zustandsmeldungen

### 7.1 Zustandsanzeige

Wenn sich der Frequenzumrichter im Zustandsmodus befindet, erzeugt er automatisch Zustandsmeldungen und zeigt sie im unteren Bereich des Displays an (siehe *Abbildung 7.1*). Nähere Informationen zu den angezeigten Statusmeldungen finden Sie im *VLT® AutomationDrive FC302-Programmierhandbuch*.



1	Betriebsmodus
2	Sollwertvorgabe
3	Betriebsstatus

Abbildung 7.1 Zustandsanzeige

### 7.2 Warnungs- und Alarmtypen

Der Frequenzumrichter überwacht den Zustand seiner Eingangsspannung, seines Ausgangs und der Motorkenngrößen sowie andere Messwerte der Systemleistung. Eine Warnung oder ein Alarm zeigt nicht unbedingt ein Problem am Frequenzumrichter selbst an. In vielen Fällen zeigt es Fehlerbedingungen an aufgrund von:

- Eingangsspannung.
- Motorbelastung.
- Motortemperatur.
- Externe Signale.
- Andere Bereiche, die durch die interne Logik überwacht werden.

Untersuchen Sie diese Bereiche entsprechend dem Alarm oder der Warnung.

### 7.2.1 Warnungen

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

### 7.2.2 Alarm (Abschaltung)

Das Display zeigt einen Alarm, wenn der Frequenzumrichter abgeschaltet hat, d. h. der Frequenzumrichter unterbricht seinen Betrieb, um Schäden an sich selbst oder am System zu verhindern. Der Motor stoppt im Freilauf, falls sich die Alarmabschaltung an der Frequenzumrichterseite befindet. Die Steuerung des Frequenzumrichters ist weiter funktionsfähig und überwacht den Zustand des Frequenzumrichters. Quittieren Sie nach Behebung des Fehlerzustands die Alarmmeldung des Frequenzumrichters. Dieser ist danach wieder betriebsbereit.

Es gibt 4 Möglichkeiten, eine Abschaltung zu quittieren:

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

### 7.2.3 Alarm (Abschaltblockierung)

Bei einem Alarm, der zur Abschaltblockierung des Frequenzumrichters führt, müssen Sie die Eingangsspannung aus- und wiedereinschalten. Der Motor stoppt im Freilauf, falls sich die Alarmabschaltung an der Frequenzumrichterseite befindet. Die Steuerung des Frequenzumrichters ist weiter funktionsfähig und überwacht den Zustand des Frequenzumrichters. Entfernen Sie die Eingangsspannung zum Frequenzumrichter und beheben Sie die Ursache des Fehlers. Stellen Sie anschließend die Netzversorgung wieder her. Dies versetzt den Frequenzumrichter in einen Abschaltzustand wie in *Kapitel 7.2.2 Alarm (Abschaltung)* beschrieben und lässt sich auf eine der 4 genannten Arten quittieren.

## 7.3 Definitionen von Warnungen und Alarmen - Frequenzumrichter

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

### WARNUNG 1, 10 Volt niedrig

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

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

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

#### Fehlersuche und -behebung

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

### WARNUNG/ALARM 2, Signalfehler

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

#### Fehlersuche und -behebung

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

### WARNUNG/ALARM 3, Kein Motor

Am Ausgang des Frequenzumrichters ist kein Motor angeschlossen.

### WARNUNG/ALARM 4, Netzasymmetrie

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

#### Fehlersuche und -behebung

- Kontrollieren Sie die Versorgungsspannung und die Versorgungsströme zum Frequenzumrichter.

### WARNUNG 5, DC-Zwischenkreisspannung hoch

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

### WARNUNG 6, DC-Zwischenkreisspannung niedrig

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

### WARNUNG/ALARM 7, DC-Überspannung

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

#### Fehlersuche und -behebung

- Schließen Sie einen Bremswiderstand an.
- Verlängern Sie die Rampenzeit.
- Ändern Sie den Rampentyp.
- Aktivieren Sie die Funktionen in *Parameter 2-10 Brake Function*.
- Erhöhen Sie *Parameter 14-26 Trip Delay at Inverter Fault*.
- Wenn der Alarm/die Warnung während eines Spannungsbruchs auftritt, verwenden Sie den kinetischen Speicher (*Parameter 14-10 Mains Failure*).

### WARNUNG/ALARM 8, DC-Unterspannung

Wenn die DC-Zwischenkreisspannung unter die Unterspannungsgrenze fällt, überprüft der Frequenzumrichter, ob eine externe 24 V DC-Versorgung angeschlossen ist. Wenn keine externe 24 V DC-Versorgung angeschlossen ist, schaltet der Frequenzumrichter nach einer festgelegten Zeit ab. Die Zeitverzögerung hängt von der Gerätgröße ab.

#### Fehlersuche und -behebung

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

### WARNUNG/ALARM 9, WR-Überlast

Der Frequenzumrichter wurde zu lange Zeit mit mehr als 100 % Ausgangsstrom belastet und steht vor der Abschaltung. Der Zähler für das elektronisch thermische Überlastrelais gibt bei 98 % eine Warnung aus und schaltet bei 100 % mit einem Alarm ab. Sie können den Frequenzumrichter erst dann quittieren, bis der Zähler unter 90 % fällt.

**Fehlersuche und -behebung**

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

**WARNUNG/ALARM 10, Motortemp. ETR**

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

**Fehlersuche und -behebung**

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

**WARNUNG/ALARM 11, Motor Thermistor Übertemp.**

Der Thermistor ist ggf. getrennt. Wählen Sie in *Parameter 1-90 Motor Thermal Protection*, ob der Frequenzumrichter eine Warnung oder einen Alarm ausgeben soll.

**Fehlersuche und -behebung**

- Prüfen Sie den Motor auf Überhitzung.
- Prüfen Sie, ob der Motor mechanisch überlastet ist.
- Prüfen Sie, ob der Thermistor korrekt zwischen Klemme 53 oder 54 (Analogspannungseingang) und Klemme 50 (+10-Volt-Versorgung) angeschlossen ist. Prüfen Sie auch, ob der Schalter für Klemme 53 oder 54 auf Spannung eingestellt ist. Überprüfen Sie, dass

*Parameter 1-93 Thermistor Resource* auf Klemme 53 oder 54 eingestellt ist.

- Prüfen Sie bei Verwendung der Digitaleingänge 18 oder 19, ob der Thermistor korrekt zwischen Klemme 18 oder 19 (nur Digitaleingang PNP) und Klemme 50 angeschlossen ist.
- Wenn ein KTY-Sensor benutzt wird, prüfen Sie, ob der Anschluss zwischen Klemme 54 und 55 korrekt ist.
- Prüfen Sie bei Verwendung eines Thermoschalters oder Thermistors, ob *Parameter 1-93 Thermistor Resource* der Sensorverkabelung entspricht.
- Prüfen Sie bei Verwendung eines KTY-Sensors, ob die Programmierung von *Parameter 1-95 KTY Sensor Type*, *Parameter 1-96 KTY Thermistor Resource* und *Parameter 1-97 KTY Threshold level* mit der Sensorverkabelung übereinstimmt.

**WARNUNG/ALARM 12, Drehmomentgrenze**

Das Drehmoment ist höher als der Wert in *Parameter 4-16 Torque Limit Motor Mode* oder der Wert in *Parameter 4-17 Torque Limit Generator Mode*. In *Parameter 14-25 Trip Delay at Torque Limit* können Sie einstellen, ob der Frequenzumrichter bei dieser Bedingung nur eine Warnung ausgibt oder ob ihr ein Alarm folgt.

**Fehlersuche und -behebung**

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

**WARNUNG/ALARM 13, Überstrom**

Die Spitzenstromgrenze des Wechselrichters (ca. 200 % des Nennstroms) ist überschritten. Die Warnung dauert ca. 1,5 s. Danach schaltet der Frequenzumrichter ab und gibt einen Alarm aus. Diesen Fehler können eine Stoßbelastung oder eine schnelle Beschleunigung mit hohen Trägheitsmomenten verursachen. Er kann ebenfalls nach kinetischem Speicher erscheinen, wenn die Beschleunigung während der Rampe auf zu schnell ist.

Bei Auswahl der erweiterten mechanischen Bremssteuerung können Sie die Abschaltung extern quittieren.

**Fehlersuche und -behebung**

- Entfernen Sie die Netzversorgung und prüfen Sie, ob die Motorwelle gedreht werden kann.
- Kontrollieren Sie, ob die Motorgröße mit dem Frequenzumrichter übereinstimmt.
- Prüfen Sie die Richtigkeit der Motordaten in den *Parametern 1-20 bis 1-25*.

**ALARM 14, Erdschluss**

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

**Fehlersuche und -behebung**

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

**ALARM 15, Inkompatible Hardware**

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

Notieren Sie den Wert der folgenden Parameter und wenden Sie sich an Danfoss:

- *Parameter 15-40 FC Type.*
- *Parameter 15-41 Power Section.*
- *Parameter 15-42 Voltage.*
- *Parameter 15-43 Software Version.*
- *Parameter 15-45 Actual Typecode String.*
- *Parameter 15-49 SW ID Control Card.*
- *Parameter 15-50 SW ID Power Card.*
- *Parameter 15-60 Option Mounted.*
- *Parameter 15-61 Option SW Version* (für alle Optionssteckplätze).

**ALARM 16, Kurzschluss**

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

**Fehlersuche und -behebung**

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

**WARNUNG/ALARM 17, Steuerwort-Timeout**

Es besteht keine Kommunikation zum Frequenzumrichter. Die Warnung ist nur aktiv, wenn Sie *Parameter 8-04 Control Word Timeout Function* nicht auf [0] *Aus* programmiert haben.

Wenn *Parameter 8-04 Control Word Timeout Function* auf [2] *Stopp* und [26] *Abschaltung* eingestellt ist, wird zuerst eine Warnung angezeigt und dann fährt der Frequenzumrichter bis zur Abschaltung mit Ausgabe eines Alarms herunter.

**Fehlersuche und -behebung**

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

**WARNUNG/ALARM 22, Mech. Bremse**

Aus dem Berichtwert kann die Ursache ermittelt werden: 0 = Drehmomentsollwert wurde nicht vor dem Timeout erreicht (*Parameter 2-27 Torque Ramp Up Time*). 1 = erwarteter Bremsenistwert vor dem Timeout nicht empfangen (*Parameter 2-23 Activate Brake Delay*, *Parameter 2-25 Brake Release Time*).

**WARNUNG 23, Interne Lüfter**

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

**Fehlersuche und -behebung**

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

**WARNUNG 24, Fehler externer Lüfter**

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

**Fehlersuche und -behebung**

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

**WARNUNG 25, Bremswiderstand Kurzschluss**

Der Frequenzumrichter überwacht den Bremswiderstand während des Betriebs. Ein Kurzschluss bricht die Bremsfunktion abgebrochen und verursacht eine Warnung. Sie können den Frequenzumrichter weiterhin betreiben, allerdings ohne Bremsfunktion.

**Fehlersuche und -behebung**

- Schalten Sie den Frequenzumrichter aus und tauschen Sie den Bremswiderstand aus (siehe *Parameter 2-15 Brake Check*).

**WARNUNG/ALARM 26, Bremswiderstand Leistungsgrenze**

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



**⚠️ WARNUNG**

Wenn der Brems transistor kurzgeschlossen ist, besteht die Gefahr, dass erhebliche Leistung zum Bremswiderstand übertragen wird.

**WARNUNG/ALARM 27, Bremschopperfehler**

Dieser Alarm bzw. diese Warnung könnte auch auftreten, wenn der Bremswiderstand überhitzt. Klemmen 104 und 106 sind als Klixon-Schaltereingänge für Bremswiderstände verfügbar.

**HINWEIS**

Dieser Signalwert wird vom LHD zur Überwachung der Temperatur der HI-Drossel verwendet. Dieser Fehler zeigt an, dass der Klixon-Schalter an der HI-Drossel an der Active Filter-Seite geöffnet ist.

**WARNUNG/ALARM 28, Bremswiderstandstest fehlgeschlagen**

Der Bremswiderstand ist nicht angeschlossen oder funktioniert nicht.  
Prüfen Sie *Parameter 2-15 Brake Check*.

**ALARM 29, Kühlkörpertemp**

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

**Fehlersuche und -behebung**

Mögliche Ursachen:

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

Bei den Frequenzumrichtern der Baugröße D, E und F beruht dieser Alarm auf der vom in den IGBT-Modulen eingebauten Kühlkörpersensor gemessenen Temperatur. Bei den Baugrößen F kann der Thermosensor im Gleichrichtermodul ebenfalls diesen Alarm verursachen.

**Fehlersuche und -behebung**

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

**ALARM 30, Motorphase U fehlt**

Motorphase U zwischen dem Frequenzumrichter und dem Motor fehlt.

**Fehlersuche und -behebung**

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

**ALARM 31, Motorphase V fehlt**

Motorphase V zwischen dem Frequenzumrichter und dem Motor fehlt.

**Fehlersuche und -behebung**

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

**ALARM 32, Motorphase W fehlt**

Motorphase W zwischen dem Frequenzumrichter und dem Motor fehlt.

**Fehlersuche und -behebung**

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

**ALARM 33, Einschaltstrom-Fehler**

Zu viele Einschaltungen (Netz-Ein) haben innerhalb zu kurzer Zeit stattgefunden.

**Fehlerbehebung**

- Lassen Sie den Frequenzumrichter auf Betriebstemperatur abkühlen.

**WARNUNG/ALARM 34, Feldbus-Fehler**

Der Feldbus auf der Kommunikations-Optionskarte funktioniert nicht.

**WARNUNG/ALARM 36, Netzausfall**

Diese Warnung/Alarm ist nur aktiv, wenn die Versorgungsspannung zum Frequenzumrichter nicht vorhanden ist und *Parameter 14-10 Mains Failure* auf die Option [0] *Keine Funktion* eingestellt ist. Prüfen Sie die Sicherungen zum Frequenzumrichter und die Netzversorgung zum Gerät.

**ALARM 38, Interner Fehler**

Wenn ein interner Fehler auftritt, wird eine in *Tabelle 7.1* definierte Codennummer angezeigt.

**Fehlersuche und -behebung**

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

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

Nummer	Text
0	Die serielle Schnittstelle kann nicht initialisiert werden. Wenden Sie sich an Ihren Danfoss-Lieferanten oder den Danfoss-Service.
256-258	Die EEPROM-Daten der Leistungskarte sind defekt oder zu alt.

Nummer	Text
512	Die EEPROM-Daten der Steuerkarte sind defekt oder zu alt.
513	Kommunikationstimeout beim Lesen von EEPROM-Daten
514	Kommunikationstimeout beim Lesen von EEPROM-Daten
515	Anwendungsorientierte Steuerung kann die EEPROM-Daten nicht erkennen.
516	Schreiben zum EEPROM nicht möglich, da ein Schreibbefehl ausgeführt wird.
517	Der Schreibbefehl ist unter Timeout.
518	Fehler im EEPROM.
519	Fehlende oder ungültige Barcodedaten in EEPROM.
783	Parameterwert außerhalb min./max. Grenzen.
1024–1279	Ein CAN-Telegramm konnte nicht gesendet werden.
1281	Flash-Timeout des digitalen Signalprozessors.
1282	Leistungs-Mikro-Software-Version inkompatibel.
1283	Leistungs-EEPROM-Datenversion inkompatibel.
1284	Software-Version des digitalen Signalprozessors kann nicht gelesen werden.
1299	Die Software der Option in Steckplatz A ist zu alt.
1300	Die Software der Option in Steckplatz B ist zu alt.
1301	Die Software der Option in Steckplatz C0 ist zu alt.
1302	Die Software der Option in Steckplatz C1 ist zu alt.
1315	Die Software der Option in Steckplatz A wird nicht unterstützt (nicht zulässig).
1316	Die Software der Option in Steckplatz B wird nicht unterstützt (nicht zulässig).
1317	Die Software der Option in Steckplatz C0 wird nicht unterstützt (nicht zulässig).
1318	Die Software der Option in Steckplatz C1 wird nicht unterstützt (nicht zulässig).
1379	Option A hat bei Berechnung der Plattformversion nicht geantwortet
1380	Option B hat bei Berechnung der Plattformversion nicht geantwortet.
1381	Option C0 hat bei der Berechnung der Plattformversion nicht geantwortet.
1382	Option C1 hat bei der Berechnung der Plattformversion nicht geantwortet.
1536	Es wurde eine Ausnahme in der anwendungsorientierten Steuerung erfasst. Die Debug-Informationen werden in das LCP geschrieben.
1792	DSP-Watch Dog ist aktiv. Debugging der Leistungsteildaten, Daten der motororientierten Steuerung nicht korrekt übertragen.
2049	Leistungsdaten neu gestartet.
2064–2072	H081x: Option in Steckplatz x neu gestartet.
2080–2088	H082x: Option in Steckplatz x hat eine Netz-Ein-Wartemeldung ausgegeben.
2096–2104	H983x: Option in Steckplatz x hat eine zulässige Netz-Ein-Wartemeldung ausgegeben.

Nummer	Text
2304	Daten von Leistungs-EEPROM konnten nicht gelesen werden.
2305	Fehlende Softwareversion von der Leistungseinheit.
2314	Fehlende Leistungseinheitsdaten von der Leistungseinheit.
2315	Fehlende Softwareversion von der Leistungseinheit.
2316	Fehlende io_statepage von der Leistungseinheit.
2324	Die Leistungskartenkonfiguration wurde bei Netzein als inkorrekt ermittelt.
2325	Eine Leistungskarte hat bei aktiver Netzversorgung die Kommunikation eingestellt.
2326	Fehlerhafte Konfiguration der Leistungskarte nach verzögerter Registrierung der Leistungskarten ermittelt.
2327	Zu viele Leistungskartenorte wurden als anwesend registriert.
2330	Die Leistungsgrößeninformationen zwischen den Leistungskarten stimmen nicht überein.
2561	Keine Kommunikation von DSP zu ATACD.
2562	Keine Kommunikation von ATACD zu DSP (Zustand „In Betrieb“).
2816	Stapelüberlauf Steuerkartenmodul
2817	Scheduler langsame Aufgaben
2818	Schnelle Aufgaben
2819	Parameterthread
2820	LCP-Stapelüberlauf
2821	Überlauf serielle Schnittstelle
2822	Überlauf USB-Schnittstelle
2836	cfListMempool ist zu klein.
3072–5122	Der Parameterwert liegt außerhalb seiner Grenzen.
5123	Option in Steckplatz A: Hardware mit Steuerkartenhardware nicht kompatibel.
5124	Option in Steckplatz B: Hardware mit Steuerkartenhardware nicht kompatibel.
5125	Option in Steckplatz C0: Hardware mit Steuerkartenhardware nicht kompatibel.
5126	Option in Steckplatz C1: Hardware mit Steuerkartenhardware nicht kompatibel.
5376–6231	N. genug Spei.

**Tabelle 7.1 Interner Fehler, Codenummern**
**ALARM 39, Kühlkörpersensor**

Kein Istwert vom Kühlkörpertemperatursensor.

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

**WARNUNG 40, Digitalausgangsklemme 27 ist überlastet**

Prüfen Sie die Last an Klemme 27 oder beseitigen Sie den Kurzschluss. Prüfen Sie *Parameter 5-00 Digital I/O Mode* und *Parameter 5-01 Terminal 27 Mode*.

**WARNUNG 41, Digitalausgangsklemme 29 ist überlastet**  
Prüfen Sie die Last an Klemme 29 oder beseitigen Sie den Kurzschluss. Prüfen Sie *Parameter 5-00 Digital I/O Mode* und *Parameter 5-02 Terminal 29 Mode*.

**WARNUNG 42, Digitalausgang X30/6 oder X30/7 ist überlastet**  
Prüfen Sie für X30/6 die Last, die an X30/6 angeschlossen ist, oder entfernen Sie die Kurzschlussverbindung. Prüfen Sie *Parameter 5-32 Term X30/6 Digi Out (MCB 101)*.

Prüfen Sie für X30/7 die Last, die an X30/7 angeschlossen ist, oder entfernen Sie die Kurzschlussverbindung. Prüfen Sie *Parameter 5-33 Term X30/7 Digi Out (MCB 101)*.

**ALARM 45, Erdschluss 2**  
Erdschluss.

#### Fehlersuche und -behebung

- Prüfen Sie, ob Frequenzumrichter und Motor richtig geerdet und alle Anschlüsse fest angezogen sind.
- Prüfen Sie, ob der korrekte Kabelquerschnitt verwendet wurde.
- Prüfen Sie die Motorkabel auf Kurzschlüsse oder Ableitströme.

**ALARM 46, Stromversorgung Leistungskarte**  
Die Stromversorgung der Leistungskarte liegt außerhalb des Bereichs.

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

**WARNUNG 47, 24-V-Versorgung niedrig**  
Die Stromversorgung der Leistungskarte liegt außerhalb des Bereichs.

Das Schaltnetzteil (SMPS) auf der Leistungskarte erzeugt drei Spannungsversorgungen:

- 24 V.
- 5 V.
- $\pm 18$  V.

#### Fehlersuche und -behebung

- Überprüfen Sie, ob die Leistungskarte defekt ist.

**WARNUNG 48, 1,8V Versorgung Fehler**  
Die 1,8-Volt-DC-Versorgung der Steuerkarte liegt außerhalb des Toleranzbereichs. Die Spannungsversorgung wird an der Steuerkarte gemessen. Überprüfen Sie, ob die Steuerkarte defekt ist. Wenn eine Optionskarte eingebaut ist, prüfen Sie, ob eine Überspannungsbedingung vorliegt.

**WARNUNG 49, Drehzahlgrenze**  
Wenn die Drehzahl außerhalb des Bereichs in *Parameter 4-11 Motor Speed Low Limit [RPM]* und *Parameter 4-13 Motor Speed High Limit [RPM]* liegt, zeigt der Frequenzumrichter eine Warnung an. Wenn die Drehzahl

unter der Grenze in *Parameter 1-86 Trip Speed Low [RPM]* liegt (außer beim Starten oder Stoppen), schaltet der Frequenzumrichter ab.

**ALARM 50, AMA-Kalibrierungsfehler**  
Wenden Sie sich an Ihren Danfoss-Lieferanten oder den Danfoss-Service.

**ALARM 51, AMA-Motordaten überprüfen**  
Die Einstellung von Motorspannung, Motorstrom und/oder Motorleistung ist vermutlich falsch. Überprüfen Sie die Einstellungen in den *Parametern 1-20 bis 1-25*.

**ALARM 52, AMA Motornennstrom überprüfen**  
Der Motorstrom ist zu niedrig. Überprüfen Sie die Einstellungen in *Parameter 4-18 Current Limit*.

**ALARM 53, AMA Motor zu groß**  
Der Motor ist für die Durchführung der AMA zu groß.

**ALARM 54, AMA Motor zu klein**  
Der Motor ist für das Durchführen der AMA zu klein.

**ALARM 55, AMA-Daten außerhalb des Bereichs**  
Die Parameterwerte des Motors liegen außerhalb des zulässigen Bereichs. Die AMA lässt sich nicht ausführen.

**ALARM 56, AMA Abbruch**  
Der Benutzer hat die AMA abgebrochen.

**ALARM 57, AMA Interner Fehler**  
Versuchen Sie einen Neustart der AMA, bis die AMA durchgeführt wird.

### HINWEIS

Wiederholter Betrieb kann zu einer Erwärmung des Motors führen, was wiederum eine Erhöhung der Widerstände  $R_s$  und  $R_r$  bewirkt. Im Regelfall ist dies jedoch nicht kritisch.

**ALARM 58, AMA-Interner Fehler**  
Setzen Sie sich mit dem Danfoss -Lieferanten in Verbindung.

**WARNUNG 59, Stromgrenze**  
Der Strom ist höher als der Wert in *Parameter 4-18 Current Limit*. Vergewissern Sie sich, dass die Motordaten in den *Parametern 1-20 bis 1-25* korrekt eingestellt sind. Erhöhen Sie bei Bedarf die Stromgrenze. Achten Sie darauf, dass das System sicher mit einer höheren Grenze arbeiten kann.

**WARNUNG 60, Ext. Verriegelung**  
Die externe Verriegelung wurde aktiviert. Zur Wiederaufnahme des normalen Betriebs legen Sie 24 V DC an die Klemme an, die für externe Verriegelung programmiert ist und quittieren Sie den Frequenzumrichter (über Bus, Klemme oder Drücken der Taste [Reset]).

**WARNUNG/ALARM 61, Drehg. Abw.**  
Der Frequenzumrichter hat eine Abweichung zwischen der berechneten Drehzahl und der Drehzahlmessung vom Istwertgeber festgestellt. Die Funktion Warnung/Alarm/Deaktivieren ist in *Parameter 4-30 Motor Feedback Loss Function* eingestellt. Stellen Sie die akzeptierte Abweichung in *Parameter 4-31 Motor Feedback Speed Error* und in

*Parameter 4-32 Motor Feedback Loss Timeout* die Zeit ein, wie lange der Drehzahlfehler überschritten sein muss. Während der Inbetriebnahme könnte die Funktion wirksam sein.

**WARNUNG 62, Ausgangsfrequenz Grenze**

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

**ALARM 63, Mechanische Bremse zu niedrig**

Der Motorstrom hat „Bremse öffnen bei Motorstrom“ innerhalb des Zeitfensters für die Verzögerungszeit nicht überschritten.

**ALARM 64, Motorspannung Grenze**

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

**WARNUNG/ALARM 65, Steuerkarte Übertemperatur**

Die Abschalttemperatur der Steuerkarte beträgt 80 °C.

**Fehlersuche und -behebung**

- Stellen Sie sicher, dass Umgebungs- und Betriebstemperatur innerhalb der Grenzwerte liegen.
- Prüfen Sie, ob Filter verstopft sind.
- Prüfen Sie die Lüfterfunktion.
- Prüfen Sie die Steuerkarte.

**WARNUNG 66, Kühlkörpertemperatur zu niedrig**

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

Erhöhen Sie die Umgebungstemperatur der Einheit. Sie können den Frequenzumrichter zudem durch Einstellung von *Parameter 2-00 DC Hold/Preheat Current* auf 5 % und *Parameter 1-80 Function at Stop* mit einem Erhaltungsladestrom versorgen lassen, wenn der Motor gestoppt ist.

**Fehlersuche und -behebung**

Die Kühlkörpertemperatur wird als 0 °C gemessen. Möglicherweise ist der Temperatursensor defekt. Die Lüfterdrehzahl erhöht sich auf das Maximum. Wenn das Sensorkabel zwischen dem IGBT und der IGBT-Ansteuerkarte getrennt ist, zeigt der Frequenzumrichter diese Warnung an. Überprüfen Sie auch den IGBT-Thermosensor.

