

Moottorista riippumaton taajuusmuuttaja

PumpDrive R (KSB202)

Tehoalue 110–400 kW

Käyttö-/asennusohje



HUOMAUTUS!

Käytä KSB202-taajuusmuuttajaa synkronisten reluktanssimoottorien (SynRM) kanssa ainoastaan pumppu- ja puhallinsovelluksissa.

HUOMAUTUS!

Älä käytä KSB202-taajuusmuuttajaa synkronisten reluktanssimoottorien (SynRM) kanssa yli 200 kierrosta minuutissa (rpm) nopeudella, jos kuormaa ei ole kytketty! Käytä pyörimissuunnan tarkistukseen siihen tarkoitettua toimintoa *kappale 5.5 Moottorin pyörimisen tarkistus*.

Sisällysluettelo

1 Johdanto	3
1.1 Käyttöoppaan tarkoitus	3
1.2 Lisäresurssit	3
1.3 Asiakirja- ja ohjelmistoversio	3
1.4 Tuotekatsaus	3
1.5 Hyväksynät ja sertifiointit	6
1.6 Hävittäminen	6
2 Turvallisuus	7
2.1 Turvallisuussymbolit	7
2.2 Pätevä henkilöstö	7
2.3 Turvallisuusvarotoimet	7
3 Mekaaninen asennus	9
3.1 Pakkauksen avaaminen	9
3.2 Asennusympäristöt	9
3.3 Asennus	9
4 Sähköasennus	11
4.1 Turvallisuusohjeet	11
4.2 EMC-direktiivin mukainen asennus	11
4.3 Maadoitus	11
4.4 KytKentäkaavio	13
4.5 Käyttö	14
4.6 Moottorin kytKentä	14
4.7 Verkon vaihtovirtaliitäntä	31
4.8 Ohjauskaapelit	31
4.8.1 Ohjausliitintyytit	31
4.8.2 KytKennät ohjausliittimiin	33
4.8.3 Moottorin toiminta, käyttöönotto (liitin 27)	34
4.8.4 Jännite-/virtatulon valinta (kytkimet)	34
4.8.5 Safe Torque Off (STO), vahinkokäynnistyksen esto	34
4.9 Asennuksen tarkistuslista	36
5 Käyttöönotto	37
5.1 Turvallisuusohjeet	37
5.2 Virran kytkeminen	37
5.3 Paikallisohtauspaneelin toiminta	37
5.4 Perusohjelmointi	40
5.4.1 Käyttöönotto SmartStart-toiminnon avulla	40

5.4.2 Käyttöönotto [Main Menu] -näppäimellä	40
5.5 Moottorin pyörimisen tarkistus	41
5.6 Paikallisojauksen testi	42
5.7 Järjestelmän käynnistys	42
6 Sovellusten asetusmerkkejä	43
6.1 Johdanto	43
6.2 Sovellusesimerkkejä	43
7 Huolto, diagnostiikka ja vianmääritys	48
7.1 Johdanto	48
7.2 Ylläpito ja huolto	48
7.3 Jäähdytysrivan käyttöpaneeli	48
7.3.1 Jäähdytysrivan käyttöpaneeli irrottaminen	48
7.4 Tilasanomat	49
7.5 Varoitus- ja hälytystyypit	51
7.6 Luettelo varoituksista ja hälytyksistä	52
7.7 Vianmääritys	60
8 Tekniset tiedot	62
8.1 Sähkö tiedot	62
8.1.1 Verkkojännite 3 x 380–480 V AC	62
8.1.2 Verkkojännite 3 x 525–690 V AC	63
8.2 Verkkojännite	65
8.3 Moottorilähtö ja moottorin tiedot	65
8.4 Ympäristön olosuhteet	66
8.5 Kaapelien tekniset tiedot	66
8.6 Ohjaustulo/-lähtö ja ohjaustiedot	67
8.7 Sulakkeet	70
8.8 Liitäntöjen kiristysmomentit	72
8.9 Tehoalueet, painot ja mitat	72
9 Liite	73
9.1 Symbolit, lyhenteet ja merkintätavat	73
9.2 Parametrivalikon rakenne	73
Hakemisto	79

Johdanto

1.1 Käyttöoppaan tarkoitus

Tämä käyttöopas sisältää taajuusmuuttajan turvallista asennusta ja käyttöönottoa koskevia tietoja.

Käyttöopas on tarkoitettu pätevän henkilöstön käyttöön. Lue ohjeet ja toimi niiden mukaisesti, jotta osaat käyttää taajuusmuuttajaa turvallisesti ja ammattimaisesti. Kiinnitä erityisesti huomiota turvaohjeisiin ja yleisiin varoituksiin. Säilytä tämä käyttöopas aina taajuusmuuttajan lähellä.

1.2 Lisäresurssit

Saatavana on lisäresursseja, joiden avulla on helpompaa ymmärtää taajuusmuuttajan edistyneitä toimintoja ja ohjelmointia.

- *Ohjelmointioppaassa* on lisätietoja parametrien käyttämisestä sekä paljon sovellusesimerkkejä.
- *Suunnitteluoppaan* tarkoituksena on kuvata yksityiskohtaisesti mahdollisuuksia ja toimintoja ohjausjärjestelmien suunnittelua varten.
- Ohjeet käyttöön lisälaitteiden kanssa.

1.3 Asiakirja- ja ohjelmistoversio

Tätä käyttöohjetta tarkistetaan ja päivitetään säännöllisesti. Kaikki parannusehdotukset ovat tervetulleita. *Taulukko 1.1* näyttää asiakirjaversio ja vastaavan ohjelmistoversio.

Painos	Huomautuksia	Ohjelmistoversio
MG21J2	Ohjelmistopäivitys ja sisällön päivitys	47.14

Taulukko 1.1 Asiakirja- ja ohjelmistoversio

1.4 Tuotekatsaus

1.4.1 Käyttötarkoitus

Taajuusmuuttaja on elektroninen moottorinohjauslaite, joka on tarkoitettu

- säätämään moottorin nopeutta vasteena järjestelmän takaisinkytkentään tai ulkoisten ohjainten etäkomentoihin. Tehokäyttöjärjestelmä muodostuu taajuusmuuttajasta, moottorista ja moottorin käyttämistä laitteista.
- Järjestelmän ja moottorin tilan valvonta.

Taajuusmuuttajaa voi käyttää myös moottorin ylikuormituksen suojaukseen.

Kokoonpanosta riippuen taajuusmuuttajaa voidaan käyttää yksittäisissä sovelluksissa tai se voi muodostaa osan suuremmasta laitteistosta tai asennuksesta.

Taajuusmuuttajaa saa käyttää asuin- ja teollisuusympäristöissä sekä kaupallisissa ympäristöissä paikallisten lakien ja standardien mukaisesti.

HUOMAUTUS!

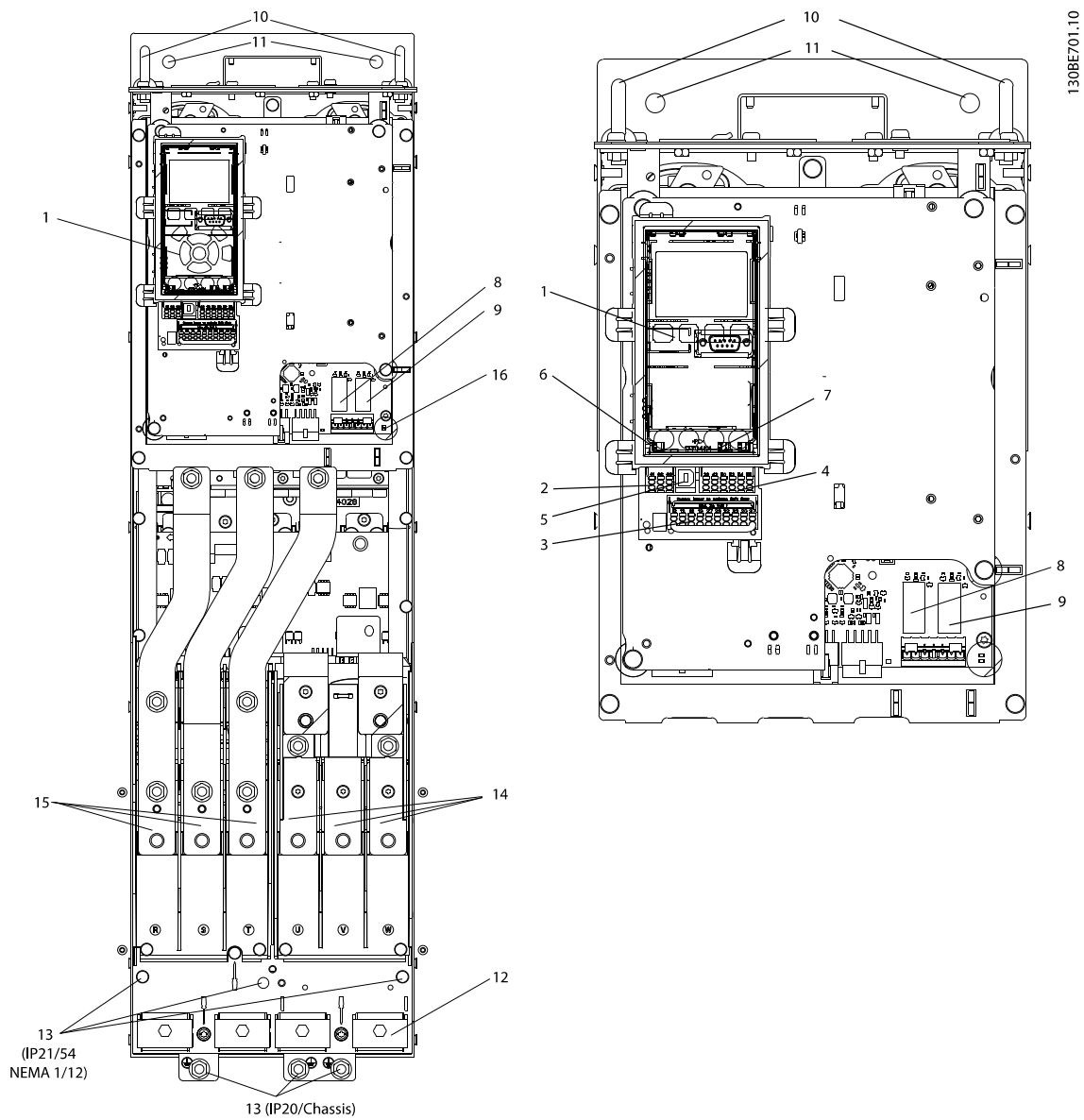
Asuinympäristössä tämä tuote saattaa aiheuttaa radiohäiriöitä, jolloin niiden vaimentaminen saattaa edellyttää lisätoimenpiteitä.

Ennakoitavissa oleva väärä käyttö

Älä käytä taajuusmuuttajaa sovelluksissa, jotka eivät ole määritettyjen käyttöolosuhteiden ja -ympäristöjen mukaisia. Varmista, että kohdassa *kappale 8 Tekniset tiedot* määritetyt olosuhteet täyttyvät.

1.4.2 Sisäkuvat

1



1	LCP (paikallisohtauspaneeli)	9	Rele 2 (04, 05, 06)
2	RS485-kenttäväyläliitin	10	Nostorengas
3	Digitaalinen I/O ja 24 V:n tehonsyöttö	11	Asennusreiät
4	Analoginen I/O-läpivienti	12	Kaapelinpidin (PE)
5	USB-liitin	13	Maadoitus
6	Kenttäväyläliittimen kytkin	14	Moottorin lähtöliittimet 96 (U), 97 (V), 98 (W)
7	Analogiset kytkimet (A53, A54)	15	Syötön tuloliittimet 91 (L1), 92 (L2), 93 (L3)
8	Rele 1 (01, 02, 03)	16	TB5 (vain IP21/54). Kondenssilämmittimen liitinlohko

Kuva 1.1 D1 Sisäiset komponentit (vasen); Lähikuva: LCP ja ohjaustoiminnot (oikea)

HUOMAUTUS!

TB6:n sijainti (kontaktorin liitinlohko), katso *kappale 4.6 Moottorin kytkentä*.

1.4.3 Laajennetut optiokaapit

Jos taajuusmuuttaja on tilattu jollain seuraavista optioista, se toimitetaan optiokaapilla, jonka vuoksi laitteesta tulee korkeampi.

- Jaruhakkuri
- Virran katkaisu
- Kontaktori
- Virrankatkaisu ja kontaktori
- Johdonsuojakatkaisin
- Ylisuuri johdotuskaappi
- Regenerointiliittimet
- Kuormituksenjakoliittimet

Kuva 1.2 näkyy esimerkki taajuusmuuttajasta optiokaapilla. Taulukko 1.2 luettelee taajuusmuuttajien versiot, joissa tulo-optiot ovat mukana.

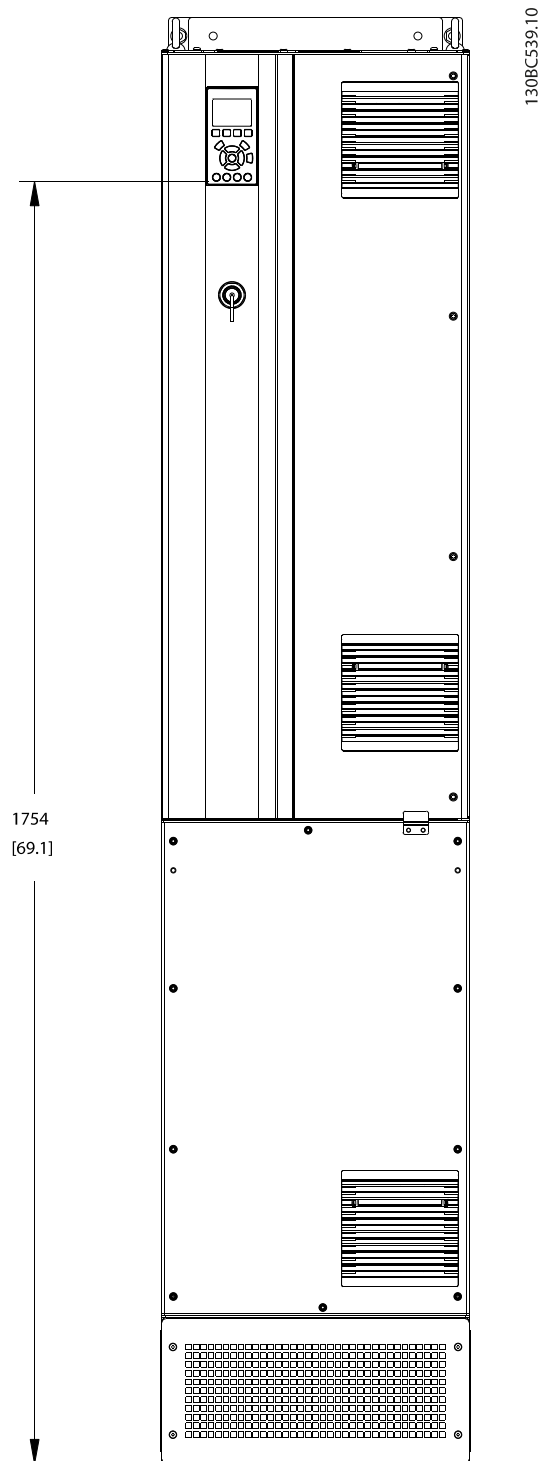
Optioyksiköiden merkinnät	Laajennuskaapit	Mahdolliset optiot
D5h	D1h kotelointi ja matala jatkos	• Jarru • Virrankatkaisu
D6h	D1h kotelointi ja korkea jatkos	• Kontaktori • Kontaktori virrankatkaisulla • Johdonsuojakatkaisin
D7h	D2h kotelointi ja matala jatkos	• Jarru • Virrankatkaisu
D8h	D2h kotelointi ja korkea jatkos	• Kontaktori • Kontaktori virrankatkaisulla • Johdonsuojakatkaisin

Taulukko 1.2 Laajennettujen optioiden yleiskatsaus

D7h- ja D8h-taajuusmuuttajiin (D2h plus optiokaappi) sisältyy 200 mm:n (7.9 tuuman) jalusta lattia-asennusta varten.

Optiokaapin etukannessa on turvalukitus. Jos taajuusmuuttaja on toimitetaan verkkovirran erottimella tai katkaisimella, turvalukitus estää kaapin oven avaamisen taajuusmuuttajan ollessa jännitteellinen. Ennen taajuusmuuttajan oven avaamista on virtakatkaisin tai johdonsuojakatkaisin avattava (taajuusmuuttajan jännitteen poistamiseksi), ja optiokaapin suojaus on poistettava.

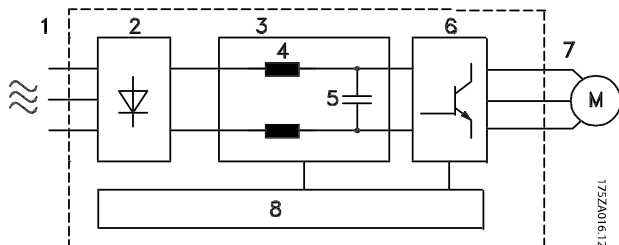
Taajuusmuuttajat, jotka on ostettu ilman erotinta, kontaktoria tai johdonsuojakatkaisinta, sisältävät tyyppikilven, jossa on vaihto-osan numero ilman kyseistä optiota. Jos taajuusmuuttajassa havaitaan ongelmia, se vaihdetaan optioista riippumatta.



Kuva 1.2 D7h Kotelointi

1.4.4 Taajuusmuuttajan lohkokaavio

Kuva 1.3 on taajuusmuuttajan sisäisten komponenttien lohkokaavio.



Pinta-ala	Otsikko	Toiminnot
1	Verkkovirtatulo	Kolmivaiheverkon syöttö taajuusmuuttajalle.
2	Tasasuuntaaja	Tasasuuntaajasilta muuntaa vaihtovirtatulon tasavirraksi vaihtosuuntaajatehon syöttöä varten.
3	DC-välipiiri	DC-välipiiri käsittelee tasavirran.
4	Tasavirtareaktorit	- Suodattavat DC-välipiirin jännitteen. - Todistavat linjan transientti-suojauksen. - Pienentävät RMS-virtaa. - Suurentavat takaisin linjaan heijastuvaa tehokerrointa. - Vähentävät vaihtojännite-syötön ylivärähtelyä.
5	Kondensaattoririvi	- Varastoi tasavirtaa. - Tarjoaa läpiajosuojauksen lyhyiden tehohäviöiden varalta.
6	Vaihtosuuntaaja	Muuntaa tasavirran kontrol-loituun vaihtovirran aaltomuotoon (PWM) hallitun lähdön aikaansaamiseksi moottorille.
7	Lähtö moottorille	Säädeltä kolmivaihelähtöteho moottorille.

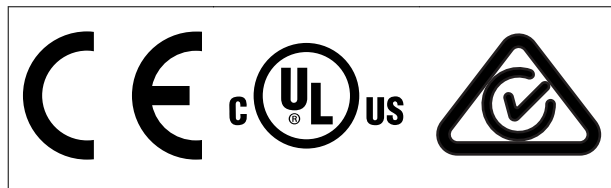
Pinta-ala	Otsikko	Toiminnot
8	Ohjauspiirit	- Tulotehoa, sisäistä käsittelyä, ulostuloa ja moottorivirtaa tarkkaillaan tehokkaan käytön ja ohjauksen varmistamiseksi. - Käyttöliittymää ja ulkoisia komentoja tarkkaillaan ja toteutetaan. - Tilan ulostulo ja -ohjaus voidaan taata.

Kuva 1.3 Taajuusmuuttajan lohkokaavio

1.4.5 Kokoluokat ja tehoalueet

Katso taajuusmuuttajien kokoluokat ja tehoalueet kohdasta *kappale 8.9 Tehoalueet, painot ja mitat*.

1.5 Hyväksynyt ja sertifiointit



Taulukko 1.3 Hyväksynyt ja sertifiointit

Saatavilla on useita hyväksyntöjä ja sertifiointeja. Ota yhteyttä paikalliseen KSB-toimistoon tai kumppaniin.

HUOMAUTUS!

T7-kokoluokan taajuusmuuttajat (525–690 V) eivät ole UL Listed -hyväksytyjä.

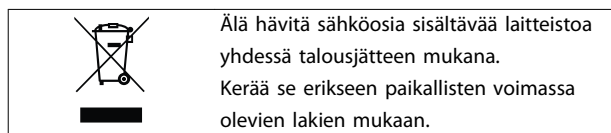
Taajuusmuuttaja täyttää termistä muistin pysyvyyttä koskevat UL 508C-vaatimukset. Katso lisätietoja tuotekoh-taisen *suunnitteluoppaan* kohdasta *Moottorin lämpösuojaus*.

HUOMAUTUS!

LÄHTÖTAAJUUTTA KOSKEVAT RAJOITUKSET (vienninvalvontamääräysten vuoksi):

Ohjelmistoversiosta 1.99 alkaen taajuusmuuttajan lähtötaajuus on rajoitettu 590 Hz:iin.

1.6 Hävittäminen



2 Turvallisuus

2.1 Turvallisuussymbolit

Tässä oppaassa käytetään seuraavia symboleja:



Ilmoittaa mahdollisesti vaarallisesta tilanteesta, joka saattaa johtaa kuolemaan tai vakavaan loukkaantumiseen.



Ilmoittaa mahdollisesti vaarallisesta tilanteesta, joka voisi johtaa lievään tai kohtalaiseen loukkaantumiseen. Sitä voidaan käyttää myös varoituksena käytännöistä, jotka eivät ole turvallisia.

HUOMAUTUS!

Ilmoittaa tärkeitä tietoja, mukaan lukien tilanteet, jotka voivat aiheuttaa vahinkoja laitteille tai omaisuudelle.

2.2 Pätevä henkilöstö

Oikea ja luotettava kuljetus, varastointi, asennus, käyttö ja ylläpito ovat taajuusmuuttajan ongelmattoman ja turvallisen käytön edellytyksiä. Ainoastaan pätevä henkilöstö saa asentaa tämän laitteiston ja käyttää sitä.

Päteväksi henkilöstöksi katsotaan koulutettu henkilöstö, joka on valtuutettu asentamaan, ottamaan käyttöön ja ylläpitämään laitteistoja, järjestelmiä ja piirejä niitä koskevien lakien ja määräysten mukaisesti. Pätevän henkilöstön on myös tunnettava tässä asiakirjassa kuvatut ohjeet ja turvallisuustoimet.

2.3 Turvallisuusvarotoimet



SUURJÄNNITE

Taajuusmuuttajissa esiintyy suuria jännitteitä, kun ne ovat kytkettyinä verkon vaihtovirran tulotehoon, tasavirran syöttöön tai kuorman jakoon. Jos asennus-, käynnistys- ja huoltotöitä ei teetetä pätevällä henkilöstöllä, seurauksena voi olla kuolema tai vakava loukkaantuminen.

- Ainoastaan pätevä henkilöstö saa tehdä asennus-, käynnistys- ja ylläpitotöitä.
- Varmista ennen huolto- ja korjaustöiden tekemistä sopivalla jännitteenmittauslaiteella, että taajuusmuuttajassa ei ole jännitettä.



TAHATON KÄYNNISTYS

Kun taajuusmuuttaja on kytketty verkon vaihtovirtasyöttöön, tasavirtalähteeseen tai kuorman jakoon, moottori voi käynnistyä milloin tahansa. Tahaton käynnistys ohjelmoinnin, huollon tai korjaustöiden aikana saattaa aiheuttaa kuoleman, vakavan loukkaantumisen tai aineellisia vahinkoja. Moottori voi käynnistyä ulkoisella kytkimellä, kenttäväyläkomennolla, tulon ohjearvoviestillä LCP:stä tai vikatilän kuittauksen jälkeen.

Moottorin tahattoman käynnistymisen estäminen:

- Katkaise taajuusmuuttajan syöttöjännite.
- Paina LCP:n [Off/Reset]-näppäintä ennen parametrien ohjelmointia.
- Johdota ja kokoa taajuusmuuttaja, moottori ja kaikki käytettävät laitteet täysin ennen taajuusmuuttajan kytkemistä verkon vaihtovirtasyöttöön, tasavirtalähteeseen tai kuormanjakoon.

VAROITUS**PURKAUSAIKA**

Taajuusmuuttajassa on tasajännitevälipiirin kondensaattoreita, joihin voi jäädä varaus, vaikka taajuusmuuttajaan ei tule virtaa. Suurjännitteitä voi esiintyä silloinkin, kun LED-varoitusvalot eivät pala. Jos virran katkaisun jälkeen ei odoteta määritettyä aikaa ennen huoltoa tai korjausta, seurauksena voi olla kuolema tai vakava loukkaantuminen.