**ALARM 67, Optionsmodulkonfiguration hat sich geändert**

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

**ALARM 68, Sicherer Stopp aktiviert**

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

**ALARM 69, Umrichter Übertemperatur**

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

**Fehlersuche und -behebung**

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

**ALARM 70, Ungültige FC-Konfiguration**

Die aktuelle Kombination aus Steuerkarte und Leistungskarte ist ungültig. Wenden Sie sich mit dem Typencode des Geräts vom Typenschild und den Teilenummern der Karten an den Danfoss-Lieferanten, um die Kompatibilität zu überprüfen.

**ALARM 71, PTC 1 Safe Torque Off**

STO wurde von der VLT® PTC-Thermistorkarte MCB 112 aktiviert (Motor zu warm). Sie können den Normalbetrieb fortsetzen, wenn die VLT® PTC-Thermistorkarte MCB 112 wieder 24 V DC an Klemme 37 anlegt (wenn die Motortemperatur akzeptabel ist) und wenn der Digital Eingang von der VLT® PTC-Thermistorkarte MCB 112 deaktiviert wird. Wenn dies geschieht, muss ein Reset-Signal (über Bus, Digitalein-/ausgang oder durch Drücken von [Reset]) gesendet werden.

**HINWEIS**

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

**ALARM 72, Gefährlicher Fehler**

STO mit Abschaltblockierung. Unerwartete Signalniveaus am Eingang für sicheren Stopp und Digitaleingang von der VLT® PTC-Thermistorkarte MCB 112.

**WARNUNG 73, Sicherer Stopp, automatischer Wiederanlauf**

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

**WARNUNG 76, Konfiguration Leistungseinheit**

Die benötigte Zahl von Leistungsteilen stimmt nicht mit der erfassten Anzahl aktiver Leistungsteile überein.

**Fehlersuche und -behebung**

Beim Austausch eines Moduls in Baugröße F tritt dies auf, wenn leistungsspezifische Daten in der Leistungskarte des Moduls nicht mit dem Rest des Frequenzumrichters übereinstimmen. Bestätigen Sie, dass die Bestellnummer des Ersatzteils und seiner Leistungskarte übereinstimmen.

**WARNUNG 77, Reduzierter Leistungsmodus**

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

**ALARM 79, Ung. LT-Konfig.**

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

**ALARM 80, Initialisiert**

Ein manueller Reset hat den Frequenzumrichter mit Werkseinstellungen initialisiert. Führen Sie einen Reset des Frequenzumrichters durch, um den Alarm zu beheben.

**ALARM 81, CSIV beschädigt**

Die Syntax der CSIV-Datei ist fehlerhaft.

**ALARM 82, CSIV-Par.-Fehler**

CSIV-Fehler bei Parameterinitialisierung.

**ALARM 85, Gefährl. F. PB**

PROFIBUS/PROFIsafe-Fehler.

**WARNUNG/ALARM 104, Fehler Zirkulationslüfter**

Der Lüfter arbeitet nicht. Die Lüfterüberwachung überprüft, ob der Lüfter bei Netz-Einschaltung des Frequenzumrichters oder bei Einschalten des Mischlüfters läuft. Sie können den Zirkulationslüfterfehler in *Parameter 14-53 Fan Monitor* als Warnung oder eine Abschaltung bei Alarm konfigurieren.

**Fehlersuche und -behebung**

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

**ALARM 243, Brems-IGBT**

Dieser Alarm gilt nur für Frequenzumrichter der Gerätegröße F. Er entspricht Alarm 27. Der Berichtwert im Fehlerspeicher gibt an, welches Leistungsmodul den Alarm erzeugt hat:

- 1 = Wechselrichtermodul ganz links
- 2 = mittleres Wechselrichtermodul bei Baugrößen F12 oder F13.
- 2 = rechtes Wechselrichtermodul bei Baugrößen F10 oder F11.
- 2 = zweiter Frequenzumrichter vom linken Wechselrichtermodul bei Baugröße F14.
- 3 = rechtes Wechselrichtermodul bei Baugrößen F12 oder F13.
- 3 = drittes Wechselrichtermodul von links bei Baugröße F14 oder F15.
- 4 = Wechselrichtermodul ganz rechts bei Baugröße F14.
- 5 = Gleichrichtermodul.
- 6 = rechtes Gleichrichtermodul bei Baugröße F14 oder F15.

**ALARM 244, Kühlkörpertemperatur**

Dieser Alarm gilt nur für Frequenzumrichter der Baugröße F. Er entspricht Alarm 29. Der Berichtwert im Fehlerspeicher gibt an, welches Leistungsmodul den Alarm erzeugt hat:

- 1 = Wechselrichtermodul ganz links
- 2 = mittleres Wechselrichtermodul bei Baugröße F12 oder F13.
- 2 = rechtes Wechselrichtermodul bei Baugröße F10 oder F11.
- 2 = zweiter Frequenzumrichter vom linken Wechselrichtermodul bei Baugröße F14 oder F15.
- 3 = rechtes Wechselrichtermodul bei Baugröße F12 oder F13.
- 3 = drittes Wechselrichtermodul von links bei Baugröße F14 oder F15.
- 4 = Wechselrichtermodul ganz rechts bei Baugröße F14 oder F15.
- 5 = Gleichrichtermodul.
- 6 = rechtes Gleichrichtermodul bei Baugröße F14 oder F15.

**ALARM 245, Kühlkörpersensor**

Dieser Alarm gilt nur für Frequenzumrichter der Gerätegröße F. Er entspricht Alarm 39. Der Berichtwert im Fehlerspeicher gibt an, welches Leistungsmodul den Alarm erzeugt hat:

- 1 = Wechselrichtermodul ganz links
- 2 = mittleres Wechselrichtermodul bei Baugrößen F12 oder F13.
- 2 = rechtes Wechselrichtermodul bei Baugrößen F10 oder F11.
- 2 = zweiter Frequenzumrichter vom linken Wechselrichtermodul bei Baugröße F14 oder F15.
- 3 = rechtes Wechselrichtermodul bei Baugrößen F12 oder F13.
- 3 = drittes Wechselrichtermodul von links bei Baugröße F14 oder F15.
- 4 = Wechselrichtermodul ganz rechts bei Baugröße F14 oder F15.
- 5 = Gleichrichtermodul.
- 6 = rechtes Gleichrichtermodul bei Baugröße F14 oder F15.

Der 12-Puls-Frequenzumrichter kann diese Warnung/diesen Alarm ausgeben, wenn einer der Trenn- oder Hauptschalter bei eingeschalteter Einheit geöffnet wird.

**ALARM 246, Stromversorgung Leistungskarte**

Dieser Alarm gilt nur für Frequenzumrichter der Gerätegröße F. Er entspricht Alarm 46. Der Berichtwert im Fehlerspeicher gibt an, welches Leistungsmodul den Alarm erzeugt hat:

- 1 = Wechselrichtermodul ganz links
- 2 = mittleres Wechselrichtermodul bei Baugrößen F12 oder F13.

- 2 = rechtes Wechselrichtermodul bei Baugrößen F10 oder F11.
- 2 = zweiter Frequenzumrichter vom linken Wechselrichtermodul bei Baugröße F14 oder F15.
- 3 = rechtes Wechselrichtermodul bei Baugrößen F12 oder F13.
- 3 = drittes Wechselrichtermodul von links bei Baugröße F14 oder F15.
- 4 = Wechselrichtermodul ganz rechts bei Baugröße F14 oder F15.
- 5 = Gleichrichtermodul.
- 6 = rechtes Gleichrichtermodul bei Baugröße F14 oder F15.

**ALARM 247, Leistungskartentemperatur**

Dieser Alarm gilt nur für Frequenzumrichter der Gerätegröße F. Er entspricht Alarm 69. Der Berichtwert im Fehlerspeicher gibt an, welches Leistungsmodul den Alarm erzeugt hat:

- 1 = Wechselrichtermodul ganz links
- 2 = mittleres Wechselrichtermodul bei Baugrößen F12 oder F13.
- 2 = rechtes Wechselrichtermodul bei Baugrößen F10 oder F11.
- 2 = zweiter Frequenzumrichter vom linken Wechselrichtermodul bei Baugröße F14 oder F15.
- 3 = rechtes Wechselrichtermodul bei Baugrößen F12 oder F13.
- 3 = drittes Wechselrichtermodul von links bei Baugröße F14 oder F15.
- 4 = Wechselrichtermodul ganz rechts bei Baugröße F14 oder F15.
- 5 = Gleichrichtermodul.
- 6 = rechtes Gleichrichtermodul bei Baugröße F14 oder F15.

**ALARM 248, Ung. LT-Konfig.**

Dieser Alarm gilt nur für Frequenzumrichter der Gerätegröße F. Er entspricht Alarm 79. Der Berichtwert im Fehlerspeicher gibt an, welches Leistungsmodul den Alarm erzeugt hat:

- 1 = Wechselrichtermodul ganz links
- 2 = mittleres Wechselrichtermodul bei Baugrößen F12 oder F13.
- 2 = rechtes Wechselrichtermodul bei Baugrößen F10 oder F11.
- 2 = zweiter Frequenzumrichter vom linken Wechselrichtermodul bei Baugröße F14 oder F15.
- 3 = rechtes Wechselrichtermodul bei Baugrößen F12 oder F13.
- 3 = drittes Wechselrichtermodul von links bei Baugröße F14 oder F15.
- 4 = Wechselrichtermodul ganz rechts bei Baugröße F14 oder F15.
- 5 = Gleichrichtermodul.
- 6 = rechtes Gleichrichtermodul bei Baugröße F14 oder F15.

**WARNUNG 250, Neues Ersatzteil**

Ein Bauteil im Frequenzumrichter wurde ersetzt.

**Fehlerbehebung**

- Führen Sie für Normalbetrieb ein Reset des Frequenzumrichters durch.

**WARNUNG 251, Typencode neu**

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

**Fehlersuche und -behebung**

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

**7**

## 7.4 Definitionen von Warnungen und Alarmen – Active Filter

**HINWEIS**

Nach manuellem Quittieren über die [Reset]-Taste müssen Sie die Taste [Auto on] oder [Hand on] drücken, um das Gerät neu zu starten.

Nummer	Beschreibung	Warnung	Alarm/ Abschaltung	Alarm/Abschaltblo- ckierung	Parameterbe- zeichnung
1	10 Volt niedrig	X			
2	Signalfehler	(X)	(X)		6-01
4	Netzasymmetrie	X			
5	DC-Zwischenkreisspannung hoch	X			
6	DC-Zwischenkreisspannung niedrig	X			
7	DC-Überspannung	X	X		
8	DC-Unterspannung	X	X		
13	Überstrom	X	X	X	

Nummer	Beschreibung	Warnung	Alarm/ Abschaltung	Alarm/Abschaltblo- ckierung	Parameterbe- zeichnung
14	Erdschluss	X	X	X	
15	Inkompatible Hardware		X	X	
16	Kurzschluss		X	X	
17	Steuerwort-Timeout	(X)	(X)		8-04
23	Interne Lüfter	X			
24	Fehler externer Lüfter	X			14-53
29	Kühlkörpertemp.	X	X	X	
33	Einschaltstrom-Fehler		X	X	
34	Feldbus-Fehl.	X	X		
35	Optionsfehler	X	X		
38	Interner Fehler				
39	Kühlkörpergeber		X	X	
40	Digitalausgangsklemme 27 ist überlastet	(X)			5-00, 5-01
41	Digitalausgangsklemme 29 ist überlastet	(X)			5-00, 5-02
46	Umrichter Versorgung		X	X	
47	24-V-Versorgung niedrig	X	X	X	
48	1,8V Versorgung Fehler		X	X	
65	Steuerkarte Übertemperatur	X	X	X	
66	Kühlkörpertemperatur zu niedrig	X			
67	Optionen neu		X		
68	Safe Torque Off aktiviert		X		
69	Umrichter Übertemperatur		X	X	
70	Ungültige FC-Konfiguration			X	
72	Gefährl. Fehler			X	
73	Safe Torque Off Autom. Wiederanlauf				
76	Konfiguration Leistungseinheit	X			
79	Ungültige Leistungsteil-Konfiguration		X	X	
80	Initialisiert		X		
250	Neues Ersatzteil			X	
251	Neuer Typencode		X	X	
300	Netzschützfehler	X			
301	SC-Schützfehler	X			
302	Kondensator-Überstrom	X	X		
303	Kondensator Erdschluss	X	X		
304	DC-Überstrom	X	X		
305	Grenze Netzfrequenz		X		
306	Kompensationsgrenze				
308	Temperatur Widerstand	X		X	
309	Netzerdschluss	X	X		
311	Taktfrequenzgrenze		X		
312	SW-Bereich		X		
314	Auto-SW-Unterbrechung		X		
315	Auto-SW-Fehler		X		
316	SW-Positionsfehler	X			
317	SW-Polaritätsfehler	X			
318	SW-Verhältnisfehler	X			

7

Tabelle 7.2 Liste der Alarm-/Warncodes

Das Auftreten eines Alarms leitet eine Abschaltung ein. Die Abschaltung führt zu einer Deaktivierung des aktiven Filters. Diese Deaktivierung können Sie durch Drücken der Taste [Reset] oder mit einem Reset über einen Digitaleingang (Parametergruppe 5-1\* *Digitaleingänge [1] Alarm quittieren*) zurücksetzen. Die Ursache des Alarms kann den aktiven Filter nicht

beschädigen und keine gefährlichen Situationen herbeiführen. Eine Abschaltblockierung tritt auf, wenn ein Alarm angezeigt wird, der das aktive Filter oder angeschlossene Teile beschädigen könnte. Sie können eine Abschaltblockierung nur durch einen Aus- und Einschaltzyklus des Frequenzumrichters quittieren.

Warnung	Gelb
Alarm	Rot blinkend
Abschaltblockierung	Gelb und Rot

**Tabelle 7.3 LED-Kontrollleuchten**

Alarmwort und erweitertes Zustandswort					
Bit	Hex	Dez	Alarmwort	Warnwort	Erweitertes Zustandswort
0	00000001	1	Netzschützfehler	Reserviert	Reserviert
1	00000002	2	Kühlkörpertemp	Kühlkörpertemp	Autom. SW läuft
2	00000004	4	Erdschluss	Erdschluss	Reserviert
3	00000008	8	Steuer.Temp	Steuer.Temp	Reserviert
4	00000010	16	Steuerwort-Timeout	Steuerwort-Timeout	Reserviert
5	00000020	32	Überstrom	Überstrom	Reserviert
6	00000040	64	SC-Schützfehler	Reserviert	Reserviert
7	00000080	128	Kondensator-Überstrom	Kondensator-Überstrom	Reserviert
8	00000100	256	Kondensator Erdschluss	Kondensator Erdschluss	Reserviert
9	00000200	512	Wechselrichterüberlast	Wechselrichterüberlast	Reserviert
10	00000400	1024	DC-Untersp.	DC-Untersp.	Reserviert
11	00000800	2048	DC-Übersp.	DC-Übersp.	Reserviert
12	00001000	4096	Kurzschluss	DC niedrig	Reserviert
13	00002000	8192	Einschaltstrom-Fehler	DC hoch	Reserviert
14	00004000	16384	Netzasymmetrie	Netzasymmetrie	Reserviert
15	00008000	32768	Auto-SW-Fehler	Reserviert	Reserviert
16	00010000	65536	Reserviert	Reserviert	Reserviert
17	00020000	131072	Interner Fehler	10 V niedrig	Passwort Zeitsperre
18	00040000	262144	DC-Überstrom	DC-Überstrom	Passwortschutz
19	00080000	524288	Temperatur Widerstand	Temperatur Widerstand	Reserviert
20	00100000	1048576	Netzerdschluss	Netzerdschluss	Reserviert
21	00200000	2097152	Taktfrequenzgrenze	Reserviert	Reserviert
22	00400000	4194304	Feldbus-Fehl.	Feldbus-Fehl.	Reserviert
23	00800000	8388608	24-V-Versorgung niedrig	24-V-Versorgung niedrig	Reserviert
24	01000000	16777216	SW-Bereich	Reserviert	Reserviert
25	02000000	33554432	1,8V Versorgung Fehler	Reserviert	Reserviert
26	04000000	67108864	Reserviert	Temp. niedrig	Reserviert
27	08000000	134217728	Auto-SW-Unterbrechung	Reserviert	Reserviert
28	10000000	268435456	Optionen neu	Reserviert	Reserviert
29	20000000	536870912	Gerät initialisiert	Gerät initialisiert	Reserviert
30	40000000	1073741824	Safe Torque Off	Safe Torque Off	Reserviert
31	80000000	2147483648	Grenze Netzfrequenz	Erweitertes Zustandswort	Reserviert

**Tabelle 7.4 Beschreibung des Alarmworts, Warnworts und erweiterten Zustandsworts**

Die Alarmwörter, Warnwörter und erweiterten Zustandswörter können zur Diagnose über den seriellen Bus oder den optionalen Feldbus ausgelesen werden. Siehe auch *Parameter 16-90 Alarm Word*, *Parameter 16-92 Warning Word* und *Parameter 16-94 Ext. Status Word*. Reserviert bedeutet, dass nicht gewährleistet ist, dass das Bit einen bestimmten Wert hat. Sie dürfen reservierte Bits für keinen anderen Zweck verwenden.



## 7.4.1 Fehlermeldungen für das aktive Filter

### WARNUNG 1, 10 Volt niedrig

Die Spannung von Klemme 50 an der Steuerkarte ist unter 10 Volt.

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

### WARNUNG/ALARM 2, Signalfehler

Das Signal an den Klemmen 53 oder 54 entspricht weniger als 50 % des eingestellten Werts in:

- *Parameter 6-10 Terminal 53 Low Voltage.*
- *Parameter 6-12 Terminal 53 Low Current.*
- *Parameter 6-20 Terminal 54 Low Voltage.*
- *Parameter 6-22 Terminal 54 Low Current.*

### WARNUNG 4, Netzasymmetrie

Versorgungsseitig fehlt eine Phase, oder die Unsymmetrie in der Netzspannung ist zu hoch.

### WARNUNG 5, DC-Zwischenkreisspannung hoch

Die Zwischenkreisspannung (DC) liegt oberhalb der Überspannungswarnungsgrenze des Steuersystems. Das Gerät bleibt aktiv.

### WARNUNG 6, DC-Zwischenkreisspannung niedrig

Die Zwischenkreisspannung (DC) liegt unter dem Spannungsgrenzwert des Steuersystems. Das Gerät bleibt aktiv.

### WARNUNG/ALARM 7, DC-Überspannung

Überschreitet die Zwischenkreisspannung den Grenzwert, schaltet das Gerät ab.

### WARNUNG/ALARM 8, DC-Unterspannung

Wenn die Zwischenkreisspannung (DC-Zwischenkreis) unter den Unterspannungsgrenzwert sinkt, prüft der Filter, ob eine externe 24-V-DC-Versorgung angeschlossen ist. Ist dies nicht der Fall, schaltet das Filter ab. Prüfen Sie, ob die Netzspannung mit der Spannung auf dem Typenschild übereinstimmt.

### WARNUNG/ALARM 13, Überstrom

Die Spitzenstromgrenze des Wechselrichters ist überschritten.

### ALARM 14, Erdschluss

Der Summenstrom der Stromwandler des IGBT ist ungleich 0. Prüfen Sie, ob der Widerstand einer Phase zu Masse einen niedrigen Wert hat. Prüfen Sie sowohl vor als auch nach dem Netzschütz. Stellen Sie sicher, dass IGBT-Stromwandler, Anschlusskabel und Anschlüsse in Ordnung sind.

### ALARM 15, Inkomp. Hardware

Eine montierte Option ist mit der aktuellen Steuerkarten-SW/HW inkompatibel.

### ALARM 16, Kurzschluss

Im Ausgang liegt ein Kurzschluss vor. Schalten Sie das Gerät aus und beheben Sie den Fehler.

### WARNUNG/ALARM 17, Steuerwort-Timeout

Es besteht keine Kommunikation zum Gerät.

Die Warnung ist nur aktiv, wenn Sie *Parameter 8-04 Control Word Timeout Function* nicht auf AUS programmiert haben.

Mögliche Abhilfemaßnahmen: Erhöhen Sie *Parameter 8-03 Control Word Timeout Time*. Ändern Sie *Parameter 8-04 Control Word Timeout Function*.

### WARNUNG 23, Interne Lüfter

Interne Lüfter sind aufgrund defekter Hardware oder nicht montierter Lüfter ausgefallen.

### WARNUNG 24, Externer Lüfterfehler

Externe Lüfter sind aufgrund defekter Hardware oder nicht montierter Lüfter ausgefallen.

### ALARM 29, Kühlkörpertemp.

Der Kühlkörper überschreitet seine maximal zulässige Temperatur. Sie können den Temperaturfehler erst dann quittieren, wenn die Temperatur eine definierte Kühlkörpertemperatur wieder unterschritten hat.

### ALARM 33, Einschaltstrom-Fehler

Prüfen Sie, ob eine externe 24-V-DC-Versorgung angeschlossen ist.

### WARNUNG/ALARM 34, Feldbus-Kommunikationsfehler

Der Feldbus auf der Kommunikations-Optionskarte funktioniert nicht.

### WARNUNG/ALARM 35, Optionsfehler:

Wenden Sie sich an Danfoss oder den Lieferanten.

### ALARM 38, Interner Fehler

Wenden Sie sich an Danfoss oder den Lieferanten.

### ALARM 39, Kühlkörpertemperaturgeber

Kein Istwert vom Kühlkörpertempersensor.

### WARNUNG 40, Digitalausgangsklemme 27 ist überlastet

Prüfen Sie die Last an Klemme 27 oder beseitigen Sie den Kurzschluss.

### WARNUNG 41, Digitalausgangsklemme 29 ist überlastet

Prüfen Sie die Last an Klemme 29 oder beseitigen Sie den Kurzschluss.

### ALARM 46, Umr.Versorgung

Die Stromversorgung der Leistungskarte liegt außerhalb des Bereichs.

### WARNUNG 47, 24V Fehler

Wenden Sie sich an Danfoss oder den Lieferanten.

### WARNUNG 48, 1,8V Fehler

Wenden Sie sich an Danfoss oder den Lieferanten.

### WARNUNG/ALARM/ABSCHALTUNG 65, Steuerkarte Übertemperatur

Steuerkartenübertemperatur: Die Abschalttemperatur der Steuerkarte beträgt 80 °C.

### WARNUNG 66, Temperatur zu niedrig

Diese Warnung basiert auf den Messwerten des Temperaturfühlers im IGBT-Modul.

**Fehlersuche und -behebung**

Die Kühlkörpertemperatur wird als 0 °C gemessen. Möglicherweise ist der Temperatursensor defekt. Die Lüfterdrehzahl erhöht sich auf das Maximum. Wenn das Sensorkabel zwischen dem IGBT und der IGBT-Ansteuerkarte getrennt ist, zeigt der Frequenzumrichter diese Warnung an. Überprüfen Sie auch den IGBT-Thermosensor.

**ALARM 67, Optionsmodulkonfiguration geändert**

Sie haben seit dem letzten Netz-Aus eine oder mehrere Optionen hinzugefügt oder entfernt.

**ALARM 68, Safe Torque Off (STO) aktiviert**

Safe Torque Off (STO) wurde aktiviert. Legen Sie zum Fortsetzen des Normalbetriebs 24 V DC an Klemme 37 an, und senden Sie dann ein Quittiersignal (über Bus, Klemme oder durch Drücken der Taste [Reset]). Siehe *Parameter 5-19 Terminal 37 Safe Stop*.

**ALARM 69, Umrichter Übertemperatur**

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

**ALARM 70, Ungültige FC-Konfiguration:**

Tatsächliche Kombination aus Steuerkarte und Leistungskarte ist ungültig.

**ALARM 79, Ungültige Leistungsteilkonfiguration**

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

**ALARM 80, Gerät auf Werkseinstellung initialisiert**

Ein manueller Reset hat den Frequenzumrichter mit Werkseinstellungen initialisiert.

**ALARM 247, Umrichter Übertemperatur**

Leistungskarte Übertemperatur. Ein Berichtwert zeigt die Quelle des Alarms an (von links):

1–4 Wechselrichter.

5–8 Gleichrichter.

**ALARM 250, Neues Ersatzteil**

Sie haben die Leistungs-/SMPS-Karte (Schaltnetzteil) ausgetauscht. Stellen Sie den Filtertypencode im EEPROM wieder her. Wählen Sie den richtigen Typencode in *Parameter 14-23 Typecode Setting* gemäß dem Schild auf dem Gerät aus. Denken Sie daran, abschließend *In EEPROM speichern* auszuwählen.

**ALARM 251, Neuer Typencode**

Das Filter hat einen neuen Typencode.

**ALARM 300, Netzschütz Störung**

Der Istwert vom Netzschütz stimmte nicht innerhalb des zulässigen Zeitrahmens mit dem erwarteten Wert überein. Wenden Sie sich an Danfoss oder den Lieferanten.

**ALARM 301, Vorladeschütz Störung**

Der Istwert vom Vorladekreisschütz stimmte nicht innerhalb des zulässigen Zeitrahmens mit dem erwarteten Wert überein. Wenden Sie sich an Danfoss oder den Lieferanten.

**ALARM 302, Kond. Überstrom**

Zu hoher Strom durch AC-Kondensatoren erkannt. Wenden Sie sich an Danfoss oder den Lieferanten.

**ALARM 303, Kond. Erdschluss**

Ein Erdschluss wurde durch die AC-Kondensatorströme erkannt. Wenden Sie sich an Danfoss oder den Lieferanten.

**ALARM 304, DC-Überstrom**

Zu hoher Strom durch die Zwischenkreiskondensatorbatterie wurde erkannt. Wenden Sie sich an Danfoss oder den Lieferanten.

**ALARM 305, Netzfrequ. grenze**

Die Netzfrequenz lag außerhalb der Grenzwerte. Vergewissern Sie sich, dass die Netzfrequenz innerhalb der Produktspezifikation liegt.

**ALARM 306, Kompensationsgrenze**

Der benötigte Kompensationsstrom überschreitet die Leistungsfähigkeit des Geräts. Das Gerät läuft mit vollständiger Kompensation.

**ALARM 308, Widerstandstemp.**

Zu hohe Kühlkörpertemperatur des Widerstands erkannt.

**ALARM 309, Netzerdschluss**

Es wurde ein Erdschluss in den Netzströmen erkannt. Überprüfen Sie das Netz auf Kurzschlüsse und einen Ableitstrom.

**ALARM 310, RTDC-Puffer voll**

Wenden Sie sich an Danfoss oder den Lieferanten.

**ALARM 311, Takt freq. grenze**

Die durchschnittliche Taktfrequenz des Geräts überschreitet die Grenze. Stellen Sie sicher, dass *Parameter 300-10 Nennspannung aktives Filter* und *Parameter 300-22 CT-Nennspannung* richtig eingestellt sind. Wenden Sie sich in diesem Fall an Danfoss oder den Lieferanten.

**ALARM 312, SW-Bereich**

Messbegrenzung des Stromwandlers wurde erkannt. Stellen Sie sicher, dass die verwendeten Stromwandler ein geeignetes Verhältnis haben.

**ALARM 314, Auto-SW-Unterbrechung**

Automatische Stromwandlererkennung wurde unterbrochen.

**ALARM 315, Auto-SW-Fehler**

Während der automatischen Stromwandlererkennung wurde ein Fehler erkannt. Wenden Sie sich an Danfoss oder den Lieferanten.

**WARNUNG 316, SW-Positionsfehler**

Die automatische Stromwandlerfunktion konnte die richtige Lage der Stromwandler nicht ermitteln.

**WARNUNG 317, SW-Polaritätsfehler**

Die automatische Stromwandlerfunktion konnte die korrekte Polarität der Stromwandler nicht ermitteln.

**WARNUNG 318, SW-Verhältnisfehler**

Die automatische Stromwandlerfunktion konnte den richtigen Primärennenwert der Stromwandler nicht ermitteln.

**7.5 Fehlersuche und -behebung**

Symptom	Mögliche Ursache	Test	Lösung
Display dunkel/Ohne Funktion	Fehlende Eingangsleistung	Siehe <i>Tabelle 5.1</i> .	Prüfen Sie die Netzeingangsquelle.
	Fehlende oder offene Sicherungen oder Trennschalter ausgelöst.	Mögliche Ursachen finden Sie in dieser Tabelle unter <i>offene Sicherungen</i> und <i>ausgelöster Trennschalter</i> .	Folgen Sie den gegebenen Empfehlungen.
	Keine Stromversorgung zum LCP	Prüfen Sie, ob das LCP-Kabel richtig angeschlossen oder möglicherweise beschädigt ist.	Ersetzen Sie das defekte LCP oder Anschlusskabel.
	Kurzschluss an der Steuerungsspannung (Klemme 12 oder 50) oder an den Steuerklemmen	Überprüfen Sie die 24-V-Steuerungsspannungsversorgung für Klemmen 12/13 bis 20-39 oder die 10-V-Stromversorgung für Klemme 50 bis 55.	Verdrahten Sie die Klemmen richtig.
	Falsches LCP (LCP von VLT® 2800 oder 5000/6000/8000/FCM oder FCM)		Verwenden Sie nur LCP 101 (Best.-Nr. 130B1124) oder LCP 102 (Best.-Nr. 130B1107).
	Falsche Kontrasteinstellung		Drücken Sie auf [Status] + [▲]/[▼], um den Kontrast anzupassen.
	Display (LCP) ist defekt.	Führen Sie einen Test mit einem anderen LCP durch.	Ersetzen Sie das defekte LCP oder Anschlusskabel.
	Fehler der internen Spannungsversorgung oder defektes Schaltnetzteil (SMPS)		Wenden Sie sich an den Händler.
Displayaussetzer	Überlastetes Schaltnetzteil (SMPS) durch falsche Steuerverdrahtung oder Störung im Frequenzumrichter	Um sicherzustellen, dass kein Problem in den Steuerleitungen vorliegt, trennen Sie alle Steuerleitungen durch Entfernen der Klemmenblöcke.	Leuchtet das Display weiterhin, liegt ein Problem in den Steuerleitungen vor. Überprüfen Sie die Kabel auf Kurzschlüsse oder falsche Anschlüsse. Wenn das Display weiterhin aussetzt, führen Sie das Verfahren unter „Display dunkel“ durch.

Symptom	Mögliche Ursache	Test	Lösung
Motor läuft nicht	Serviceschalter offen oder fehlender Motoranschluss	Prüfen Sie, ob der Motor angeschlossen und dieser Anschluss nicht unterbrochen ist (durch einen Serviceschalter oder ein anderes Gerät).	Schließen Sie den Motor an und prüfen Sie den Serviceschalter.
	Keine Netzversorgung bei 24 V DC-Optionskarte	Wenn das Display funktioniert, jedoch keine Ausgangsleistung verfügbar ist, prüfen Sie, dass Netzspannung am Frequenzumrichter anliegt.	Legen Sie Netzspannung an, um den Frequenzumrichter zu betreiben.
	LCP-Stopp	Überprüfen Sie, ob die [Off]-Taste betätigt wurde.	Drücken Sie auf [Auto on] oder [Hand on] (je nach Betriebsart), um den Motor in Betrieb zu nehmen.
	Fehlendes Startsignal (Standby)	Stellen Sie sicher, dass <i>Parameter 5-10 Terminal 18 Digital Input</i> die richtige Einstellung für Klemme 18 besitzt (verwenden Sie die Werkseinstellung).	Legen Sie ein gültiges Startsignal an, um den Motor zu starten.
	Motorfreilaufsignal aktiv (Freilauf)	Stellen Sie sicher, dass <i>5-12 Motorfreilauf (inv.)</i> die richtige Einstellung für Klemme 27 hat (verwenden Sie die Werkseinstellung).	Legen Sie 24 V an Klemme 27 an oder programmieren Sie diese Klemme auf <i>Ohne Funktion</i> .
	Falsche Sollwertsignalquelle	Überprüfen Sie das Sollwertsignal: Ist es ein Ort-, Fern- oder Bus-Sollwert? Ist der Festsollwert aktiv? Ist der Anschluss der Klemmen korrekt? Ist die Skalierung der Klemmen korrekt? Ist das Sollwertsignal verfügbar?	Programmieren Sie die richtigen Einstellungen. Prüfen Sie <i>Parameter 3-13 Reference Site</i> . Setzen Sie den Festsollwert in Parametergruppe <i>3-1* Sollwert-einstellung</i> auf aktiv. Prüfen Sie, ob Frequenzumrichter und Motor richtig verkabelt sind. Überprüfen Sie die Skalierung der Klemmen. Überprüfen Sie das Sollwertsignal:
Die Motordrehrichtung ist falsch	Motordrehgrenze	Überprüfen Sie, ob <i>Parameter 4-10 Motor Speed Direction</i> korrekt programmiert ist.	Programmieren Sie die richtigen Einstellungen.
	Aktives Reversierungssignal	Überprüfen Sie, ob ein Reservierungsbefehl für die Klemme in Parametergruppe <i>5-1* Digita-leingänge</i> programmiert ist.	Deaktivieren Sie das Reversierungssignal.
	Falscher Motorphasenanschluss		Siehe <i>Kapitel 4.6.1 Motorkabel</i> .
Motor erreicht maximale Drehzahl nicht	Frequenzgrenzen falsch eingestellt	Prüfen Sie die Ausgangsgrenzen in: <ul style="list-style-type: none"> <li><i>Parameter 4-13 Motor Speed High Limit [RPM]</i>.</li> <li><i>Parameter 4-14 Motor Speed High Limit [Hz]</i>.</li> <li><i>Parameter 4-19 Max Output Frequency</i>.</li> </ul>	Programmieren Sie die richtigen Grenzen.
	Sollwerteingangssignal nicht richtig skaliert	Überprüfen Sie die Skalierung des Sollwerteingangssignals in <i>6-0* Grundeinstellungen</i> und in Parametergruppe <i>3-1* Sollwert-einstellung</i> . Sollwertgrenzen in Parametergruppe <i>3-0* Sollwertgrenze</i> .	Programmieren Sie die richtigen Einstellungen.

Symptom	Mögliche Ursache	Test	Lösung
Motordrehzahl instabil	Möglicherweise falsche Parametereinstellungen	Überprüfen Sie die Einstellungen aller Motorparameter, darunter auch alle Schlupfausgleichseinstellungen. Prüfen Sie bei Regelung mit Rückführung die PID-Einstellungen.	Überprüfen Sie die Einstellungen in Parametergruppe 1-6* <i>Lastabh. Einstellung</i> . Beim Betrieb mit Istwertrückführung prüfen Sie die Einstellungen in Parametergruppe 20-0* <i>Istwert</i> .
Motor läuft unruhig	Mögliche Übermagnetisierung.	Prüfen Sie alle Motorparameter auf falsche Motoreinstellungen.	Überprüfen Sie die Motoreinstellungen in den Parametergruppen 1-2* <i>Motordaten</i> , 1-3* <i>Erw. Motordaten</i> und 1-5* <i>Lastunabh. Einstellung</i> .
Motor bremsst nicht	Möglicherweise falsche Einstellungen in den Bremsparametern. Möglicherweise sind die Rampeab-Zeiten zu kurz.	Prüfen Sie die Bremsparameter. Prüfen Sie die Einstellungen für die Rampenzeiten.	Überprüfen Sie Parametergruppe 2-0* <i>DC-Bremse</i> und 3-0* <i>Sollwertgrenzen</i> .
Offene Netzsicherungen oder Trennschalter ausgelöst	Kurzschluss zwischen zwei Phasen	Kurzschluss zwischen Phasen an Motor oder Bedienteil. Prüfen Sie die Motor- und Bedienteilphasen auf Kurzschlüsse.	Beseitigen Sie erkannte Kurzschlüsse.
	Motorüberlastung	Die Anwendung überlastet den Motor.	Führen Sie die Inbetriebnahmeprüfung durch und stellen Sie sicher, dass der Motorstrom im Rahmen der technischen Daten liegt. Wenn der Motorstrom den Voll-Laststrom auf dem Typenschild überschreitet, läuft der Motor ggf. nur mit reduzierter Last. Überprüfen Sie die technischen Daten der Anwendung.
	Lose Anschlüsse	Führen Sie die Inbetriebnahmeprüfung nach losen Anschlüssen und Kontakten durch.	Ziehen Sie lose Anschlüsse und Kontakte fest.
Abweichung der Netzstromasymmetrie ist größer als 3 %	Problem mit der Netzversorgung (siehe Beschreibung unter <i>Alarm 4 Netzasymmetrie</i> ).	Wechseln Sie die Netzeingangskabel am Frequenzumrichter um 1 Position: A zu B, B zu C, C zu A.	Wenn die Asymmetrie dem Kabel folgt, liegt ein Netzstromproblem vor. Prüfen Sie die Netzversorgung.
	Problem mit dem Frequenzumrichter	Wechseln Sie die Netzeingangskabel am Frequenzumrichter um 1 Position: A zu B, B zu C, C zu A.	Wenn der asymmetrische Leitungszweig in der gleichen Eingangsklemme bleibt, liegt ein Problem mit dem Gerät vor. Wenden Sie sich an Ihren Händler.
Motorstromasymmetrie größer 3 %	Problem mit Motor oder Motorverdrahtung	Wechseln Sie die Kabel zum Motor um 1 Position: U zu V, V zu W, W zu U.	Wenn die Asymmetrie dem Kabel folgt, liegt das Problem beim Motor oder in den Motorkabeln. Überprüfen Sie den Motor und die Motorkabel.
	Problem mit dem Frequenzumrichter	Wechseln Sie die Kabel zum Motor um 1 Position: U zu V, V zu W, W zu U.	Wenn die Asymmetrie an der gleichen Ausgangsklemme bestehen bleibt, liegt ein Problem mit dem Frequenzumrichter vor. Wenden Sie sich an Ihren Händler.

Symptom	Mögliche Ursache	Test	Lösung
Störgeräusche oder Vibrationen (z. B. ein Lüfterflügel löst bei bestimmten Frequenzen Störgeräusche oder Vibrationen aus)	Resonanzen, z. B. im Motor-/ Lüftersystem.	Ausblendung kritischer Frequenzen durch Verwendung der Parameter in Parametergruppe 4-6* <i>Drehz.ausblendung.</i>	Überprüfen Sie, ob die Störgeräusche und/oder Vibrationen ausreichend reduziert worden sind.
		Schalten Sie die Übermodulation unter <i>Parameter 14-03 Overmodulation</i> ab.	
		Ändern Sie Schaltmodus und Frequenz in Parametergruppe 14-0* IGBT-Ansteuerung.	
		Erhöhen Sie die Resonanzdämpfung unter <i>Parameter 1-64 Resonance Dampening.</i>	

Tabelle 7.5 Fehlersuche und -behebung

## 8 Technische Daten

### 8.1 Leistungsabhängige technische Daten

#### 8.1.1 Netzversorgung 3 x 380–480 V AC

Netzversorgung 3 x 380–480 V AC		N132		N160		N200	
Hohe/normale Last*		HO	NO	HO	NO	HO	NO
	Typische Wellenleistung bei 400 V [kW]	132	160	160	200	200	250
	Typische Wellenleistung bei 460 V [HP]	200	250	250	300	300	350
	Typische Wellenleistung bei 480 V [kW]	160	200	200	250	250	315
	Schutzart IP21	D1n		D2n		D2n	
	Schutzart IP54	D1n		D2n		D2n	
	<b>Ausgangsstrom</b>						
	Dauerbetrieb (bei 400 V) [A]	260	315	315	395	395	480
	Überlast (60 s) (bei 400 V) [A]	390	347	473	435	593	528
	Dauerbetrieb (bei 460/480 V) [A]	240	302	302	361	361	443
	Aussetzbetrieb (60 s Überlast) (bei 460/480 V) [A]	360	332	453	397	542	487
Dauerleistung KVA (bei 400 V) [KVA]	180	218	218	274	274	333	
Dauerleistung KVA (bei 460 V) [KVA]	191	241	241	288	288	353	
Dauerbetrieb kVA (bei 480 V) [kVA]	208	262	262	313	313	384	
<b>Max. Eingangsstrom</b>							
	Dauerbetrieb (bei 400 V) [A]	251	304	304	381	381	463
	Dauerbetrieb (bei 460/480 V) [A]	231	291	291	348	348	427
	Maximaler Kabelquerschnitt, Netz, Motor, Bremse und Zwischenkreis-kopplung [mm <sup>2</sup> (AWG <sup>2</sup> )]	Motor, Bremse und Zwischenkreis-kopplung: 2x95 (2x3/0) Netz: 2x185 (2x350)		2x185 (2x350 MCM)		2x185 (2x350 MCM)	
	Maximale externe Netzsicherungen [A] <sup>1)</sup>	400		550		630	
	Gesamter LHD-Verlust 400 V AC [kW]	7428	8725	8048	9831	9753	11371
	Gesamter Verlust über Kühlkanal 400 V AC [kW]	6302	7554	6877	8580	8503	10020
	Gesamter Filterverlust 400 V AC [kW]	4505	4954	4954	5714	5714	6234
	Gesamter LHD-Verlust 460 V AC [kW]	7490	8906	7875	9046	8937	10626
	Gesamter Verlust über Kühlkanal 460 V AC [kW]	5974	7343	6274	7374	7338	8948
	Gesamter Filterverlust 460 V AC [kW]	3604	4063	3751	4187	4146	4822
Gewicht, Schutzart IP21, IP54 [kg]	352		413		413		
Wirkungsgrad <sup>4)</sup>	0,96						
Störgeräusche	85 dBa						
Ausgangsfrequenz	0–590 Hz						
Kühlkörper Übertemperatur Abschalt.	105 °C		105 °C		105 °C		
Leistungskarte Umgebungstemp. Abschalt.	85 °C						

\* Hohe Überlast=150 % Strom/60 s, Normale Überlast=110 % Strom/60 s.

Tabelle 8.1 Spezifikationen Baugröße D

Netzversorgung 3 x 380–480 VAC									
Hohe/normale Last*		P250		P315		P355		P400	
		HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
	Typische Wellenleistung bei 400 V [kW]	250	315	315	355	355	400	400	450
	Typische Wellenleistung bei 460 V [HP]	350	450	450	500	500	600	550	600
	Typische Wellenleistung bei 480 V [kW]	315	355	355	400	400	500	500	530
	Schutzart IP21	E9		E9		E9		E9	
	Schutzart IP54	E9		E9		E9		E9	
	<b>Ausgangsstrom</b>								
	Dauerbetrieb (bei 400 V) [A]	480	600	600	658	658	745	695	800
	Überlast (60 s) (bei 400 V) [A]	720	660	900	724	987	820	1043	880
	Dauerbetrieb (bei 460/480 V) [A]	443	540	540	590	590	678	678	730
	Aussetzbetrieb (60 s Überlast) (bei 460/480 V) [A]	665	594	810	649	885	746	1017	803
Dauerleistung KVA (bei 400 V) [KVA]	333	416	416	456	456	516	482	554	
Dauerleistung KVA (bei 460 V) [KVA]	353	430	430	470	470	540	540	582	
Dauerbetrieb kVA (bei 480 V) [kVA]	384	468	468	511	511	587	587	632	
<b>Max. Eingangsstrom</b>									
	Dauerbetrieb (bei 400 V) [A]	472	590	590	647	647	733	684	787
	Dauerbetrieb (bei 460/480 V) [A]	436	531	531	580	580	667	667	718
	Maximaler Kabelquerschnitt, Netz, Motor und Zwischenkreis­kopplung [mm <sup>2</sup> (AWG <sup>2</sup> )]	4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)	
	Maximaler Kabelquerschnitt, Bremse [mm <sup>2</sup> (AWG <sup>2</sup> )]	2x185 (2x350 MCM)		2x185 (2x350 MCM)		2x185 (2x350 MCM)		2x185 (2x350 MCM)	
	Maximale externe Netz­si­cherungen [A] <sup>1)</sup>	700		900		900		900	
	Gesamter LHD-Verlust 400 V AC [kW]	11587	14051	14140	15320	15286	17180	16036	18447
	Gesamter Verlust über Kühlkanal 400 V AC [kW]	9011	11301	10563	11648	11650	13396	12348	14570
	Gesamter Filterverlust 400 V AC [kW]	6528	7346	7346	7788	7788	8503	8060	8974
	Gesamter LHD-Verlust 460 V AC [kW]	10962	12936	13124	14083	13998	15852	15847	16962
	Gesamter Verlust über Kühlkanal 460 V AC [kW]	8432	10277	9636	10522	10466	12184	12186	13214
Gesamter Filterverlust 460 V AC [kW]	6316	7066	7006	7359	7326	8033	8033	8435	
Gewicht, Schutzart IP21, IP54 [kg]	596		623		646		646		
Wirkungsgrad <sup>4)</sup>	0,96								
Störgeräusche	72 dBa								
Ausgangsfrequenz	0–600 Hz								
Kühlkörper Übertem­peratur Abschalt.	105 °C								
Leistungskarte Umgebungstemp. Abschalt.	85 °C								

\* \*Hohe Überlast=160 % Strom/60 s, Normale Überlast=110 % Strom/60 s.

Tabelle 8.2 Spezifikationen Baugröße E



Netzversorgung 3 x 380–480 V AC									
Hohe/normale Last*		P450		P500		P560		P630	
		HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
	Typische Wellenleistung bei 400 V [kW]	450	500	500	560	560	630	630	710
	Typische Wellenleistung bei 460 V [HP]	600	650	650	750	750	900	900	1000
	Typische Wellenleistung bei 480 V [kW]	530	560	560	630	630	710	710	800
	Schutzart IP21, IP54	F18		F18		F18		F18	
	<b>Ausgangsstrom</b>								
	Dauerbetrieb (bei 400 V) [A]	800	880	880	990	990	1120	1120	1260
	Überlast (60 s) (bei 400 V) [A]	1200	968	1320	1089	1485	1232	1680	1386
	Dauerbetrieb (bei 460/480 V) [A]	730	780	780	890	890	1050	1050	1160
	Aussetzbetrieb (60 s Überlast) (bei 460/480 V) [A]	1095	858	1170	979	1335	1155	1575	1276
	Dauerleistung KVA (bei 400 V) [KVA]	554	610	610	686	686	776	776	873
	Dauerleistung KVA (bei 460 V) [KVA]	582	621	621	709	709	837	837	924
	Dauerbetrieb kVA (bei 480 V) [kVA]	632	675	675	771	771	909	909	1005
<b>Max. Eingangsstrom</b>									
	Dauerbetrieb (bei 400 V) [A]	779	857	857	964	964	1090	1090	1227
	Dauerbetrieb (bei 460/480 V) [A]	711	759	759	867	867	1022	1022	1129
	Maximaler Kabelquerschnitt, Motor [mm <sup>2</sup> (AWG <sup>2</sup> )]	8 x 150 (8 x 300 mcm)							
	Maximaler Kabelquerschnitt, Netz F1/F2 [mm <sup>2</sup> (AWG <sup>2</sup> )]	8x240 (8x500 mcm)							
	Maximaler Kabelquerschnitt, Netz F3/F4 [mm <sup>2</sup> (AWG <sup>2</sup> )]	8x456 (8x900 mcm)							
	Maximaler Kabelquerschnitt, Zwischenkreiskopplung [mm <sup>2</sup> (AWG <sup>2</sup> )]	4x120 (4x250 mcm)							
Maximaler Kabelquerschnitt, Bremse [mm <sup>2</sup> (AWG <sup>2</sup> )]	4x185 (4x350 mcm)								
Maximale externe Netzsicherungen [A] <sup>1)</sup>	1600				2000				
Gesamter LHD-Verlust 400 V AC [kW]	20077	21909	21851	24592	23320	26640	26559	30519	
Gesamter Verlust über Kühlkanal 400 V AC [kW]	16242	17767	17714	19984	18965	21728	21654	24936	
Gesamter Filterverlust 400 V AC [kW]	11047	11747	11705	12771	12670	14128	14068	15845	
Gesamter LHD-Verlust 460 V AC [kW]	18855	19896	19842	22353	21260	25030	25015	27989	
Gesamter Verlust über Kühlkanal 460 V AC [kW]	15260	16131	16083	18175	17286	20428	20417	22897	
Gesamter Filterverlust 460 V AC [kW]	10643	11020	10983	11929	11846	13435	13434	14776	
Maximale Verluste durch Schaltschrankoptionen	400								
Gewicht, Schutzarten IP20, IP54 [kg]	2009								
Gewicht Frequenzumrichterteil [kg]	1004								
Gewicht Filterteil [kg]	1005								
Wirkungsgrad <sup>4)</sup>	0,96								
Störgeräusche	69 dBa								
Ausgangsfrequenz	0–600 Hz								
Kühlkörper Übertemperatur Abschalt.	105 °C								
Leistungskarte Umgebungstemp. Abschalt.	85 °C								

\* \*Hohe Überlast=160 % Strom/60 s, Normale Überlast=110 % Strom/60 s.

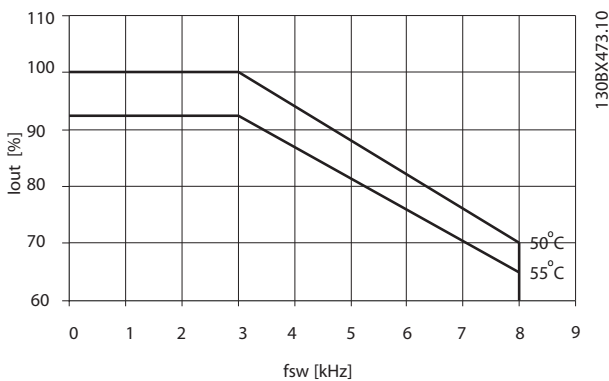
Tabelle 8.3 Spezifikationen Baugröße F

- 1) Zum Sicherungstyp siehe Kapitel 8.4.1 Sicherungen.
  - 2) American Wire Gauge.
  - 3) Gemessen mit 5 m abgeschirmten Motorkabeln bei Nennlast und Nennfrequenz.
  - 4) Die typische Verlustleistung gilt für Nennlastbedingungen und sollte innerhalb von +/-15 % liegen (Toleranz bezieht sich auf variierende Spannungs- und Kabelbedingungen). Werte basieren auf einem typischen Motorwirkungsgrad (Grenzlinie Wirkgrad2/Wirkgrad3). Motoren mit niedrigerem Wirkungsgrad erhöhen ebenfalls die Verlustleistung im Frequenzumrichter und umgekehrt. Wenn die Taktfrequenz im Vergleich zur Werkseinstellung erhöht wird, kann die Verlustleistung erheblich ansteigen. Typische Leistungsaufnahmen von LCP und Steuerkarte sind eingeschlossen. Weitere Optionen und Anschlusslasten können die Verluste um bis zu 30 W erhöhen (typisch sind allerdings nur 4 W zusätzlich, bei einer vollständig belasteten Steuerkarte oder Optionen für jeweils Steckplatz A oder B).
- Obwohl Messungen mit Geräten nach dem neuesten Stand der Technik erfolgen, müssen geringe Messungenauigkeiten berücksichtigt werden ( $\pm 5\%$ ).

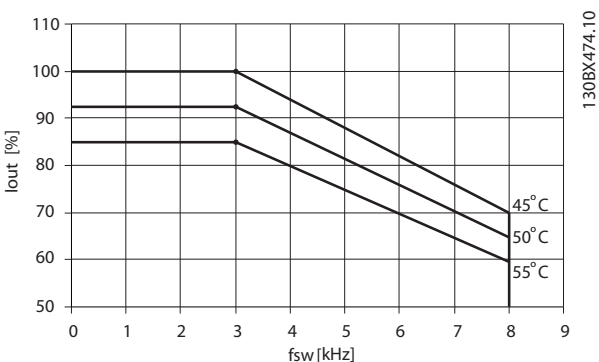
### 8.1.2 Leistungsreduzierung wegen Temperatur

Der Frequenzumrichter reduziert automatisch die Taktfrequenz, den Schalttyp oder Ausgangsstrom unter bestimmten Belastungs- oder Umgebungsbedingungen wie nachstehend beschrieben. *Abbildung 8.1 bis Abbildung 8.8* zeigen die Leistungsreduzierungskurve für die Schaltmodi SFAWM und 60 AVM.