- Sammuta moottori.
- Irrota verkon vaihtovirtasyöttö ja tasajännitevälipiirin etäsyötöt, mukaan lukien akkuvarmistukset, UPS ja tasajännitevälipiirilaitteet muihin taajuusmuuttajiin.
- Irrota tai lukitse PM-moottori.
- Odota, että kondensaattorien varaus purkautuu kokonaan. Minimiodotusaika on 20 minuuttia.
- Varmista ennen huolto- ja korjaustöiden tekemistä sopivalla jännitteenmittauslaiteella, että kondensaattorit ovat täysin purkautuneet.

VAROITUS**VUOTOVIRTAVAARA**

Vuotovirta on yli 3.5 mA. Ellei taajuusmuuttajaa maadoiteta kunnolla, seurauksena voi olla kuolema tai vakava loukkaantuminen.

- Varmista, että valtuutettu sähköasentaja on maadoittanut laitteiston oikein.

VAROITUS**LAITTEESTA JOHTUVA VAARA**

Pyörivien akselien ja sähkölaitteiden koskettaminen saattaa aiheuttaa kuoleman tai vakavan loukkaantumisen.

- Varmista, että ainoastaan koulutetut ja pätevät henkilöt tekevät asennus-, käynnistys- ja ylläpitotöitä.
- Varmista, että sähkötyöt ovat kansallisten ja paikallisten sähkömääräysten mukaisia.
- Noudata tämän käyttöoppaan ohjeita.

VAROITUS**TAHATON MOOTTORIN PYÖRIMINEN
TUULIMYLLYILMIÖ**

Kestomagneettimoottorien tahaton pyörkiminen tuottaa jännitteen ja voi varata laitteen, jolloin aiheutuu hengenvaara sekä vakavan loukkaantumisen tai laitteiston vahingoittumisen riski.

- Varmista, että kestopagneettimoottorit on lukittu niiden tahattoman pyörkimisen estämiseksi.

HUOMIO**SISÄISEN VIAN AIHEUTTAMA VAARA**

Taajuusmuuttajan sisäinen vika voi aiheuttaa vakavan loukkaantumisen, kun taajuusmuuttajaa ei ole suljettu oikein.

- Varmista ennen virran kytkemistä, että kaikki turvakannet on suljettu ja kiinnitetty oikein.

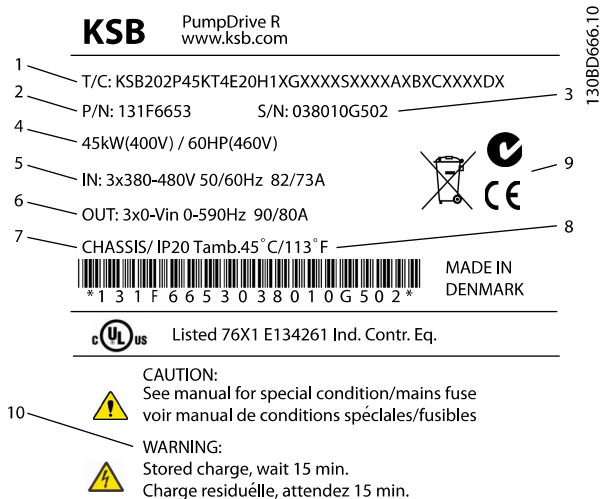
3 Mekaaninen asennus

3.1 Pakkauksen avaaminen

3.1.1 Toimitetut tuotteet

Toimitetut tuotteet saattavat vaihdella tuotteen kokoonpanon mukaan.

- Varmista, että toimitetut tuotteet ja tyyppikilven tiedot vastaavat tilausvahvistusta.
- Tarkista pakkaus ja taajuusmuuttaja visuaalisesti kuljetuksen aikaisen asiattoman käsittelyn aiheuttamien vahinkojen varalta. Tee mahdolliset korvausvaatimukset kuljetusyhtiölle. Säilytä vaurioituneet osat selvitystä varten.



1	Tyyppikoodi
2	Tilausnumero
3	Sarjanumero
4	Tehoalue
5	Syöttöjännite, virta ja taajuus (pienellä/suurella jännitteellä)
6	Lähtöjännite, virta ja taajuus (pienellä/suurella jännitteellä)
7	Kotelon tyyppi ja IP-luokitus
8	Ympäristön maksimilämpötila
9	Sertifioinnit
10	Purkausaika (varoitusta)

Kuva 3.1 Tuotteen tyyppikilpi (esimerkki)

HUOMAUTUS!

Älä irrota taajuusmuuttajan tyyppikilpeä (takuu raukeaa).

3.1.2 Varastointi

Varmista, että varastointia koskevat vaatimukset täyttyvät. Katso lisätietoja kohdasta *kappale 8.4.1 Ympäristön olosuhteet*.

3.2 Asennusympäristöt

HUOMAUTUS!

Ympäristöissä, joissa on nesteitä, hiukkasia tai korroosiota aiheuttavia kaasuja, on varmistettava, että laitteen IP-/tyyppiluokitus vastaavat asennusympäristöä. Ympäristövaatimusten huomioimisen laiminlyönti voi lyhentää taajuusmuuttajan käyttöikää. Varmista, että ilmankosteuden, lämpötilan ja korkeuden vaatimukset täyttyvät.

Jännite (V)	Korkeuden aiheuttamat rajoitukset
380–500	Jos korkeus on yli 3 000 m (9 842 ft), ota yhteyttä KSB:iin PELV-jännitteeseen liittyen.
525–690	Jos korkeus on yli 2 000 m (6 562 ft), ota yhteyttä KSB:iin PELV-jännitteeseen liittyen.

Taulukko 3.1 Asennus korkeille paikoille

Katso lisätietoja ympäristön olosuhteista kohdasta *kappale 8.4.1 Ympäristön olosuhteet*.

3.3 Asennus

HUOMAUTUS!

Virheellinen asennus voi aiheuttaa ylikuumenemista ja heikentää suorituskkyä.

Jäähdytys

- Varmista, että laitteen ylä- ja alapuolella on ilmaräily tuuletusta varten. Pienin ilmaräily: 225 mm (9").
- Redusointi lämpötilojen vuoksi on huomioitava, kun lämpötila on välillä 45 °C (113 °F) ... 50 °C (122 °F) ja korkeus 1 000 m (3 300 jalkaa) merenpinnan yläpuolella. Katso lisätietoja taajuusmuuttajan *suunnitteluoppaasta*.

Taajuusmuuttaja hyödyntää taustakanavan jäähdytysjärjestelmää, joka poistaa jäähdytysrikan jäähdytysilmaa. Jäähdytysrikan jäähdytysilmasta noin 90 % lämmöstä poistuu taajuusmuuttajan takakanavan kautta. Takakanavan ilma voidaan johtaa paneelista tai huoneesta seuraavasti:

- Putkijäähdytys. Takakanavan jäähdytysrikan on saatavana jäähdytysrikan jäähdytysilman johtamiseksi pois paneelista, kun IP20-runkoiset taajuusmuuttajat asennetaan Rittal-kotelointiin.

Sarjan käyttö vähentää lämpöä paneelissa, jolloin voidaan käyttää pienempiä ovipuhaltimia.

- Takaosan (ylä- ja alasuojukset) jäädytys. Takakanavan jäädytysilma voidaan johtaa huoneen ulkopuolelle, jotta takakanavan lämpö ei jää ohjaushuoneeseen.

HUOMAUTUS!

Koteloon tarvitaan ovipuhallin/-puhaltimet sen hukkalämmön poistamiseksi, joka ei jää taajuusmuuttajan takakanavaan. Puhaltimet poistavat myös kaiken muun hukkalämmön muista taajuusmuuttajan komponenteista. Valitse asianmukainen puhallin laskemalla tarvittava kokonaisilmavirtaus.

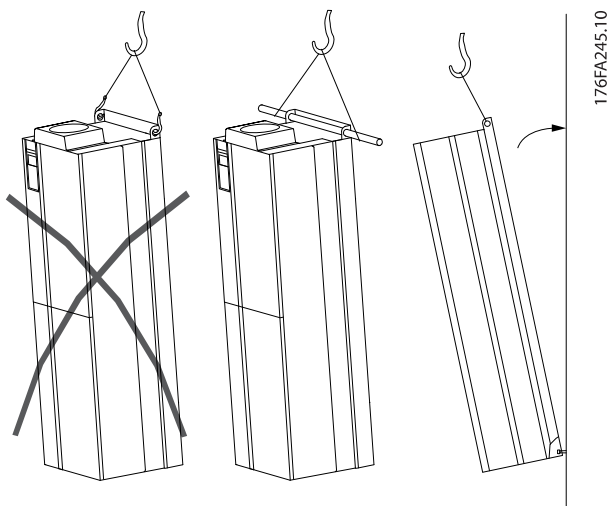
Tarvittava ilmavirtaus jäädytysrivan kautta on varmistettava. Virtausnopeus näkyy kuvassa *Taulukko 3.2*.

Kokoluokka	Ovipuhallin/yläpuhallin	Jäädytysrivan puhallin
D1h/D3h/D5h/D6h	102 m ³ /hr (60 CFM)	420 m ³ /hr (250 CFM)
D2h/D4h/D7h/D8h	204 m ³ /hr (120 CFM)	840 m ³ /hr (500 CFM)

Taulukko 3.2 Ilmavirtaus

Nostaminen

Käytä taajuusmuuttajan nostamiseen aina siihen tarkoitettuja nostokorvakkeita. Jotta nostoaukot eivät väännä, käytä nostotankoa.



Kuva 3.2 Suositeltava nostotapa

VAROITUS

KUOLEMAN TAI LOUKKAANTUMISEN VAARA

Nostotangon on kestävä taajuusmuuttajan paino, jotta se ei rikkoudu noston aikana.

- Katso eri kokoluokkien painot kohdasta *kappale 8.9 Tehoalueet, painot ja mitat*.
- Tangon maksimihalkaisija: 25 mm (1 in).
- Taajuusmuuttajan yläosan ja nostokaapelin välisen kulman on oltava vähintään 60°.

Suosituksen noudattamatta jättäminen voi aiheuttaa kuoleman tai vakavan loukkaantumisen.

Asennus

- Varmista, että asennuspaikka on tarpeeksi luja kestääkseen laitteen painon.
- Sijoita laite mahdollisimman lähelle moottoria. Moottorikaapeli on oltava mahdollisimman lyhyt.
- Varmista jäädyttävä ilmavirta asentamalla laite pystysuoraan lujalle ja tasaiselle pinnalle. Varmista vapaa tilaa jäädytystä varten.
- Varmista, että tilaa jää oven avaamiseen.
- Varmista kaapelin läpivienti pohjasta.

4 Sähköasennus

4.1 Turvallisuusohjeet

Katso yleiset turvaohjeet kohdasta *kappale 2 Turvallisuus*.

VAROITUS

INDUSOITUNUT JÄNNITE

Lähellä kulkevista moottorikaapeleista indusoitunut jännite voi ladata laitteiston kondensaattoreita silloinkin, kun laitteistosta on katkaistu virta ja se on lukittu. Jos moottorin lähtökaapeleita ei ole kuljetettu erillään tai ei käytetä suojattua kaapelia, seurauksena voi olla kuolema tai vakava loukkaantuminen.

- Vedä moottorikaapelit erikseen tai
- Käytä suojattuja kaapeleita.

HUOMIO

SÄHKÖISKUVAARA

Taajuusmuuttaja voi aiheuttaa PE-johtimeen tasavirran. Suosituksen noudattamatta jättäminen tarkoittaa, että RCD ei välttämättä suojaa tarkoitetulla tavalla.

- Kun sähköiskusuojaukseen käytetään vikavirta-relettä (RCD), vain B-tyyppin RCD:tä saa käyttää syöttöpuolella.

Ylivirtasuojaus

- Sovelluksissa, joissa on useita moottoreita, vaaditaan taajuusmuuttajan ja moottorin väliin muita suojalaitteita, kuten oikosulkusuojaus tai moottorin lämpösuojaus.
- Oikosulku- ja ylivirtasuojauksen varten on syötössä oltava sulakkeet. Jos sulakkeita ei ole asennettu tehtaalla, asentajan on hankittava sulakkeet. Katso sulakkeiden suurimmat nimellistehot kohdasta *kappale 8.7 Sulakkeet*.

Johdintyyppi ja nimellistehot

- Kaikkien kaapelointien on oltava poikkipinta-alaa ja ympäristön lämpötilaa koskevien paikallisten ja kansallisten vaatimusten mukaisia.
- Tehokytkennän johdinsuositus: Kuparilanka, nimelliskestävyys vähintään 75 °C (167 °F).

Katso suositellut johdinkoot ja -tyypit kohdista *kappale 8.1 Sähkötiedot* ja *kappale 8.5 Kaapelien tekniset tiedot*.

4.2 EMC-direktiivin mukainen asennus

Varmista asennuksen EMC-direktiivin mukaisuus noudattamalla ohjeita kohdassa:

- *Kappale 4.4 Kytkenäkaavio.*
- *Kappale 4.6 Moottorin kytkentä.*
- *Kappale 4.3 Maadoitus.*
- *Kappale 4.8 Ohjauskaapelit.*

4.3 Maadoitus

VAROITUS

VUOTOVIRTAVAARA

Vuotovirta on yli 3.5 mA. Ellei taajuusmuuttajaa maadoiteta oikein, seurauksena voi olla kuolema tai vakava loukkaantuminen.

- Varmista, että valtuutettu sähköasentaja on maadoittanut laitteiston oikein.

Sähköturvallisuuden vuoksi

- Maadoita taajuusmuuttaja voimassa olevien standardien ja ohjeiden mukaisesti.
- Käytä syöttöteholle, moottoriteholle ja ohjauskaapeleille omaa maadoitusjohdinta.
- Älä maadoita taajuusmuuttajaa "ketjuttamalla" eli liittämällä maadoitusjohdin toiseen taajuusmuuttajaan.
- Käytä mahdollisimman lyhyitä maajohtimia.
- Noudata moottorin valmistajan kytkentävaatimuksia.
- Kaapelin vähimmäispoikkileikkaus: 10 mm² (6 AWG) (tai 2 erikseen päätettyä nimelliskokoista maadoitusjohdinta).
- Kiristä liittimet kohdan *Taulukko 8.10* ohjeiden mukaisesti.

EMC-direktiivin mukainen asennus

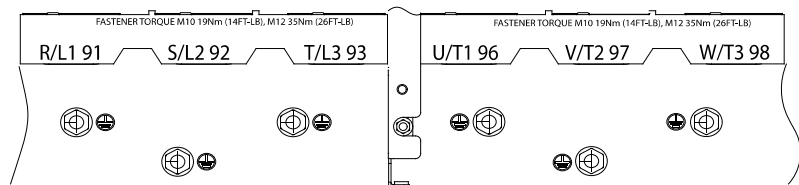
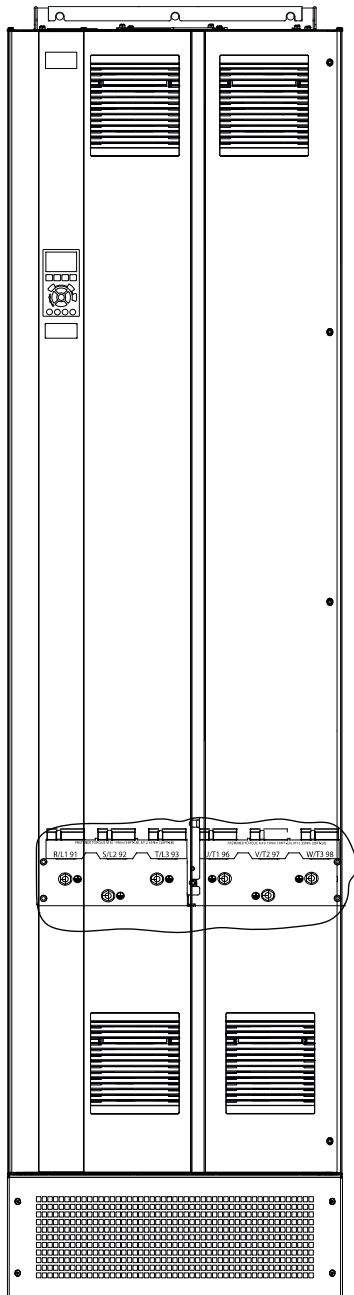
- Muodosta sähköinen kontakti kaapelisuojaan ja taajuusmuuttajan koteloinnin väliin käyttämällä metallisia kaapeliläpivientejä tai laitteessa olevia puristimia.
- Vähennä pursketransienttia käyttämällä monikuituista johdinta.
- Älä käytä kierrettyjä suojauksen päitä

HUOMAUTUS!

POTENTIAALIN TASAUS

Jos taajuusmuuttajan ja järjestelmän maadoituspotentialit eroavat toisistaan, järjestelmässä on pursketransientin riski. Asenna tasaavat kaapelit järjestelmän komponenttien välille. Suositeltu kaapelin poikkileikkaus: 16 mm² (5 AWG).

4

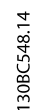


130BF152.10

1	Maadoitusliitin (maadoitusliittimet on merkitty symbolilla)	2	Maadoitussymboli
---	---	---	------------------

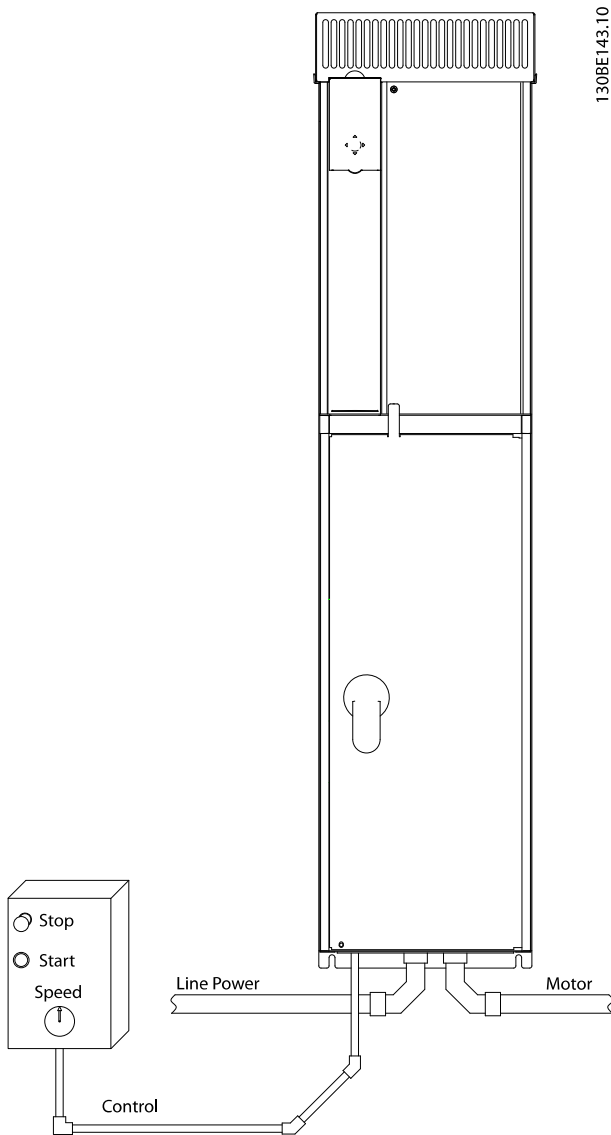
Kuva 4.1 Maadoitusliittimet (kuvassa D1h)

4



A = analoginen, D = digitaalinen

- 1) Liitintä 37 (valinnainen) käytetään Safe Torque Off -toimintoon.
- 2) Älä kytke kaapelisuoja.



Kuva 4.3 Esimerkki asianmukaisesta sähköasennuksesta kaapelijohdon avulla

HUOMAUTUS!

EMC-HÄIRIÖT

Käytä moottori- ja ohjauskaapeleille suojattuja kaapeleita ja erota syöttökaapelit, moottorikaapelit ja ohjauskaapelit toisistaan. Jos tehoa, moottoria ja ohjauskytkentöjä ei eroteta toisistaan, seurauksena voi olla laitteiden tahaton tai heikentynyt toiminta. Virta-, moottori- ja ohjauskaapelien välissä on oltava vähintään 200 mm (7,9 tuumaa).

4.5 Käyttö

Kaikki ohjauskaapeleihin johtavat liittimet ovat taajuusmuuttajan sisällä LCP:n alapuolella. Voit käyttää niitä joko avaamalla oven (E1h ja E2h) tai irrottamalla etupaneelin (E3h ja E4h).

4.6 Moottorin kytkentä

VAROITUS

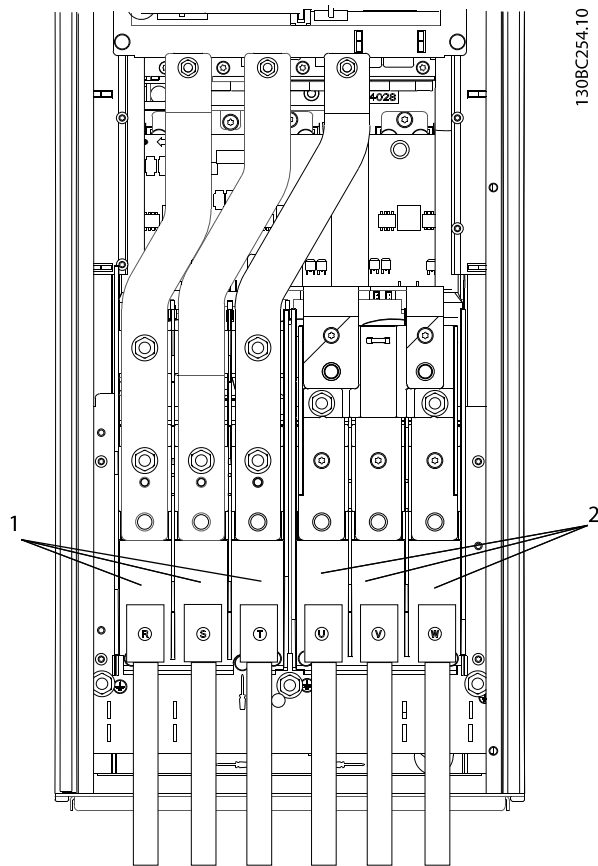
INDUSOITUNUT JÄNNITE

Lähellä kulkevista moottorikaapeleista indusoitunut jännite voi ladata laitteiston kondensaattoreita silloinkin, kun laitteistosta on katkaistu virta ja se on lukittu. Jos moottorin lähtökaapeleita ei ole kuljetettu erillään tai ei käytetä suojattua kaapelia, seurauksena voi olla kuolema tai vakava loukkaantuminen.

- Noudata kaapelikokoja koskevia paikallisia ja kansallisia sähkömääräyksiä. Katso johdinten suurimmat koot kohdasta *kappale 8.1 Sähkötiedot*.
- Noudata moottorin valmistajan kytkentävaatimuksia.
- Moottorikytkentöjen talttaukset tai huoltopaneelit ovat laitteiden pohjassa vähintään IP21 (NEMA1/12) -laitteissa.
- Älä kytke käynnistys- tai navanvaihtolaitetta (esimerkiksi Dahlander-moottoria tai asynkronista liukurengasmoottoria) taajuusmuuttajan ja moottorin väliin.

Toimet

1. Kuori osa ulkokaapelin eristeestä.
2. Aseta kuorittu johdin kaapelinpitimen alle mekaanisen kiinnityksen ja sähköisen kontaktin tuottamiseksi kaapelin suojuksen ja maadoituksen välille.
3. Kytke maadoituskaapeli lähimpään maadoitusliitimeen kohdassa *kappale 4.3 Maadoitus* olevien maadoitusohjeiden mukaisesti, katso *Kuva 4.4*.
4. Kytke moottorin 3-vaihejohtimet liittimiin 96 (U), 97 (V) ja 98 (W), katso *Kuva 4.4*.
5. Kiristä liittimet kohdan *kappale 8.8 Liitäntöjen kiristysmomentit* ohjeiden mukaisesti.