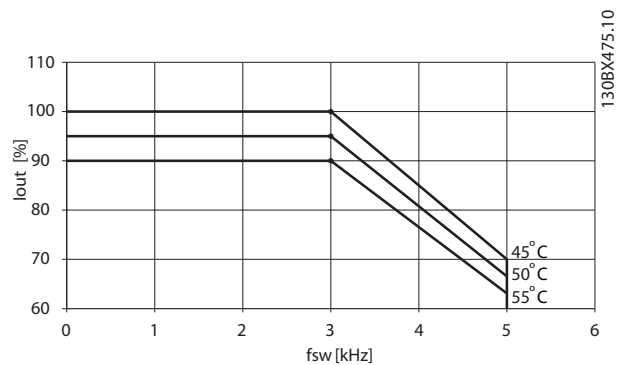
8



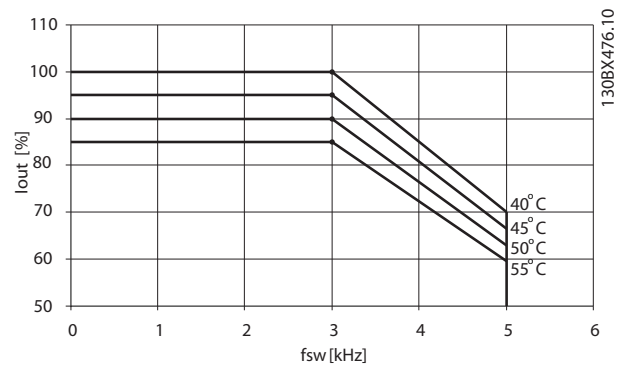
**Abbildung 8.1** Leistungsreduzierung Baugröße D, N132 bis N200 380-480 V (T5) Hohe Überlast 150 %, 60 AVM



**Abbildung 8.2** Leistungsreduzierung Baugröße D, N132 bis N200 380-480 V (T5) Normale Überlast 110%, 60 AVM



**Abbildung 8.3** Leistungsreduzierung Baugröße D, N132 bis N200 380-480 V (T5) Hohe Überlast 150 %, SFAWM



**Abbildung 8.4** Leistungsreduzierung Baugröße D, N132 bis N200 380-480 V (T5) Normale Überlast 110%, SFAWM

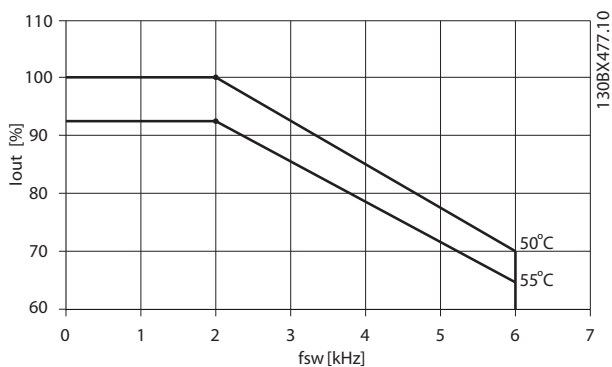


Abbildung 8.5 Leistungsreduzierung Baugrößen E und F, P250 bis P630 380–480 V (T5) Hohe Überlast 150%, 60 AVM

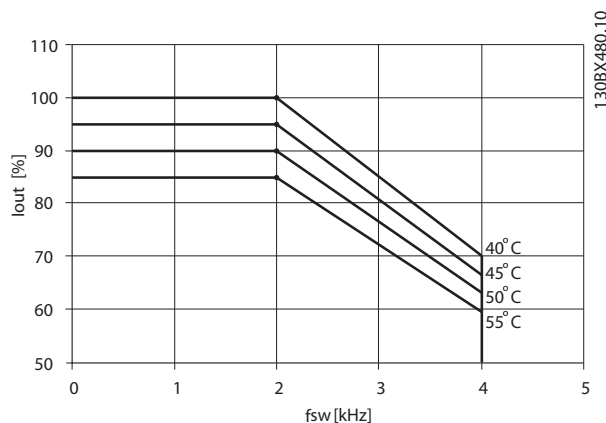


Abbildung 8.8 Leistungsreduzierung Baugrößen E und F, P250 bis P630 380–480 V (T5) Normale Überlast 110%, SFAVM

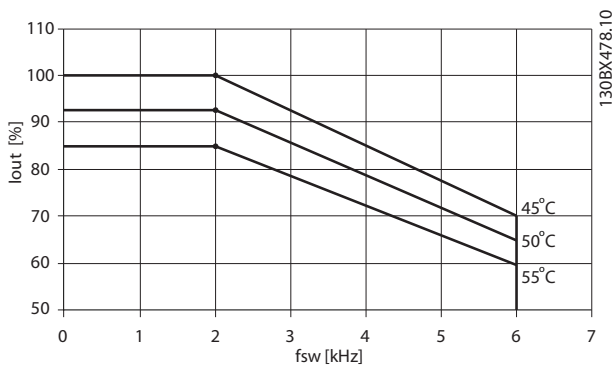


Abbildung 8.6 Leistungsreduzierung Baugrößen E und F, P250 bis P630 380–480 V (T5) Normale Überlast 110%, 60 AVM

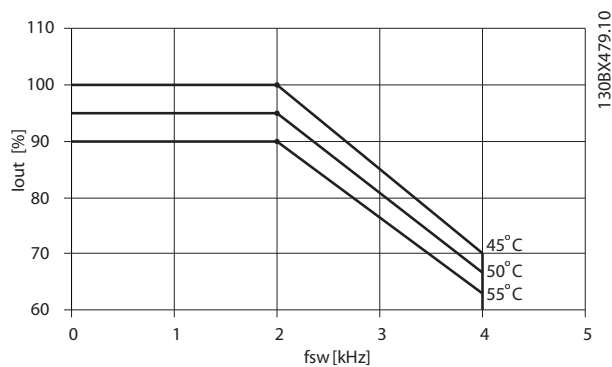


Abbildung 8.7 Leistungsreduzierung Baugrößen E und F, P250 bis P630 380–480 V (T5) Hohe Überlast 150%, SFAVM

8.2 Abmessungen

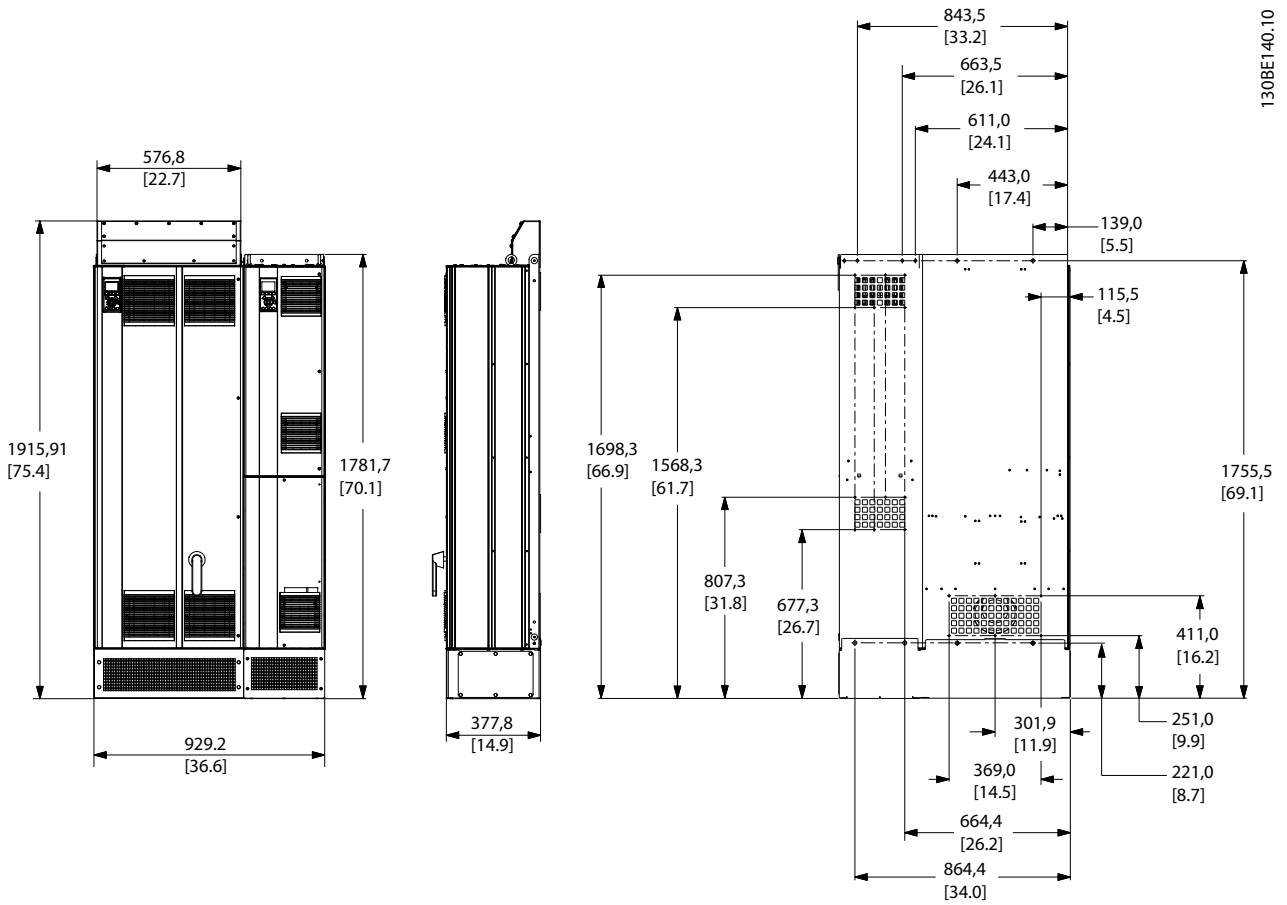


Abbildung 8.9 Baugröße D1n

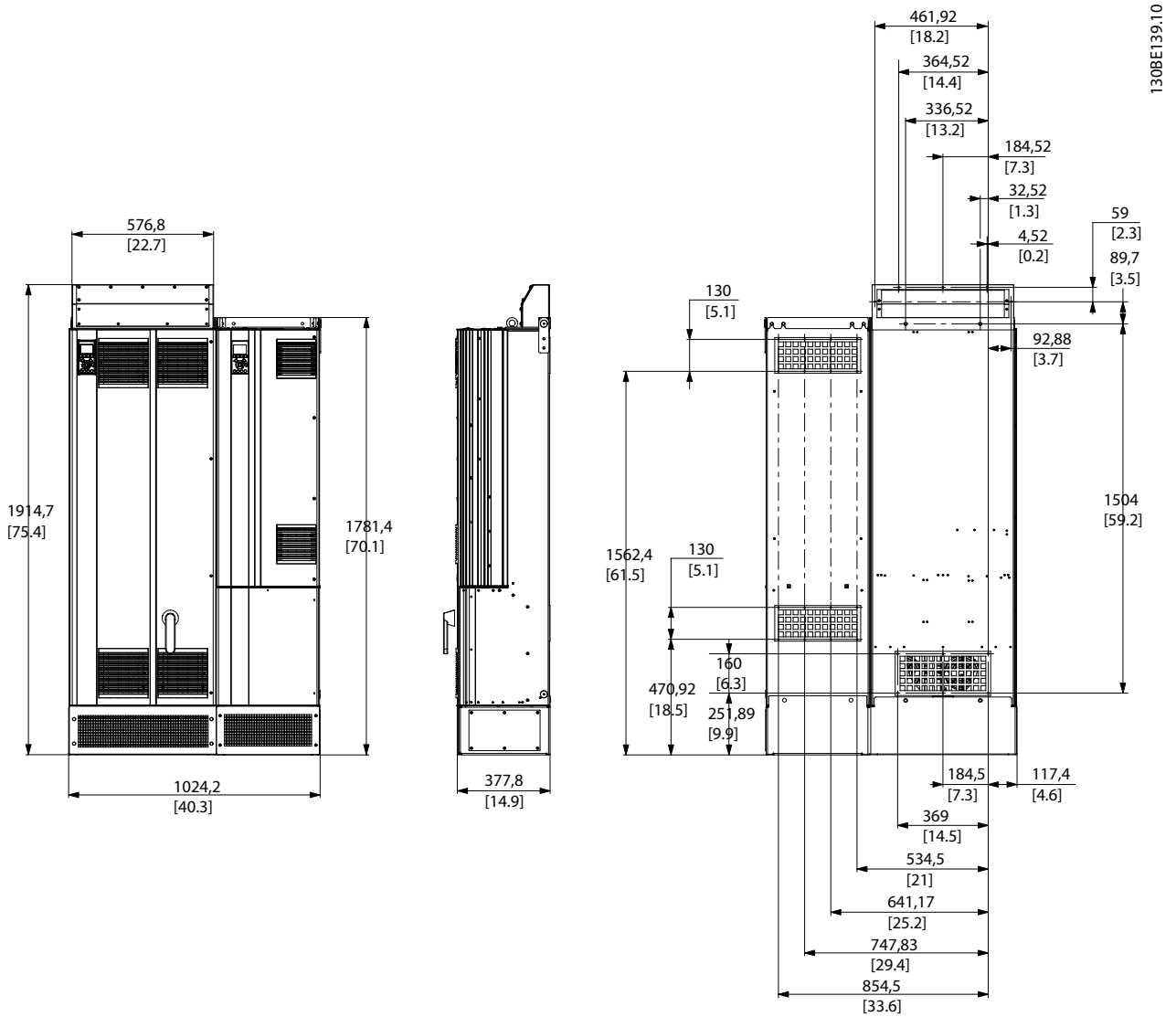


Abbildung 8.10 Baugröße D2n

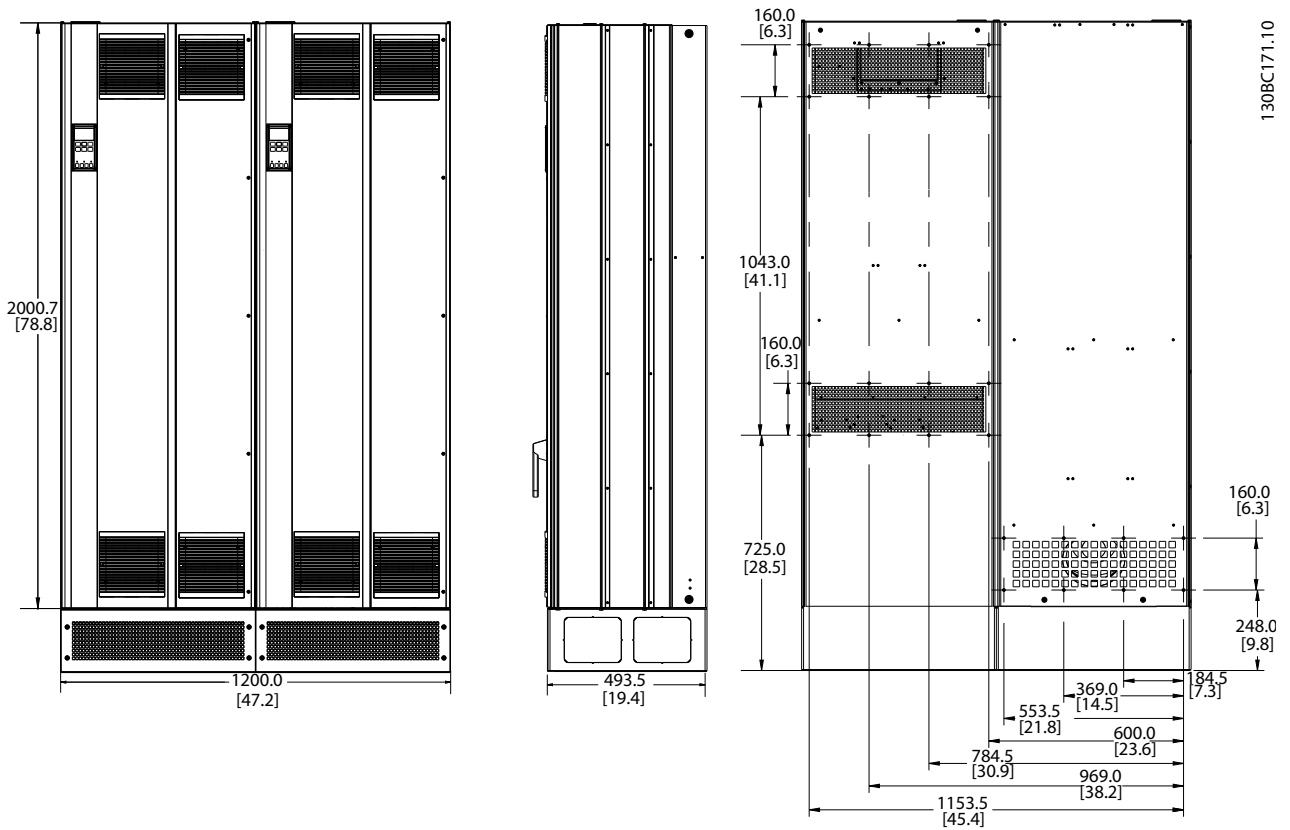


Abbildung 8.11 Baugröße E9

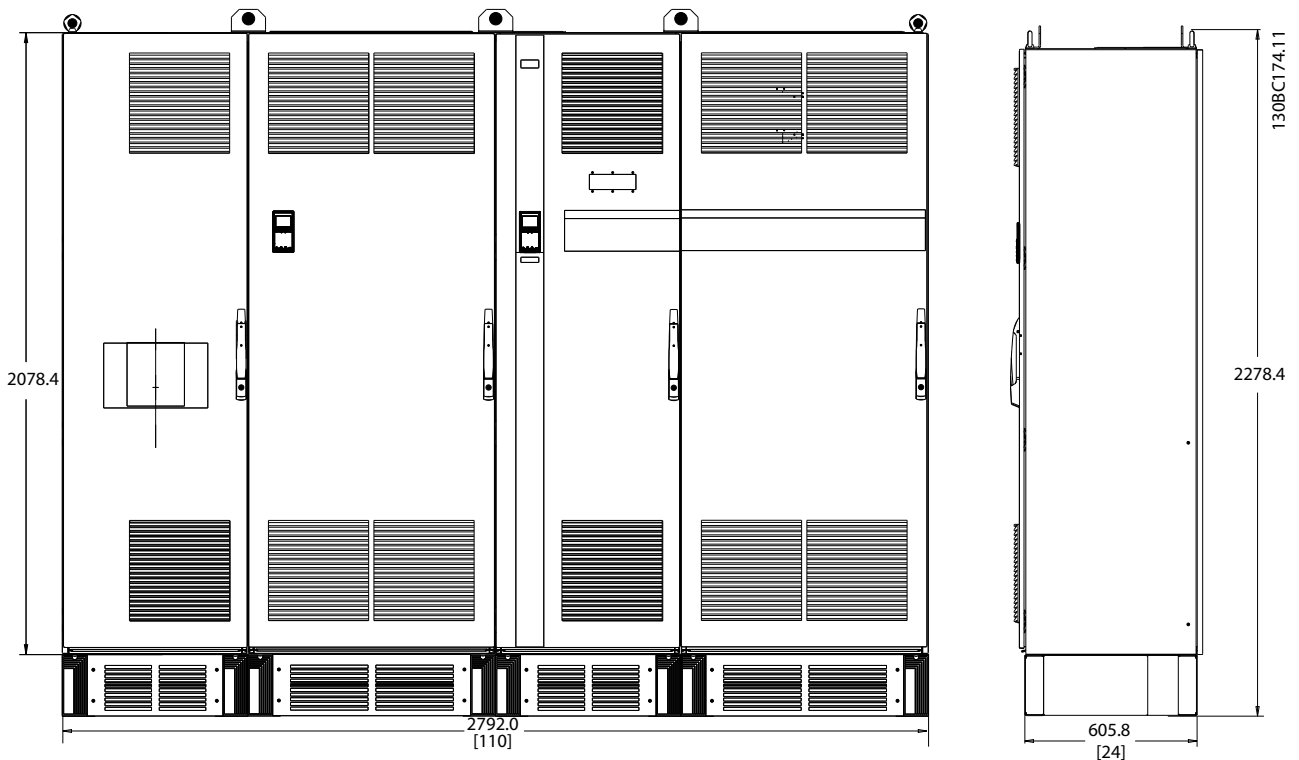


Abbildung 8.12 Baugröße F18, Vorder- und Seitenansicht

### 8.3 Allgemeine technische Daten

#### Netzversorgung (L1, L2, L3)

Versorgungsspannung	380–480 V +5 %
<i>Niedrige Netzspannung/Netzausfall:</i>	
<i>Bei einer niedrigen Netzspannung oder einem Netzausfall arbeitet der Frequenzumrichter weiter, bis die Zwischenkreisspannung unter den minimalen Stoppepegel abfällt, der 15 % unter der niedrigsten Versorgungsnennspannung liegt. Netz-Ein und volles Drehmoment ist bei einer Netzspannung unter 10 % der niedrigsten Versorgungsnennspannung nicht möglich.</i>	
Netzfrequenz	50/60 Hz ±5 %
Maximale kurzzeitige Asymmetrie zwischen Netzphasen	3,0 % der Versorgungsnennspannung
Wirkleistungsfaktor ( $\lambda$ )	> 0,98 bei Nennlast
Verschiebungsleistungsfaktor ( $\cos\phi$ ) nahe 1	(>0,98)
THDi	<5%
Schalten am Netzeingang L1, L2, L3 (Anzahl der Einschaltungen)	max. 1 x/2 Minuten
Umgebung nach EN 60664-1	Überspannungskategorie III/Verschmutzungsgrad 2
<i>Das Gerät eignet sich für Netzversorgungen, die maximal 100.000 Aeff (symmetrisch) bei maximal je 480/690 V liefern können.</i>	

#### Motorausgang (U, V, W)

Ausgangsspannung	0–100 % der Versorgungsspannung
Ausgangsfrequenz	0–590 Hz <sup>1)</sup>
Schalten am Ausgang	Unbegrenzt
Rampenzeiten	0,01–3600 s
<i>1) Spannungs- und leistungsabhängig</i>	

#### Drehmomentkennlinie

Startmoment (konstantes Drehmoment)	maximal 150 %/60 s <sup>1)</sup>
Startmoment	maximal 180 % bis zu 0,5 s <sup>1)</sup>
Überlastmoment (konstantes Drehmoment)	maximal 150 %/60 s <sup>1)</sup>
<i>1) Prozentwert bezieht sich auf das Nenndrehmoment des Geräts.</i>	

#### Kabellängen und Querschnitte

Maximale Motorkabellänge, abgeschirmt	150 m
Max. Motorkabellänge, nicht abgeschirmt	300 m
<i>Maximaler Querschnitt zu Motor, Netz, Zwischenkreiskopplung und Bremse<sup>1)</sup></i>	
Max. Querschnitt für Steuerklemmen, starrer Draht	1,5 mm <sup>2</sup> /16 AWG (2 x 0,75 mm <sup>2</sup> )
Max. Querschnitt für Steuerklemmen, flexibles Kabel	1 mm <sup>2</sup> /18 AWG
Max. Querschnitt für Steuerklemmen, Kabel mit Aderendhülse	0,5 mm <sup>2</sup> /20 AWG
Mindestquerschnitt für Steuerklemmen	0,25 mm <sup>2</sup>
<i>1) Weitere Informationen finden Sie unter Kapitel 8.1.1 Netzversorgung 3 x 380–480 V AC.</i>	

#### Digitaleingänge

Programmierbare Digitaleingänge	4 (6) am Frequenzumrichter und 2 (4) am Active Filter
Klemme Nr.	18, 19, 27 <sup>1)</sup> , 29 <sup>1)</sup> , 32 und 33
Logik	PNP oder NPN
Spannungsniveau	0–24 V DC
Spannungsniveau, logisch 0 PNP	<5 V DC
Spannungsniveau, logisch 1 PNP	>10 V DC
Spannungspegel, logisch 0 NPN	>19 V DC
Spannungspegel, logisch 1 NPN	<14 V DC
Maximale Spannung am Eingang	28 V DC
Eingangswiderstand, R <sub>i</sub>	ca. 4 kΩ

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

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

## Analogeingänge

Anzahl Analogeingänge	2 am Frequenzumrichter
Klemme Nr.	53 und 54
Betriebsarten	Spannung oder Strom
Betriebsartwahl	Schalter S201 und Schalter S202, Schalter A53 und A54
Einstellung Spannung	Schalter S201/Schalter S202 = AUS (U), Schalter A53 und A54
Spannungsniveau	0–10 V (skalierbar)
Eingangswiderstand, $R_i$	ca. 10 k $\Omega$
Höchstspannung	$\pm 20$ V
Strom	Schalter S201/Schalter S202 = EIN (I), Schalter A53 und A54
Strombereich	0/4 bis 20 mA (skalierbar)
Eingangswiderstand, $R_i$	ca. 200 $\Omega$
Maximaler Strom	30 mA
Auflösung der Analogeingänge	10 Bit (+ Vorzeichen)
Genauigkeit der Analogeingänge	Maximale Abweichung 0,5 % der Gesamtskala
Bandbreite	100 Hz (Baugröße D), 200 Hz

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

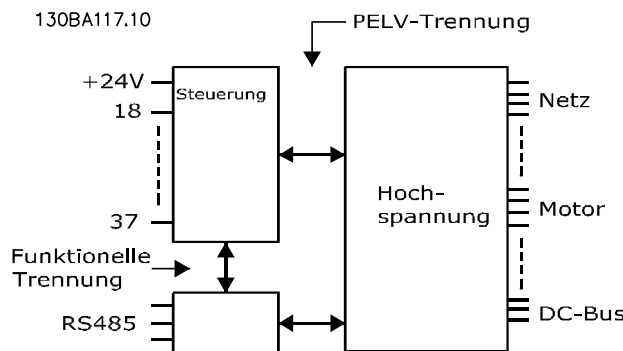


Abbildung 8.13 PELV-Trennung von Analogeingängen

## Pulseingänge

Programmierbare Pulseingänge	2 am Frequenzumrichter
Klemmennummer Puls	29 und 33
Maximale Frequenz an Klemme, 29 und 33	110 kHz (Gegentakt)
Maximale Frequenz an Klemme, 29 und 33	5 kHz (offener Kollektor)
Minimale Frequenz an Klemmen 29 und 33	4 Hz
Spannungsniveau	siehe Kapitel 8.3.1 Digitaleingänge
Maximale Spannung am Eingang	28 V DC
Eingangswiderstand, $R_i$	ca. 4 k $\Omega$
Pulseingangsgenauigkeit (0,1-1 kHz)	Maximale Abweichung: 0,1 % der Gesamtskala

## Analogausgang

Anzahl programmierbarer Analogausgänge	1 an Frequenzumrichter sowie Active Filter
Klemme Nr.	42
Strombereich am Analogausgang	0/4–20 mA
Maximale Widerstandslast zu Masse am Analogausgang	500 $\Omega$
Genauigkeit am Analogausgang	Maximale Abweichung: 0,8 % der Gesamtskala
Auflösung am Analogausgang	8 Bit

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



**Steuerkarte, RS485 serielle Schnittstelle**

Klemme Nr.	68 (P,TX+, RX+) und 69 (N,TX-, RX-)
Klemme Nr. 61	Masse für Klemmen 68 und 69