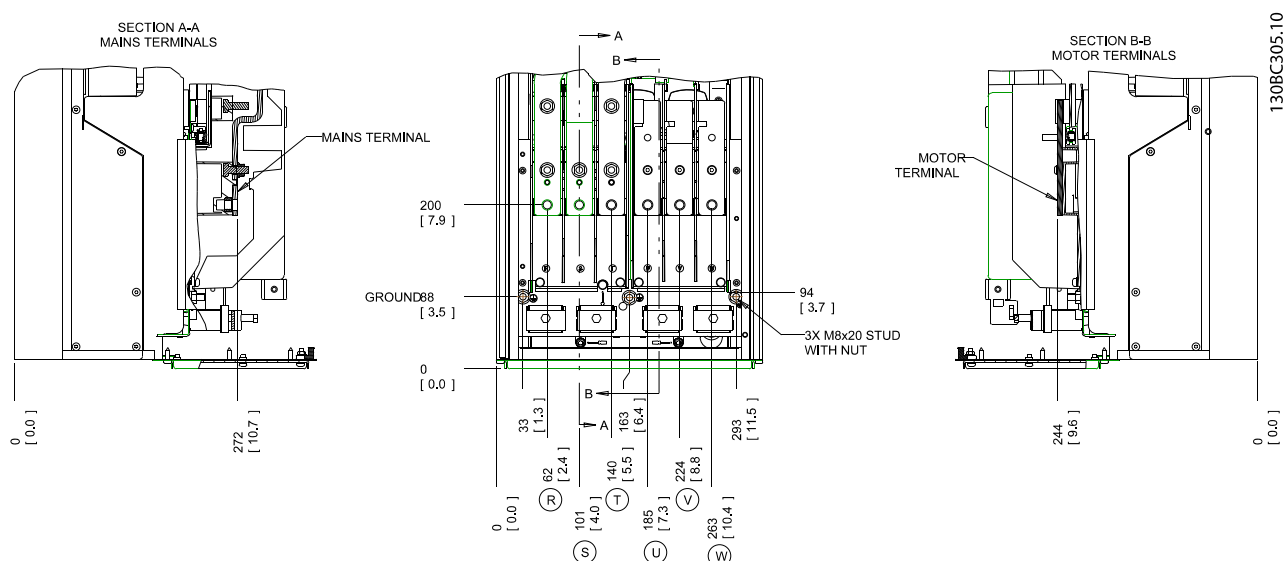
130BC254.10

4

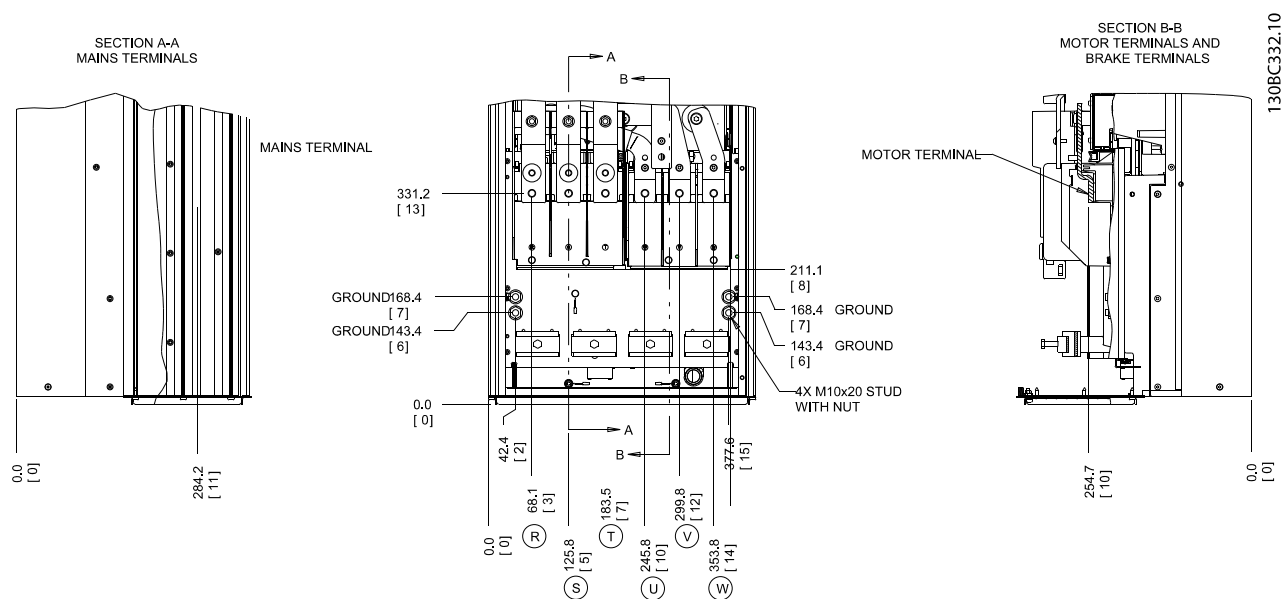
1	Verkkoliitäntä (R, S, T)
2	Moottorin kytkentä (U, V, W)

Kuva 4.4 Moottorin kytkentä

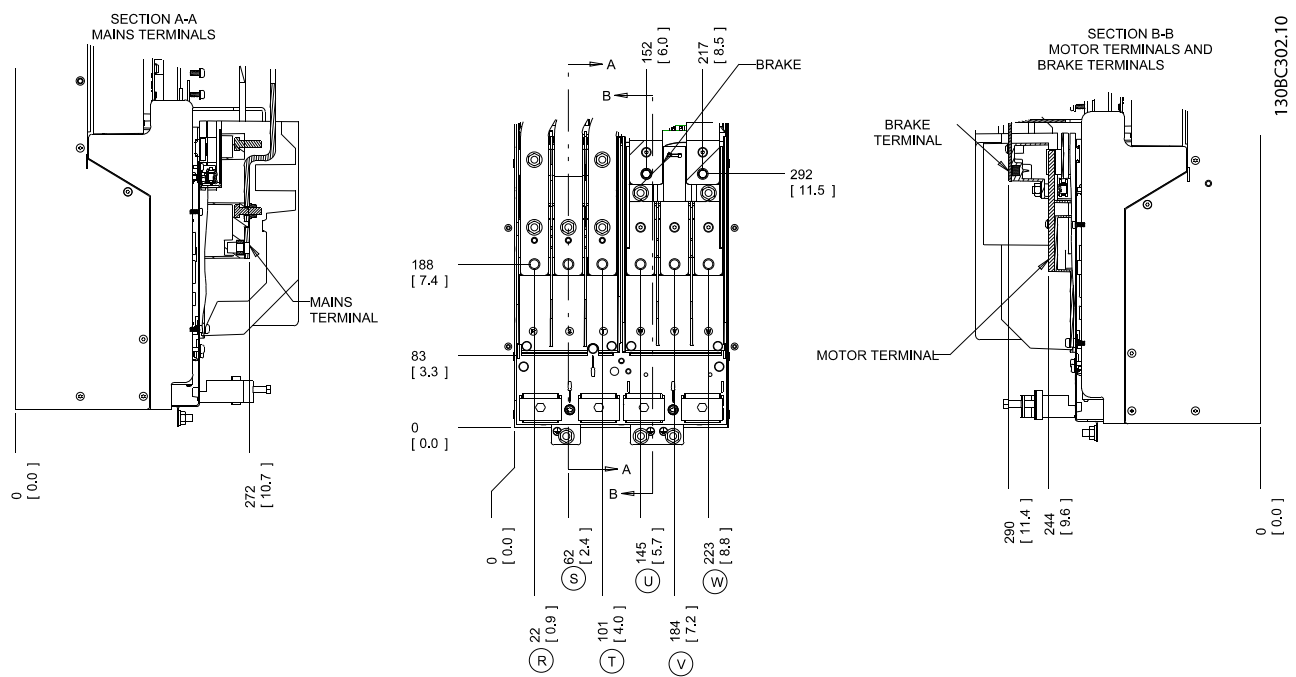
4



Kuva 4.5 Liitinten paikat, D1h

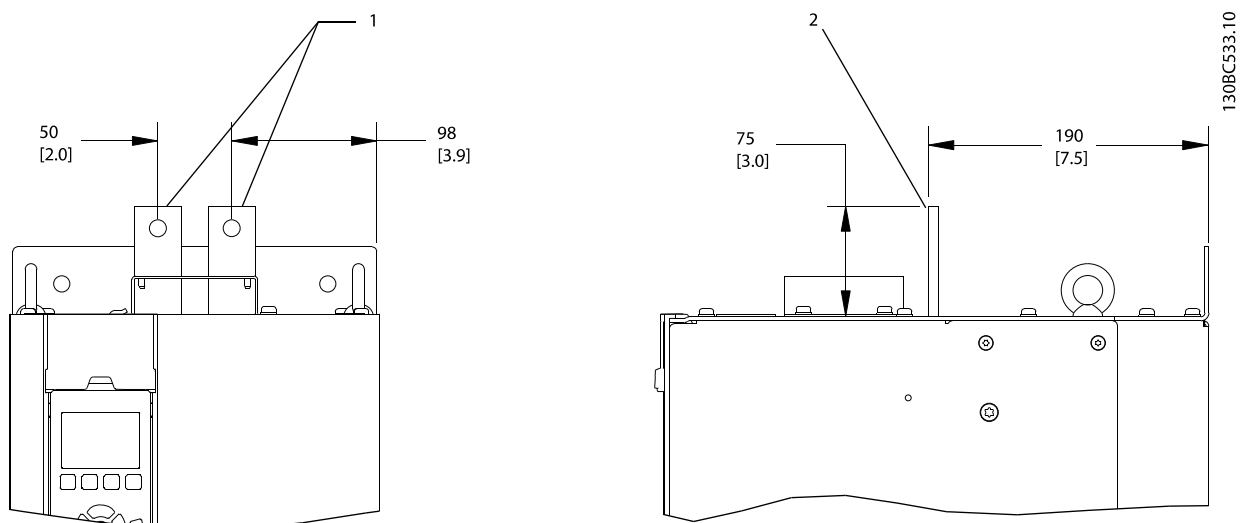


Kuva 4.6 Liitinten paikat, D2h



4

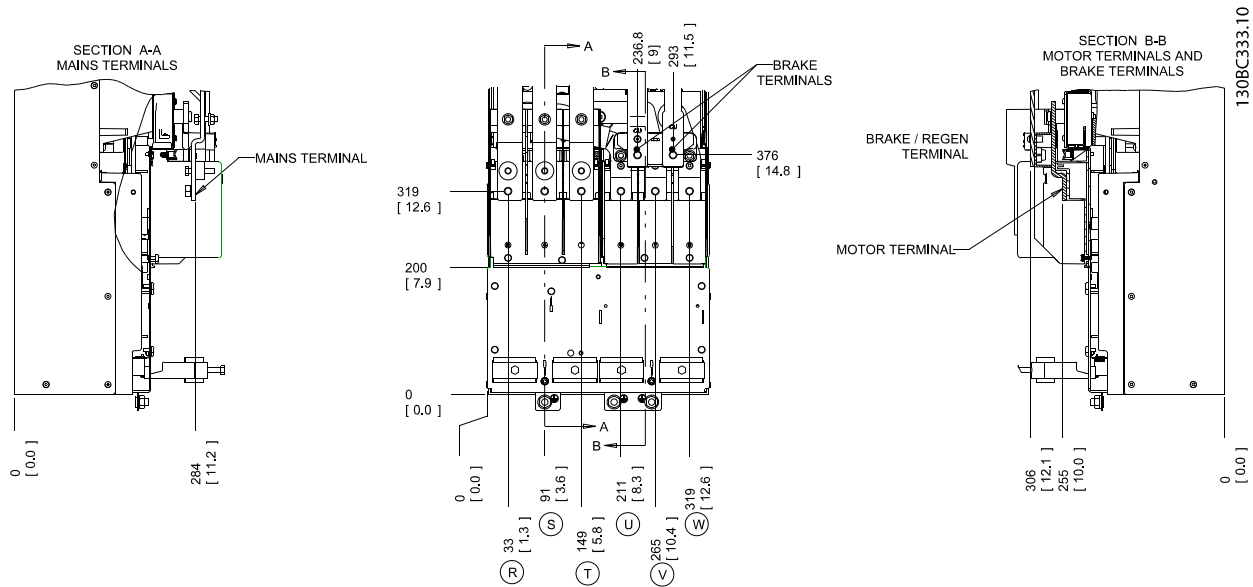
Kuva 4.7 Liitinten paikat, D3h



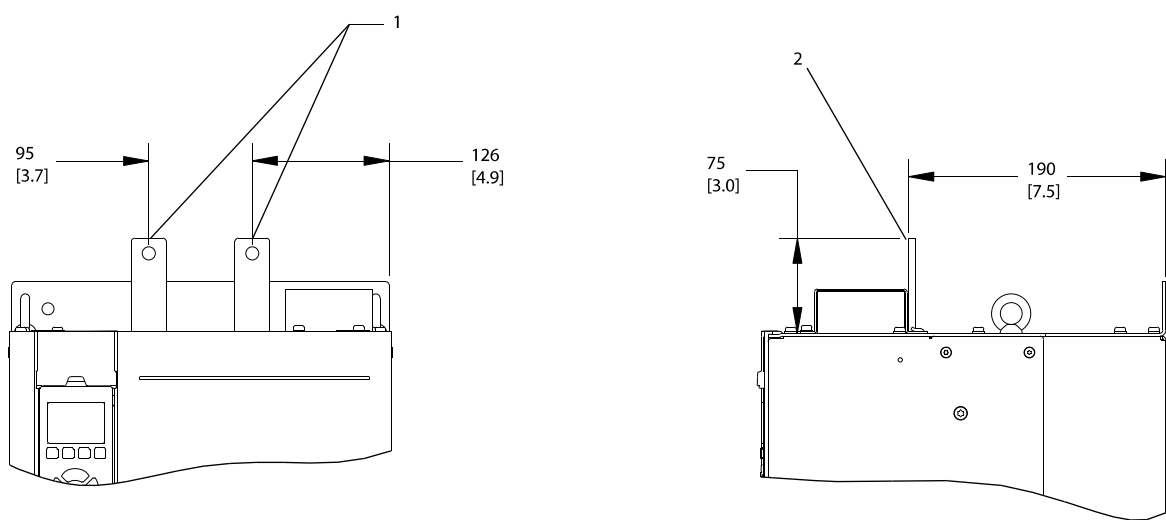
1	Näkymä edestä
2	Näkymä sivulta

Kuva 4.8 Kuormituksenjako- ja regenerointiliittimet, D3h

4

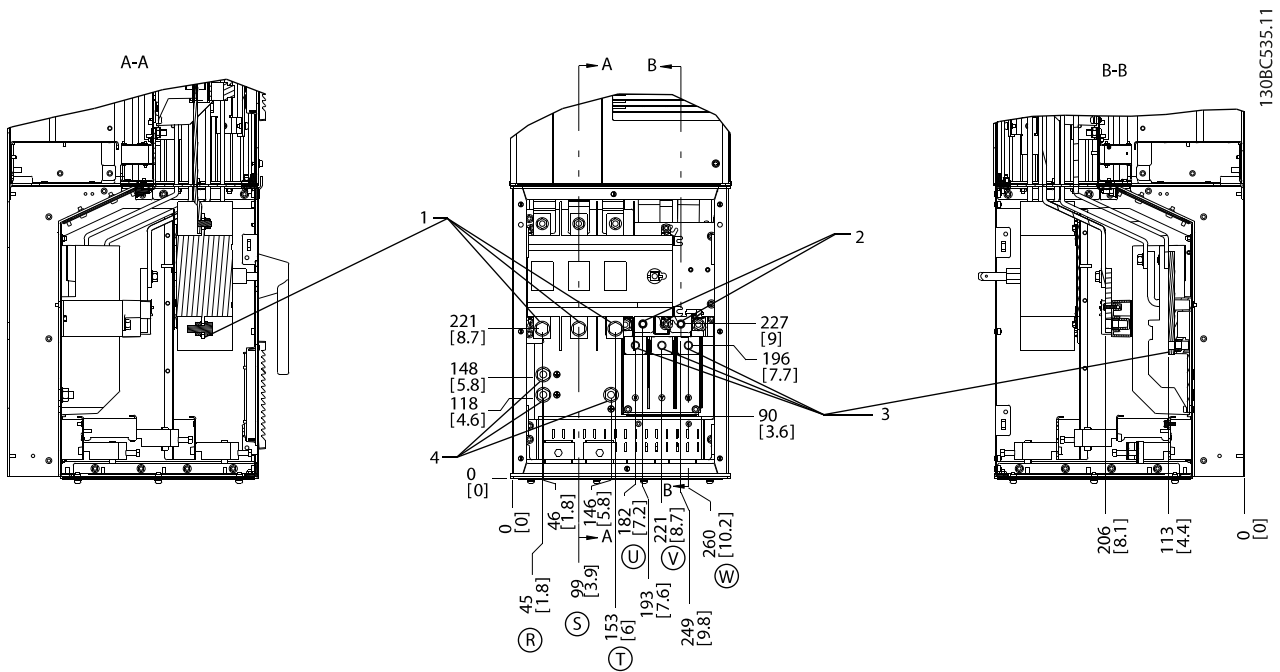


Kuva 4.9 Liitinten paikat, D4h



1	Näkymä edestä
2	Näkymä sivulta

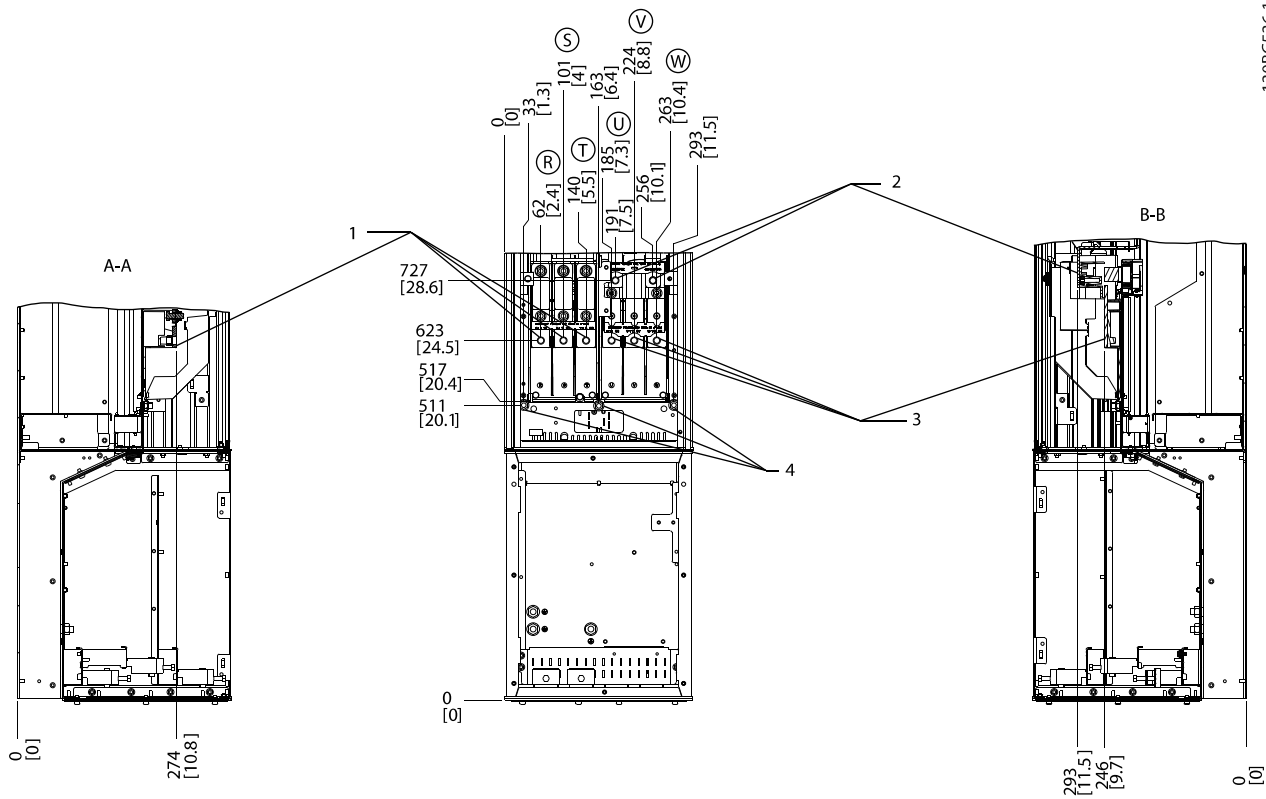
Kuva 4.10 Kuormituksenjako- ja regenerointiliittimet, D4h



1	Verkkoliittimet
2	Jarruliittimet
3	Moottorin liittimet
4	Maadoitusliittimet

Kuva 4.11 Liitinten paikat, D5h virrankatkaisuoptiolla

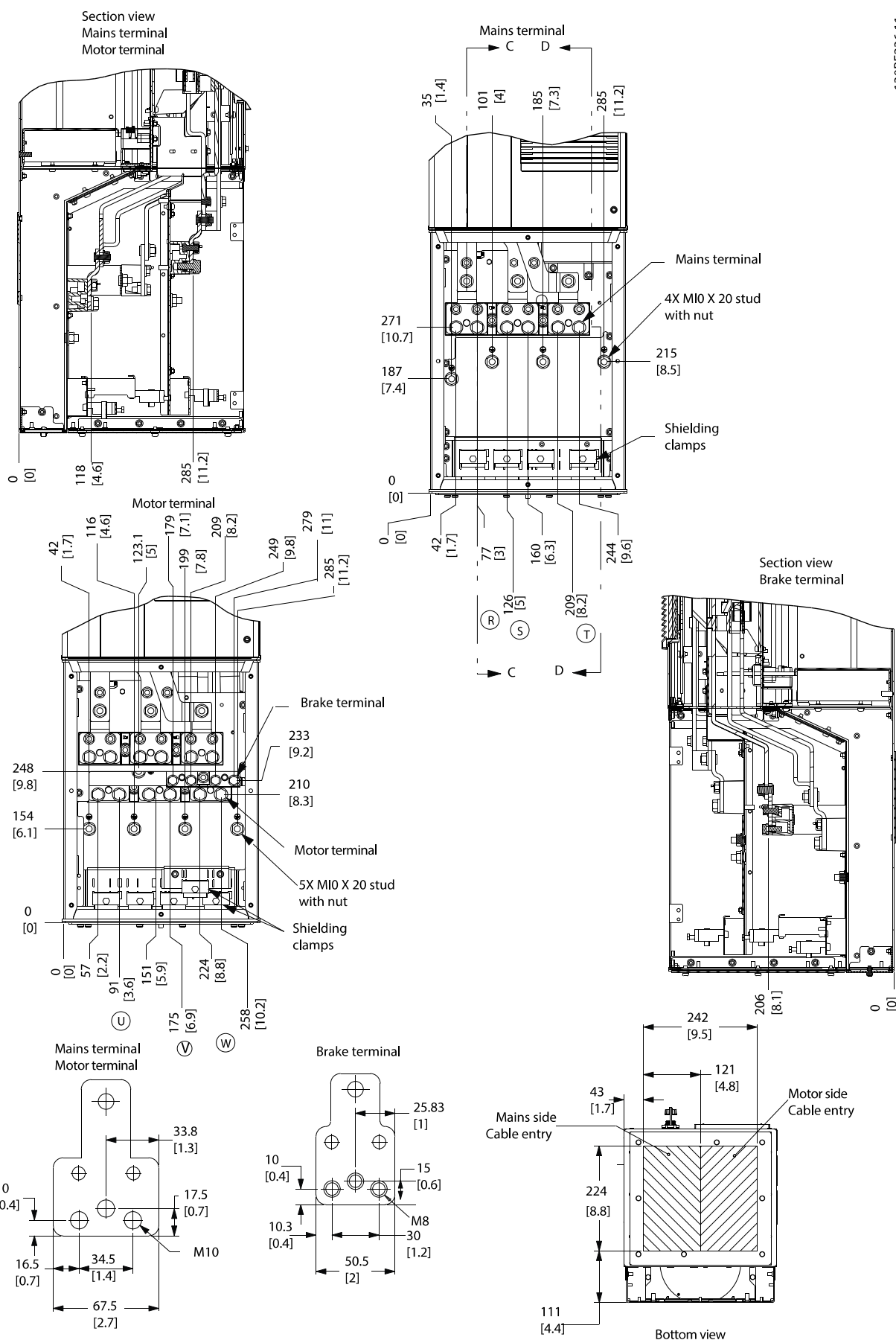
4



130BC536.11

1	Verkkoliittimet
2	Jarruliittimet
3	Moottorin liittimet
4	Maadoitusliittimet

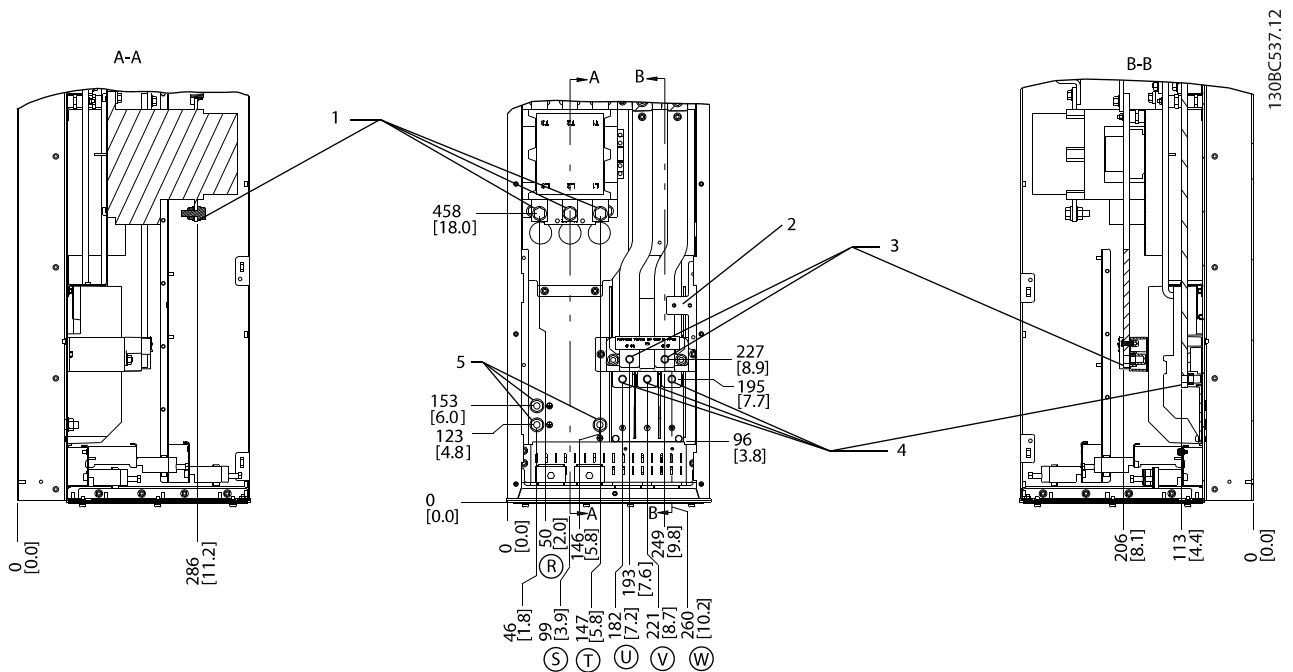
Kuva 4.12 Liitinten paikat, D5h jarruoptiolla