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

**Digitalausgang**

Programmierbare Digital-/Pulsausgänge	2 an Frequenzumrichter sowie Active Filter
Klemme Nr.	27 und 29 <sup>1)</sup>
Spannungsniveau am Digital-/Pulsausgang	0–24 V
Maximaler Ausgangsstrom (Körper oder Quelle)	40 mA
Maximale Last am Pulsausgang	1 kΩ
Maximale kapazitive Last am Pulsausgang	10 nF
Min. Ausgangsfrequenz am Pulsausgang	0 Hz
Max. Ausgangsfrequenz am Pulsausgang	32 kHz
Genauigkeit am Pulsausgang	Maximale Abweichung: 0,1 % der Gesamtskala
Auflösung der Pulsausgänge	12 Bit

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

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

**Steuerkarte, 24 V DC-Ausgang**

Klemme Nr.	13
Ausgangsspannung	24 V (+1, -3 v)
Maximale Last	200 mA

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

**Relaisausgänge**

Programmierbare Relaisausgänge	2 nur am Frequenzumrichter
<b>Klemmennummer Relais 01 (Baugröße D)</b>	1-3 (öffnen), 1-2 (schließen)
Maximaler Belastungsstrom der Klemme (AC-1) <sup>1)</sup> auf 1-2 (NO/Schließer) (ohmsche Last) <sup>2)3)</sup>	400 V AC, 2 A
Maximaler Belastungsstrom der Klemme (AC-15) <sup>1)</sup> auf 01-02 (NO/Schließer) (induktive Last bei $\cos\phi$ 0,4)	240 V AC, 0,2 A
Maximaler Belastungsstrom der Klemme (DC-1) <sup>1)</sup> auf 1-2 (NO/Schließer) (ohmsche Last)	80 V DC, 2 A
Maximaler Belastungsstrom der Klemme (DC-13) <sup>1)</sup> auf 1-2 (NO/Schließer) (induktive Last)	24 V DC, 0,1 A
Maximaler Belastungsstrom der Klemme (AC-1) <sup>1)</sup> auf 1-3 (NC/Öffner) (ohmsche Last)	240 V AC, 2 A
Maximaler Belastungsstrom der Klemme (AC-15) <sup>1)</sup> auf 1-3 (NC/Öffner) (induktive Last bei $\cos\phi$ 0,4)	240 V AC, 0,2 A
Maximaler Belastungsstrom der Klemme (DC-1) <sup>1)</sup> auf 1-3 (NC/Öffner) (ohmsche Last)	50 V DC, 2 A
Maximaler Belastungsstrom der Klemme (DC-13) <sup>1)</sup> auf 1-3 (NC/Öffner) (induktive Last)	24 V DC, 0,1 A
Minimaler Belastungsstrom der Klemme an 1-3 (NC/Öffner), 1-2 (NO/Schließer)	24 V DC 10 mA, 24 V AC 2 mA
Umgebung nach EN 60664-1	Überspannungskategorie III/Verschmutzungsgrad 2
<b>Klemmennummer Relais 01 (Baugrößen E und F)</b>	1-3 (öffnen), 1-2 (schließen)
Maximaler Belastungsstrom der Klemme (AC-1) <sup>1)</sup> auf 1-3 (NC/Öffner), 1-2 (NO/Schließer) (ohmsche Last)	240 V AC, 2 A
Maximaler Belastungsstrom der Klemme (AC-15) <sup>1)</sup> (induktive Last bei $\cos\phi$ 0,4)	240 V AC, 0,2 A
Maximaler Belastungsstrom der Klemme (DC-1) <sup>1)</sup> auf 1-2 (NO/Schließer), 1-3 (NC/Öffner) (ohmsche Last)	60 V DC, 1 A
Maximaler Belastungsstrom der Klemme (DC-13) <sup>1)</sup> (induktive Last)	24 V DC, 0,1 A
<b>Klemmennummer Relais 02</b>	4-6 (öffnen), 4-5 (schließen)
Maximale Klemmenleistung (AC-1) <sup>1)</sup> auf 4-5 (NO/Schließer) (ohmsche Last) <sup>2) 3)</sup>	400 V AC, 2 A
Maximaler Belastungsstrom der Klemme (AC-15) <sup>1)</sup> auf 4-5 (NO/Schließer) (induktive Last bei $\cos\phi$ 0,4)	240 V AC, 0,2 A
Maximaler Belastungsstrom der Klemme (DC-1) <sup>1)</sup> auf 4-5 (NO/Schließer) (ohmsche Last)	80 V DC, 2 A
Maximaler Belastungsstrom der Klemme (DC-13) <sup>1)</sup> auf 4-5 (NO/Schließer) (induktive Last)	24 V DC, 0,1 A
Maximaler Belastungsstrom der Klemme (AC-1) <sup>1)</sup> auf 4-6 (NC/Öffner) (ohmsche Last)	240 V AC, 2 A
Maximaler Belastungsstrom der Klemme (AC-15) <sup>1)</sup> auf 4-6 (NC/Öffner) (induktive Last bei $\cos\phi$ 0,4)	240 V AC, 0,2 A
Maximaler Belastungsstrom der Klemme (DC-1) <sup>1)</sup> auf 4-6 (NC/Öffner) (ohmsche Last)	50 V DC, 2 A
Maximaler Belastungsstrom der Klemme (DC-13) <sup>1)</sup> an 4-6 (NC/Öffner) (induktive Last)	24 V DC, 0,1 A

Minimaler Belastungsstrom der Klemme an 1-3 (NC/Öffner), 1-2 (NO/Schließer), 4-6 (NC/Öffner), 4-5 (NO/Schließer)	24 V DC 10 mA, 24 V AC 20 mA
Umgebung nach EN 60664-1	Überspannungskategorie III/Verschmutzungsgrad 2

1) IEC 60947 Teil 4 und 5.

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

2) Überspannungskategorie II.

3) UL-Anwendungen 300 V AC 2 A.

**Steuerungseigenschaften**

Auflösung der Ausgangsfrequenz bei 0-1000 Hz	±0,003 Hz
System-Reaktionszeit (Klemmen 18, 19, 27, 29, 32 und 33)	≤2 ms
Drehzahlregelbereich (ohne Rückführung)	1:100 der Synchrondrehzahl
Drehzahlgenauigkeit (ohne Rückführung)	30–4000 UPM: Maximale Abweichung von ±8 UPM

Alle Angaben zu Steuerungseigenschaften basieren auf einem vierpoligen Asynchronmotor.

**Umgebungen**

Schutzart der Baugrößen D und E	IP21, IP54
Schutzart der Baugröße F	IP21, IP54
Vibrationstest	0,7 g
Luftfeuchtigkeit	5–95 % (IEC 721-3-3; Klasse 3K3 (nicht kondensierend) bei Betrieb)
Aggressive Umgebungsbedingungen (IEC 60068-2-43) H <sub>2</sub> S-Test	Klasse kD
Prüfverfahren nach IEC 60068-2-43 Hydrogensulfid (10 Tage)	
Umgebungstemperatur (bei 60° AVM Schaltmodus)	
- mit Leistungsreduzierung	maximal 55 °C
- bei voller Ausgangsleistung, typische IE2-Motoren (siehe Kapitel 8.1.2 Leistungsreduzierung wegen Temperatur)	maximal 50 °C
- bei vollem FC-Dauerausgangsstrom	maximal 45 °C
Min. Umgebungstemperatur bei Volllast	0 °C
Min. Umgebungstemperatur bei reduzierter Leistung	- 10 °C
Temperatur bei Lagerung/Transport	-25 bis +65/70 °C
Max. Höhe über dem Meeresspiegel ohne Leistungsreduzierung	1000 m
Max. Höhe über dem Meeresspiegel mit Leistungsreduzierung	3000 m

Zur Leistungsreduzierung siehe Projektierungshandbuch.

EMV-Normen, Störaussendung	EN 61800-3, EN 61000-6-3/4, EN 55011, IEC 61800-3 EN 61800-3, EN 61000-6-1/2,
EMV-Normen, Störfestigkeit	EN 61000-4-2, EN 61000-4-3, EN 61000-4-4, EN 61000-4-5, EN 61000-4-6

**Steuerkartenleistung**

Abtastintervall	1 ms
-----------------	------

**Steuerkarte, serielle USB-Schnittstelle**

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

**HINWEIS**

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

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

Der USB-Anschluss ist nicht galvanisch vom Schutzleiter getrennt. Verwenden Sie ausschließlich einen isolierten Laptop/PC als Anschluss für den USB-Anschluss am Frequenzumrichter oder ein isoliertes USB-Kabel bzw. einen isolierten USB-Konverter.

**Schutz und Funktionen:**

- Elektronischer thermischer Motorüberlastschutz.
- Die Temperaturüberwachung des Kühlkörpers stellt sicher, dass der Frequenzumrichter abschaltet, wenn die Temperatur einen vordefinierten Wert erreicht. Sie können eine Überlastabschaltung durch hohe Temperatur erst zurücksetzen, nachdem die Kühlkörpertemperatur wieder unter die zulässigen Werte gesunken ist.
- Der Frequenzumrichter ist gegen Kurzschlüsse an den Motorklemmen U, V, W geschützt.
- Bei fehlender Netzphase schaltet der Frequenzumrichter ab oder gibt eine Warnung aus (je nach Last).
- Die Überwachung der Zwischenkreisspannung stellt sicher, dass der Frequenzumrichter abschaltet, wenn die Zwischenkreisspannung zu gering oder zu hoch ist.
- Der Frequenzumrichter ist an den Motorklemmen U, V und W gegen Erdschluss geschützt.

**Leistungsbereiche (LHD mit AF)**

Antwortzeit	< 0,5 ms
Einschwingzeit - Blindstromsteuerung	< 40 ms
Einschwingzeit - Oberschwingungsstromsteuerung (Filterung)	< 20 ms
Übersteuern – Blindstromsteuerung	< 20%
Übersteuern – Oberschwingungsstromsteuerung	< 10%

**Netzbedingungen**

Versorgungsspannung	380–480 V, +5%/-10%
---------------------	---------------------

**Niedrige Netzspannung/Netzausfall:**

Während einer niedrigen Netzspannung oder eines Netzausfalls arbeitet das Filter weiter, bis die Zwischenkreisspannung unter den minimalen Stoppepegel abfällt, der 15 % unter der niedrigsten Versorgungsnennspannung des Filters liegt. Volle Kompensation kann bei einer Netzspannung unter 10 % der niedrigsten Versorgungsnennspannung des Filters nicht erwartet werden.

Wenn die Netzspannung die höchste Netzspannung des Filters überschreitet, arbeitet das Filter weiter, die Oberschwingungsreduzierungsleistung wird jedoch reduziert. Das Filter schaltet erst ab, wenn die Netzspannungen 580 V überschreiten.

Netzfrequenz	50/60 Hz $\pm$ 5 %
--------------	--------------------

Kurzzeitig maximale Asymmetrie zwischen Netzphasen, wenn die Reduzierungsleistung hoch gehalten wird.	3,0 % der Versorgungsnennspannung Das Filter reduziert Oberschwingungen bei größeren Netzphasenfehlern, allerdings wird die Oberschwingungsreduzierungsleistung verringert. 10 % bei beibehaltener Reduzierungsleistung
---	---

Maximale THDv-Vorverzerrung	Reduzierte Leistung bei höheren Vorverzerrungspegeln
-----------------------------	--

**Oberschwingungsreduzierungsleistung**

Beste Leistung &lt;4 %

Gesamt-Oberschwingungsstromverzerrung (THiD)	Abhängig von Filter verglichen mit Verzerrungsverhältnis.
Individuelle Oberschwingungsreduzierungs-fähigkeit:	Maximaler Stromeffektivwert [% des effektiven Nennstroms]
2nd	10%
4th	10%
5th	70%
7th	50%
8th	10%
10th	5%
11th	32%
13th	28%
14th	4%

16th	4%
17th	20%
19th	18%
20th	3%
22nd	3%
23rd	16%
25th	14%
Gesamtstrom der Oberschwingungen	90%

Die Filterleistung wurde bis zur 40. Ordnung geprüft.

Blindstromkompensation

Cosinus phi	Phasenverschiebung und Phasenvoreilung, abhängig von den Parametereinstellungen
Cosinus phi	Steuerbar 1,0 bis 0,5 nachlaufend
Blindstrom, % des Filternennstroms	100%

Allgemeine technische Daten

Filterwirkungsgrad	97%
Typische durchschnittliche Taktfrequenz	3,0-4,5 kHz
Antwortzeit (Blind- und Oberschwingungsstrom)	<0,5 ms
Einschwingzeit - Blindstromsteuerung	<20 ms
Einschwingzeit - Oberschwingungsstromsteuerung	<20 ms
Übersteuern - Blindstromsteuerung	<10%
Übersteuern - Oberschwingungsstromsteuerung	<10%

8

8.3.1 Leistungsreduzierung aufgrund von niedrigem Luftdruck

Bei niedrigerem Luftdruck nimmt die Kühlfähigkeit der Luft ab.

Unterhalb einer Höhe von 1000 m über NN ist keine Leistungsreduzierung erforderlich. Oberhalb einer Höhe von 1000 m muss die Umgebungstemperatur ( $T_{AMB}$ ) oder der max. Ausgangsstrom ( $I_{out}$ ) entsprechend *Abbildung 8.14* reduziert werden.

Eine Alternative ist die Reduzierung der Umgebungstemperatur bei großen Höhen und damit die Sicherstellung von 100 % Ausgangsstrom bei großen Höhen. Zur Veranschaulichung, wie sich die Grafik lesen lässt, wird die Situation bei 2000 m Höhe dargestellt. Bei einer Temperatur von 45 °C ( $T_{AMB, MAX} - 3,3 K$ ) sind 91 % des Ausgangsnennstroms verfügbar. Bei einer Temperatur von 41,7 °C sind 100 % des Ausgangsnennstroms verfügbar.

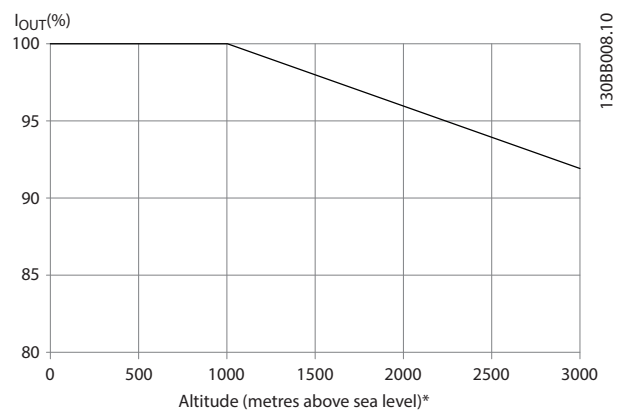


Abbildung 8.14 Höhenabhängige Leistungsreduzierung

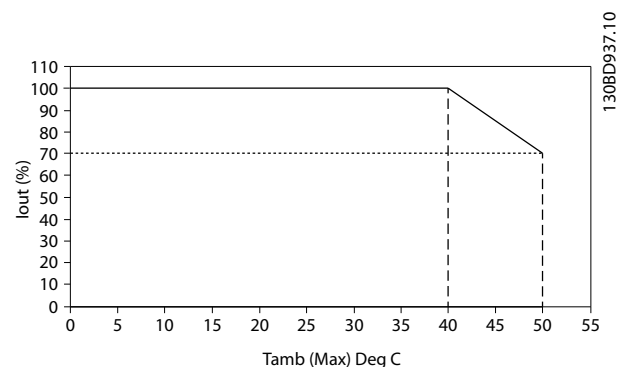


Abbildung 8.15 Eingang/Ausgang vs. Maximale Umgebungstemperatur

## 8.4 Sicherungen

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

### **HINWEIS**

Die Verwendung von Sicherungen bzw. Trennschaltern gewährleistet Übereinstimmung mit IEC 60364 für CE oder NEC 2009 für UL.

#### Schutz des Abzweigkreises

Zum Schutz der Installation vor elektrischen Gefahren und Bränden müssen alle Abzweigkreise in einer Installation, in Getrieben, Maschinen usw. gemäß nationalen und internationalen Richtlinien vor Kurzschluss und Überstrom geschützt sein.

### **HINWEIS**

Die Empfehlungen behandeln nicht den Schutz des Abzweigkreises zur Erfüllung der UL-Anforderungen.

#### Kurzschlusschutz

Danfoss empfiehlt die Verwendung der in Kapitel 8.4.2 Sicherungstabellen aufgeführten Sicherungen/Trennschalter zum Schutz von Wartungspersonal und Gegenständen im Falle einer Bauteilstörung im Frequenzumrichter.

### 8.4.1 Keine UL-Übereinstimmung

#### Keine UL-Übereinstimmung

Wenn keine Übereinstimmung mit der UL/cUL-Zulassung bestehen muss, empfiehlt Danfoss die Wahl der Sicherungen in der Tabelle unten, um Konformität mit EN 50178 sicherzustellen.

N132–N200	380–500 V	Typ gG
P250–P400	380–500 V	Typ gR

Tabelle 8.4 Empfohlene Sicherungen für Nicht-UL-Anwendungen

## 8.4.2 Sicherungstabellen

### UL-Konformität

#### 380-480 V, Baugrößen D, E und F

Die Sicherungen unten sind für einen Kurzschlussstrom von max. 100.000 Aeff. (symmetrisch) geeignet. Mit der korrekten Sicherung liegt der Kurzschluss-Nennstrom (SCCR) des Frequenzumrichters bei 100.000 Aeff.

Größe/Typ [kW]	Bussmann	Littelfuse	Littelfuse Teilenummer	Bussmann Teilenummer	Siba Teilenummer	Ferraz/Shawmut Europ	Ferraz-Shawmut NA	Ferraz-Shawmut Teilenummer
132	170M4012	LA50QS400-4	L50S-400	FWH-400A	20 610 31.400	6,9URD31D08A0400	A070URD31KI0400	A50QS400-4
160	170M4015	LA50QS500-4	L50S-500	FWH-500A	20 610 31.550	6,9URD31D08A0550	A070URD31KI0550	A50QS500-4
200	170M5012	LA50QS600-4	L50S-600	FWH-600A	20 610 31.630	6,9URD31D08A0630	A070URD31KI0630	A50QS600-4

Tabelle 8.5 Baugröße D, Netzsicherungen, 380–480 V

Größe/Typ [kW]	Bussmann Teilenummer <sup>1)</sup>	Nennwert	Ferraz	SIBA
250	170M4017	700 A, 700 V	6.9URD33D08A0700	20 630 32.700
315	170M6013	900 A, 700 V	6.9URD33D08A0900	20 630 32.900
355	170M6013	900 A, 700 V	6.9URD33D08A0900	20 630 32.900
400	170M6013	900 A, 700 V	6.9URD33D08A0900	20 630 32.900

Tabelle 8.6 Baugröße E, Netzsicherungen, 380–480 V

Größe/Typ [kW]	Bussmann Teilenummer <sup>1)</sup>	Nennwert	SIBA	Interne Bussmann-Option
450	170M7081	1600 A, 700 V	20 695 32.1600	170M7082
500	170M7081	1600 A, 700 V	20 695 32.1600	170M7082
560	170M7082	2000 A, 700 V	20 695 32.2000	170M7082
630	170M7082	2000 A, 700 V	20 695 32.2000	170M7082

Tabelle 8.7 Baugröße F, Netzsicherungen, 380–480 V

Größe/Typ [kW]	Bussmann Teilenummer <sup>1)</sup>	Nennwert	SIBA
450	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
500	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
560	170M6467	1400 A, 700 V	20 681 32.1400
630	170M6467	1400 A, 700 V	20 681 32.1400

Tabelle 8.8 Baugröße F, Wechselrichtermodul Zwischenkreissicherungen, 380-480 V

1) Die dargestellten 170M-Sicherungen von Bussmann verwenden den optischen -/80-Kennmelder. Die Kennmeldersicherungen -TN/80 Typ T, -/110 oder TN/110 Typ T derselben Größe und Stromstärke können ersetzt werden.

### 8.4.3 Ergänzende Sicherungen

#### Zusatzsicherungen

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

Tabelle 8.9 Schaltnetzteilsicherung

Größe/Typ	Bussmann Teilenummer	Littelfuse	Nennwert
315–630 kW, 380–500 V		KLK-15	15 A, 600 V

Tabelle 8.10 Lüftersicherungen

Größe/Typ		Bussmann Teilenummer	Nennwert	Alternative Sicherungen
450–630 kW, 380–500 V	2,5–4,0 A	LPJ-6 SP oder SPI	6 A, 600 V	Jede gelistete, Klasse J, Doppelement, träge, 6 A
450–630 kW, 380–500 V	4,0–6,3 A	LPJ-10 SP oder SPI	10 A, 600 V	Jede gelistete, Klasse J, Doppelement, träge, 10 A
450–630 kW, 380–500 V	6,3–10 A	LPJ-15 SP oder SPI	15 A, 600 V	Jede gelistete, Klasse J, Doppelement, träge, 15 A
450–630 kW, 380–500 V	10–16 A	LPJ-25 SP oder SPI	25 A, 600 V	Jede gelistete, Klasse J, Doppelement, träge, 25 A

Tabelle 8.11 Sicherungen für manuelle Motorsteller

Baugröße	Bussmann Teilenummer <sup>1)</sup>	Nennwert	Alternative Sicherungen
F	LPJ-30 SP oder SPI	30 A, 600 V	Jede gelistete, Klasse J, Doppelement, träge, 30 A

Tabelle 8.12 Abgesicherte 30-A-Klemmensicherung

Baugröße	Bussmann Teilenummer <sup>1)</sup>	Nennwert	Alternative Sicherungen
F	LPJ-6 SP oder SPI	6 A, 600 V	Jede gelistete, Klasse J, Doppelement, träge, 6 A

Tabelle 8.13 Steuertransformatorsicherung

Gerätebaugröße	Bussmann Teilenummer <sup>1)</sup>	Nennwert
F	GMC-800MA	800 mA, 250 V

Tabelle 8.14 NAMUR-Sicherung

Baugröße	Bussmann Teilenummer <sup>1)</sup>	Nennwert	Alternative Sicherungen
F	LP-CC-6	6 A, 600 V	Jede gelistete, Klasse CC, 6 A

Tabelle 8.15 Sicherheitsrelais-Spulensicherung mit PILZ-Relais

Baugröße	Littelfuse Teilenummer	Nennwert
D, E, F	KLK-15	15 A, 600 V

Tabelle 8.16 Netzsicherungen (Leistungskarte)

Baugröße	Bussmann Teilenummer	Nennwert
D, E, F	FNQ-R-3	3 A, 600 V

Tabelle 8.17 Transformatorsicherung (Netzschütz)

Baugröße	Bussmann Teilenummer	Nennwert
D, E, F	FNQ-R-1	1 A, 600 V

**Tabelle 8.18 Vorladesicherungen**

1) Die dargestellten 170M-Sicherungen von Bussmann verwenden den optischen -/80-Kennmelder. Die Kennmeldersicherungen -TN/80 Typ T, -/110 oder TN/110 Typ T derselben Größe und Stromstärke können ersetzt werden.

## 8.5 Allgemeine Anzugsmomente

Verwenden Sie für in diesem Handbuch beschriebene Befestigungselemente die Drehmomentwerte in *Tabelle 8.19*. Diese Werte sind nicht zur Befestigung von IGBTs bestimmt. Die richtigen Werte finden Sie in der Anleitung im Lieferumfang der Ersatzteile.

Wellengröße	Antriebskopfgröße Torx/Innensechskant [mm]	Drehmoment [Nm]	Drehmoment [in-lbs]
M4	T-20/7	1.0	10
M5	T-25/8	2.3	20
M6	T-30/10	4.0	35
M8	T-40/13	9.6	85
M10	T-50/17	19.2	170
M12	18/19	19	170

**Tabelle 8.19 Drehmomentwerte**



## 9 Anhang A - Parameter

### 9.1 Beschreibung der Parameter

#### 9.1.1 Hauptmenü

Das Hauptmenü enthält alle verfügbaren Parameter im Frequenzumrichter. Alle Parameter sind nach Namen gruppiert und zeigen die Funktion der Parametergruppe an. Alle Parameter in diesem Handbuch sind nach Name und Nummer aufgelistet.