130BE236.11

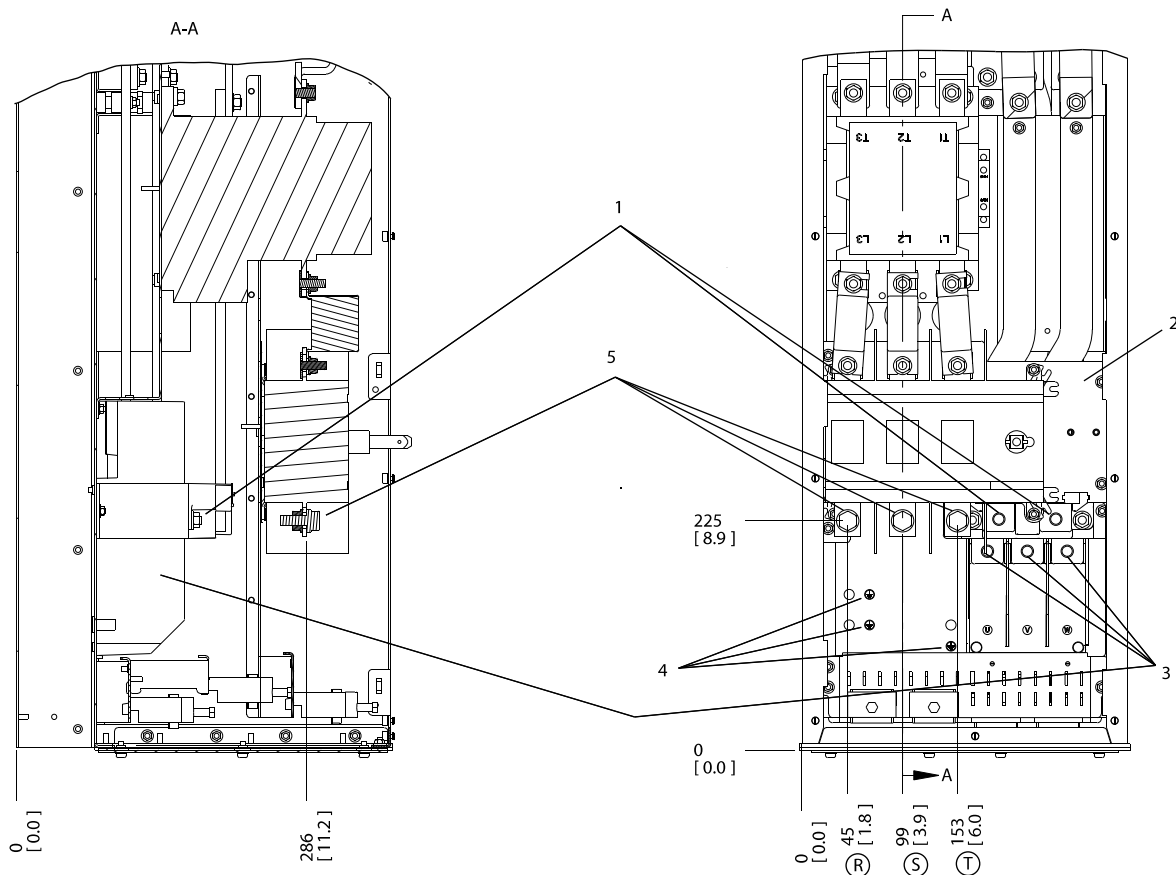
Kuva 4.13 Ylisuuri johdotuskaappi, D5h

4



1	Verkkoliittimet
2	TB6-liitinlohko kontaktorille
3	Jarruliittimet
4	Moottorin liittimet
5	Maadoitusliittimet

Kuva 4.14 Liitinten paikat, D6h kontaktorioptiolla



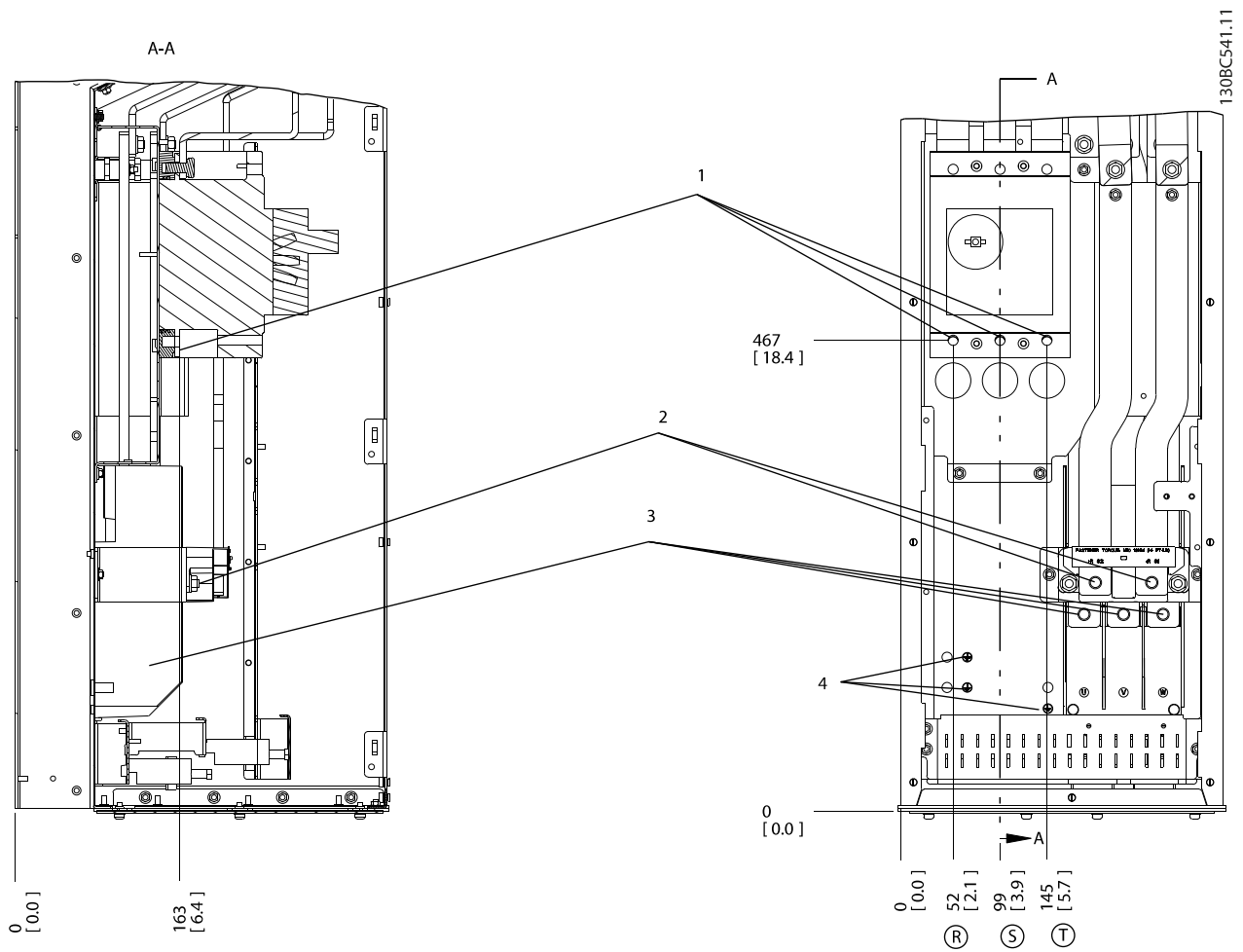
130BC538.12

4

1	Jarruliittimet
2	TB6-liitinlohko kontaktorille
3	Moottorin liittimet
4	Maadoitusliittimet
5	Verkkoliittimet

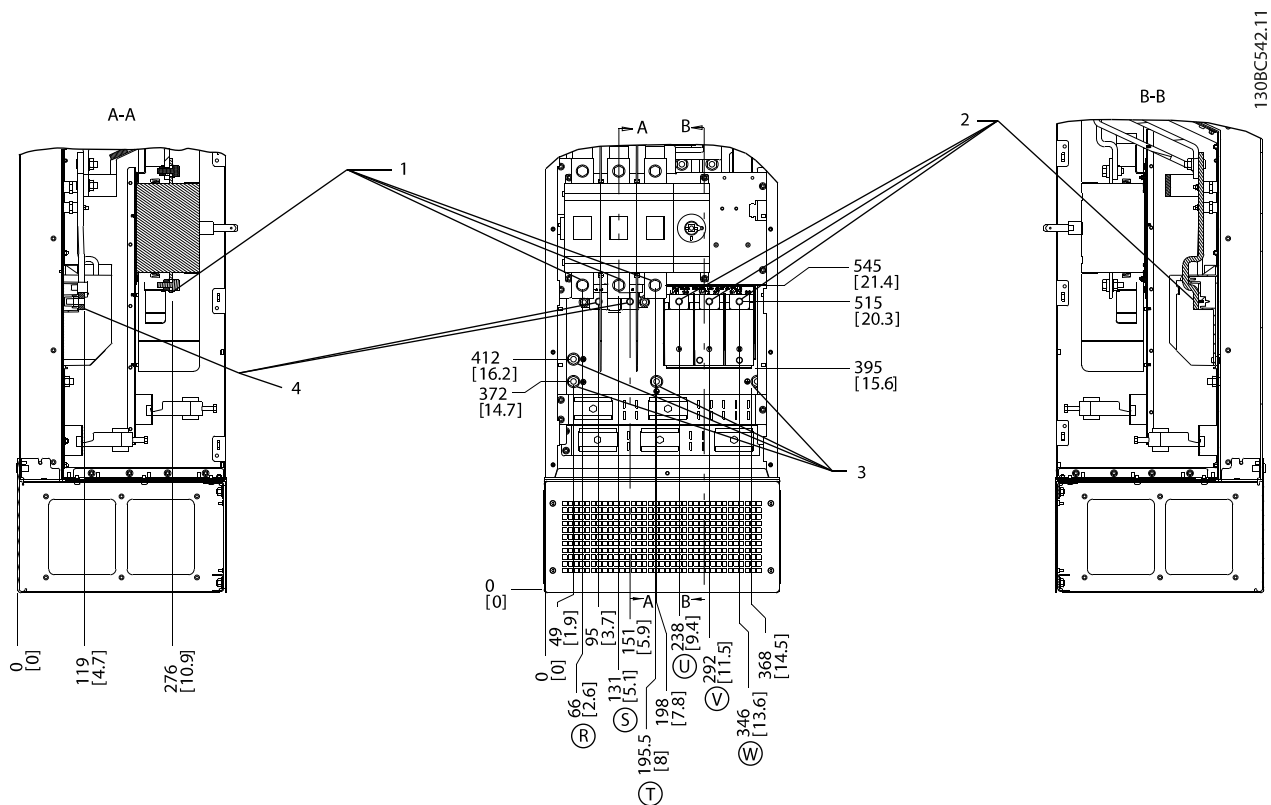
Kuva 4.15 Liitinten paikat, D6h kontaktori- ja virrankatkaisuoilla

4



1	Verkkoliittimet
2	Jarruliittimet
3	Moottorin liittimet
4	Maadoitusliittimet

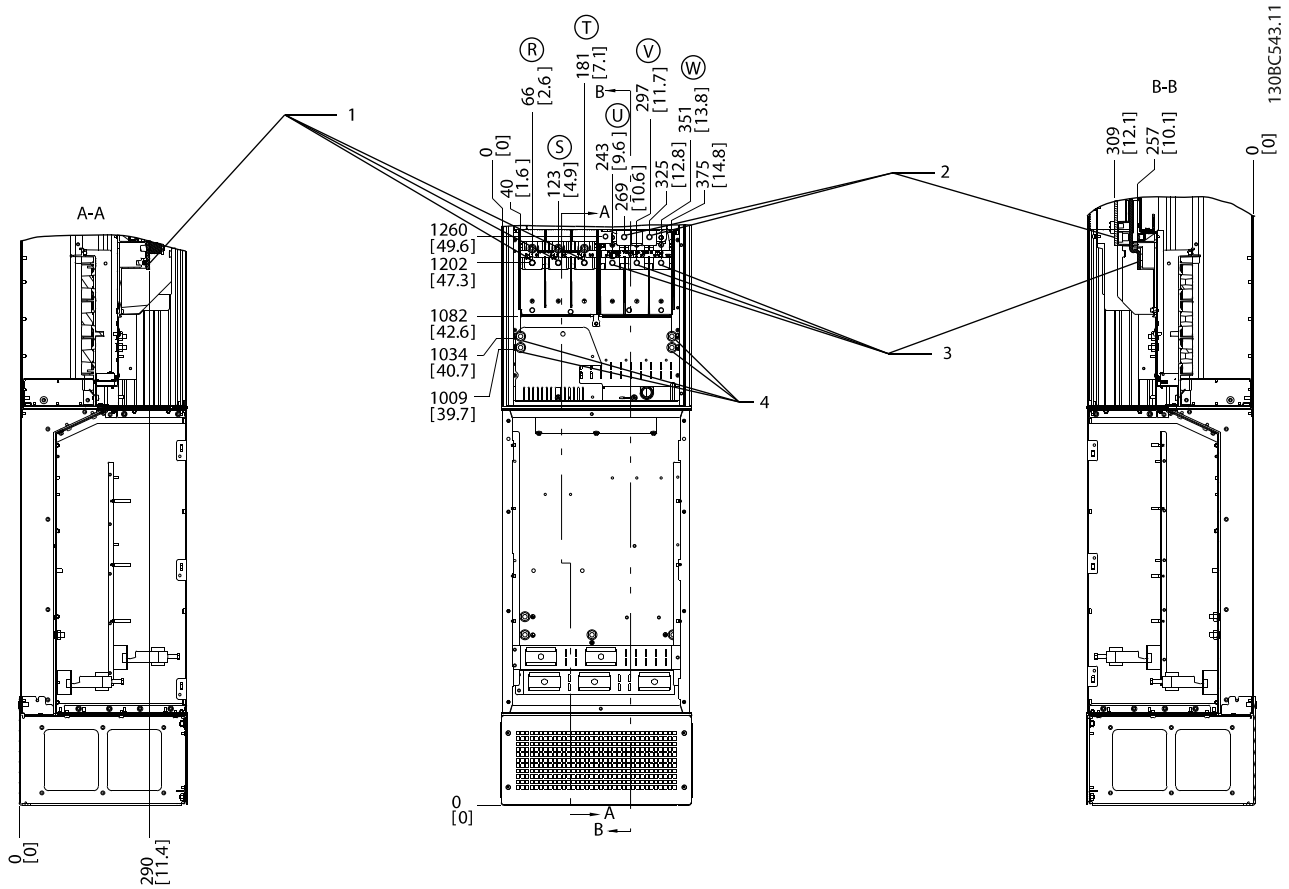
Kuva 4.16 Liitinten paikat, D6h johdonsuojajatkaisinoptiolla



1	Verkkoliittimet
2	Moottorin liittimet
3	Maadoitusliittimet
4	Jarruliittimet

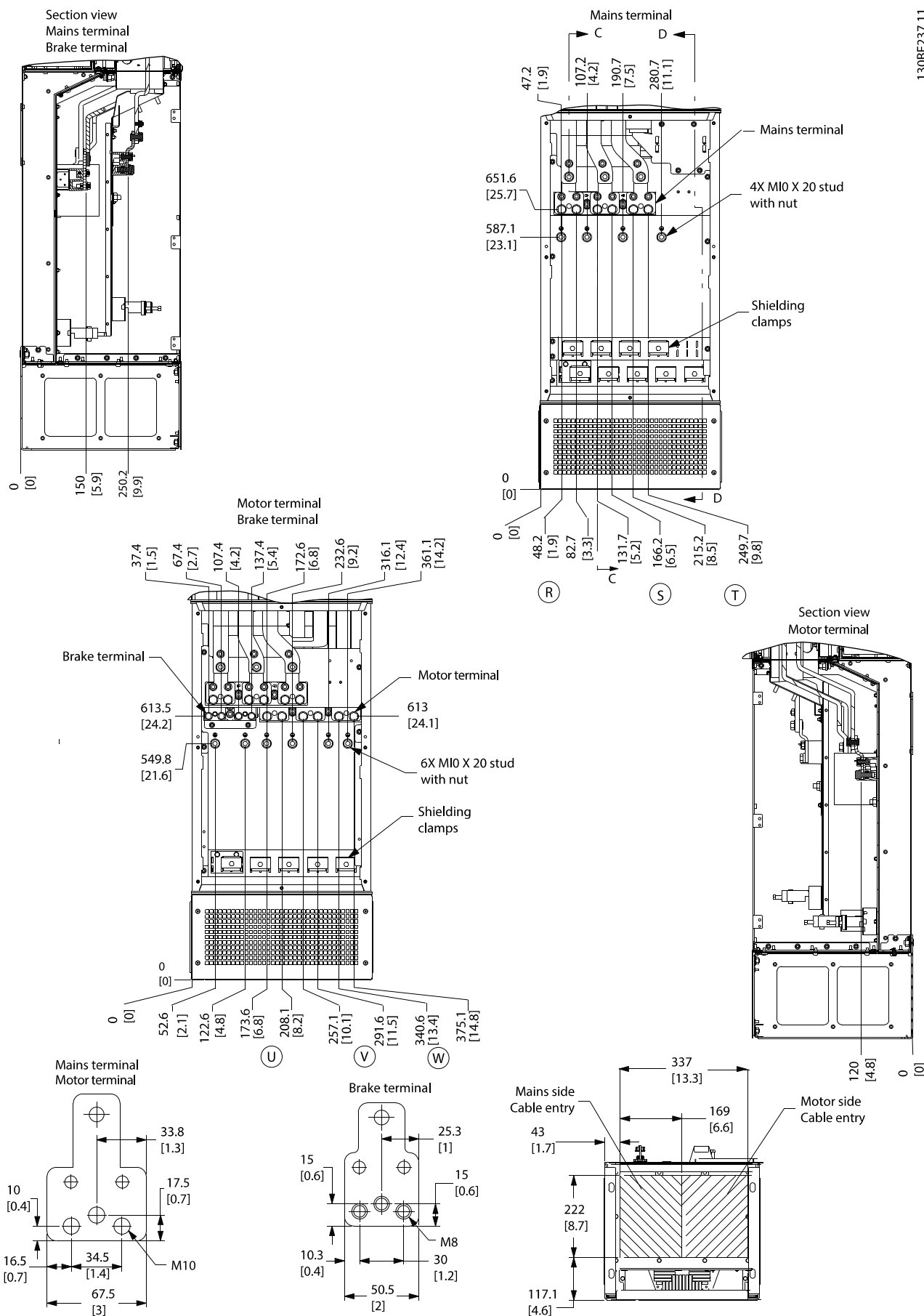
Kuva 4.17 Liitinten paikat, D7h virrankatkaisuoitilla

4



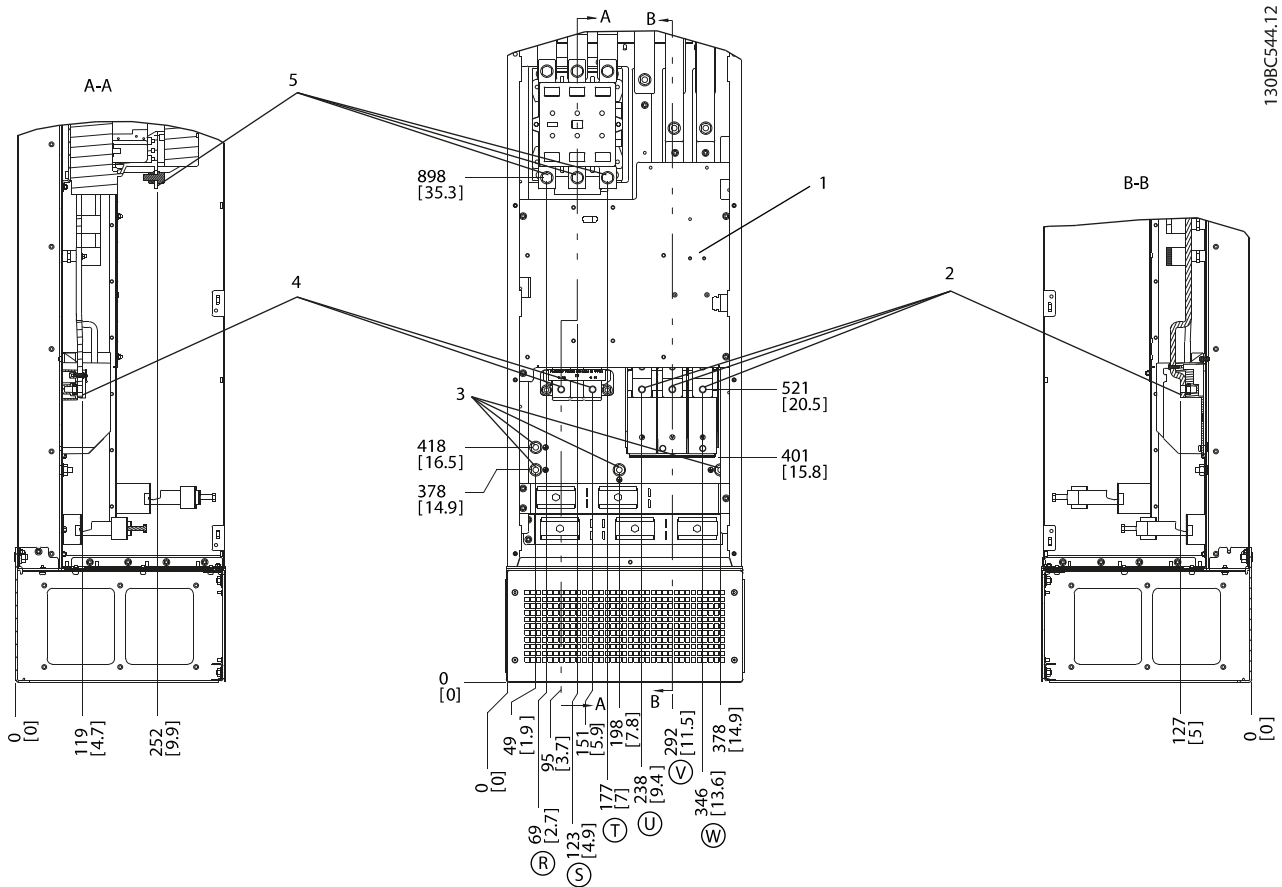
1	Verkkoliittimet
2	Jarruliittimet
3	Moottorin liittimet
4	Maadoitusliittimet