### 9.2 Frequenzumrichter-Parameterlisten

0-0*	<b>Betrieb/Display Grundeinstellungen</b>	1-07	Einstellung des Rotor-Winkelversatzes	1-70	PM-Startfunktion	3-84	Schnellstopp S-Form Anfang Ende
0-01	Sprache	1-10	Motorwahl	1-71	Startverzögerung	3-9*	<b>Digitalpoti</b>
0-02	Motorfrequenz	1-11	Motorsteller	1-72	Startfunktion	3-90	Digitalpoti Einzelschritt
0-03	Drehzahl	1-14	Dämpfungsfaktor	1-73	Motorfängerschaltung	3-91	Digitalpoti Rampenzeit
0-04	Filter	1-15	Filter niedrige Drehzahl	1-74	Startdrehzahl [UPM]	3-92	Digitalpoti speichern bei Netz-Aus
0-09	Leistungsüberwachung	1-16	Filter hohe Drehzahl	1-75	Startdrehzahl [Hz]	3-93	Digitalpoti Max. Grenze
0-1*	Parameter	1-17	Spannungskonstante	1-76	Startstrom	3-94	Digitalpoti Min. Grenze
0-10	Parameter	1-18	Min. Strom ohne Last	1-80	Stoppfunktion	3-95	Rampenverzögerung
0-11	Parameter	1-20	Motorleistung [kW]	1-81	Ein-Drehzahl für Stoppfunktion [UPM]	4-1*	<b>Grenzen/Warnungen</b>
0-12	Parameter	1-21	Motorleistung [HP]	1-82	Ein-Frequenz für Stoppfunktion [Hz]	4-1*	Motor Grenzen
0-13	Parameter	1-22	Motorleistung [HP]	1-83	Funktion Präziser Stopp	4-10	Motorrichtzeit
0-14	Parameter	1-23	Motorleistung	1-84	Präziser Stopp-Wert	4-11	Min. Motordrehzahl [UPM]
0-15	Parameter	1-24	Motorleistung	1-85	Verzögerung Drehzahlkompensation	4-12	Min. Motorfrequenz [Hz]
0-2*	Display	1-25	Motorleistung	1-9*	Motorleistung	4-13	Max. Motordrehzahl [UPM]
0-20	Display	1-26	Dauer-Nennmoment	1-90	Thermischer Motorschutz	4-14	Max. Motorfrequenz [Hz]
0-21	Display	1-29	Automatische Motoranpassung (AMA)	1-91	Externer Motorlüfter	4-16	Momentengrenze motorisch
0-22	Display	1-30	Statorwiderstand (Rs)	1-93	Thermistoranschluss	4-17	Momentengrenze generatorisch
0-23	Display	1-31	Rotorwiderstand (Rr)	1-95	KTY-Sensortyp	4-18	Stromgrenze
0-24	Display	1-33	Statorreaktanzen (X1)	1-96	KTY-Sensormesswert	4-19	Max. Ausgangsfrequenz
0-25	Display	1-34	Rotorreaktanzen (X2)	1-97	KTY-Sensortyp	4-2*	<b>Variable Grenzen</b>
0-3*	LCP-Benutzerdef	1-35	Hauptreaktanzen (Xh)	1-98	ATEX ETR I-Grenze Gesw. red.	4-20	Variable Drehmomentgrenze
0-30	Einheit für benutzerdefinierte Anzeige	1-36	Eisenverlustwiderstand (Rfe)	1-99	ATEX ETR interpol. f-Pkt.	4-21	Variable Drehzahlgrenze
0-31	Min. Wert benutzerdef. Anzeige	1-37	Induktivität D-Achse (Ld)	2-0*	ATEX ETR interpol. f-Pkt.	4-22	Variable Grenze Bremswiderstandstest
0-32	Max. Wert benutzerdef. Anzeige	1-38	Induktivität Q-Achse (Lq)	2-00	DC-Haltestrom	4-23	Variable Grenze Bremswiderstandstest
0-37	Displaytext 1	1-39	Motorpolzahl	2-01	DC-Bremsstrom	4-24	Variable Drehzahlgrenze
0-38	Displaytext 2	1-40	Gegen-EMK bei 1000 UPM	2-02	DC-Bremszeit	4-3*	<b>Motordrehzahl Überwach.</b>
0-39	Displaytext 3	1-41	Rotor-Winkelversatz	2-03	DC-Bremse Ein [UPM]	4-30	Drehgeberüberwachung Funktion
0-40	LCP-Tasten	1-44	Induktivität D-Achse (LdSat)	2-04	DC-Bremse Ein [Hz]	4-31	Drehgeber max. Fehlabweichung
0-41	Hand on-LCP Taste	1-45	Induktivität Q-Achse (LqSat)	2-05	Maximaler Sollwert	4-32	Drehgeber Timeout-Zeit
0-42	Off-LCP Taste	1-46	Verstärkung Positionserkennung	2-06	Parking Strom	4-34	Drehgeberüberwachung Funktion
0-43	Reset-LCP Taste	1-47	Drehmomentkalibrierung	2-07	Parking Zeit	4-35	Drehgeber Abweichung
0-44	Off/Reset-LCP-Taste	1-48	Induktivität: Point	2-1*	Generator Bremsen	4-36	Drehgeber-Fehler Timeout-Zeit
0-45	Drive Bypass-LCP Taste	1-5*	Lastunabh. Einstellung	2-10	Bremsfunktion	4-37	Drehgeber-Fehler Rampe
0-5*	Kopie/Speichern	1-50	Motorleistungsleistung bei 0 UPM	2-11	Bremswiderstand (Ohm)	4-38	Drehgeber-Fehler Rampe Timeout-Zeit
0-50	LCP-Kopie	1-51	Min. Drehzahl norm. Magnetis. [UPM]	2-12	Bremswiderstand Leistung (kW)	4-39	Drehgeber-Fehler nach Rampen-Timeout
0-51	Parametersatz-Kopie	1-52	Min. Frequenz norm. Magnetis. [Hz]	2-13	Bremswiderst. Leistungsüberwachung	4-5*	<b>Warnungen</b>
0-60	Hauptmenü Passwort	1-53	Steuerprinzip Umschaltpunkt	2-15	Bremswiderstandstest	4-50	Warnung Strom niedrig
0-61	Hauptmenü Zugriff ohne PW	1-54	Spannungsreduzierung bei Feldschwächung	2-16	AC-Bremse max. Strom	4-51	Warnung Strom hoch
0-65	Quick-Menü-Passwort	1-55	U/f-Kennlinie - U [V]	2-17	Überspannungssteuerung	4-52	Warnung Drehz. niedrig
0-66	Zugriff auf Quick-Menü (ohne Passwort)	1-56	U/f-Kennlinie - f [Hz]	2-18	Bremswiderstandsüberwachung	4-53	Warnung Drehz. hoch
0-67	Passwort Bus-Zugriff	1-58	Motorfängerschaltung	2-19	Überspannungsverstärkung	4-54	Warnung Sollwert hoch
0-68	Passwort der Sicherheitsparameter	1-59	Motorfängerschaltung Testimpulse	2-2*	<b>Mechanische Bremse</b>	4-55	Warnung Sollwert hoch
0-69	Passwortschutz der Sicherheitsparameter	1-60	Frequenz	2-20	Bremse öffnen bei Motorstrom	4-57	Warnung Istwert hoch
1-1**	<b>Motor/Last Grundeinstellungen</b>	1-61	Lastabh. Einstellung	2-21	Bremse schließen bei Motorstrom	4-58	Motorphasen-Überwachung
1-00	Regelverfahren	1-62	Lastausgleich hoch	2-22	Bremse schließen bei Motorfrequenz	4-60	<b>Drehausblendung</b>
1-01	Motorsteuerprinzip	1-63	Lastausgleich tief	2-23	Mech. Bremse Verzögerungszeit	4-60	Ausbl. Drehzahl von [UPM]
1-02	Istwertanschluss Flux Motor	1-64	Schlupfausgleich Zeitkonstante	2-24	Stopp-Verzögerung	4-61	Ausbl. Frequenz von [Hz]
1-03	Drehmomentkennlinie	1-65	Resonanzdämpfung Zeitkonstante	2-25	Strom-lüften Zeit	4-62	Ausbl. Drehzahl bis [UPM]
1-04	Überlastmodus	1-66	Min. Strom bei niedr. Drz.	2-26	Drehmoment Sollwert	4-63	Ausbl. Frequenz bis [Hz]
1-05	Hand/Ort-Betrieb Konfiguration	1-67	Lasttyp	2-27	Drehmoment Rampenzeit	5-0*	<b>Digit. Ein-/Ausgänge</b>
1-06	Rechtslauf	1-68	Motorträgheitsmoment	2-28	Verstärkungsfaktor	5-0*	<b>Grundeinstellungen</b>
		1-69	Systemträgheitsmoment	2-29	Drehmoment Rampe-Ab-Zeit	5-00	Schaltlogik
		1-7*	Startfunktion	2-30	Position P Start Proportionalverstärkung	5-01	Klemme 27 Funktion
						5-02	Klemme 29 Funktion
						5-1*	<b>Digitaleingänge</b>
						5-10	Klemme 18 Digitaleingang
						5-11	Klemme 19 Digitaleingang
						5-12	Klemme 27 Digitaleingang

5-13	Klemme 29 Digitaleingang	6-01	Funktion Signalausfall Zeit	7-02	PID-Drehzahl-Proportionalverstärkung	8-04	Steuervort Timeout-Funktion	9-44	Fehlermeldungs-Zähler
5-14	Klemme 32 Digitaleingang	6-1*	<b>Analogeingang 1</b>	7-03	Drehzahlregler I-Zeit	8-05	Steuervort Timeout-Ende	9-45	Fehlercode
5-15	Klemme 33 Digitaleingang	6-10	Klemme 53 Skal. Min. Spannung	7-04	PID-Drehzahl-Differenzationszeit	8-06	Timeout Steuervort quittieren	9-47	Fehlernummer
5-16	Klemme X30/2 Digitaleingang	6-11	Klemme 53 Skal. Max. Spannung	7-05	Drehzahlregler D-Verstärk./ Grenze	8-07	Diagnose Trigger	9-52	Zähler: Fehler Gesamt
5-17	Klemme X30/3 Digitaleingang	6-12	Klemme 53 Skal. Min. Strom	7-06	PID-Drehzahl-Tiefpassfilterzeit	8-08	Anzeigegeber	9-53	Profibus-Warnwort
5-18	Klemme X30/4 Digitaleingang	6-13	Klemme 53 Skal. Max. Strom	7-07	Drehzahlregler Getriebeübersetzung	8-1*	<b>Geregelte Steuervort</b>	9-63	Aktive Baudrate
5-19	Klemme 37 Sicherer Stopp	6-14	Klemme 53 Min. Soll-/ Wert	7-08	Drehzahlregler Vorsteuerungsfaktor	8-10	Steuervortprofil	9-64	Bus-ID
5-20	Klemme X46/1 Digitaleingang	6-15	Klemme 53 Max. Soll-/ Wert	7-09	PID-Drehzahlregler Fehlerkorrektur mit Rampe	8-13	Konfiguration Zustandswort STW	9-65	Profilmnummer
5-21	Klemme X46/3 Digitaleingang	6-16	Klemme 53 Filterzeitkonstante	7-09	Drehzahlregler Fehlerkorrektur mit Rampe	8-14	Konfigurierbares Steuervort STW	9-67	Steuervort 1
5-22	Klemme X46/5 Digitaleingang	6-2*	<b>Analogeingang 2</b>	7-1*	<b>Drehmom. PI-Regler</b>	8-17	Konfigurierbarer Alarm und Warnwort	9-68	Zustandswort 1
5-23	Klemme X46/7 Digitaleingang	6-20	Klemme 54 Skal. Min.Spannung	7-10	PI-Drehmomentregelung Istwertabschluss	8-19	Product Code	9-70	Programm Satz
5-24	Klemme X46/9 Digitaleingang	6-21	Klemme 54 Skal. Max.Spannung	7-12	PI-Drehmomentregelung Proportionalverstärkung	8-3*	<b>FC-Schnittstelleneinstellungen</b>	9-71	Datenwerte speichern
5-25	Klemme X46/11 Digitaleingang	6-22	Klemme 54 Skal. Min.Strom	7-13	PI-Drehmomentregelung Proportionalverstärkung	8-30	FC-Protokoll	9-72	ProfibusDrivereset
5-26	Klemme X46/13 Digitaleingang	6-23	Klemme 54 Skal. Max.Strom	7-13	PI-Drehmomentregelung Integrationszeit	8-31	Adresse	9-75	DO Identifikation
5-3*	<b>Digitalausgänge</b>	6-24	Klemme 54 Skal. Min.-Soll/ Wert	7-16	Drehmom.-Regler Tiefpassfilterzeit	8-32	Baudrate FC-Schnittstelle	9-80	Definierte Parameter (1)
5-30	Klemme 27 Digitalausgang	6-25	Klemme 54 Skal. Max.-Soll/ Wert	7-18	Drehmom.-Regler Vorsteuerungsfaktor	8-33	Parität/Stoppbits	9-81	Definierte Parameter (2)
5-31	Klemme 29 Digitalausgang	6-26	Klemme 54 Filterzeitkonstante	7-18	Drehmom.-Regler Vorsteuerungsfaktor	8-34	Geschätzte Zykluszeit	9-82	Definierte Parameter (3)
5-32	Klemme X30/6 Digitalausgang (MCB 101)	6-3*	<b>Analogeingang 3</b>	7-2*	<b>PID-Prozess Istw.</b>	8-35	Min. Antwortzeitverzögerung	9-83	Definierte Parameter (4)
5-33	Klemme X30/7 Digitalausgang (MCB 101)	6-30	KI.X30/11 Skal. Min.Spannung	7-20	PI-Prozess Istwert 1	8-36	Max. Antwortzeitverzögerung	9-84	Definierte Parameter (5)
5-4*	<b>Relaisfunktion</b>	6-31	KI.X30/11 Skal. Max.Spannung	7-22	PI-Prozess Istwert 2	8-37	FC Interchar. Max.-Delay	9-85	Definierte Parameter (6)
5-40	Ein Verzög., Relais	6-34	KI. X30/11 Skal. Min.-Soll/istw Wert	7-3*	<b>PID-Prozessregler</b>	8-4*	<b>FC/MC-Protokoll</b>	9-90	Geänderte Parameter (1)
5-41	Aus Verzög., Relais	6-35	KI. X30/11 Skal. Max.-Soll/istw Wert	7-30	Auswahl Normal-/Invers-Regelung	8-40	Telegrammtyp	9-91	Geänderte Parameter (2)
5-5*	<b>Pulsgänge</b>	6-36	KI. X30/11 Filterzeitkonstante	7-31	PI-Prozess Antri-Windup	8-41	Signal-Parameter	9-92	Geänderte Parameter (3)
5-50	Klemme 29 Min. Frequenz	6-40	Klemme X30/12 Skal. Min.Spannung	7-32	PID-Prozess Reglerstartdrehzahl	8-42	PCD-Schreibkonfiguration	9-93	Geänderte Parameter (4)
5-51	Klemme 29 Max. Frequenz	6-41	Klemme X30/12 Skal. Max.Spannung	7-33	PID-Prozess Reglerstartdrehzahl	8-43	PCD-Lesekonfiguration	9-94	Geänderte Parameter (5)
5-52	Klemme 29 Min. Soll-/ Wert	6-44	KI. X30/12 Skal. Min.-Soll/istw Wert	7-33	PID-Prozess Proportionalverstärkung	8-45	BTM-Transaktionsbefehl	9-99	Profibus-Versionszähler
5-53	Klemme 29 Max. Soll-/ Wert	6-45	KI. X30/12 Skal. Max.-Soll/istw Wert	7-34	PID-Prozess Integrationszeit	8-46	BTM-Transaktionsstatus	10-*	<b>CAN-Feldbus</b>
5-54	Pulsfilterzeitkonstante 29	6-46	KI. X30/12 Filterzeitkonstante	7-35	PID-Prozess Differentiationszeit	8-47	BTM Timeout	10-0*	<b>Grundeinstellungen</b>
5-55	Klemme 33 Min. Frequenz	6-5*	<b>Analogausgang 1</b>	7-36	PID-Prozess D-Verstärkung/ Grenze	8-48	BTM Maximale Fehler	10-00	Protokoll
5-56	Klemme 33 Max. Frequenz	6-50	Klemme 42 Analogausgang	7-38	PID-Prozess Vorsteuerungsfaktor	8-49	BTM-Fehlerprotokoll	10-01	Baudratenauswahl
5-57	Klemme 33 Min. Soll-/ Wert	6-51	KI. 42 Ausgang min. Skalierung	7-39	Bandbreite Ist= Sollwert	8-50	<b>Betr. Bus/Klemme</b>	10-02	MAC-ID Adresse
5-58	Klemme 33 Max. Soll-/ Wert	6-52	KI. 42 Ausgang max. Skalierung	7-4*	<b>Erw. Prozess PID I</b>	8-51	Schnellstopp	10-05	Zähler Übertragungsfehler
5-59	Pulsfilterzeitkonstante 33	6-53	KI. 42, Wert bei Bus-Timeout	7-40	PID-Prozessausgang neg. Begrenzung	8-50	Anwahl Motorfreilauf	10-06	Zähler Empfangsfehler
5-6*	<b>Pulsausgänge</b>	6-54	KI. 42, Wert bei Bus-Timeout	7-42	PID-Prozessausgang pos. Begrenzung	8-51	DC Bremse	10-07	Anzeige Zähler der Busunterbrechungen
5-60	Klemme 27 Pulsausgang	6-55	Analogausgangsfiler	7-43	PID-Prozess P-Skal./Min.Sollw.	8-52	Reversierung	10-1*	<b>DeviceNet</b>
5-62	Pulsausgang 27 Max. Frequenz	6-60	<b>Analogausgang 2</b>	7-44	PID-Prozess P-Skal./Max.Sollw.	8-55	Satzanwahl	10-10	Prozessdatentyp-Auswahl
5-63	Klemme 29 Pulsausgang	6-61	KI. X30/8, Ausgang min. Skalierung	7-45	PID-Prozess P-Skal./Max.Sollw.	8-56	Festsollwertanwahl	10-11	Prozessdaten Schreiben Konfiguration
5-65	Pulsausgang 29 Max. Frequenz	6-62	KI. X30/8, Ausgang max. Skalierung	7-46	PID-Prozess Vorsteuerungsfaktor	8-57	Profidrive OFF2 Select	10-12	Prozessdaten Lesen Konfiguration
5-66	Klemme X30/6 Pulsausgang	6-63	KI. X30/8, Wert bei Bussteuerung	7-46	PID-Prozess Vorsteuerungsfaktor	8-58	Profidrive OFF3 Select	10-13	Warnparameter
5-7*	<b>24V Drehgeber</b>	6-64	KI. X30/8, Wert bei Bus-Timeout	7-48	Normal/Inv. Geregelte	8-8*	<b>Diagnose FC-Schnittstelle</b>	10-14	DeviceNet Sollwert
5-70	KI. 32/33 Drehgeber Aufl. [Pulse/U]	6-7*	<b>Analogausgang 3</b>	7-49	PCD Feed Forward	8-80	Zähler Busmeldungen	10-15	DeviceNet Steuerung
5-71	KI. 32/33 Drehgeberberichtung	6-70	KI. X45/1 Ausgang	7-5*	<b>Erw. Prozess PID II</b>	8-81	Bus-Fehlernummer	10-2*	<b>COS-Filter</b>
5-8*	<b>E/A-Optionen</b>	6-72	Klemme X45/1 Min. Skalierung	7-50	PID-Prozess erw. PID	8-82	Zähler Follower-Meldungen	10-20	COS-Filter 1
5-80	AHF-Kondens. Verzög.	6-73	Klemme X45/1, Wert bei Bussteuerung	7-51	Verstärkung PID-Prozess Vorsteuerungsfaktor	8-83	Follower-Fehlernummer	10-21	COS-Filter 2
5-9*	<b>Bussteuerung</b>	6-74	Klemme X45/1 Wert bei Bus-Timeout	7-52	PID-Prozess Vorsteuerungsfaktor Rampel auf	8-90	Bus Festdrehzahl JOG	10-22	COS-Filter 3
5-90	Dig./Relais Ausg. Bussteuerung	6-8*	<b>Analogausgang 4</b>	7-52	PID-Prozess Vorsteuerungsfaktor Rampel auf	8-91	Bus Festdrehzahl JOG 1	10-23	COS-Filter 4
5-93	Klemme 27, Wert bei Bussteuerung	6-80	Klemme X45/3 Ausgang	7-53	PID-Prozess Vorsteuerungsfaktor	9-00	Bus Festdrehzahl JOG 2	10-3*	<b>Parameterzugriff</b>
5-94	Klemme 27, Wert bei Bus-Timeout	6-81	Klemme X45/3 Min. Skalierung	7-53	PID-Prozess Vorsteuerungsfaktor	9-00	Sollwert	10-30	Array Index
5-95	Klemme 29, Wert bei Bussteuerung	6-82	Klemme X45/3 Max. Skalierung	7-56	PID-Prozess Sollw. Filterzeit	9-00	Sollwert	10-31	Datenwerte speichern
5-96	Klemme 29, Wert bei Bus-Timeout	6-83	Klemme X45/3, Wert bei Bus-Timeout	7-57	PID-Prozess Istw. Filterzeit	9-15	Istwert	10-32	DeviceNet Revision
5-97	Klemme X30/6, Wert bei Bussteuerung	6-84	KI. X45/3, Wert bei Bus-Timeout	8-*	<b>Regler Opt./Schnittstellen</b>	9-18	PCD-Schreibkonfiguration	10-33	Immer speichern
5-98	Klemme X30/6, Wert bei Bus-Timeout	7-0*	<b>PID Drehzahlregler</b>	8-0*	<b>Grundeinstellungen</b>	9-19	PCD-Lesekonfiguration	10-34	DeviceNet-Produktcode
6-0*	<b>Analoge Ein-/Ausg.</b>	7-00	Führungshohheit	8-01	Führungshohheit	9-22	Teilnehmeradresse	10-39	DeviceNet F-Parameter
6-00	Signalausfall Zeit	7-01	Drehzahlregler Änderungsgeschwindigkeit	8-02	Aktives Steuervort	9-23	Systemnummer Antriebsinheit	10-5*	<b>CANopen</b>
				8-03	Steuervort Timeout-Zeit	9-27	Telegrammtyp	10-50	Prozessdaten Schreiben Konfiguration
						9-28	Signal-Parameter	10-51	Prozessdaten Lesen Konfiguration

<b>12-2*</b> Ethernet	12-89 Transparent Socket Channel Port (TSC-Port)	14-28 Produktionsseinstellungen	15-41 Leistungsteil	16-23 Motorwellenleistung [kW]
<b>12-0*</b> IP-Einstellungen	<b>12-9*</b> Erweiterte Ethernet-Dienste	14-29 Servicecode	15-42 Spannung	16-24 Kalibrierter Statorwiderstand
12-00 IP-Adresszuweisung	<b>14-3*</b> Stromgrenze	<b>14-30</b> Stromgrenzenregler, Proportionalverstärkung	15-43 Softwareversion	16-25 Max. Drehmoment [Nm]
12-01 IP-Adresse	12-90 Kabeldiagnose	14-31 Stromgrenzenregler, Integrationszeit	15-44 Typencode (original)	<b>16-3*</b> Anzeigen Frequenzumrichter
12-02 IP-Subnetzmaske	12-91 Auto Cross Over	14-32 Regler, Filterzeit	15-45 Typencode (aktuell)	16-30 DC-Zwischenkreisspannung
12-03 Standard-Gateway	12-92 IGMP-Snooping-Funktion	14-33 Fehler Kabellänge	15-46 Frequenzumrichter Bestellnummer	16-32 Bremsleistung/s
12-04 DHCP-Server	12-93 Fehler Broadcast Storm Schutz	14-34 Broadcast Storm Filter	15-47 Leistungskarte Bestellnummer	16-33 Mittelwert Bremsleistung
12-05 Lease läuft ab	12-94 Broadcast Storm Schutz	14-35 Stall Protection	15-48 LCP-Version	16-34 Kühlkörpertemperatur
12-06 Namensserver	12-95 Broadcast Storm Filter	14-36 Feldschwächungsfunktion	15-49 Steuerkarte SW-Version	16-35 FC Überlast
12-07 Domain Name	12-96 Anschluss-Konfig.	<b>14-4*</b> Energieoptimierung	15-50 Leistungsteil SW-Version	16-36 inv. WR- Strom
12-08 Host-Name	12-97 Schnittstellenzähler	14-40 Quad:Mom. Anpassung	15-51 Frequenzumrichter Seriennummer	16-37 inv. WR-Strom
12-09 Phys. Adresse	12-98 Schnittstellenzähler	14-41 Minimale AEO-Magnetsisierung	15-53 Leistungskarte Seriennummer	16-38 SL Contr.Zustand
<b>12-1*</b> Ethernetverbindungsparameter	<b>13-3*</b> Smart Logic	14-42 Minimale AEO-Frequenz	15-58 Smart Konfigurations-Dateiname	16-39 Steuerkartentemp.
12-10 Verb.status	<b>13-0*</b> SL-Controller	14-43 Motor Cos-Phi	15-59 CSV-Dateiname	16-40 Protokollierungsspeicher voll
12-11 Verb.dauer	13-00 Smart Logic Controller	<b>14-5*</b> Umgebung	<b>15-6*</b> Install. Optionen	16-41 Untere LCP-Statuszeile
12-12 Auto. Verbinding	13-01 SL-Controller Start	14-50 EMV-Filter	15-60 Option installiert	16-45 Motorphase U Strom
12-13 Verb.geschw.	13-02 SL-Controller Stopp	14-51 Zwischenkreiskompensation	15-61 Option SW-Version	16-46 Motorphase V Strom
12-14 Verb.duplex	13-03 Reset	14-52 Lüftersteuerung	15-62 Optionsbestellnr.	16-47 Motorphase W Strom
<b>12-2*</b> Prozessdaten	<b>13-1*</b> Vergleichler	14-53 Lüfterüberwachung	15-70 Option A	16-48 Drehzahlollw. nach Rampe [UPM]
12-20 Steuerinstanz	13-10 Vergleichler-Operand	14-55 Ausgangsfilter	15-71 Option A – Softwareversion	<b>16-5*</b> Soll- & Istwerte
12-21 Prozessdaten Schreiben Konfiguration	13-11 Vergleichler-Funktion	14-56 Kapazität Ausgangsfilter	15-72 Option B	16-50 Externer Sollwert
12-22 Prozessdaten Lesen Konfiguration	13-12 Vergleichler-Wert	14-57 Induktivität Ausgangsfilter	15-73 Option B – Softwareversion	16-51 Pulsollwert
12-23 Prozessdaten Schreiben Konfiguration	<b>13-1*</b> RS Flip Flops	14-59 Anzahl aktiver Wechselschalter	15-74 Option C0/E0	16-52 Istwert [Einheit]
12-24 Prozessdaten Lesen Konfiguration	13-15 RS-FF Operand S	<b>14-7*</b> Kompatibilität	15-75 Option C0/E0 – Softwareversion	16-53 Digitalpoti Sollwert
12-25 Prozessdaten Lesen Konfiguration	13-16 RS-FF Operand R	14-72 VLT-Alarmwort	15-76 Option C1/E1	16-57 Feedback [RPM]
12-26 Master-Adresse	<b>13-2*</b> Timer	14-74 VLT Erw. Zustandswort	15-77 Option C1/E1 – Softwareversion	<b>16-6*</b> Ein- & Ausgänge
12-27 Datenwerte speichern	13-20 SL-Timer	<b>14-8*</b> Optionen	<b>15-8*</b> Betriebsdaten II	16-60 Digitaleingang (Digital Input)
12-28 Immer speichern	<b>13-4*</b> Logikregel	14-80 Ext. 24 VDC für Option	15-80 Lüfter-Laufstunden	16-61 AE 53 Modus
<b>12-3*</b> EtherNet/IP	13-40 Logikregel Boolisch 1	14-88 Optionsdatenspeicher	15-81 Voreingestellte Lüfter-Laufstunden	16-62 Analogeingang 53
12-30 Warnparameter	13-41 Logikregel Verknüpfung 1	14-89 Fehlererkennung	<b>15-9*</b> Parameterinfo	16-63 AE 54 Modus
12-31 DeviceNet Sollwert	13-42 Logikregel Boolisch 2	14-90 Fehlerbehebungen	15-92 Definierte Parameter	16-64 Analogeingang 54
12-32 DeviceNet Steuerung	13-43 Logikregel Verknüpfung 2	<b>15-0*</b> Info/Wartung	15-93 Geänderte Parameter	16-65 Analogausgang 42 [mA]
12-33 CIP Revision	13-44 Logikregel Boolisch 3	<b>15-0*</b> Betriebsstunden	15-98 Typendaten	16-66 Digitalausgänge
12-34 CIP Produktcode	<b>13-5*</b> SL-Programm	15-01 Motorlaufstunden	15-99 Parameter-Metadaten	16-67 freq. 29 [Hz]
12-35 EDS-Parameter	13-51 SL-Controller-Ereignis	15-02 kWh-Zähler	<b>16-0*</b> Datenanzeigen	16-68 freq. 33 [Hz]
12-37 COS Sperrtimer	13-52 SL-Controller-Aktion	15-03 Netz-Einschaltungen	<b>16-0*</b> Anzeigen-Allgemein	16-69 Pulsausgang 27 [Hz]
12-38 COS-Filter	<b>14-0*</b> IGBT-Ansteuerung	15-04 Anzahl Übertemperaturen	16-00 Steuerwort	16-70 Pulsausgang 29 [Hz]
<b>12-4*</b> Modbus TCP	14-00 Schaltmodus	15-05 Anzahl Überspannungen	16-01 Sollwert [Einheit]	16-71 Relaisausgänge
12-40 Status Parameter	14-01 Taktfrequenz	15-06 Reset kWh-Zähler	16-02 Sollwert %	16-72 Zähler A
12-41 Anzahl Follower-Meldungen	14-03 Übermodulation	<b>15-1*</b> Datenprotokolleinstellungen	16-03 Zustandswort	16-73 Zähler B
12-42 Anzahl Follower-Ausnahme Meld.	14-04 PWM-Jitter	15-10 Protokollierung Quelle	16-05 Hauptstwert [%]	16-74 Präziser Stopp-Zähler
<b>12-5*</b> EtherCAT	14-06 Totzeit-Kompensation	15-11 Protokollierung Abtastrate	16-06 Absolute Position	16-75 Analogeingang X30/11
12-50 Konfiguriertes Stations-Alias	<b>14-1*</b> Netzausfall	15-12 Echzeitkanal Triggerereignis	16-09 Benutzerdefinierte Anzeige	16-76 Analogeingang X30/12
12-51 Konfiguriertes Stationsadresse	14-10 Netzausfall	15-13 Protokollierungsart	<b>16-1*</b> Anzeigen-Motor	16-77 Analogausgang X30/8 [mA]
12-59 EtherCAT Status	14-11 Netzspannung bei Netzausfall	15-14 Echtzeitkanal Werte vor Trigger	16-10 Leistung [kW]	16-78 Analogausgang X45/1 [mA]
<b>12-6*</b> Ethernet PowerLink	14-12 Funktion bei Netzphasenfehler	<b>15-2*</b> Ereignisprotokoll	16-11 Leistung [PS]	16-79 Analogausgang X45/3 [mA]
12-60 Node-ID	14-13 Kin. Backup Trip Recovery Level	15-20 Ereignisprotokoll: Ereignis	16-12 Motornennspannung	<b>16-8*</b> Feldbus und FC-Schnittstelle
12-62 SDO-Timeout	14-14 Kin. Backup Gain	15-21 Ereignisprotokoll: Wert	16-13 Frequenz	16-80 Steuerwort 1 Feldbus
12-63 Basis-Ethernet-Timeout	<b>14-2*</b> Reset/Initialisieren	15-22 Ereignisprotokoll: Zeit	16-14 Motorstrom	16-82 Sollwert 1 Feldbus
12-66 Schwellwert	14-20 Quittierfunktion	15-30 Fehlerspeicher	16-15 Frequenz [%]	16-84 Feldbus-Komm. Status
12-67 Schwellwertzähler	14-21 Automatische Wiederanlaufzeit	15-31 Fehlerspeicher: Fehlercode	16-16 Drehmoment [Nm]	16-85 Steuerwort 1 FC-Schnittstelle
12-68 Kumulative Zähler	14-22 Betriebsart	15-32 Stromgrenze Verzögerungszeit	16-17 Drehzahl [UPM]	16-86 Sollwert 1 FC-Schnittstelle
12-69 Ethernet PowerLink-Status	14-23 Typencodeneinstellung	15-33 Fehlerspeicher: Wert	16-18 Therm. Motorschutz	16-87 Busanzeige Alarm/Warnung
<b>12-8*</b> Andere Ethernet-Dienste	14-24 Stromgrenze Verzögerungszeit	15-34 Fehlerspeicher: Zeit	16-19 KTY-Sensortemperatur	16-89 Konfigurierbarer Alarm/Warnwort
12-80 FTP-Server	14-25 Drehmomentgrenze Verzögerungszeit	<b>15-4*</b> Typendaten	16-20 Rotor-Winkel	<b>16-9*</b> Diagnoseanzeigen
12-81 HTTP-Server	14-26 Wechselschalterfehler bei Abschaltverzögerung	15-40 FC-Typ	16-21 Torque [%] High Res.	16-91 Alarmwort 2
12-82 SMTP-Service	gerung		16-22 Drehmoment [%]	16-92 Warnwort