Kuva 4.18 Liitinten paikat, D7h jarruoptiolla



Kuva 4.19 Ylisuuri johdotuskaappi, D7h

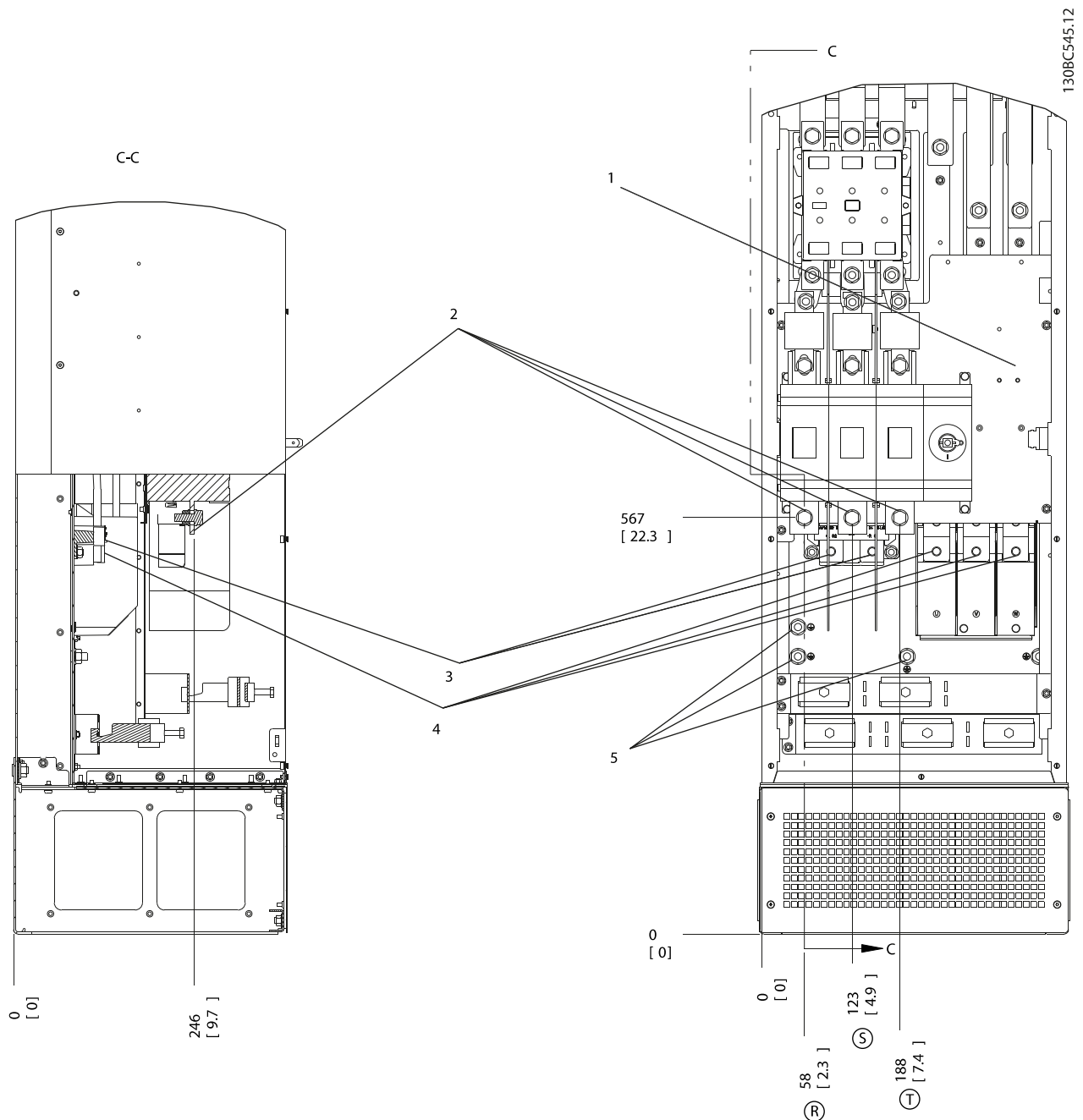
4



130BC544.12

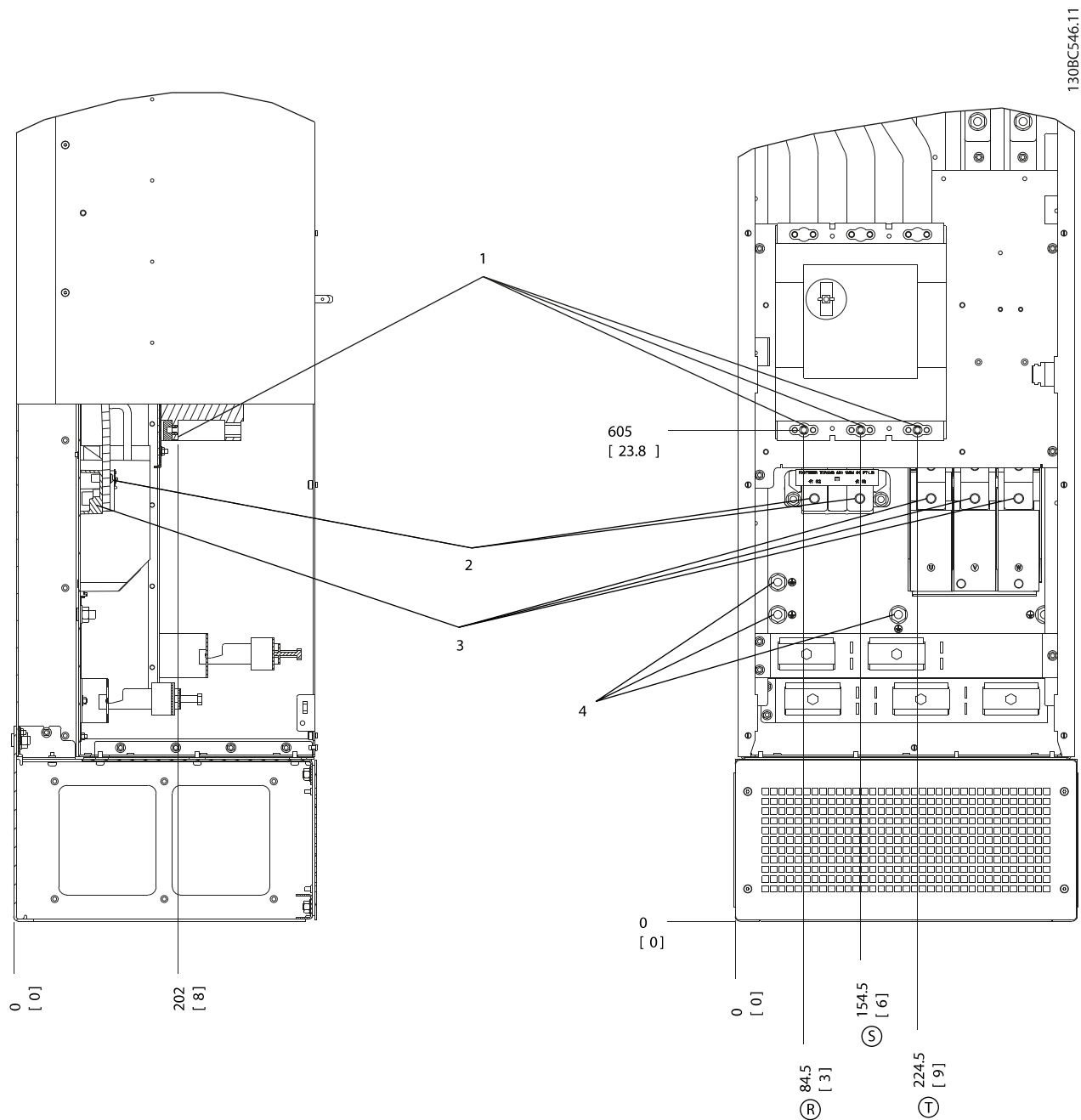
1	TB6-liitinlohko kontaktorille	4	Jarruliittimet
2	Moottorin liittimet	5	Verkkoliittimet
3	Maadoitusliittimet		

Kuva 4.20 Liitinten paikat, D8h kontaktorioptiolla



1	TB6-liitinlohko kontaktorille	4	Moottorin liittimet
2	Verkkoliittimet	5	Maadoitusliittimet
3	Jarruliittimet		

Kuva 4.21 Liitinten paikat, D8h kontaktori- ja virrankatkaisuoptiolla



1	Verkkoliittimet	3	Moottorin liittimet
2	Jarruliittimet	4	Maadoitusliittimet

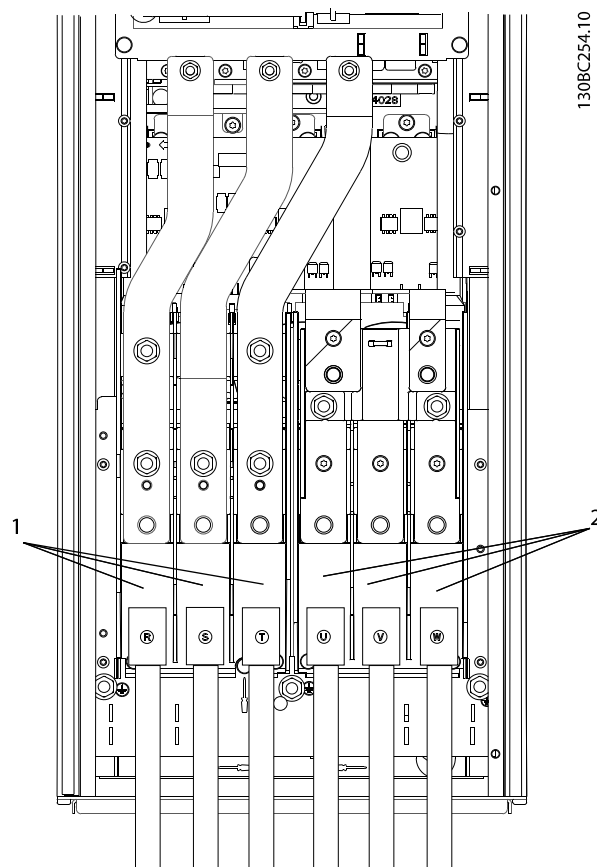
Kuva 4.22 Liitinten paikat, D8h johdonsuojakatkaisinoptiolla

4.7 Verkon vaihtovirtaliitäntä

- Valitse johdinten koko taajuusmuuttajan tulovirran mukaan. Katso johdinten suurimmat koot kohdasta *kappale 8.1 Sähkötiedot*.
- Noudata kaapelikokoja koskevia paikallisia ja kansallisia sähkömääräyksiä.

Toimet

1. Kytke 3-vaiheiset tulovaihtovirtajohdot liittimiin R, S ja T (katso *Kuva 4.23*).
2. Laitteiston konfiguraatiosta riippuen syöttövirta kytketään verkkovirran tuloliittimiin tai tulon erotukseen.
3. Maadoita kaapeli kohdan *kappale 4.3 Maadoitus* maadoitusohjeiden mukaan.
4. Syötettäessä eristetystä verkosta (IT-syöttö tai kelluva delta) tai TT/TN-S-syötöstä maadoitetulla lenkillä (maadoitettu delta) varmista, että parametrin *parametri 14-50 RFI Filter* arvoksi on asetettu [0] *Ei käytössä*. Tämä asetus estää tasajännitevälipiirin vahingoittumisen ja vähentää maakapasitanssia.



1	Verkkoliitäntä (R, S, T)
2	Moottorin kytkentä (U, V, W)

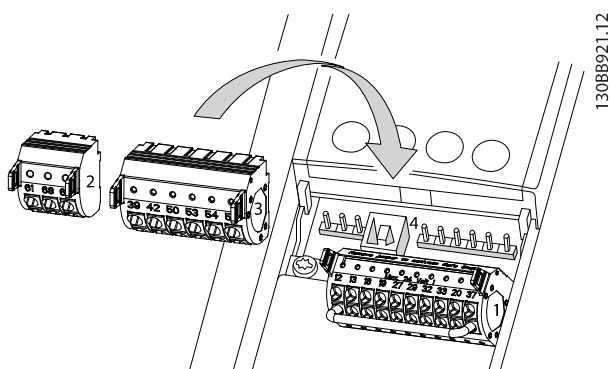
Kuva 4.23 Kytkeminen verkon vaihtovirtaan

4.8 Ohjauskaapelit

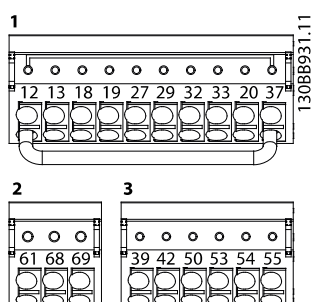
- Eristä ohjauskaapelit taajuusmuuttajan suurteho-komponenteista.
- Jos taajuusmuuttaja on kytketty termistoriin, termistorin ohjauskaapelit on vahvistettava/kaksoiseristettävä. Suositus on 24 V:n tasavirta.

4.8.1 Ohjausliitintyyppit

Kuva 4.24 ja Kuva 4.25 näyttävät irrotettavat taajuusmuuttajan liittimet. Liitintoiminnoista ja oletusasetuksista esitetään yhteenveto kohdassa Taulukko 4.1 ja Taulukko 4.3.



Kuva 4.24 Ohjausliitinten paikat



Kuva 4.25 Liitinten numerot

- Liitännässä 1 on:
 - 4 ohjelmoitavaa digitaalituloliitintä.
 - 2 lisädigitaaliliitintä, jotka voidaan ohjelmoida tuloksi tai lähdöksi.
 - 24 V:n tasavirtaliittimen syöttöjännite.
 - Yhteinen asiakkaan toimittamalle 24 V:n tasavirtajännitteelle.
- KSB202 -taajuusmuuttajassa on myös digitaalitulo STO-toiminnolle.
- Liitännän 2 liittimet (+)68 ja (-)69 RS-485-sarjaliikennekytkentään.
- Liitännässä 3 on:
 - 2 analogiatuloa.
 - 1 analogialähtö.
 - 10 V DC -verkkojännite.
 - Yhteiset tuloille ja lähdöille.
- Liitäntä 4 on USB-portti käytettäväksi MCT 10 -asetusohjelmisto -ohjelmiston kanssa.

Liitinten kuvaus			
Liitin	Parametrin	Oletus- asetus	Kuvaus
Digitaaliset tulot/lähdöt			
12, 13	-	+24 V DC	24 V:n syöttöjännite digitaalituloille ja ulkoisille antureille. Suurin lähtövirta on 200 mA kaikissa 24 V:n kuormissa.
18	Parametri 5-10 Terminal 18 Digital Input	[8] Käynnistys	Digitaalitulot.
19	Parametri 5-11 Terminal 19 Digital Input	[10] Suunnanvaihto	
32	Parametri 5-14 Terminal 32 Digital Input	[0] Ei toimintoa	
33	Parametri 5-15 Terminal 33 Digital Input	[0] Ei toimintoa	
27	Parametri 5-12 Terminal 27 Digital Input	[2] Rullaus, käänt.	Digitaalitulolle tai -lähdölle.
29	Parametri 5-13 Terminal 29 Digital Input	[14] Ryömintä	Oletusasetuksena on tulo.
20	-	-	Yhteinen digitaalituloille ja 0 V:n potentiaalille 24 V:n syöttöön.
37	-	STO	Turvallinen tulo.

Taulukko 4.1 Liitinten kuvaus Digitaaliset tulot/lähdöt

Liitinten kuvaus			
Liitin	Parametrin	Oletus- asetus	Kuvaus
Analogiatulot/-lähdöt			
39	–	–	Yhteinen analogia- lähdölle.
42	Parametri 6- 50 Terminal 42 Output	[0] Ei toimintoa	Ohjelmoitava analogialähtö. 0–20 mA tai 4–20 mA, kun maksimivastus on 500 Ω.
50	–	+10 V DC	10 V:n analoginen DC- syöttöjännite potentiometrille tai termistorille. Maksimi 15 mA.
53	Paramet- riryhmä 6-1* Analog. tulo 53	Ohjearvo	Analogiatulo. Jännit- teelle tai virralle. Katkaisimet A53 ja A54, valitse mA tai V.
54	Paramet- riryhmä 6-2* Analog. tulo 54	Takaisin- kytkentä	
55	–	–	Yhteinen analogiatu- loille.

Taulukko 4.2 Liitinten kuvaus Analogiatulot/-lähdöt

Liitinten kuvaus			
Liitin	Parametrin	Oletus- asetus	Kuvaus
Sarjaliikenne			
61	–	–	Integroitu RC-suodatin kaapelisuojaalle. VAIN suojausten kytkemiseen EMC- ongelmien yhteydessä.
68 (+)	Paramet- riryhmä 8-3* FC-portin aset.	–	RS485-liitäntä. Ohjaus- kortin kytkein liitännän resistanssia varten.
69 (-)	Paramet- riryhmä 8-3* FC-portin aset.	–	

Taulukko 4.3 Liitinten kuvaus sarjaliikenne

Liitinten kuvaus			
Liitin	Parametrin	Oletus- asetus	Kuvaus
Releet			
01, 02, 03	Parametri 5- 40 Function Relay [0]	[0] Ei toimintoa	Form C -relelähtö. Vaihto- tai tasajännit- teelle ja resistiivisille tai induktiivisille kuormille.
04, 05, 06	Parametri 5- 40 Function Relay [1]	[0] Ei toimintoa	

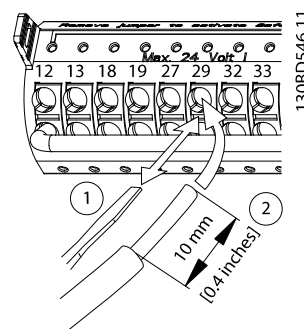
Taulukko 4.4 Liitinten kuvaus Releet

Lisäliittimet:

- 2 form C -relelähtöä. Lähtöjen sijainti riippuu taajuusmuuttajan konfiguraatiosta.
- Sisäisissä laiteoptioissa olevat liittimet. Katso laiteoption mukana tullutta käyttöohjetta.

4.8.2 Kytkennät ohjausliittimiin

Ohjausliitinten liitännät voidaan irrottaa taajuusmuuttajasta asennuksen helpottamiseksi kuten kohdassa Kuva 4.26.



Kuva 4.26 Ohjauskaapeleiden kytkentä

HUOMAUTUS!

Pidä ohjausjohtimet mahdollisimman lyhyinä ja erillään tehokaapeleista häiriöiden minimoimiseksi.

1. Avaa kontakti viemällä pieni ruuviavain kontaktin yläpuolella olevaan uraan kuten kuvassa ja työnnä ruuviavainta hieman ylöspäin.
2. Vie paljaaksi kuorittu ohjausjohdin kontaktiin.
3. Poista ruuviavain kiinnittäaksesi ohjausjohtimen kontaktiin.
4. Varmista, että kontakti on tukeva eikä irrallaan. Löysistä ohjauskaapeleista voi aiheutua laitevikoja tai suorituskyvyn heikentymistä.

Katso ohjausliittimien kaapelien koot kohdasta *kappale 8.5 Kaapelien tekniset tiedot* ja tyypilliset ohjauskaapelien liitännät kohdasta *kappale 6 Sovellusten asetusmerkkejä*.

4.8.3 Moottorin toiminta, käyttöönotto (liitin 27)

Liittimen 12 (tai 13) ja liittimen 27 välillä voidaan tarvita hyppijohdin, jotta taajuusmuuttaja toimisi käytettäessä tehtaan oletusohjelmointiarvoja.

- Digitaalinen tuloliitin 27 on suunniteltu 24 V DC ulkoisen lukituskomennon vastaanottamiseen.
- Jos lukituslaitetta ei käytetä, johda hyppijohdin ohjausliittimen 12 (suositus) tai 13 ja 27 välille. Näin saadaan sisäinen 24 V:n signaali liittimeen 27.
- Jos tilarivillä LCP:n alareunassa lukee *AUTO REMOTE COAST*, laite on käyttövalmis, mutta siitä puuttuu tulosignaali liittimestä 27.
- Jos liittimeen 27 on kytketty tehtaalla asennettu lisälaitte, älä poista tätä kytkentää

HUOMAUTUS!

Taajuusmuuttaja ei voi toimia, jos liittimessä 27 ei ole signaalia, ellei liittintä 27 ole ohjelmoitu uudelleen.

4.8.4 Jännite-/virtatulon valinta (kytkimet)

Analogiatuloliittimet 53 ja 54 mahdollistavat tulosignaalin määrittämisen jännitteeksi (0–10 V) tai virraksi (0/4–20 mA).

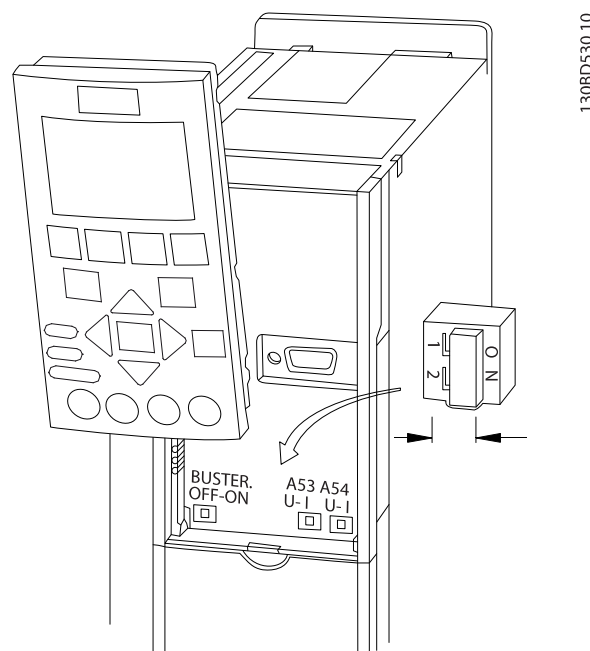
Parametrin oletusasetus:

- Liitin 53: nopeuden ohjearvoviesti avoimessa piirissä (katso *parametri 16-61 Terminal 53 Switch Setting*).
- Liitin 54: takaisinkytkentäsignaali suljetussa piirissä (katso *parametri 16-63 Terminal 54 Switch Setting*).

HUOMAUTUS!

Katkaise taajuusmuuttajan syöttö ennen kytkinten asentojen muuttamista.

1. Irrota LCP (paikallisohjauspaneeli) (katso Kuva 4.27).
2. Irrota muut mahdolliset katkaisimet peittävät lisälaitteet.
3. Aseta katkaisimet A53 ja A54 signaalityyppin valintaa varten. U tarkoittaa jännitettä, I virtaa.



Kuva 4.27 Liitinten 53 ja 54 katkaisimien paikka

4.8.5 Safe Torque Off (STO), vahinkokäynnistyksen esto

STO-toiminnon käyttäminen vaatii taajuusmuuttajan lisäjohtotusta. Katso lisätietoja *Safe Torque Off -käyttöohjeesta*.

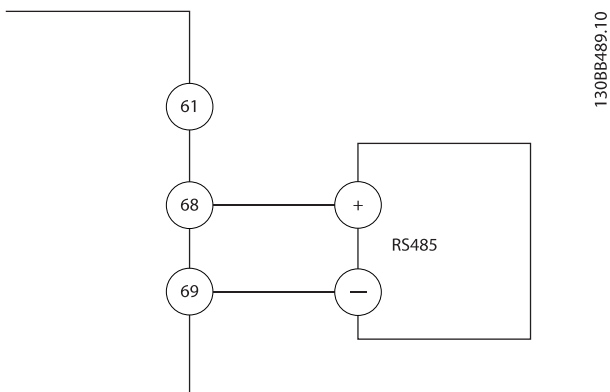
4.8.6 RS485-sarjaliikenteen määrittäminen

RS485 on 2-johtiminen väyläliitäntä, joka on yhteensopiva multi drop -verkon topologian kanssa ja siinä on seuraavat ominaisuudet:

- Taajuusmuuttajan sisäistä KSB-FC- tai Modbus RTU -tietoliikenneprotokollaa voi käyttää.
- Toiminnot voi ohjelmoida etäkäytöllä protokolla-ohjelmiston ja RS485-yhteyden avulla tai *parametriryhmissä 8-** Tiedons. ja aset.*
- Tietyn tiedonsiirtoprotokollan valinta muuttaa erilaisia oletusparametriasetuksia kyseisen protokollan spesifikaatioita vastaaviksi ja tuo käyttöön lisää protokollakohtaisia parametreja.
- Taajuusmuuttajaan on saatavana optiokortteja muita kenttäväyläprotokollia varten. Katso asennus- ja käyttöohjeet optiokortin dokumentaatiosta.
- Ohjauskortissa on kytkin (BUS TER.) väylän pääteresistanssia varten. Katso Kuva 4.27.

Sarjaliikenteen peruskokoonpanossa tulee tehdä seuraavat vaiheet:

1. Kytke RS485-sarjaliikennejohtimet liittimiin (+)68 ja (-)69
 - 1a Käytä suojattua sarjaliikennekaapelia (suositus).
 - 1b Katso asianmukaisen maadoituksen ohjeet kohdasta *kappale 4.3 Maadoitus*.
2. Valitse seuraavat parametrin asetukset:
 - 2a Protokollatyyppi kohdassa *parametri 8-30 Protocol*.
 - 2b Taajuusmuuttajan osoite kohdassa *parametri 8-31 Address*.
 - 2c Siirtonopeus kohdassa *parametri 8-32 Baud Rate*.



Kuva 4.28 Sarjaliikenteen kytkentäkaavio

4.9 Asennuksen tarkistuslista

Tarkista koko asennus kohdassa *Taulukko 4.5* kuvatulla tavalla ennen laitteen asennuksen viimeistelemistä. Tarkista valmiit kohdat ja merkitse ne muistiin.

Tarkista seuraavat ohjeet:	Kuvaus	☒
Apulaitteet	- Etsi apulaitteita, katkaisimia, erottimia tai tulosulakkeita/johdonsuojakatkaisimia, joita voi olla taajuusmuuttajan tulotehopuolella tai moottorin lähtöpuolella. Varmista, että ne ovat valmiit käytettäväksi täydellä nopeudella. - Tarkista takaisinkytkentään taajuusmuuttajalle käytettävien anturien toiminta ja asennus. - Irrota tehokertoimen korjauskondensaattorit moottorista. - Säädä tehokertoimen korjauskondensaattorit syöttöpuolella ja varmista, että ne ovat vaimennettuja.	
Kaapelin vetäminen	Varmista, että moottorikaapelit ja ohjauskaapelit ovat erikseen ja suojattuja tai kolmessa erillisessä metallisessa kaapeliputkessa suurtaajuuskohinan eristämiseksi.	
Ohjauskaapelit	- Tarkista järjestelmä rikkinäisten tai vaurioituneiden johdinten ja löysien liitännöiden varalta. - Tarkista, että ohjauskaapelit on eristetty virrasta ja moottorin kytkennöistä kohinan estämiseksi. - Tarkista tarvittaessa signaalien jännitelähde. Suosittelemme suojatun kaapelin tai kierretyn parin käyttöä. Varmista, että suojuksen päät on liitetty oikein.	
Jäähdytyksen ilmapäli	Varmista, että ilmapäli ylhäällä ja alhaalla ovat riittäviä asianmukaisen ilmavirran varmistamiseksi jäähdytystä varten, katso <i>kappale 3.3 Asennus</i>.	
Ympäristön olosuhteet	Tarkista, että ympäristön olosuhteita koskevat vaatimukset täyttyvät.	
Sulakkeet ja johdonsuojakatkaisimet	- Tarkista, että sulakkeet tai johdonsuojakatkaisimet ovat asianmukaiset. - Tarkista, että kaikki sulakkeet on kytketty tukevasti ja että ne ovat toimintakunnossa. Tarkista myös, että kaikki johdonsuojakatkaisimet ovat auki.	
Maadoitus	- Varmista, että maadoitusliitännät ovat riittävät ja tiiviit eikä niissä ole hapettumia. - Maadoitus kaapeliputkeen tai takapaneelin kiinnittäminen metallipintaan ei ole riittävä maadoitus.	
Tulo- ja lähtöteho-kytkennät	- Tarkista löysien liitännöiden varalta. - Tarkista, että moottorikaapelit ja virtakaapelit ovat erillisissä johtimissa tai erillisissä suojuissa kaapeleissa.	
Paneelin sisäosat	- Tarkista, ettei laitteen sisäosissa ole likaa, metallilastuja, kosteutta eikä korroosiota. - Tarkista, että laite on asennettu maalaamattomalle metallipinnalle.	
Kytkimet	Varmista, että kaikki katkaisinten asetukset on määritetty oikein.	
Tärinä	- Tarkista, että laite on asennettu tukevasti ja että tarvittaessa käytetään iskua vaimentavia alustoja. - Tarkista, esiintyykö tärinää tavallista enemmän.	

Taulukko 4.5 Asennuksen tarkistuslista



MAHDOLLINEN VAARA SISÄISEN VIAN YHTEYDESSÄ

Loukkaantumisaara, jos taajuusmuuttajaa ei ole suljettu oikein.

- Varmista ennen virran kytkemistä, että kaikki turvakannet on suljettu ja kiinnitetty oikein.

5 Käyttöönotto

5.1 Turvallisuusohjeet

Katso yleiset turvaohjeet kohdasta *kappale 2 Turvallisuus*.

VAROITUS

SUURJÄNNITE

Taajuusmuuttajissa esiintyy suuria jännitteitä, kun ne ovat kytkettyinä verkon vaihtovirran tulotehoon. Jos asennus-, käynnistys- ja huoltotoimia ei teetetä pätevällä henkilöstöllä, seurauksena voi olla kuolema tai vakava loukkaantuminen.

- Asennus, käynnistys ja huolto tulee antaa ainoastaan pätevän henkilöstön tehtäviksi.

Ennen syötön kytkemistä:

1. Varmista, ettei tuloliittimissä L1 (91), L2 (92) ja L3 (93), vaiheesta vaiheeseen tai vaiheesta maahan ole jännitettä.
2. Varmista, ettei lähtöliittimissä 96 (U), 97 (V) ja 98 (W), vaiheesta vaiheeseen tai vaiheesta maahan ole jännitettä.
3. Varmista moottorin jatkuvuus mittaamalla Ω -arvot U–V (96–97), V–W (97–98) ja W–U (98–96).
4. Tarkista taajuusmuuttajan ja moottorin asianmukainen maadoitus.
5. Tarkista, ettei taajuusmuuttajan liittimissä ole löysiä kytkentöjä.
6. Tarkista, että kaikki kaapeliläpiviennit on kiristetty oikein.
7. Varmista, että laitteen syöttö on katkaistu ja lukittu. Älä luota taajuusmuuttajan erotuskytkimiin syöttötehon eristyksessä.
8. Varmista, että verkkojännite vastaa taajuusmuuttajan ja moottorin jännitettä.
9. Sulje kansi asianmukaisesti.

5.2 Virran kytkeminen

Kytke laitteeseen virta seuraavasti:

1. Varmista, että tulojännite on tasapainossa 3 %:n sisällä. Ellei, korjaa syöttöjännitteen epätasapaino, ennen kuin jatkat. Toista toimenpide jännitteen korjauksen jälkeen.
2. Varmista, että mahdollisen optiona saatavan laitteen kytkentä vastaa asennussovellusta.
3. Varmista, että kaikki käyttölaitteet on kytketty pois päältä. Paneeliovien on oltava kiinni ja kansien hyvin kiinnitettyinä.
4. Kytke laitteeseen virta. ÄLÄ käynnistä taajuusmuuttajaa tässä vaiheessa. Jos laitteessa on erotuskytkin, käännä se ON-asentoon virran tuomiseksi taajuusmuuttajaan.

5.3 Paikallisohtauspaneelin toiminta

5.3.1 Paikallisohtauspaneeli

Paikallisohtauspaneeli (LCP) on yhdistetty näyttö ja näppäimistö laitteen etuosassa.

LCP:ssä on monia erilaisia toimintoja:

- Käynnistys, pysäytys ja ohjausnopeus paikallisohtausjauksella.
- Näytä käyttötiedot, tila, varoitukset ja huomautukset.
- Ohjelmoi taajuusmuuttajan toiminnot.
- Nollaa taajuusmuuttajan vian jälkeen, jos automaattinollaus on poissa käytöstä.

Optiona on saatavana myös numeerinen LCP (NLCP). NLCP toimii samaan tapaan kuin LCP. Katso kyseisen tuotteen *Ohjelmointioppaasta* tarkempia tietoja NLCP:n käytöstä.

HUOMAUTUS!

Voit tehdä käyttöönoton tietokoneen avulla asentamalla MCT 10 -asetusohjelmisto -ohjelmiston.

5.3.2 Viesti käynnistuksen yhteydessä

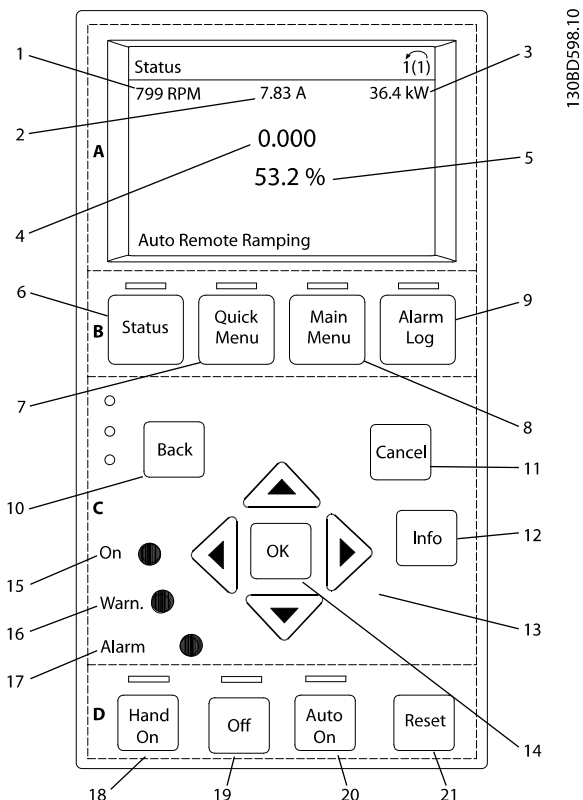
HUOMAUTUS!

Käynnistuksen aikana LCP:ssä näkyy viesti *INITIALISING*. Taajuusmuuttaja on käyttövalmis, kun tämä viesti ei enää näy. Lisälaitteiden lisääminen tai poistaminen voi pidentää käynnistuksen kestoa.

5.3.3 LCP:n rakenne

LCP jakautuu neljään toiminnalliseen ryhmään (katso Kuva 5.1).

- A. Näyttöalue.
- B. Näytön valikkopainikkeet.
- C. Navigointipainikkeet ja merkkivalot (LED).
- D. Toimintopainikkeet ja nollaus.



Kuva 5.1 Paikallisohejauspaneeli (LCP)

A. Näyttöalue

Näyttöalue aktivoituu, kun taajuusmuuttaja saa jännitettä verkon, DC-liittimien tai 24 V:n ulkoisen tasavirtasyötön kautta.

LCP:ssä näkyviä tietoja voi muokata käyttäjäsovelluksen mukaan. Valitse optiot *pika-asetusvalikosta* Q3-13 *Näytön asetukset*.

Näyttö	Parametrin numero	Oletusasetus
1	0-20	Nopeus [RPM]
2	0-21	Moottorin virta
3	0-22	Teho [kW]
4	0-23	Taajuus
5	0-24	Viite [%]

Taulukko 5.1 Kuvateksti Kuva 5.1, näyttöalue

B. Näytön valikkopainikkeet

Valikkopainikkeita käytetään valikon käyttöparametrien määrittämiseen, tilanäyttötilojen selaamiseen normaalin käytön aikana sekä vikalokin tietojen tarkasteluun.

	Painike	Toiminta
6	Status	Näyttää toimintatiedot.
7	Quick Menu (pika-asetus-valikko)	Mahdollistaa ohjelmoinnin parametrien muokkaamisen alkuasennusohjeita ja monia yksityiskohtaisia käyttöohjeita varten.
8	Main Menu (päävalikko)	Mahdollistaa kaikkien ohjelmointiparametrien muokkaamisen.
9	Hälytysloki	Näyttää luettelon aktiivisista varoituksista, 10 tuoreinta hälytystä sekä huoltolokin.

Taulukko 5.2 Kuvateksti Kuva 5.1, Näytön valikkonäppäimet

C. Navigointipainikkeet ja merkkivalot (LED)

Navigointipainikkeilla ohjelmoidaan toimintoja ja liikutetaan näyttökohdistinta. Lisäksi navigointipainikkeilla voi säädellä nopeutta paikallisessa käytössä. Tällä alueella on kolme taajuusmuuttajan tilan merkkivaloa.

	Painike	Toiminta
10	Takaisin	Palauttaa edelliseen vaiheeseen tai luetteloon valikkorakenteessa.
11	Peruuta	Peruu viimeksi tekemäsi muutoksen tai antamasi komennon, kunhan näyttötilaa ei ole vaihdettu.
12	Info	Paina tästä, niin saat esiin näytöllä olevan toiminnon määritelmän.
13	Navigointipainikkeet	Liiku valikkokohtien välillä neljällä navigointipainikkeella.
14	OK	Voit muokata parametriryhmiä tai ottaa valinnan käyttöön.

Taulukko 5.3 Kuvateksti Kuva 5.1, navigointipainikkeet

	Merkkivalo	LED	Toiminta
15	On	Vihreä	Päällä-merkkivalo syttyy, kun taajuusmuuttajaan kytketään verkkojännite tai se saa jännitettä DC-väylän liittimen tai ulkoisen 24 V:n virtalähteen kautta.
16	Warn.	Keltainen	Kun varoituksen edellytykset täyttyvät, keltainen WARN-valo syttyy ja näytölle tulee ongelmasta kertova teksti.
17	Hälytys	Punainen	Vikatilanne saa punaisen hälytysvalon vilkkumaan, ja näytölle tulee hälytysteksti.

Taulukko 5.4 Kuvateksti Kuva 5.1, merkkivalot (LED)

D. Toimintopainikkeet ja nollaus

Toimintopainikkeet sijaitsevat LCP:n alaosassa.

	Painike	Toiminta
18	Hand On	Käynnistää taajuusmuuttajan paikalliso- jauksella. • Ohjaustulosta tai sarjaliikenteestä peräisin oleva ulkoinen pysäytyssignaali ohittaa paikallisen hand on -ohjauksen.
19	Off	Sammuttaa moottorin mutta ei katkaise tehonsyöttöä taajuusmuuttajalle.
20	Auto On	Kytkee järjestelmän etäkäyttötilaan. • Reagoi ohjausliitinten tai sarjaliikenteen ulkoiseen käynnistyskomentoon.
21	Kuittaus	Kuittaa taajuusmuuttajan manuaalisesti vian korjaamisen jälkeen.

Taulukko 5.5 Kuvateksti Kuva 5.1, käyttönäppäimet ja kuittaus

HUOMAUTUS!

Näytön kontrastia voi säätää [Status]- ja [▲]/[▼] -painik-
keilla.

5.3.4 Parametrin asetukset

Sovellusten oikea ohjelmointi edellyttää usein toimintojen
asettamista useisiin toisiinsa liittyviin parametreihin. Tietoa
parametreista on kohdassa *kappale 9.2 Parametrivalikon
rakenne*.

Ohjelmointitiedot tallentuvat sisäisesti taajuusmuuttajaan.

- Tee tiedoista varmuuskopio lataamalla ne LCP:n
muistiin.
- Voit ladata tiedot toiseen taajuusmuuttajaan
kytkemällä LCP:n kyseiseen laitteeseen ja
lataamalla tallennetut asetukset.
- Tehtaan oletusasetusten palauttaminen ei muuta
LCP:n muistiin tallennettuja tietoja.

5.3.5 Tietojen lataaminen LCP:lle/LCP:stä

1. Pysäytä moottori [OFF]-painikkeella ennen
tietojen lataamista paneeliin tai taajuusmuut-
tajaan.
2. Paina [Main Menu] *parametri 0-50 LCP Copy* ja
paina [OK].
3. Lataa tiedot LCP:hen valitsemalla [1] *Kaikki
LCP:hen* tai lataa tiedot LCP:stä valitsemalla [2]
Kaikki LCP:stä.
4. Paina [OK]-painiketta. Näyttöön tulee palkki, joka
kertoo lataamisen edistymisestä.
5. Palaa normaaliin toimintaan painamalla [Hand
On]- tai [Auto On] -näppäintä.

5.3.6 Parametriasetusten muuttaminen

Parametriasetuksia voi käyttää ja muuttaa [Quick Menu]- tai
[Main menu] -näppäimen avulla. *Pika-asetusvalikon* kautta
voi käyttää vain tiettyjä parametreja.

1. Paina LCP:n [Quick Menu]- tai [Main Menu] -
näppäintä.
2. [▲] [▼]-näppäimillä voit selata parametriryhmiä.
3. Valitse parametriryhmä [OK]-näppäimellä.
4. [▲] [▼]-näppäimillä voit selata parametriryhmiä.
5. Valitse parametri painamalla [OK].
6. [▲] [▼] -näppäimillä voit muuttaa parametrin
asetuksen arvoa.
7. Siirrä numeroa painamalla [◀] [▶] kun desimaali-
parametri on muokkaustilassa.
8. Hyväksy uusi asetus [OK]-näppäimellä.
9. Siirry *Tila*-kohtaan painamalla kaksi kertaa [Back]
tai siirry *päävalikkoon* painamalla [Main Menu].

Näytä muutokset

Pika-asetusvalikko Q5 - Tehdyt muutokset näyttää kaikki
parametrit, jotka on muutettu oletusasetuksista.

- Luettelossa näytetään ainoastaan parametrit, jotka
on muutettu nykyisen asetusten muokkauksen
aikana.
- Oletusarvoiksi palautettuja parametreja ei näytetä.
- Viesti *Empty* tarkoittaa, että parametreja ei ole
muutettu.

5.3.7 Oletusasetusten palauttaminen

HUOMAUTUS!

Ohjelmoinnin, moottorin tietojen, lokalisoinnin ja valvon-
tatietojen häviämisen vaara, jos oletusasetukset
palautetaan. Voit luoda varmuuskopion lataamalla tiedot
LCP:hen ennen alustamista.

Parametriasetukset palautetaan oletusarvoon alustamalla
taajuusmuuttaja. Alustus tehdään toiminnolla
parametri 14-22 Operation Mode (suositeltava) tai manuaa-
lisesti.

- *parametri 14-22 Operation Mode*-toiminnon avulla
tehty alustus ei nollaa taajuusmuuttajan asetuksia,
kuten käyttötunnit, sarjaliikenteen valinnat,
henkilökohtaiset valikkoasetukset, vikaloki,
hälytysloki ja muut valvontatoiminnot.
- Manuaalinen alustus poistaa kaikki moottorin,
ohjelmoinnin, lokalisoinnin ja valvonnan tiedot ja
palauttaa tehtaan oletusasetukset.

Suosittelava alustus toiminnon *parametri 14-22 Operation Mode* avulla.

1. Painamalla [Main Menu] -näppäintä kaksi kertaa pääset parametreihin.
2. Siirry kohtaan *parametri 14-22 Operation Mode* ja paina [OK]-näppäintä.
3. Valitse [2] *Alustus* ja paina [OK]-näppäintä.
4. Katkaise laitteesta virta ja odota, kunnes näyttö sammuu.
5. Kytke laitteeseen virta.

Parametrien oletusasetukset palautuvat käynnistyksen aikana. Palautus voi kestää hiukan normaalia pidempään.

1. Hälytys 80, *Taajuusmuut. alust.* tulee näkyviin.
2. Palaa käyttötilaan painamalla [Reset].

Manuaalinen alustus

1. Katkaise laitteesta virta ja odota, kunnes näyttö sammuu.
2. Pidä [Status]-, [Main Menu]- ja [OK]-näppäimiä painettuna samaan aikaan, kun kytket laitteeseen virransyötön. Paina näppäimiä noin viiden sekunnin ajan tai kunnes kuulet napsahduksen ja puhallin käynnistyy.

Tehtaan oletusparametriasetykset palautuvat käynnistyksen aikana. Palautus voi kestää hiukan normaalia pidempään.

Manuaalinen alustus ei resetoja seuraavia taajuusmuuttajan tietoja:

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

5.4 Perusohjelmointi

5.4.1 Käyttöönotto SmartStart-toiminnon avulla

SmartStart mahdollistaa perusmoottorin ja sovellusparametrien nopean määrittämisen.

- SmartStart käynnistyy automaattisesti taajuusmuuttajan ensimmäisen käynnistyksen tai alustuksen jälkeen.
- Tee taajuusmuuttajan käyttöönottoimet loppuun toimimalla näyttöön tulevien ohjeiden mukaisesti. Aktivoi SmartStart-toiminto aina valitsemalla *Pika-asetusvalikko Q4 - SmartStart*.
- Katso lisätietoja käyttöönotosta ilman SmartStart-avustajaa kohdasta *kappale 5.4.2 Käyttöönotto [Main Menu] -näppäimellä* tai *ohjelmointioppaasta*.

HUOMAUTUS!

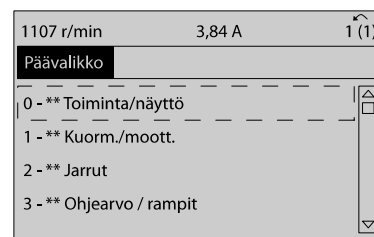
SmartStart-asetusten määrittäminen edellyttää moottorin tietoja. Vaadittavat tiedot ovat yleensä moottorin tyyppikilvessä.

5.4.2 Käyttöönotto [Main Menu] -näppäimellä

Suosittelavat parametrien asetukset on tarkoitettu käynnistystä ja tarkistusta varten. Sovelluksen asetukset voivat vaihdella.

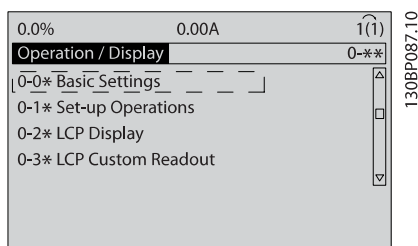
Syötä tiedot, kun virta on päällä, mutta ennen taajuusmuuttajan käyttöä.

1. Paina LCP:n [Main Menu] -näppäintä.
2. Siirry navigointinäppäimillä *parametri ryhmään 0-** Toiminto/Näyttö* ja paina [OK].



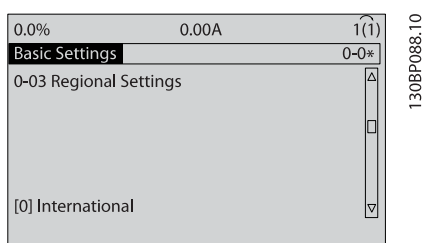
Kuva 5.2 Main Menu

3. Siirry navigointinäppäimillä *parametriryhmään* 0-0* *Perusasetukset* ja paina [OK].



Kuva 5.3 Toiminto/näyttö

4. Siirry navigointinäppäimillä kohtaan *parametri 0-03 Regional Settings* ja paina [OK].



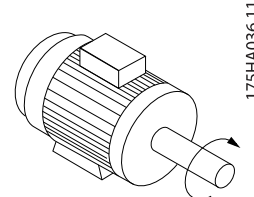
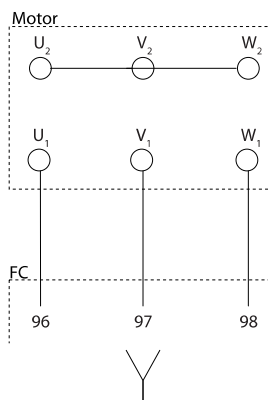
Kuva 5.4 Perusasetukset

5. Valitse navigointinäppäimillä tarpeen mukaan [0] *Kansainvälinen* tai [1] *Pohjois-Amerikka* ja paina [OK]-näppäintä. (Tämä valinta muuttaa useiden perusparametrien oletusasetuksia).
6. Paina LCP:n [Main Menu] -näppäintä.
7. Siirry navigointinäppäimillä kohtaan *parametri 0-01 Language*.
8. Valitse kieli ja paina [OK]-näppäintä.
9. Jos ohjausliitinten 12 ja 27 välissä on hyppijohdin, jätä *parametri 5-12 Terminal 27 Digital Input*-asetus tehtaan oletusasetukseksi. Valitse muussa tapauksessa kohdassa *parametri 5-12 Terminal 27 Digital Input* [0] *Ei toimintoa*.
10. Määritä sovelluskohtaiset asetukset seuraaville parametreille:
 - 10a *Parametri 3-02 Minimum Reference*.
 - 10b *Parametri 3-03 Maximum Reference*.
 - 10c *Parametri 3-41 Ramp 1 Ramp Up Time*.
 - 10d *Parametri 3-42 Ramp 1 Ramp Down Time*.
 - 10e *Parametri 3-13 Reference Site*. Yhdistetty asetukseen Yht. käsi/aut.käytt. Paikallinen Etä.