16-93	Warnwort 2	30-12	Min. Wobbel-Verhältnis Zufall	32-60	Proportionalfaktor	33-33	Geschwindigkeitsfilterfenster	34-09	PCD 9 Schreiben an MCO
16-94	Erw. Zustandswort	30-19	Wobbler Variable skaliert	32-61	D-Faktor	33-34	Follower-Marker-Filterzeit	34-10	PCD 10 Schreiben an MCO
17-1*	<b>Istwert</b>	30-2*	<b>Erw. Startanpassung</b>	32-62	Integralfaktor	33-4*	<b>Grenzwertverb.</b>	34-2*	<b>PCD-Par. lesen</b>
17-10	Inkrementalgeber Interface	30-20	Startmoment hoch [s]	32-63	Grenzwert für die Integralsumme	33-40	Verhalten an Endbegrenzungsschalter	34-21	PCD 1 Lesen von MCO
17-11	Signaltyp	30-21	Hoher Anlaufmomentstrom [%]	32-64	PCD 1 Bandbreite	33-41	Negative Software-Wegbegrenzung	34-22	PCD 2 Lesen von MCO
17-11	Auflösung [PPR]	30-22	Blockierter Rotorschutz	32-65	Geschwindigkeitsvorsteuerung	33-42	Positive Software-Wegbegrenzung	34-23	PCD 3 Lesen von MCO
17-2*	<b>Abs. Enc. Interface</b>	30-23	Erkennungszeit blockierter Rotor [s]	32-66	Beschleunigungsvorsteuerung	33-43	Negative Software-Wegbegrenzung	34-24	PCD 4 Lesen von MCO
17-20	Protokollausswahl	30-24	Fehler Erkennungsgeschwindigkeit	32-67	Max. tolerierter Positionsfehler	33-44	aktive	34-25	PCD 5 Lesen von MCO
17-21	Absolut Auflösung [Positionen/U]	30-8*	blockierter Rotor [%]	32-68	Reversierverhalten für Follower	33-45	Positive Software-Wegbegrenzung	34-26	PCD 6 Lesen von MCO
17-24	SSI-Datenlänge	30-80	<b>Kompatibilität (I)</b>	32-69	Abtastzeit für PID-Regelung	33-45	Zeit in Zielfenster	34-27	PCD 7 Lesen von MCO
17-25	Taktgeschwindigkeit	30-80	Induktivität D-Achse (Ld)	32-70	Abtastzeit für Profiligenator	33-46	Zielfenster-Grenzwert	34-28	PCD 8 Lesen von MCO
17-26	SSI-Datentyp	30-81	Bremswiderstand (Ohm)	32-71	Größe des Regelfensters (Aktivierung)	33-47	Größe des Zielfensters	34-29	PCD 9 Lesen von MCO
17-34	HIPERFACE-Baudrate	30-83	PID-Drehzahl-Proportionalverstärkung	32-72	Größe des Regelfensters (Deaktiv.)	33-50	<b>E/A-Konfiguration</b>	34-30	PCD 10 Lesen von MCO
17-5*	<b>Resolver aktivieren</b>	30-84	PID-Process Proportionalverstärkung	32-73	Integralbegrenzungsfiterzeit	33-50	Klemme X57/1 Digitalingang	34-30	<b>Ein- &amp; Ausgänge</b>
17-50	Motorpolzahl	31-1*	<b>Bypassoption</b>	32-74	Schleppfehlerfilterzeit	33-51	Klemme X57/2 Digitalingang	34-40	Digitalausgänge
17-51	Resolver Eingangsspannung	31-00	Bypassmodus	32-8*	<b>Geschw. u. Beschl.</b>	33-52	Klemme X57/3 Digitalingang	34-40	Digitalausgänge
17-52	Resolver Eingangsfrequenz	31-01	Bypass-Startzeitverzögerung	32-80	Maximalgeschwindigkeit (Drehgeber)	33-53	Klemme X57/4 Digitalingang	34-5*	<b>Prozessdaten</b>
17-53	Übersetzungsverhältnis	31-02	Bypass-Abschaltzeitverzögerung	32-81	Kürzeste Rampe	33-54	Klemme X57/5 Digitalingang	34-50	Istposition
17-59	Drehgeber Sim. Auflösung	31-03	Testbetriebsaktivierung	32-82	Rampentyp	33-55	Klemme X57/6 Digitalingang	34-51	Sollposition
17-59	Resolver aktivieren	31-10	Bypass-Zustandswort	32-83	Geschwindigkeitsteiler	33-56	Klemme X57/7 Digitalingang	34-51	Master-Istposition
17-6*	<b>Überw./Anwend.</b>	31-11	Bypass-Laufstunden	32-84	Standardgeschwindigkeit	33-57	Klemme X57/8 Digitalingang	34-53	Follower-Indexposition
17-60	Positive Drehgeberberichtigung	31-19	Remote-Bypassaktivierung	32-85	Standardbeschleunigung	33-58	Klemme X57/9 Digitalingang	34-54	Master-Indexposition
17-61	Drehgeber Überwachung	32-86	<b>MCO Grundeinstellungen</b>	32-86	Beschl. Auf für Rückbegrenzung	33-59	Klemme X57/10 Digitalingang	34-55	Kurvenposition
17-7*	<b>Absolute Position</b>	32-0*	<b>Drehgeber 2</b>	32-87	Beschl. Ab für Rückbegrenzung	33-60	Klemme X59/1 und X59/2 Funktion	34-56	Schleppabstand
17-70	Absolute Position Displayeinheit	32-00	Inkrementaler Signaltyp	32-88	Verzög. Auf für Rückbegrenzung	33-61	Klemme X59/1 Digitalingang	34-57	Synchronisierungsfehler
17-71	Absolute Position Display-Skalierung	32-01	Inkrementalauflösung	32-89	Verzög. Ab für Rückbegrenzung	33-62	Klemme X59/2 Digitalingang	34-58	Istgeschwindigkeit
17-72	Absolute Position Zähler	32-02	Absolutwertprotokoll	32-9*	<b>Entwicklung</b>	33-63	Klemme X59/1 Digitalausgang	34-59	Master-Istgeschwindigkeit
17-73	Absolute Position Nenner	32-03	Absolutwertauflösung	32-90	Debu-Quelle	33-64	Klemme X59/2 Digitalausgang	34-60	Synchronisationsstatus
17-74	Absolute Position Versatz	32-04	Absolutwertgeber Baudrate X55	33-2*	<b>MCO Erw. Einstellungen</b>	33-65	Klemme X59/3 Digitalausgang	34-61	Achsenstatus
18-6*	<b>Datenzeigigen 2</b>	32-05	Absolutwertgeber Datenlänge	33-0*	<b>Refpunktbeleg.</b>	33-66	Klemme X59/4 Digitalausgang	34-62	Programmstatus
18-3*	Analoganzeigen	32-06	Absolutwertgeber Datenlänge	33-00	Refpunktbeleg. erzwingen	33-67	Klemme X59/5 Digitalausgang	34-64	MCO 302-Zustand
18-36	Analogeingang X48/2 [mA]	32-07	Absolutwertgeber Taktfrequenz	33-01	Nulleffektersatz von Ref.pkt.	33-68	Klemme X59/6 Digitalausgang	34-65	MCO 302-Steuerung
18-37	Temp. Eingang X48/4	32-08	Absolutwertgeber Takt	33-02	Die Homefahrt-Rampe	33-69	Klemme X59/7 Digitalausgang	34-7*	<b>Diagnose-Anzeigen</b>
18-38	Temp. Eingang X48/7	32-09	Absolutwertgeber Kabellänge	33-03	Homefahrt-Geschwindigkeit	33-70	Klemme X59/8 Digitalausgang	34-70	MCO Alarmwort 1
18-39	Temp. Eingang X48/10	32-10	Drehrichtung	33-04	Verhalten bei Ref.pkt.-Bewegung	33-8*	<b>Globale Parameter</b>	34-71	MCO Alarmwort 2
18-5*	<b>Aktive Alarmer/Warnungen</b>	32-11	Benutzereinheit Nenner	33-1*	<b>Synchronisierung</b>	33-80	Aktive Programmnummer	35-5*	<b>Fühleringangsoption</b>
18-55	Aktive Alarmnummern	32-12	Benutzereinheit Zähler	33-10	Synchronisierungsfaktor Master (M: 5)	33-81	Zustand Netzeinschaltung	35-0*	<b>Temp. Eingangsmodus</b>
18-56	Aktive Warnungsnummern	32-13	Drehgeber 2 Regelung	33-11	Synchronisierungsfaktor Follower (M: 5)	33-82	Statusüberwachung Antrieb	35-00	Kl. X48/4 Temp. Einheit
18-6*	Anzeig. Ein-/Ausg. 2	32-14	Drehgeber 2 Knoten-ID	33-12	Position-Offset für Synchronisierung	33-83	Verhalten nach Fehler	35-01	Kl. X48/4 Eingangstyp
18-60	Digitalingang 2	32-15	Drehgeber 2 CAN-Führung	33-13	Genauigkeitsfenster für Positionssync.	33-84	Verhalten nach Esc.	35-02	Kl. X48/7 Temp. Einheit
18-9*	<b>PID-Anzeigen</b>	32-3*	<b>Drehgeber 1</b>	33-14	Relative Follower-Geschw.-Grenze	33-85	Ext. 24 VDC für MCO	35-03	Kl. X48/7 Eingangstyp
18-90	PID-Process Abweichung	32-30	Inkrementaler Signaltyp	33-15	Markierungszahl für Master	33-86	Klemme bei Alarm	35-04	Kl. X48/10 Temp. Einheit
18-91	PID-Processausgang	32-31	Inkrementalauflösung	33-16	Markierungszahl für Follower	33-87	Klemmenzustand bei Alarm	35-05	Kl. X48/10 Eingangstyp
18-92	PID-Process begrenz. Ausgang	32-32	Absolutwertprotokoll	33-17	Master-Markerdistanz	33-88	Zustandswort bei Alarm	35-06	Temperaturfühler Alarmfunktion
18-93	PID-Process verstärkungsskal. Ausgang	32-33	Absolutwertauflösung	33-18	Follower-Markerdistanz	33-9*	<b>MCO-Anschlusseinstellungen</b>	35-1*	<b>Temp. Eingang X48/4</b>
30-0*	<b>Sonderfunktionen</b>	32-35	Absolutwertgeber Datenlänge	33-19	Master-Markertyp	33-90	X62 MCO CAN-Knoten-ID	35-14	Kl. X48/4 Filterzeitkonstante
30-00	Wobbler	32-36	Absolutwertgeber Taktfrequenz	33-20	Follower-Markertyp	33-91	X62 MCO CAN-Baudrate	35-15	Kl. X48/4 Temp. Überwachung
30-01	Wobbel-Modus	32-37	Absolutwertgeber Takt	33-21	Toleranzfenster Master-Marker	33-94	X60 MCO RS485 serieller Abschluss	35-16	Kl. X48/4 Min. Wegbegrenzung
30-02	Wobbel Delta-Frequenz [Hz]	32-38	Absolutwertgeber Kabellänge	33-22	Toleranzfenster Follower-Marker	33-95	X60 MCO RS485 serielle Baudrate	35-17	Kl. X48/4 Max. Wegbegrenzung
30-03	Wobbel Delta-Frequenz [%]	32-39	Drehgeberüberwachung	33-23	Startverh. f. Markersynchronisierung.	34-2*	<b>MCO-Datenanzeigen</b>	35-2*	<b>Temp. Eingang X48/7</b>
30-04	Wobbel Sprung-Frequenz [Hz]	32-40	Drehgeberterminierung	33-24	Markierungszahl für Fehler	34-0*	<b>PCD-Par. schreiben</b>	35-24	Kl. X48/7 Filterzeitkonstante
30-05	Wobbel Sprung-Frequenz [%]	32-43	Drehgeber 1 Regelung	33-25	Markierungszahl für READY	34-01	PCD 1 Schreiben an MCO	35-25	Kl. X48/7 Temp. Überwachung
30-06	Wobbel Sprungzeit	32-44	Drehgeber 1 Knoten-ID	33-26	Geschw.-Filter	34-02	PCD 2 Schreiben an MCO	35-26	Kl. X48/7 Min. Wegbegrenzung
30-07	Wobbel-Sequenzzeit	32-45	Drehgeber 1 CAN-Führung	33-27	Offset-Filterzeit	34-03	PCD 3 Schreiben an MCO	35-27	Kl. X48/7 Max. Wegbegrenzung
30-08	Wobbel Auf/Ab-Zeit	32-5*	<b>Istwertanschluss</b>	33-28	Markerfilterkonfig.	34-04	PCD 4 Schreiben an MCO	35-3*	<b>Temp. Eingang X48/10</b>
30-09	Wobbel-Zufallsfunktion	32-50	Quelle Follower	33-29	Filterzeit für Markerfilter	34-05	PCD 5 Schreiben an MCO	35-34	Kl. X48/10 Filterzeitkonstante
30-10	Wobbel-Verhältnis	32-51	MCO 302 Letzter Wille	33-30	Max. Markierungskorrektur	34-06	PCD 6 Schreiben an MCO	35-35	Kl. X48/10 Temp. Überwachung
30-11	Max. Wobbel-Verhältnis Zufall	32-52	Quell-Master	33-31	Synchronisierungstyp	34-07	PCD 7 Schreiben an MCO	35-36	Kl. X48/10 Min. Wegbegrenzung
		32-6*	<b>PID-Regler</b>	33-32	Vorschub Geschwindigkeitsanpassung	34-08	PCD 8 Schreiben an MCO	35-37	Kl. X48/10 Max. Wegbegrenzung

35-4*	Analogeingang X48/2	42-90	Sicherheitsoption neu starten	99-82	Trig-Vergleich Auswahl
35-42	Kl. X48/2 Skal. Min. Strom	99-*	<b>Devel-Unterstützung</b>	99-83	Trig-Vergleich Bediener
35-43	Kl. X48/2 Skal. Max. Strom	99-0*	<b>DSP Debug</b>	99-84	Trig Vergleichoperand
35-44	Kl. X48/2 Skal. Min. Wert	99-00	DAC 1-Auswahl	99-85	Trig-Start
35-45	Kl. X48/2 Skal. Max. Wert	99-01	DAC 2-Auswahl	99-86	Vorauslösung
35-46	Kl. X48/2 Filterzeitkonstante	99-02	DAC 3-Auswahl	99-9*	<b>Interne Werte</b>
42-1*	<b>Sicherheitsfunktionen</b>	99-03	DAC 4-Auswahl	99-90	Vorhandene Optionen
42-1*	<b>Drehzahlüberwachung</b>	99-04	DAC 1-Skala	99-91	Motorleistung intern
42-10	Quelle gemessene Drehzahl	99-05	DAC 2-Skala	99-92	Motorleistung intern
42-11	Drehgeberauflösung	99-06	DAC 3-Skala	99-93	Interne Motorfrequenz
42-12	Drehgeberichtung	99-07	DAC 4-Skala	600-*	<b>PROFI-safe</b>
42-13	Getriebeübersetzung	99-08	Testparam. 1	600-22	PROFIdrive/safe-Tel. ausgewählt
42-14	Istwerttyp	99-09	Testparam. 2	600-44	Fehlermeldungs-Zähler
42-15	Istwertfilter	99-10	DAC-Optionssteckplatz	600-47	Fehlernummer
42-17	Toleranzfehler	99-1*	<b>Hardware-Steuerung</b>	600-52	Zähler: Fehler Gesamt
42-18	Zero Speed-Timer	99-11	EMV 2	601-*	<b>PROFIdrive 2</b>
42-19	Zero Speed Limit	99-12	Lüfter	601-22	PROFIdrive-Sicherheitskanal-Tel. Nr.
42-2*	<b>Sicherer Eingang</b>	99-1*	<b>Software-Anzeigen</b>		
42-20	Sicherheitsfunktion	99-13	Leerlaufzeit		
42-21	Typ	99-14	Paramdb Anfragen in Wschlange		
42-22	Diskrepanzzeit	99-15	Sekundär-Timer bei Wechselrichter- fehler		
42-23	Zeit stabiles Signal				
42-24	Wiederanlauf	99-16	Anzahl Stromsensoren		
42-3*	<b>Allgemeines</b>	99-17	tCon1 time		
42-30	Reaktion externer Fehler	99-18	tCon2 time		
42-31	Reset-Quelle	99-19	Zeitoptimierungsmessung		
42-33	Parametersatzname	99-2*	<b>Kühlkörperanzeigen</b>		
42-35	S-CRC-Wert	99-20	Kühlk.Temp. LT1		
42-36	Passwort Stufe 1	99-21	Kühlk.Temp. LT2		
42-4*	<b>SSI</b>	99-22	Kühlk.Temp. LT3		
42-40	Typ	99-23	Kühlk.Temp. LT4		
42-41	Rampenprofil	99-24	Kühlk.Temp. LT5		
42-42	Verzögerung	99-25	Kühlk.Temp. LT6		
42-43	Delta T	99-26	Kühlk.Temp. LT7		
42-44	Verzögerungsrate	99-27	Kühlk.Temp. LT8		
42-45	Delta V	99-3*	<b>Leistungsanzeigen</b>		
42-46	Zero Speed	99-34	Perf FastThread AOC		
42-47	Digitalpoti Rampenzeit	99-35	Perf SlowThread AOC		
42-48	S-Form Ende bei Verzög. Start	99-36	Perf IdleThread AOC		
42-49	S-Form Ende bei Verzög. Ende	99-37	Perf SystemIdleThread AOC		
42-5*	<b>SLS</b>	99-38	Perf. CPU-Nutzung AOC (%)		
42-50	Abschaltzahl	99-39	Leistungsintervall-Zähler		
42-51	Drehzahlgrenze	99-4*	<b>Softwaresteuerung</b>		
42-52	Fehlereichere Reaktion	99-40	StartupWizardState		
42-53	Startrampe	99-41	Leistungsmessungen		
42-54	Rampenzeit ab	99-5*	<b>PC Debug</b>		
42-6*	<b>Sicherer Feldbus</b>	99-50	PC Debug-Auswahl		
42-60	Telegrammtyp	99-51	PC Debug 0		
42-61	Zieladresse	99-52	PC Debug 1		
42-8*	<b>Status</b>	99-53	PC Debug 2		
42-80	Status der Sicherheitsoption	99-54	PC Debug 3		
42-81	Status der Sicherheitsoption 2	99-55	PC Debug 4		
42-82	Sicheres Steuerwort	99-56	Lüfter 1 Istwert		
42-83	Sicheres Zustandswort	99-57	Lüfter 2 Istwert		
42-85	Aktive Sicherheitsfunkt.	99-58	PC Auxiliary Temp		
42-86	Safe Option Info	99-59	Leistungskartentemp.		
42-88	Unterstützte Anpassungsdateiversion	99-8*	<b>RTDC</b>		
42-89	Anpassungsdateiversion	99-80	tCon1-Auswahl		
42-9*	<b>Spezial</b>	99-81	tCon2-Auswahl		

### 9.3 Active Filter-Parameterlisten

#### 9.3.1 Werkseinstellungen

**Änderungen während des Betriebs:**

*Wahr* bedeutet, dass Sie den Parameter während des Betriebs des aktiven Filters ändern können; *Falsch* bedeutet, dass Sie das Gerät stoppen müssen, um Änderungen vorzunehmen.

**4-Set-up (4-Par. Sätze):**

*All set-up* (Alle Parametersätze): Der Parameter kann einzeln in jedem der 4 Parametersätze eingestellt werden, d. h., ein einzelner Parameter kann 4 verschiedene Datenwerte haben.

*1 set-up* (1 Parametersatz): der Datenwert ist in allen Parametersätzen gleich.

**SR:**

Größenabhängig (Size-related, SR).

**N/A:**

Keine Werkseinstellung verfügbar.

**Konvertierungsindex:**

Zeigt den Faktor, mit dem bei Lesen oder Schreiben über ein aktives Filter der entsprechende Wert multipliziert werden muss, um den tatsächlichen Parameterwert zu erhalten.