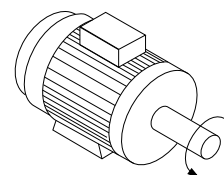
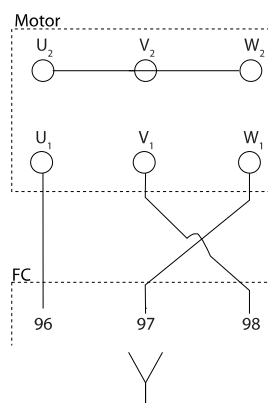
5.5 Moottorin pyörimisen tarkistus

Pyörimissuunta voidaan vaihtaa vaihtamalla keskenään moottorin kaksi vaihejohtinta tai vaihtamalla parametrin *parametri 4-10 Motor Speed Direction* asetusta.

- Liitin U/T1/96 kytketään U-vaiheeseen.
- Liitin V/T2/97 kytketään V-vaiheeseen.
- Liitin W/T3/98 kytketään W-vaiheeseen.



175HA036.11



Kuva 5.5 Moottorin pyörimissuunnan johdotuksen vaihto

Moottorin pyörimisen voi tarkistaa käyttämällä parametria *parametri 1-28 Motor Rotation Check* ja noudattamalla näytöllä näkyviä ohjeita.

5.6 Paikallisohjauksen testi

1. Anna taajuusmuuttajalle paikallinen käynnistyskomento painamalla [Hand On] -painiketta.
2. Kiihdytä taajuusmuuttaja täydelle nopeudelle painamalla [▲]-näppäintä. Osoittimen siirtäminen desimaalipilkun vasemmalle puolelle mahdollistaa nopeammat tulon muutokset.
3. Pane merkille mahdolliset kiihtyvyysoingelmat.
4. Paina [Off]-painiketta. Pane merkille mahdolliset hidastusongelmat.

Katso *kappale 7.7 Vianmääritys*, jos havaitset kiihdytys- tai hidastusongelmia. Katso ohjeet taajuusmuuttajan nollamiseen laukaisun jälkeen kohdasta *kappale 7.6 Luettelo varoituksista ja hälytyksistä*.

5.7 Järjestelmän käynnistys

Tässä kappaleessa vaaditut toimet edellyttävät käyttäjän kytkentöjä ja sovellusten ohjelmointia. Seuraavaa menettelyä suositellaan, kun sovellusasennus on suoritettu.

1. Paina [Auto On].
2. Suorita ulkoinen käyntikomento.
3. Sääda nopeuden ohjearvo koko nopeusalueella.
4. Poista ulkoinen käyntikomento.
5. Tarkista moottorin ääni- ja värinätao varmistaaksesi, että järjestelmä toimii aiotulla tavalla.

Jos järjestelmä antaa varoituksia tai hälytyksiä, katso *kappale 7.6 Luettelo varoituksista ja hälytyksistä*.

6 Sovellusten asetus-esimerkkejä

6.1 Johdanto

Tämän jakson esimerkit on tarkoitettu pikaohjeiksi yleisiin sovelluksiin.

- Parametrien asetukset ovat alueen oletusarvot, ellei toisin ole mainittu (valittu parametrissa *parametri 0-03 Regional Settings*).
- Liittimiin liittyvät parametrit ja niiden asetukset näkyvät piirrosten vieressä.
- Jos vaaditaan kytkentäasetukset analogisille liittimille A53 tai A54, nekin näytetään.

HUOMAUTUS!

Kun käytössä on valinnainen STO-toiminto, liittimen 12 (tai 13) ja liittimen 37 välillä voidaan tarvita hyppyjohdin, jotta taajuusmuuttaja toimisi käytettäessä tehtaan oletusohjelmointiarvoja.

6.2 Sovellusesimerkkejä

6.2.1 Automaattinen moottorin sovitus (AMA)

Parametrit	
Toiminta	Asetus
Parametri 1-29 Automatic Motor Adaptation (AMA)	[1] Täyd. AMA käytt.
Parametri 5-12 Terminal 27 Digital Input	[2]* Rullaus, käänt.
* = Oletusarvo	
Huomautukset/kommentit: Parametriyhmä 1-2* Mootto- ridata on määritettävä moottorin mukaan. D IN 37 on valinnainen.	

Taulukko 6.1 AMA ja T27 kytkettynä

Parametrit	
Toiminta	Asetus
Parametri 1-29 Automatic Motor Adaptation (AMA)	[1] Täyd. AMA käytt.
Parametri 5-12 Terminal 27 Digital Input	[0] Ei toimintoa
* = Oletusarvo	
Huomautukset/kommentit: Parametriyhmä 1-2* Mootto- ridata on määritettävä moottorin mukaan. D IN 37 on valinnainen.	

Taulukko 6.2 AMA T27 ei kytkettynä

6.2.2 Nopeus

Parametrit	
Toiminta	Asetus
Parametri 6-10 Terminal 53 Low Voltage	0,07 V*
Parametri 6-11 Terminal 53 High Voltage	10 V*
Parametri 6-14 Terminal 53 Low Ref./Feedb. Value	0 Hz
Parametri 6-15 Terminal 53 High Ref./Feedb. Value	50 Hz
* = Oletusarvo	
Huomautukset/kommentit: D IN 37 on valinnainen.	

Taulukko 6.3 Analoginen nopeuden ohjearvo (jännite)

Parametrit	
Toiminta	Asetus
Parametri 6-12 Terminal 53 Low Current	4 mA*
Parametri 6-13 Terminal 53 High Current	20 mA*
Parametri 6-14 Terminal 53 Low Ref./Feedb. Value	0 Hz
Parametri 6-15 Terminal 53 High Ref./Feedb. Value	50 Hz
* = Oletusarvo	
Huomautukset/kommentit: D IN 37 on valinnainen.	

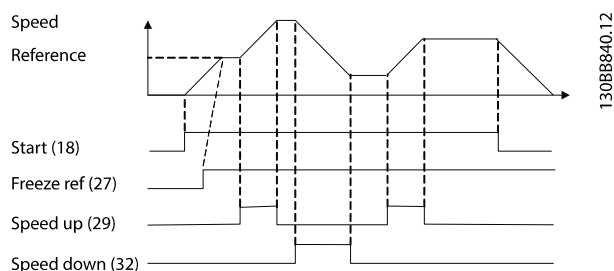
Taulukko 6.4 Analoginen nopeuden ohjearvo (virta)

Parametrit	
Toiminta	Asetus
Parametri 6-10 Terminal 53 Low Voltage	0,07 V*
Parametri 6-11 Terminal 53 High Voltage	10 V*
Parametri 6-14 Terminal 53 Low Ref./Feedb. Value	0 Hz
Parametri 6-15 Terminal 53 High Ref./Feedb. Value	1 500 Hz
* = Oletusarvo	
Huomautukset/kommentit: D IN 37 on valinnainen.	

Taulukko 6.5 Nopeuden ohjearvo (manuaalisen potentiometrin avulla)

Parametrit	
Toiminta	Asetus
Parametri 5-10 Terminal 18 Digital Input	[8]* Käynnistys
Parametri 5-12 Terminal 27 Digital Input	[19] Ohjearvon lukitus
Parametri 5-13 Terminal 29 Digital Input	[21] Nopeus ylös
Parametri 5-14 Terminal 32 Digital Input	[22] Nopeus alas
* = Oletusarvo	
Huomautukset/kommentit: D IN 37 on valinnainen.	

Taulukko 6.6 Nopeus ylös/alas

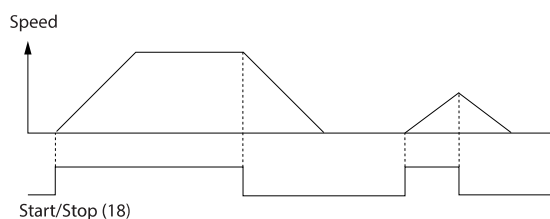


Kuva 6.1 Nopeus ylös/alas

6.2.3 Käynnistys/pysäytys

Parametrit	
Toiminta	Asetus
Parametri 5-10 Terminal 18 Digital Input	[8]* Käynnistys
Parametri 5-12 Terminal 27 Digital Input	[0] Ei toimintoa
Parametri 5-19 Terminal 37 Digital Input	[1] Turv.pys. hälytys
* = Oletusarvo	
Huomautukset/kommentit: Kunparametri 5-12 Terminal 27 Digital Input asetuksena on [0] Ei toimintoa, hyppijohdinta liittimeen 27 ei tarvita. D IN 37 on valinnainen.	

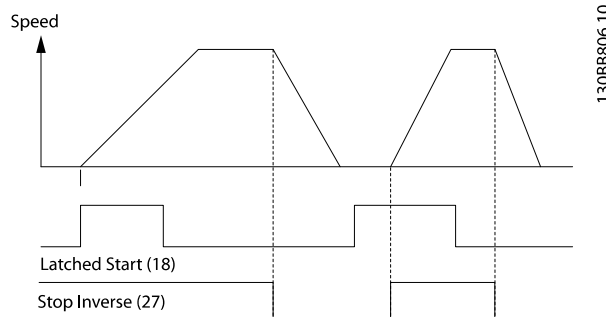
Taulukko 6.7 Käynnistys-/pysäytyskomento STO-toiminnolla



Kuva 6.2 Käynnistys-/pysäytyskomento STO-toiminnolla

Parametrit	
Toiminta	Asetus
Parametri 5-10 Terminal 18 Digital Input	[9] Pulssikäynnistys
Parametri 5-12 Terminal 27 Digital Input	[6] Pysäytys, käänteinen
* = Oletusarvo	
Huomautukset/kommentit: Kunparametri 5-12 Terminal 27 Digital Input asetuksena on [0] Ei toimintoa, hyppijohdinta liittimeen 27 ei tarvita. D IN 37 on valinnainen.	

Taulukko 6.8 Pulssikäynnistys-/pysäytys



Kuva 6.3 Pulssikäynnistys/pysäytys käänteinen

		Parametrit	
FC		Toiminta	Asetus
+24 V	12	Parametri 5-10 Terminal 18 Digital Input	[8] Käynnistys
+24 V	13		
D IN	18	Parametri 5-11 Terminal 19 Digital Input	[10]* Suunnanvaihto
D IN	19		
COM	20	Parametri 5-12 Terminal 27 Digital Input	[0] Ei toimintoa
D IN	27		
D IN	29	Parametri 5-14 Terminal 32 Digital Input	[16] Esival. ohj. bitti 0
D IN	32		
D IN	33	Parametri 5-15 Terminal 33 Digital Input	[17] Esival. ohj. bitti 1
D IN	33		
+10 V	50	Parametri 3-10 Preset Reference	
A IN	53		Esival. ohj. 0 25%
A IN	54		Esival. ohj. 1 50%
COM	55		Esival. ohj. 2 75%
A OUT	42		Esival. ohj. 3 100%
COM	39	* = Oletusarvo	
		Huomautukset/kommentit: D IN 37 on valinnainen.	

Taulukko 6.9 Käynnistys/pysäytys suunnanvaihdolla ja 4 esiasetetulla nopeudella

6.2.4 Ulkoisen hälytyksen kuittaus

		Parametrit	
FC		Toiminta	as.
+24 V	12	Parametri 5-11 Terminal 19 Digital Input	[1] Kuittaus
+24 V	13		
D IN	18	* = Oletusarvo	
D IN	19		
COM	20	Huomautukset/kommentit: D IN 37 on valinnainen.	
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		

Taulukko 6.10 Ulkoisen hälytyksen kuittaus

6.2.5 RS485

		Parametrit	
FC		Toiminta	as.
+24 V	12	Parametri 8-30 Protocol	Taajuus- muuttaja*
+24 V	13		
D IN	18	Parametri 8-31 Address	1*
D IN	19		
COM	20	Parametri 8-32 Baud Rate	9600*
D IN	27		
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50	* = Oletusarvo	
A IN	53	Huomautukset/kommentit: Valitse protokolla, osoite ja siirtonopeus näistä paramet- reista. D IN 37 on valinnainen.	
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		
R1	01		
	02		
	03		
R2	04		
	05		
	06		
	61		
	68		
	69		

Taulukko 6.11 RS485-verkkoyhteys

6.2.6 Moottorin termistori

VAROITUS

TERMISTORIN ERISTYS

Loukkaantumisen tai laitteen vaurioitumisen vaara.

- Käytä vain termistoreita, joissa on vahvistettu tai kaksinkertainen erotus PELV-eristysvaatimusten täyttämiseksi.

		Parametrit	
VLT		Toiminta	Asetus
+24 V	12	Parametri 1-90 Motor Thermal Protection	[2] Termistorin laukaisu
+24 V	13		
D IN	18	Parametri 1-93 Thermistor Source	[1] Analoginen tulo 53
D IN	19		
COM	20		
D IN	27		
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50	* = Oletusarvo	
A IN	53	Huomautukset/kommentit: Jos haluat vain varoituksen, parametri 1-90 Motor Thermal Protection-parametriksi tulee määrittää [1] Termistorin varoitus. D IN 37 on valinnainen.	
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		
U-I			
A53			

Taulukko 6.12 Moottorin termistori

7 Huolto, diagnostiikka ja vianmääritys

7.1 Johdanto

Tässä kappaleessa käsitellään seuraavia aiheita:

- Ylläpito- ja huolto-ohjeet.
- Tilailmoitukset.
- Varoitukset ja hälytykset.
- Perusvianmääritys.

7.2 Ylläpito ja huolto

Normaaleissa käyttöolosuhteissa ja kuormaprofileissa taajuusmuuttaja on huoltovapaa koko sen käyttöajan. Rikkoutumisen, vaaran ja vahinkojen välttämiseksi tarkista taajuusmuuttaja säännöllisesti käyttöolosuhteiden mukaan. Korvaa kuluneet tai vahingoittuneet ovat alkuperäisillä osilla tai vakio-osilla.

VAROITUS

TAHATON KÄYNNISTYS

Kun taajuusmuuttaja on kytketty verkon vaihtovirtasyöttöön, tasavirtalähteeseen tai kuormanjakoon, moottori voi käynnistyä milloin tahansa. Tahaton käynnistys ohjelmoinnin, huollon tai korjaustöiden aikana saattaa aiheuttaa kuoleman, vakavan loukkautumisen tai aineellisia vahinkoja. Moottori voi käynnistyä ulkoisella kytkimellä, kenttäväyläkomennolla, tulon ohjearvoviestillä LCP:stä tai LOP:stä, kauko-ohjauksella käyttämällä MCT 10 -asetusohjelmisto -ohjelmistoa tai vikatilän kuittauksen jälkeen.

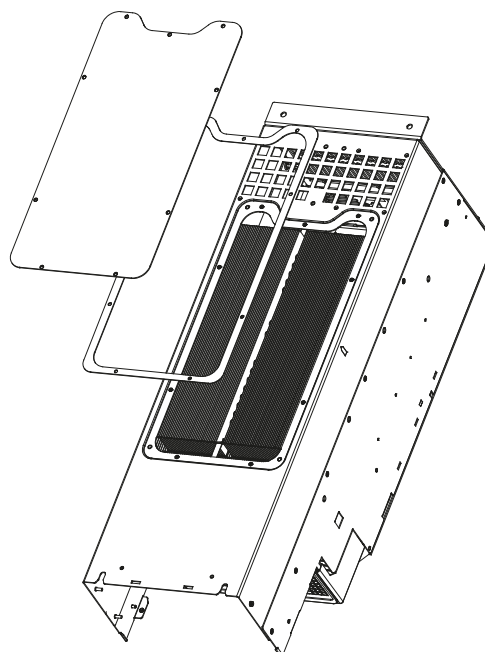
Moottorin tahattoman käynnistymisen estäminen:

- Paina LCP:n [Off/Reset]-näppäintä ennen parametrien ohjelmointia.
- Katkaise taajuusmuuttajan syöttöjännite.
- Johdota ja kokoa taajuusmuuttaja, moottori ja kaikki käytettävät laitteet täysin ennen taajuusmuuttajan kytkemistä verkon vaihtovirtasyöttöön, tasavirtalähteeseen tai kuormanjakoon.

7.3 Jäähdytysrivan käyttöpaneeli

7.3.1 Jäähdytysrivan käyttöpaneeli irrottaminen

Taajuusmuuttaja voidaan toimittaa tilauksesta käyttöpaneelilla, josta pääsee käsiksi jäähdytysripaan.



130BD430.10

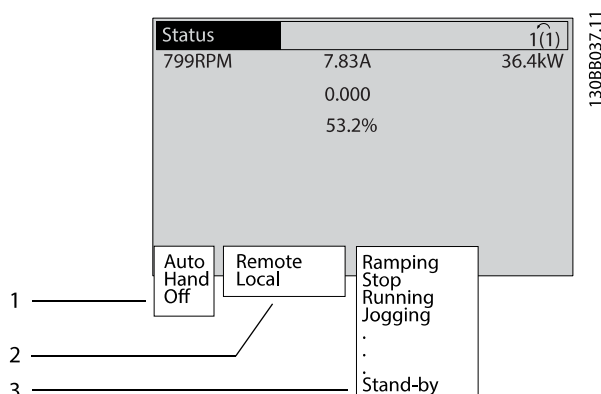
Kuva 7.1 Jäähdytysrivan käyttöpaneeli

1. Älä käytä taajuusmuuttajaa jäähdytysrivan käyttöpaneelia irrotettaessa.
2. Jos taajuusmuuttaja asennetaan seinälle tai sen takaosaan ei jostain muusta syystä pääse, aseta se toiseen paikkaan niin, että takaosaan pääsee helposti käsiksi.
3. Irrota ruuvit (3 mm:n/0.12 tuuman kuusiokolo), joilla paneeli on kiinni kotelon takaosassa. Taajuusmuuttajan koosta riippuen ruuveja on 5 - 9.

Asenna uudelleen päinvastaisessa järjestyksessä ja kiristä kiinnikkeet kohtien *kappale 8.8 Liitäntöjen kiristysmomentit* mukaan.

7.4 Tilasanomat

Kun taajuusmuuttaja on tilatoiminnolla, tilaviestit luodaan automaattisesti ja ne näkyvät näytön alarivillä (katso Kuva 7.2).



1	Käyttötila (katso Taulukko 7.1)
2	Ohjearvon paikka (katso Taulukko 7.2)
3	Toimintatila (katso Taulukko 7.3)

Kuva 7.2 Tilanäyttö

Taulukko 7.1- Taulukko 7.3 kuvaavat näytössä näkyviä tilaviestejä.

Ei käyt.	Taajuusmuuttaja ei reagoi mihinkään ohjaus-signaaliin ennen [Auto On]- tai [Hand On] -näppäimen painamista.
Auto On	Taajuusmuuttajaa ohjataan ohjausliitinten ja/tai sarjaliikenteen avulla.
Hand On	Käytä LCP:n navigointinäppäimiä taajuusmuuttajan ohjaukseen. Pysäytyskomennot, nollaus, suunnanvaihto, tasavirtajarru ja muut ohjausliittimiin kohdistuvat signaalit ohittavat paikallisohjauksen.

Taulukko 7.1 Käyttötila

Etä	Nopeuden ohjearvo on peräisin ulkoisista signaaleista, sarjaliikenteestä tai sisäisistä esivalituista ohjearvoista.
Paikallinen	Taajuusmuuttaja käyttää [Hand On] -ohjausta tai LCP:n ohjearvoja.

Taulukko 7.2 Ohjearvon paikka

Vaihtovirtajarru	Parametri 2-16 AC brake Max. Current valittiin kohdassa parametri 2-10 Brake Function. Vaihtovirtajarru ylimagnetoi moottorin hallitun hidastuksen aikaansaamiseksi.
AMA-lop. OK	Automaattinen moottorin sovitus (AMA) onnistui.

AMA valmis	AMA on valmis käynnistykseen. Käynnistä painamalla [Hand On] -näppäintä.
AMA käynn.	AMA-prosessi on käynnissä.
Jarrutus	Jarruhakkuri on käytössä. Jarruvastus vaimentaa generatiivista energiaa.
Jarr. enint.	Jarruhakkuri on käytössä. Kohdassa parametri 2-12 Brake Power Limit (kW) määritetty jarruvastuksen tehoraja on saavutettu.
Rullaus	- Rullaus, käänt. valittiin digitaalitulon toiminnoksi (parametriyhmä 5-1* Digit. tulot). Vastaavaa liitintä ei ole kytketty. - Rullaus aktivoitu sarjaliikenteen avulla.
Ohjattu hidastus	[1] Ohjauksen rampin lasku valittiin kohdassa parametri 14-10 Mains Failure. - Verkköjännite on pienempi kuin kohdassa parametri 14-11 Mains Fault Voltage Level määritetty arvo verkkovian sattuessa. - Taajuusmuuttaja hidastaa moottoria ohjatun ramppiajan laskun avulla.
Virta korkea	Taajuusmuuttajan lähtövirta ylittää kohdassa parametri 4-51 Warning Current High määritetyn rajan.
Virta matala	Taajuusmuuttajan lähtövirta jää alle kohdassa parametri 4-52 Warning Speed Low määritetyn rajan.
Tasavirtapito	[1] Tasavirtapito on valittu kohdassa parametri 1-80 Function at Stop, ja pysäytys-komento on aktiivinen. Moottoria pitää kohdassa parametri 2-00 DC Hold/Preheat Current määritetty tasavirta.
Tasavirtapysäytys	Tasavirta pitää moottoria (parametri 2-01 DC Brake Current) määritetyn ajan (parametri 2-02 DC Braking Time). - Tasavirtajarrutuksen alkamisnopeus saavutetaan kohdassa parametri 2-03 DC Brake Cut In Speed [RPM], ja pysäytys-komento on aktiivinen. - Tasavirtajarru (käänteinen) on valittu digitaalitulon toiminnoksi (parametriyhmä 5-1* Digit. tulot). Vastaava liitin ei ole aktiivinen. - Tasavirtajarru on aktivoitu sarjaliikenteen avulla.
Kork. tak.kytk	Kaikkien aktiivisten takaisinkytkentöjen summa ylittää kohdassa parametri 4-57 Warning Feedback High asetetun takaisinkytkentärajan.
Mat. tak.kytk	Kaikkien aktiivisten takaisinkytkentöjen summa jää alle kohdassa parametri 4-56 Warning Feedback Low määritetyn takaisinkytkentärajan.

Lähdön lukitus	Nykyistä nopeutta ylläpitävä etäohjearvo on aktiivinen. - Lähdön lukitus on valittu digitaalitulon toiminnoksi (<i>parametriyhmä 5-1* Digit. tulot</i>). Vastaava liitin on aktiivinen. Nopeudensäätö onnistuu ainoastaan liittimen toimintoilla nopeus ylös ja nopeus alas. - Rampin pito aktivoidaan sarjaliikenteen avulla.
Lähdön lukitus-pyyntö	Lähdön lukituskomento on annettu, mutta moottori ei käynnisty, ennen kuin käytön salliva signaali vastaanotetaan.
Ohjea. lukit.	Ohjearvon lukitus on valittu digitaalitulon toiminnoksi (<i>parametriyhmä 5-1* Digit. tulot</i>). Vastaava liitin on aktiivinen. Taajuusmuuttaja tallentaa nykyisen ohjearvon. Ohjearvoa voi nyt muuttaa ainoastaan liittimen toimintoilla nopeus ylös ja nopeus alas.
Ryömintäpyyntö	Ryömintäkomento on annettu, mutta moottori ei käynnisty, ennen kuin käytön salliva signaali vastaanotetaan digitaalitulon kautta.
Ryömintä	Moottori käy, kuten kohdassa <i>parametri 3-19 Jog Speed [RPM]</i> on ohjelmoitu. - Ryömintä on valittu digitaalitulon toiminnoksi (<i>parametriyhmä 5-1* Digit. tulot</i>). Vastaava liitin (esimerkiksi liitin 29) on aktiivinen. - Ryömintätoiminto aktivoidaan sarjaliikenteen avulla. - Ryömintätoiminto valittiin valvontatoiminnon reaktioksi (esim. Ei signaalia). Valvontatoiminto on aktiivinen.
Motor check	Kohdassa <i>parametri 1-80 Function at Stop</i> valittiin [2] <i>Motor check</i> . Pysäytyskomento on aktiivinen. Varmista moottorin kytkentä taajuusmuuttajaan ohjaamalla moottoriin jatkuva testivirta.
Ylijännite-valvonta	Ylijännitevalvonta aktivoitiin kohdassa <i>parametri 2-17 Over-voltage Control, [2] Käytössä</i> . Kytkeyty moottori syöttää taajuusmuuttajalle regeneratiivista energiaa. Ylijänniteohjaus säätää V/Hz-suhdetta moottorin käyttämiseksi valvotussa tilassa ja taajuusmuuttajan laukaisun estämiseksi.
Tehoyks. ei k.	(Ainoastaan taajuusmuuttajat, joihin on asennettu 24 V:n ulkoinen virtalähde.) Verkkojännitteen syöttö taajuusmuuttajaan on katkaistu, ja ohjauskortti saa käyttöjännitteen ulkoisesta 24 V:n lähteestä.