<b>Konv.-index</b>	100	75	74	70	67	6	5	4	3	2	1	0	-1	-2	-3	-4	-5	-6
<b>Umw.-faktor</b>	1	3600000	3600	60	1/60	1000000	100000	10000	1000	100	10	1	0,1	0,01	0,001	0,0001	0,00001	0,000001

Tabelle 9.1 Umrechnungsindex

Datentyp	Beschreibung	Typ
2	Ganzzahl 8 Bit	Int8
3	Ganzzahl 16 Bit	Int16
4	Ganzzahl 32 Bit	Int32
5	Ohne Vorzeichen 8 Bit	UInt8
6	Ohne Vorzeichen 16 Bit	UInt16
7	Ohne Vorzeichen 32 Bit	UInt32
9	Sichtbarer String	VisStr
33	Normalisierter Wert 2 Byte	N2
35	Bitsequenz von 16 booleschen Variablen	V2
54	Zeitunterschied ohne Datumsanzeige	TimD

Tabelle 9.2 Datentyp und Beschreibung

## 9.3.2 0-\*\* Betrieb/Display

Parameter nummer	Parameterbeschreibung	Werkseinstellung	4 Parametersätze	Nur FC 302	Ändern während des Betriebs	Konvertierungsindex	Datentyp
<b>0-0* Grundeinstellungen</b>							
0-01	Sprache	[0] Englisch	1 set-up		TRUE	-	Uint8
0-04	Netz-Ein Modus (Hand)	[1] LCP Stopp	All set-ups		TRUE	-	Uint8
<b>0-1* Betrieb und Display</b>							
0-10	Aktiver Satz	[1] Satz 1	1 set-up		TRUE	-	Uint8
0-11	Parametersätze bearbeiten	[1] Satz 1	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-12	Satz verknüpfen mit	[0] Nicht verknüpft	All set-ups		FALSE	-	Uint8
0-13	Anzeige Verknüpfte Parametersätze	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
0-14	Anzeige Par.sätze/Kanal bearbeiten	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
<b>0-2* LCP-Display</b>							
0-20	Displayzeile 1.1	30112	All set-ups		TRUE	-	Uint16
0-21	Displayzeile 1.2	30110	All set-ups		TRUE	-	Uint16
0-22	Displayzeile 1.3	30120	All set-ups		TRUE	-	Uint16
0-23	Displayzeile 2	30100	All set-ups		TRUE	-	Uint16
0-24	Displayzeile 3	30121	All set-ups		TRUE	-	Uint16
0-25	Benutzer-Menü	ExpressionLimit	1 set-up		TRUE	0	Uint16
<b>0-4* LCP Tasten</b>							
0-40	[Hand on]-LCP Taste	[1] Aktiviert	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-41	[Off]-LCP Taste	[1] Aktiviert	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-42	[Auto On]-LCP Taste	[1] Aktiviert	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-43	[Reset]-LCP Taste	[1] Aktiviert	All set-ups		TRUE	-	Uint8
<b>0-5* Kopie/Speichern</b>							
0-50	LCP-Kopie	[0] Keine Kopie	All set-ups		FALSE	-	Uint8
0-51	Parametersatz-Kopie	[0] Keine Kopie	All set-ups		FALSE	-	Uint8
<b>0-6* Passwort</b>							
0-60	Hauptmenü Passwort	100 N/A	1 set-up		TRUE	0	Int16
0-61	Hauptmenü Zugriff ohne PW	[0] Vollständig	1 set-up		TRUE	-	Uint8
0-65	Quick-Menü Passwort	200 N/A	1 set-up		TRUE	0	Int16
0-66	Quickmenü Zugriff ohne PW	[0] Vollständig	1 set-up		TRUE	-	Uint8



## 9.3.3 5-\*\* Digit. Ein-/Ausgänge

Parameter nummer	Parameterbeschreibung	Werkseinstellung	4 Parametersätze	Nur FC 302	Ändern während des Betriebs	Konvertierungs index	Datentyp
<b>5-0* Grundeinstellungen</b>							
5-00	Schaltlogik	[0] PNP	All set-ups		FALSE	-	Uint8
5-01	Klemme 27 Funktion	[0] Eingang	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-02	Klemme 29 Funktion	[0] Eingang	All set-ups	x	TRUE	-	Uint8
<b>5-1* Digitaleingänge</b>							
5-10	Klemme 18 Digitaleingang	[8] Start	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-11	Klemme 19 Digitaleingang	[0] Ohne Funktion	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-12	Klemme 27 Digitaleingang	[0] Ohne Funktion	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-13	Klemme 29 Digitaleingang	[0] Ohne Funktion	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-14	Klemme 32 Digitaleingang	[90] Netzschütz	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-15	Klemme 33 Digitaleingang	[91] DC-Schütz	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-16	Klemme X30/2 Digitaleingang	[0] Ohne Funktion	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-17	Klemme X30/3 Digitaleingang	[0] Ohne Funktion	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-18	Klemme X30/4 Digitaleingang	[0] Ohne Funktion	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-19	Klemme 37 Sicherer Stopp	[1] Sich. Stopp/ Alarm	1 set-up		TRUE	-	Uint8
5-20	Klemme X46/1 Digitaleingang	[0] Ohne Funktion	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-21	Klemme X46/3 Digitaleingang	[0] Ohne Funktion	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-22	Klemme X46/5 Digitaleingang	[0] Ohne Funktion	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-23	Klemme X46/7 Digitaleingang	[0] Ohne Funktion	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-24	Klemme X46/9 Digitaleingang	[0] Ohne Funktion	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-25	Klemme X46/11 Digitaleingang	[0] Ohne Funktion	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-26	Klemme X46/13 Digitaleingang	[0] Ohne Funktion	All set-ups		TRUE	-	Uint8
<b>5-3* Digitalausgänge</b>							
5-30	Klemme 27 Digitalausgang	[0] Ohne Funktion	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-31	Klemme 29 Digitalausgang	[0] Ohne Funktion	All set-ups	x	TRUE	-	Uint8
5-32	Kl. X30/6 Digitalausgang (MCB 101)	[0] Ohne Funktion	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-33	Kl. X30/7 Digitalausgang (MCB 101)	[0] Ohne Funktion	All set-ups		TRUE	-	Uint8
<b>5-4* Relais</b>							
5-40	Relaisfunktion	[0] Ohne Funktion	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-41	Ein Verzög., Relais	0.30 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
5-42	Aus Verzög., Relais	0.30 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint16

## 9.3.4 8-\*\* Opt./Schnittstellen

Parameter nummer	Parameterbeschreibung	Werkseinstellung	4 Parametersätze	Nur FC 302	Ändern während des Betriebs	Konvertierungsindex	Datentyp
<b>8-0* Allg. Einstellungen</b>							
8-01	Führungshoheit	[0] Klemme und Steuerw.	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-02	Aktives Steuerwort	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-03	Steuerwort Timeout-Zeit	1.0 s	1 set-up		TRUE	-1	Uint32
8-04	Steuerwort Timeout-Funktion	[0] Aus	1 set-up		TRUE	-	Uint8
8-05	Steuerwort Timeout-Ende	[1] Par.satz fortsetzen	1 set-up		TRUE	-	Uint8
8-06	Timeout Steuerwort quittieren	[0] Kein Reset	All set-ups		TRUE	-	Uint8
<b>8-3* FC-Anschlusseinst.</b>							
8-30	FC-Protokoll	[1] FC/MC-Profil	1 set-up		TRUE	-	Uint8
8-31	Adresse	2 N/A	1 set-up		TRUE	0	Uint8
8-32	FC-Baudrate	[2] 9600 Baud	1 set-up		TRUE	-	Uint8
8-35	FC-Antwortzeit Min.-Delay	10 ms	All set-ups		TRUE	-3	Uint16
8-36	FC-Antwortzeit Max.-Delay	5000 ms	1 set-up		TRUE	-3	Uint16
8-37	FC Interchar. Max.-Delay	25 ms	1 set-up		TRUE	-3	Uint16
<b>8-5* Betr. Bus/Klemme</b>							
8-53	Start	[3] Bus ODER Klemme	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-55	Satzanwahl	[3] Bus ODER Klemme	All set-ups		TRUE	-	Uint8

## 9.3.5 14-\*\* Sonderfunktionen

Parameter nummer	Parameterbeschreibung	Werkseinstellung	4 Parametersätze	Nur FC 302	Ändern während des Betriebs	Konvertierungsindex	Datentyp
<b>14-2* Abschaltung quitt.</b>							
14-20	Quittierfunktion	[0] Manuell Quittieren	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-21	Autom. Quittieren Zeit	10 s	All set-ups		TRUE	0	Uint16
14-22	Betriebsart	[0] Normal Betrieb	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-23	Typencodeneinstellung	null	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
14-28	Produktionseinstellungen	[0] Keine Aktion	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-29	Servicecode	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
<b>14-5* Umgebung</b>							
14-50	EMV-Filter	[1] Ein	1 set-up		FALSE	-	Uint8
14-53	Lüfterüberwachung	[1] Warnung	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-54	Bus Partner	1 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint16

9.3.6 15-\*\* Info/Wartung

Parameter nummer	Parameterbeschreibung	Werkseinstellung	4 Parameter-sätze	Nur FC 302	Ändern während des Betriebs	Konver-tierungs index	Datentyp
<b>15-0* Betriebsdaten</b>							
15-00	Betriebsstunden	0 h	All set-ups		FALSE	74	UInt32
15-01	Motorlaufstunden	0 h	All set-ups		FALSE	74	UInt32
15-03	Anzahl Netz-Ein	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	UInt32
15-04	Anzahl Übertemperaturen	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	UInt16
15-05	Anzahl Überspannungen	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	UInt16
15-07	Reset Motorlaufstundenzähler	[0] Kein Reset	All set-ups		TRUE	-	UInt8
<b>15-1* Benutzerprotokoll</b>							
15-10	Echtzeitkanal Quelle	0	2 set-ups		TRUE	-	UInt16
15-11	Echtzeitkanal Abtastrate	ExpressionLimit	2 set-ups		TRUE	-3	TimD
15-12	Echtzeitkanal Triggerereignis	[0] FALSCH	1 set-up		TRUE	-	UInt8
15-13	Echtzeitkanal Protokollart	[0] Kontinuierlich	2 set-ups		TRUE	-	UInt8
15-14	Echtzeitkanal Werte vor Trigger	50 N/A	2 set-ups		TRUE	0	UInt8
<b>15-2* Protokollierung</b>							
15-20	Protokoll: Ereignis	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	UInt8
15-21	Protokoll: Wert	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	UInt32
15-22	Protokoll: Zeit	0 ms	All set-ups		FALSE	-3	UInt32
<b>15-3* Fehlerspeicher</b>							
15-30	Fehlerspeicher: Fehlercode	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	UInt16
15-31	Fehlerspeicher: Wert	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Int16
15-32	Fehlerspeicher: Zeit	0 s	All set-ups		FALSE	0	UInt32
<b>15-4* Gerätidentifikation</b>							
15-40	FC-Typ	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[6]
15-41	Leistungsteil	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-42	Spannung	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-43	Softwareversion	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[5]
15-44	Typencode (original)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[40]
15-45	Typencode (aktuell)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[40]
15-46	Bestellnr.	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[8]
15-47	Leistungsteil Bestellnummer	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[8]
15-48	LCP-Version	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-49	Steuerkarte SW-Version	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-50	Leistungsteil SW-Version	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-51	Seriennummer	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[10]
15-53	Leistungsteil Seriennummer	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[19]
<b>15-6* Install. Optionen</b>							
15-60	Option installiert	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-61	SW-Version Option	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-62	Optionsbestellnr.	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[8]
15-63	Optionsseriennr.	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[18]
15-70	Option A	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-71	Option A - Softwareversion	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-72	Option B	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-73	Option B - Softwareversion	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-74	Option C0	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-75	Option C0 - Softwareversion	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-76	Option C1	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-77	Option C1 - Softwareversion	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]

Parameter nummer	Parameterbeschreibung	Werkseinstellung	4 Parametersätze	Nur FC 302	Ändern während des Betriebs	Konvertierungsindex	Datentyp
<b>15-9* Parameterinfo</b>							
15-92	Definierte Parameter	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
15-93	Geänderte Parameter	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
15-98	Gerätidentifikation	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[40]
15-99	Parameter-Metadaten	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16

### 9.3.7 16-\*\* Datenanzeigen

Parameter nummer	Parameterbeschreibung	Werkseinstellung	4 Parametersätze	Nur FC 302	Ändern während des Betriebs	Konvertierungsindex	Datentyp
<b>16-0* Anzeigen-Allgemein</b>							
16-00	Steuerwort	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-03	Zustandswort	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
<b>16-3* AF-Zustand</b>							
16-30	DC-Spannung	0 V	All set-ups		FALSE	0	Uint16
16-34	Kühlkörpertemp.	0 °C	All set-ups		FALSE	100	Uint8
16-35	FC Überlast	0 %	All set-ups		FALSE	0	Uint8
16-36	Nenn- WR- Strom	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-2	Uint32
16-37	Max. WR- Strom	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-2	Uint32
16-39	Steuerkartentemp.	0 °C	All set-ups		FALSE	100	Uint8
16-40	Echtzeitkanalspeicher voll	[0] Nein	All set-ups		TRUE	-	Uint8
16-49	Stromfehlerquelle	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint8
<b>16-6* Ein- und Ausgänge</b>							
16-60	Digitaleingänge	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
16-66	Digitalausgänge	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Int16
16-71	Relaisausgänge	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Int16
<b>16-8* Anzeig. Schnittst.</b>							
16-80	Bus Steuerwort 1	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-84	Feldbus-Komm. Status	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-85	FC Steuerwort 1	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
<b>16-9* Bus Diagnose</b>							
16-90	Alarmwort	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
16-91	Alarmwort 2	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
16-92	Warnwort	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
16-93	Warnwort 2	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
16-94	Erw. Zustandswort	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32

## 9.3.8 300-\*\* AF-Einstellungen

**HINWEIS**

Abgesehen von *Parameter 300-10 Nennspannung aktives Filter* wird nicht empfohlen, die Einstellungen in dieser Parametergruppe zu ändern.

Parameter nummer	Parameterbeschreibung	Werkseinstellung	4 Parametersätze	Nur FC 302	Ändern während des Betriebs	Konvertierungs index	Datentyp
<b>300-0* Allg. Einstellungen</b>							
300-00	Oberschwingungsunterdrückung	[0] Gesamt	All set-ups		TRUE	-	Uint8
300-01	Kompensationspriorität	[0] Oberschwingungen	All set-ups		TRUE	-	Uint8
<b>300-1* Netzwerkeinst.</b>							
300-10	Nennspannung aktives Filter	ExpressionLimit	2 set-ups		FALSE	0	Uint32
<b>300-2* CT-Einstellungen</b>							
300-20	CT-Primärstrom	ExpressionLimit	2 set-ups		FALSE	0	Uint32
300-21	CT-Sekundärstrom	[1] 5A	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
300-22	CT-Nennspannung	342 V	2 set-ups		FALSE	0	Uint32
300-24	CT-Sequenz	[0] L1, L2, L3	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
300-25	CT-Polarität	[0] Normal	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
300-26	CT-Platzierung	[1] Laststrom	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
300-29	Auto CT-Erkennung starten	[0] Aus	All set-ups		FALSE	-	Uint8
<b>300-3* Entschädigung</b>							
300-30	Kompensationpunkte	0.0 A	All set-ups		TRUE	-1	Uint32
300-35	Cos-Phi-Sollwert	0.500 N/A	All set-ups		TRUE	-3	Uint16

## 9.3.9 301-\*\* AF-Anzeigen

Parameter nummer	Parameterbeschreibung	Werkseinstellung	4 Parametersätze	Nur FC 302	Ändern während des Betriebs	Konvertierungs index	Datentyp
<b>301-0* Ausgangsströme</b>							
301-00	Ausgangsstrom [A]	0.00 A	All set-ups		TRUE	-2	Int32
301-01	Ausgangsstrom [%]	0.0 %	All set-ups		TRUE	-1	Int32
<b>301-1* Geräteleistung</b>							
301-10	THD Strom [%]	0.0 %	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
301-12	Leistungsfaktor	0.00 N/A	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
301-13	Cos-Phi	0.00 N/A	All set-ups		TRUE	-2	Int16
301-14	Restströme	0.0 A	All set-ups		TRUE	-1	Uint32
<b>301-2* Netzzustand</b>							
301-20	Netzstrom [A]	0 A	All set-ups		TRUE	0	Int32
301-21	Netzfrequenz	0 Hz	All set-ups		TRUE	0	Uint8
301-22	Grund. Netzstrom [A]	0 A	All set-ups		TRUE	0	Int32

## 10 Anhang B

### 10.1 Abkürzungen und Konventionen

AC	Wechselstrom
AEO	Automatische Energieoptimierung
AMA	Automatische Motoranpassung
AWG	American Wire Gauge = Amerikanisches Drahtmaß
°C	Grad Celsius
DC	Gleichstrom
EMV	Elektromagnetische Verträglichkeit
ETR	Elektronisches Thermorelais
$f_{M,N}$	Motornennfrequenz
FC	Frequenzumrichter
$I_{LIM}$	Stromgrenze
$I_{INV}$	Wechselrichter-Nennausgangsstrom
$I_{M,N}$	Motornennstrom
$I_{VLT,MAX}$	Der maximale Ausgangsstrom
$I_{VLT,N}$	Der vom Frequenzumrichter gelieferte Ausgangsnennstrom
IP	Schutzart
LCP	Local Control Panel (LCP Bedieneinheit)
N.v.	Nicht verwendbar
$P_{M,N}$	Motornennleistung
PCB	Leiterplatte
PE	Schutzleiter
PELV	PELV (Schutzkleinspannung - Protective Extra Low Voltage)
rückspeisefähig	Generatorische Klemmen
U/min [UPM]	Umdrehungen pro Minute
$T_{LIM}$	Drehmomentgrenze
$U_{M,N}$	Motornennspannung

Tabelle 10.1 Abkürzungen

#### Konventionen

Nummerierte Listen zeigen Vorgehensweisen.

Aufzählungslisten zeigen weitere Informationen und Beschreibung der Abbildungen.

Kursivschrift bedeutet:

- Querverweise.
- Link.
- Fußnoten.
- Parameternamen, Parametergruppennamen, Parameteroptionen.

**Index**

**A**

Abgeschirmtes Kabel..... 42

Abkürzung..... 122

Abmessung..... 15

Abschaltung..... 71

Abschirmung, Kabel..... 38

Abstand zur Kühlluftzirkulation..... 56

Aktive Filter..... 5

Alarm Log..... 59

AMA..... 53, 75, 79

AMA mit angeschlossener Kl. 27..... 67

AMA ohne angeschlossene Kl. 27..... 67

AMA, erfolgreich..... 53

AMA, fehlgeschlagen..... 53

Analogausgang..... 100

Analoger Drehzahlsollwert..... 68

Analogsignal..... 74

Anwendungsbeispiele..... 67

Anzugsdrehmoment, Klemmen..... 35

A-seitige Lager..... 41

Aufbau der Parametermenüs..... 110

Ausgangsleistung (U, V, W)..... 99

Auto on..... 60, 66

Automatische Energieoptimierung..... 65

Automatische Motoranpassung..... 65

Automatische Motoranpassung (AMA)..... 53

Automatischer Fernfreilauf..... 58

Automatisches Quittieren..... 58

**B**

Bedieneinheit (LCP)..... 58

Bedientaste..... 58

Blindstromkompensation..... 104

Bremse

    Anschlusskabel für Bremse..... 41

    Bremsansteuerung..... 75

    Bremschopper..... 41

    Bremswiderstand..... 74

Bremsung..... 76

Busabschlusschalter..... 52

**D**

Definition..... 5

Delta..... 52

Digitalausgang..... 101

Digitaleingang..... 75, 99

Drehmomentkennlinie..... 99

Drehmomentregler..... 35, 75

Drehzahlsollwert..... 52, 66, 68, 70

**E**

Eingänge

    Analogeingang..... 74

    Analogeingänge..... 100

    Eingangsklemme..... 52, 56, 74

    Eingangstrom..... 39, 56

Eingangssignal..... 52

Eingangsspannung..... 58, 73

Eingangstrom..... 20, 56, 73, 87

Elektrische Installation..... 46

Elektrische Störungen..... 39

Elektromechanische Bremse..... 50

EMV..... 56

EMV-gerechte Installation..... 37

EMV-Kondensator..... 40

EMV-Schalter..... 40

Endgültige Konfiguration und Prüfung..... 52

Entladezeit..... 20

Erdableitstrom (>3,5 mA)..... 39

Erdanschluss..... 39, 56

Erdung..... 39, 56

Explosionszeichnung..... 7

Externe Alarmquittierung..... 69

Externe Lüfterversorgung..... 42

**F**

Fehlermeldungen, aktives Filter..... 85

Fehlerspeicher..... 59

Fehlerstromschutzschalter..... 39, 54

Feldbus-Verbindung..... 44

Festdrehzahlen..... 69

Filterkondensator..... 40

Fourieranalyse..... 15

Funktionsprinzip..... 6

**G**

Gehäuse..... 15

Gelieferte Teile..... 21

Gesamtoberschwingungsgehalt..... 15

**H**

Hand on..... 60

Hauptmenü.....	59
Hauptschalter.....	57
Heben.....	24
Heizung.....	54
Hochspannung.....	56
<b>I</b>	
IEC Not-Aus, Pilz Sicherheitsrelais.....	54
Inbetriebnahme.....	61, 87
Initialisierung.....	61
Installation.....	56, 58
Isolationswiderstandsüberwachung.....	54
Isolierung von Störungen.....	56
Istwert.....	52, 56, 78
IT-Netz.....	40
<b>K</b>	
Kabel	
Abgeschirmtes Kabel.....	40, 56
Motorkabel.....	36
Verkablung.....	38
Kabelkanal.....	56
Kabellänge, Querschnitt.....	99
Kabelquerschnitt.....	36
Keine UL-Übereinstimmung.....	105
Klemmen	
Ausgangsklemme.....	56
Eingangsklemme.....	74
Klemme 53.....	52
Klemme 54.....	52
Klemmenanordnung.....	29
Klemmenfunktion.....	42
Kommunikationsoption.....	77
Konformitätszeichen, CE.....	15
Konvention.....	122
Kühlkörper.....	78
Kühlung.....	22
Kurzschluss	
Kurzschlussverhältnis.....	16
Kurzschluss.....	76
<b>L</b>	
Leistung.....	39
Leistungsbereiche.....	103
Leistungsfaktor.....	56
Leistungsreduzierung, niedriger Luftdruck.....	104
Lüfter.....	42
Luftzirkulation.....	22

**M**

Manuelle Initialisierung.....	61
Manueller Motorstarter.....	54
Massekabel.....	39, 56
MCT 10.....	58
Mechanische Abmessung.....	96
Mechanische Bremssteuerung.....	50, 72
Mehrere Frequenzumrichter.....	36
Menüstruktur.....	59
Menüstate.....	58, 59
Montage.....	56
Motor	
Motorausgang.....	99
Motordaten.....	62, 65, 75, 79
Motordrehrichtungsprüfung.....	40
Motordrehung.....	65
Motordrehzahl.....	62
Motorisolation.....	41
Motorkabel.....	40, 56
Motorkaltleiter.....	71
Motorleistung.....	59, 79
Motorschutz.....	103
Motorstrom.....	59, 65, 79
Motor-Typenschild.....	52
Thermischer Motorschutz.....	52

**N**

NAMUR.....	54
Navigationstaste.....	58, 59, 62
Nennleistung.....	15
Netz	
Netzanschluss.....	42
Netzklemme.....	52
Netzspannung.....	59
Netzversorgung.....	32
Netzversorgung (L1, L2, L3).....	99
Versorgung.....	15
Netzbedingung.....	103

**O**

Oberschwingungen.....	6
Oberschwingungen	
Analyse.....	15
Oberschwingungen.....	15, 16, 17
Oberschwingungsverzerrung.....	15
Spannungsoberschwingungen.....	16
Überlastschutz.....	15
Oberschwingungsreduzierungsleistung.....	103
Option für die Baugröße F.....	54
Optionsmodule.....	5, 58
Ort-Steuerung.....	60



**P**

Parallelanschluss, Motor..... 50  
 Parametersatz..... 59, 66  
 PELV..... 67  
 Phasenfehler..... 74  
 Planung, Aufstellungsort..... 21  
 Potenziometer..... 70  
 Programmieren..... 58, 59, 60, 74  
 Pulseingang..... 100  
 Puls-Start/Stopp..... 69  
 Puls-Start/Stopp invers..... 69

**Q**

Qualifiziertes Personal..... 20  
 Quick-Menü..... 59

**R**

RCD..... 39  
 Regelung mit Regelung ohne Rückführung..... 52  
 Regelung mit Rückführung..... 52  
 Relaisausgang..... 101  
 Reset..... 58, 60, 61, 73, 74, 75, 80, 81  
 Reversierung..... 69  
 RS485..... 50, 70  
 Rückseitige Kühlung..... 22

**S**

Safe Torque Off..... 50, 68  
 Schalter..... 52  
 Schalter A53..... 52  
 Schalter A54..... 52  
 Schutz des Abzweigkreises..... 105  
 Schutz, Funktion..... 103  
 Serielle Kommunikation..... 60, 73, 102  
 Sicherung..... 36, 56, 77, 87, 105  
 Sicherungen..... 38, 56  
 Sicherungstabellen..... 106  
 SmartStart..... 61  
 Sollwert  
 Sollwert..... 59, 67  
 Spannung, Eingang..... 73  
 Spannungsasymmetrie..... 74  
 Spannungsniveau..... 99  
 Start-/Stopp-Befehl..... 68  
 Startbefehl..... 66

Statusmodus..... 73  
 Steuerkarte, serielle USB-Schnittstelle..... 102  
 Steuerklemme..... 46  
 Steuerung/Regelung  
 Steuerkarte..... 74  
 Steuerkarte, 24 V DC-Ausgang..... 101  
 Steuerkarte, RS485 serielle Schnittstelle..... 101  
 Steuerkartenleistung..... 102  
 Steuerklemme..... 60, 62  
 Steuerklemmen, Zugriff..... 46  
 Steuerleitungen..... 39, 56  
 Steuerungseigenschaften..... 102  
 Steuerungssystem..... 5  
 STO..... 50

**Strom**

Ausgangsstrom..... 21, 75  
 Eingang..... 15  
 Gleichstrom..... 36  
 Grundstrom..... 15  
 Nennstrom..... 21, 75  
 Oberschwingungsstrom..... 15  
 Strom..... 15  
 Stromverzerrung..... 16  
 Voll-Laststrom..... 21  
 Strom, Eingang..... 73  
 Stromanschluss..... 36, 38

**T**

Taktfrequenz..... 38  
 Temperaturgrenze..... 56  
 Thermischer Motorschutz..... 75  
 Thermistor..... 67, 75  
 Transformatoren..... 15  
 Transportschäden..... 21  
 Trennschalter..... 56, 58  
 Typenschild..... 22

**Ü**

Übereinstimmung mit ADN..... 15  
 Überlastschutz..... 21  
 Überspannungsschutz..... 36

**U**

Umgebung..... 102  
 Untersicht..... 25  
 Unterspannung..... 17

**V**

Verankerung..... 25  
 Verdrahtung..... 15  
 Verknüpfungspunkt..... 16

Versorgungsnetz..... 20  
Versorgungsspannung..... 56, 77  
Verzerrung..... 6  
Vorschriftsmäßig erden..... 39  
VVC+..... 64

## W

Werkseinstellungen..... 61, 115  
Werkseitig installierte Bremschopperoption..... 41

## Z

Zeichen für CE-Konformität..... 15  
Zulassung..... 15  
Zusätzliche Handbücher..... 5  
Zustandsanzeige..... 73  
Zwischenkreis..... 74, 85





.....  
Die in Katalogen, Prospekten und anderen schriftlichen Unterlagen, wie z.B. Zeichnungen und Vorschlägen enthaltenen Angaben und technischen Daten sind vom Käufer vor Übernahme und Anwendung zu prüfen. Der Käufer kann aus diesen Unterlagen und zusätzlichen Diensten keinerlei Ansprüche gegenüber Danfoss oder Danfoss-Mitarbeitern ableiten, es sei denn, dass diese vorsätzlich oder grob fahrlässig gehandelt haben. Danfoss behält sich das Recht vor, ohne vorherige Bekanntmachung im Rahmen der angemessenen und zumutbaren Änderungen an seinen Produkten – auch an bereits in Auftrag genommenen – vorzunehmen. Alle in dieser Publikation enthaltenen Warenzeichen sind Eigentum der jeweiligen Firmen. Danfoss und das Danfoss-Logo sind Warenzeichen der Danfoss A/S. Alle Rechte vorbehalten.  
.....

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