Suojaus md	Suojaustila on aktiivinen. Laite havaitsi kriittisen tilan (ylivirta tai ylijännite). - Laukaisun välttämiseksi kytkentätaajuus pienennetään 4 kHz:iin. - Jos mahdollista, suojaustila päättyy noin 10 sekunnin kuluttua. - Suojaustilaa voi rajoittaa kohdassa <i>parametri 14-26 Trip Delay at Inverter Fault</i>.
Pikapysäytys	Moottoria hidastetaan parametrin <i>parametri 3-81 Quick Stop Ramp Time</i> avulla. - Pikapysäytys, käännt. on valittu digitaalitulon toiminnoksi (<i>parametriyhmä 5-1* Digit. tulot</i>). Vastaava liitin ei ole aktiivinen. - Pikapysäytystoiminto aktivoitiin sarjaliikenteen välityksellä.
Ramppaus	Moottorin kiihdytys/hidastus tapahtuu aktiivisella rampin nousulla/laskulla. Ohjearvoa, raja-arvoa tai seisokkia ei ole vielä saavutettu.
Iso ohjearvo	Kaikkien aktiivisten ohjearvojen summa ylittää kohdassa <i>parametri 4-55 Warning Reference High</i> asetetun ohjearvorajan.
Pien ohjearvo	Kaikkien aktiivisten ohjearvojen summa jää alle kohdassa <i>parametri 4-54 Warning Reference Low</i> asetetun ohjearvorajan.
Käy ohjearv.	Taajuusmuuttaja käy ohjearvoalueella. Takaisin-kytkentäarvo vastaa asetuspisteen arvoa.
Käyntipyntö	Käynnistyskomento on annettu, mutta moottori ei käynnisty, ennen kuin käytön salliva signaali vastaanotetaan digitaalitulon kautta.
Käy	Taajuusmuuttaja käyttää moottoria.
Lepotila	Energiansäästötoiminto on käytössä. Moottori on nyt pysähtynyt, mutta se käynnistyy tarvittaessa automaattisesti.
Suuri nopeus	Moottorin nopeus ylittää kohdassa <i>parametri 4-53 Warning Speed High</i> asetetun arvon.
Alh. nopeus	Moottorin nopeus jää alle kohdassa <i>parametri 4-52 Warning Speed Low</i> asetetun arvon.
Valmiustila	Auto On -tilassa taajuusmuuttaja käynnistää moottorin digitaalitulosta tai sarjaliikenteestä peräisin olevalla käynnistysignaaliilla.
Käynnistysviive	Kohdassa <i>parametri 1-71 Start Delay</i> määritettiin viiveen alkamisaika. Käynnistyskomento aktivoituu ja moottori käynnistyy käynnistysviiveajan kuluttua.
Käyn. et./taak	Käynnistys eteen ja käynnistys taakse valittiin kahden eri digitaalitulon toiminnoksi (<i>parametriyhmä 5-1* Digit. tulot</i>). Moottori käynnistyy eteen- tai taaksepäin riippuen siitä, mikä vastaavista liittimistä on aktiivinen.
Pysäytys	Taajuusmuuttaja on saanut pysäytyskomennon LCP:stä, digitaalitulosta tai sarjaliikenteestä.

Laukaisu	Hälytys on annettu ja moottori on pysäytetty. Kun hälytys on korjattu, taajuusmuuttajan voi nollata manuaalisesti painamalla [Reset]-näppäintä tai etäkäytöllä ohjausliitinten tai sarjaliikenteen avulla.
Laukaisun lukitus	Hälytys on annettu ja moottori on pysäytetty. Kun hälytys on korjattu, taajuusmuuttajaan on johdettava tehoa. Taajuusmuuttaja voidaan sitten kuitata manuaalisesti painamalla [Reset]-näppäintä tai etäkäytöllä ohjausliitinten tai sarjaliikenteen avulla.

Taulukko 7.3 Käyttötila

HUOMAUTUS!

Automaatti-/etäkäyttötilassa taajuusmuuttaja tarvitsee ulkoisia komentoja toimintojen suorittamiseen.

7.5 Varoitus- ja hälytystyyppit

Varoitukset

Varoitus annetaan, kun hälytystila uhkaa tai käyttöolosuhteet poikkeavat normaalista. Varoitus voi johtaa siihen, että taajuusmuuttaja antaa hälytyksen. Varoitus häviää itsestään, kun epänormaali tila korjaantuu.

Hälytykset

Hälytys ilmaisee vian, joka vaatii välitöntä huomiota. Vika laukaisee aina laukaisun tai laukaisun lukituksen. Kuittaa järjestelmä hälytyksen jälkeen.

Laukaisu

Hälytys annetaan, kun taajuusmuuttaja laukaisee eli katkaisee toiminnon estääkseen taajuusmuuttajan tai järjestelmän vaurioitumisen. Moottori rullaa pysähdyksiin. Taajuusmuuttajan logiikka toimii edelleen ja tarkkailee taajuusmuuttajan tilaa. Kun vikatilanne on korjattu, taajuusmuuttajan voi nollata. Sen jälkeen se on jälleen käyttövalmis.

Taajuusmuuttajan nollaus laukaisun tai laukaisun lukituksen jälkeen.

Laukaisu voidaan nollata neljällä eri tavalla:

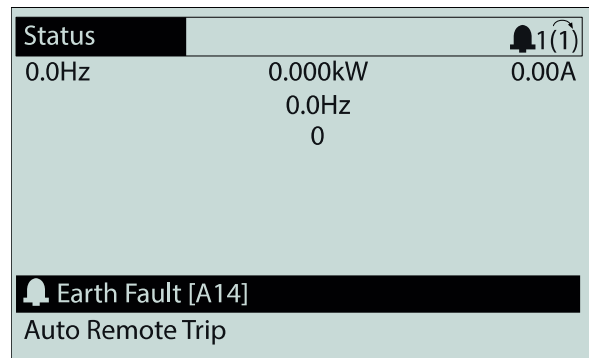
- Paina [Reset]-näppäintä LCP:ssä.
- Digitaalisen resetoinnin tulokomennolla.
- Sarjaliikenteen resetoinnin tulokomennolla.
- Automaattinen resetointi.

Laukaisun lukitus

Syöttötehoa kierrätetään. Moottori rullaa pysähdyksiin. Taajuusmuuttajan logiikka tarkkailee edelleen taajuusmuuttajan tilaa.

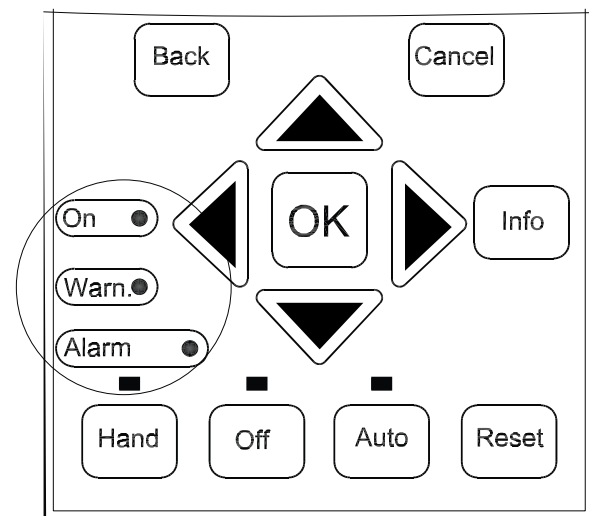
1. Kytke taajuusmuuttajan virransyöttö pois päältä.
2. Korjaa vian syy.
3. Nollaa taajuusmuuttaja.

- Varoitus näytetään LCP:llä yhdessä varoituksen numeron kanssa.
- Hälytys vilkkuu yhdessä hälytyksen numeron kanssa.



Kuva 7.3 Esimerkki hälytysnäytöstä

LCP:llä näkyvän tekstin ja hälytyskoodin lisäksi on kolme tilan merkkivaloa (LED-valoa).



	Varoitus-LED	Hälytys-LED
Varoitus	On	Off
Hälytys	Off	Päällä (vilkkuu)
Laukaisun lukitus	On	Päällä (vilkkuu)

Kuva 7.4 Tilan merkkivalot (LED-valot)

7.6 Luettelo varoituksista ja hälytyksistä

Seuraavat varoitus-/hälytystiedot määrittävät varoituksen/hälytyksen tilan, kertovat tilan todennäköisen syyn ja yksityiskohtaisen korjaus- tai vianmääritysmenetelmän.

VAROITUS 1, 10 V alhainen

Ohjauskortin jännite on alle 10 V liittimestä 50. Poista jonkin verran kuormitusta liittimestä 50, kun 10 V:n syöttö on ylikuormittunut. Enintään 15 mA tai vähintään 590 Ω.

Tämä tila voi johtua oikosulusta kytketyssä potentio-metrissä tai potentiometrin virheellisestä kytkennästä.

Vianmääritys

- Irrota johtimet liittimestä 50. Jos varoitus häviää, ongelma on kytkennässä. Jos varoitus ei häviä, vaihda ohjauskortti.

VAROITUS/HÄLYTYS 2, Elävä nolla -vika

Tämä varoitus tai hälytys tulee näkyviin vain, jos se on ohjelmoitu parametrissa *parametri 6-01 Live Zero Timeout Function*. Signaali yhdessä analogiatuloista on alle 50 % kyseiselle tulolle ohjelmoidusta minimiarvosta. Tämä tila voi johtua katkenneista johtimista tai viallisesta laitteesta, joka lähettää signaalia.

Vianmääritys

- Tarkista kaikkien analogisten virtaliitinten kytkennät.
 - Ohjauskortin liittimet 53 ja 54 signaaleille, liitin 55 yleinen.
 - Yleiskäyttöön tarkoitetut I/O MCB 101 -liittimet 11 ja 12 signaaleille, liitin 10 yleinen
 - Analogiset I/O-optio MCB 109 -liittimet 1, 3, ja 5 signaaleille, liittimet 2, 4, ja 6 yleinen.
- Tarkista, että taajuusmuuttajan ohjelmointi ja kytkentäasetukset vastaavat analogista signaalityyppiä
- Testaa tuloliitimen signaali.

VAROITUS/HÄLYTYS 3, Ei moottoria

Moottoria ei ole kytketty taajuusmuuttajan lähtöön.

VAROITUS/HÄLYTYS 4, Syöttövaihehäviö

Syöttöpuolelta puuttuu vaihe, tai verkkojännitteen epätasapaino on liian suuri. Tämä viesti tulee näyttöön myös, jos tulotasasuuntaajassa on vikaa. Optiot ohjelmoidaan parametrissa *parametri 14-12 Response to Mains Imbalance*.

Vianmääritys

- Tarkista taajuusmuuttajan syöttöjännite ja syöttövirta.

VAROITUS 5, Tasajännitevälipiirin jännite korkea

DC-välipiirin jännite (DC) on suurempi kuin suuren jännitteen varoitusraja. Raja riippuu taajuusmuuttajan nimellisjännitteestä. Laite on edelleen aktiivinen.

VAROITUS 6, Tasajännitevälipiirin jännite matala

DC-välipiirin jännite (DC) on pienempi kuin pienen jännitteen varoitusraja. Raja riippuu taajuusmuuttajan nimellisjännitteestä. Laite on edelleen aktiivinen.

VAROITUS/HÄLYTYS 7, Tasavirran ylijännite

Jos DC-välipiirin jännite ylittää rajan, taajuusmuuttaja laukeaa tietyn ajan jälkeen.

Vianmääritys

- Kytke jarrutusvastus.
- Pidennä ramppiaikaa.
- Vaihda ramppityyppi.
- Aktivoi toiminnot parametrissa *parametri 2-10 Brake Function*.
- Suurennä arvoa *parametri 14-26 Trip Delay at Inverter Fault*.
- Jos hälytys/varoitus esiintyy sähkökatkon aikana, käytä kineettistä varmistusta (*parametri 14-10 Mains Failure*).

VAROITUS/HÄLYTYS 8, Tasavirran alijännite

Jos tasajännitevälipiirin jännite laskee alhaisesta jännitteestä kertovan jännitteen rajan alapuolelle, taajuusmuuttaja tarkistaa, onko 24 V:n tasavirtavärlähde kytketty. Jos 24 V:n tasavirtavärlähdettä ei ole, taajuusmuuttaja laukeaa määrätyn ajan jälkeen. Aikaviive riippuu laitteen koosta.

Vianmääritys

- Tarkista, että verkkojännite vastaa aktiivisen etupään taajuusmuuttajan jännitettä.
- Testaa tulojännite.
- Testaa pehmeän latauksen piiri.

VAROITUS/HÄLYTYS 9, Vaihtosuuntaajan ylikuorma

Taajuusmuuttaja on käynyt yli 100 %:n ylikuormituksella liian pitkään ja sen toiminta katkaistaan. Vaihtosuuntaajan elektronisen lämpösuojaan laskuri antaa varoituksen, kun se on saavuttanut arvon 98 %, ja se laukaisee ja antaa hälytyksen arvon ollessa 100 %. Taajuusmuuttajaa ei voi palauttaa, ennen kuin laskurin arvo on alle 90 %.

Vianmääritys

- Vertaa LCP:ssä näkyvää lähtövirtaa taajuusmuuttajan nimellisvirtaan.
- Vertaa LCP:ssä näkyvää lähtövirtaa mitattuun moottorin virtaan.
- Näytä taajuusmuuttajan lämpökuormitus LCP:ssä ja tarkkaile arvoa. Kun laite käy suuremmalla kuin taajuusmuuttajan jatkuvalla nimellisvirralla, laskurin lukema kasvaa. Kun laite käy taajuusmuuttajan jatkuvaa nimellisvirtaa pienemmällä virralla, laskurin lukema pienentyy.

VAROITUS/HÄLYTYS 10, Moottorin ylikuormituslämpötila

Moottorin elektroninen lämpösuojaus (ETR) ilmoittaa, että moottori on ylikuumentunut.

Valitse jokin näistä vaihtoehdoista;

- Taajuusmuuttaja antaa varoituksen tai hälytyksen, kun laskuri on saavuttanut arvon >90 %, jos kohdan *parametri 1-90 Motor Thermal Protection* asetuksena on varoitussuosit.
- Taajuusmuuttaja laukeaa, kun laskuri saavuttaa arvon 100 %, jos kohdan *parametri 1-90 Motor Thermal Protection* asetuksena on laukaisuoptiot.

Vika aiheutuu siitä, että moottorin ylikuormitus on ollut yli 100 % liian pitkään.

Vianmääritys

- Tarkista moottori ylikuumentumisen varalta.
- Tarkista, onko moottori mekaanisesti ylikuormittunut.
- Tarkista, että kohdassa *parametri 1-24 Motor Current* määritetty moottorin virta on oikea.
- Varmista, että moottorin tiedot *parametreissa 1-20* ja *1-25* on määritetty oikein.
- Jos käytössä on ulkoinen puhallin, tarkista kohdasta *parametri 1-91 Motor External Fan*, että se on valittuna.
- AMA:n suorittaminen kohdassa *parametri 1-29 Automatic Motor Adaptation (AMA)* virittää taajuusmuuttajan paremmin moottoriin sopivaksi ja pienentää lämpökuormitusta.

VAROITUS/HÄLYTYS 11, Moottorin termistorin yllämpötila

Tarkista, onko termistori irrotettu. Valitse, antaako taajuusmuuttaja varoituksen vai hälytyksen kohdassa *parametri 1-90 Motor Thermal Protection*.

Vianmääritys

- Tarkista moottori ylikuumentumisen varalta.
- Tarkista, onko moottori mekaanisesti ylikuormittunut.
- Jos käytät liitintä 53 tai 54, tarkista, että termistori on kytketty oikein joko liittimen 53 tai 54 (analoginen jännitetulo) ja liittimen 50 (+10 V:n syöttö) väliin. Tarkista myös, että liittimen 53 tai 54 katkaisimeen on asetettu jännite. Tarkista, että *parametri 1-93 Thermistor Source* valitsee liittimen 53 tai 54.
- Jos käytössä on liitin 18, 19, 31, 32 tai 33 (digitaalitulot), tarkista, että termistori on kytketty oikein käytetyn digitaalitulon liittimen (vain digitaalitulo PNP) ja liittimen 50 väliin. Valitse kohdassa *parametri 1-93 Thermistor Source* käytettävä liitin.

VAROITUS/HÄLYTYS 12, Momenttiraja

Momentti on ylittänyt kohdassa *parametri 4-16 Torque Limit Motor Mode* määritetyn arvon, tai kohdan *parametri 4-17 Torque Limit Generator Mode* arvon. *Parametri 14-25 Trip Delay at Torque Limit* voi vaihtua pelkän varoituksen vaativasta tilanteesta varoitukseksi, jota seuraa hälytys.

Vianmääritys

- Jos moottorin momenttiraja ylittyy kiihdytyksen aikana, pidennä rampin nousuaikaa.
- Jos generaattorin momenttiraja ylittyy hidastuksen aikana, pidennä rampin laskuaikaa.
- Jos momenttiraja ilmenee käytön aikana, suurennä momenttirajaa. Varmista, että järjestelmän käyttö suuremmalla momentilla on turvallista.
- Tarkista sovellus moottorin liian suuren ottovirran vuoksi.

VAROITUS/HÄLYTYS 13, Ylivirta

Vaihtosuuntaajan hetkellisen maksimivirran raja-arvo (noin 200 % nimellisvirrasta) on ylittynyt. Varoituksen kesto on noin 1,5 sekuntia, jonka jälkeen taajuusmuuttaja laukeaa ja antaa hälytyksen. Tämä vika voi johtua shokkikuormituksesta ja suuresta kiihtyvyydestä suurinertiakuormilla. Jos kiihdytys on rampin aikana nopeaa, vika saattaa esiintyä myös kineettisten varmistusten jälkeen. Jos laajennettu mekaaninen jarrun ohjaus on valittuna, laukaisu voidaan kuitata ulkoisesti.

Vianmääritys

- Katkaise virta ja tarkista, voiko moottorin akselia kiertää.
- Tarkista, että moottorin koko vastaa taajuusmuuttajaa.
- Varmista, että *parametreissa 1-20 - 1-25* on määritetty oikea moottoridata.

HÄLYTYS 14, Maavika

Lähtevistä vaiheista kulkeutuu virtaa maahan joko taajuusmuuttajan ja moottorin välisessä kaapelissa tai moottorin sisällä. Maavika havaitaan virtamuunnin avulla, joka mittaa taajuusmuuttajan ulos tulevaa ja moottorille johdettavaa virtaa. Maavika ilmaistaan, jos 2 virran välinen poikkeama on liian suuri. Taajuusmuuttajasta lähtevän virran on oltava sama kuin taajuusmuuttajaan saapuvan virran.

Vianmääritys

- Kytke taajuusmuuttaja irti ja korjaa maavika.
- Tarkista, onko moottorissa maavikoja, mittaamalla moottorin johdinten ja moottorin resistanssi maahan megaohmimittarilla.
- Nollaa mikä tahansa yksittäinen offset taajuusmuuttajan 3 virtamuuntimessa. Suorita manuaalinen alustus tai suorita täydellinen AMA. Tällä menetelmällä on eniten merkitystä tehokortin vaihtamisen jälkeen.

HÄLYTYS 15, Laitteet eivät ole yhteensopivat

Asennettu optio ei toimi nykyisen ohjauskortin laitteiston tai ohjelmiston kanssa.

Merkitse muistiin seuraavien parametrien arvot ja ota yhteyttä KSB-myyjään.

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

HÄLYTYS 16, Oikosulku

Moottorissa tai moottorin kytkennässä on oikosulku.

Vianmääritys

- Katkaise taajuusmuuttajasta virta ja korjaa oikosulku.

VAROITUS

SUURJÄNNITE

Taajuusmuuttajissa esiintyy suuria jännitteitä, kun ne ovat kytkettyinä verkon vaihtovirran tulotehoon, tasavirran syöttöön tai kuorman jakoon. Jos asennus-, käynnistys- ja huoltotöitä ei teetetä pätevällä henkilöllä, seurauksena voi olla kuolema tai vakava loukkaantuminen.

- Katkaise virta ennen kuin jatkat.

VAROITUS/HÄLYTYS 17, Ohjaussanan aikakatkaisu

Tietoliikenneyhteys taajuusmuuttajaan ei toimi.

Varoitus on aktiivinen vain, kun parametri *parametri 8-04 Control Timeout Function* Ei ole [0] Ei käytössä.

Jos *parametri 8-04 Control Timeout Function* -asetuksena on [5] Pysäytys ja Laukaisu, järjestelmä antaa varoituksen, ja taajuusmuuttaja laskee ramppia pysähdyksiin asti ja antaa samalla hälytyksen.

Vianmääritys

- Tarkista sarjaliikennekaapelin liitännät.
- Suurennä arvoa *parametri 8-03 Control Timeout Time*.
- Tarkista tiedonsiirtolaitteiden toiminta.
- Varmista, että EMC-asennus on tehty oikein.

VAROITUS/HÄLYTYS 20, Lämpötilatulon virhe

Lämpötila-anturia ei ole kytketty.

VAROITUS/HÄLYTYS 21, Parametrivirhe

Parametri ei ole alueella. Parametrinumero näkyy näytöllä.

Vianmääritys

- Aseta kyseinen parametri voimassa olevaan arvoon.

VAROITUS/HÄLYTYS 22, Nostimen mekaaninen jarru

Tämän varoituksen/hälytyksen arvo osoittaa varoituksen/hälytyksen tyyppin.

0 = Momentin ohjearvoa ei saavutettu ennen aikakatkaisua (*parametri 2-27 Torque Ramp Up Time*).

1 = Odotettua jarrun takaisinkytkentää ei vastaanotettu ennen aikakatkaisua (*parametri 2-23 Activate Brake Delay, parametri 2-25 Brake Release Time*).

VAROITUS 23, Sisäisen puhaltimen vika

Puhallinvaroitustoiminto on suojaustoiminto, joka tarkistaa, onko puhallin käynnissä/asennettu. Puhallinvaroitusta voidaan poistaa käytöstä kohdassa *parametri 14-53 Fan Monitor*[0] Pois käytöstä).

Taajuusmuuttajissa, joissa on tasavirtapuhaltimia, puhaltimeen on asennettu takaisinkytkentäanturi. Tämän hälytys tulee näyttöön, jos puhallin on ohjattu käymään eikä anturilta ole takaisinkytkentää. Taajuusmuuttajissa, joissa on vaihtovirtapuhaltimet, puhaltimen jännitettä valvotaan.

Vianmääritys

- Tarkista, että puhallin toimii asianmukaisesti.
- Kuljeta virtaa taajuusmuuttajalle ja tarkista lyhyesti, että puhallin toimii käynnistettäessä.
- Tarkista ohjauskortin anturit.

VAROITUS 24, Ulkoisen puhaltimen vika

Puhallinvaroitustoiminto on suojaustoiminto, joka tarkistaa, onko puhallin käynnissä/asennettu. Puhallinvaroitusta voidaan poistaa käytöstä kohdassa *parametri 14-53 Fan Monitor*[0] Pois käytöstä).

Taajuusmuuttajissa, joissa on tasavirtapuhaltimia, puhaltimeen on asennettu takaisinkytkentäanturi. Tämän hälytys tulee näyttöön, jos puhallin on ohjattu käymään eikä anturilta ole takaisinkytkentää. Taajuusmuuttajissa, joissa on vaihtovirtapuhaltimet, puhaltimen jännitettä valvotaan.

Vianmäärittäminen

- Tarkista, että puhallin toimii asianmukaisesti.
- Kuljeta virtaa taajuusmuuttajalle ja tarkista lyhyesti, että puhallin toimii käynnistettäessä.
- Tarkista jäähdytysrivan anturit.

VAROITUS 25, Jarruvastus, oikosulku

Jarruvastusta tarkkaillaan käytön aikana. Oikosulun sattuessa jarrutoiminto on poissa käytöstä ja ilmestyy varoitus. Taajuusmuuttaja toimii edelleen, mutta ilman jarrutoimintoa.

Vianmäärittäminen

- Katkaise teho taajuusmuuttajasta ja vaihda jarruvastus (katso *parametri 2-15 Brake Check*).

VAROITUS/HÄLYTYS 26, Jarruvastuksen tehoraja

Jarruvastukseen siirrettävä teho lasketaan viimeisten 120 sekunnin käyttöajan keskiarvona. Laskelma perustuu välipiirin jännitteeseen ja jarruvastusarvoon, joka on määritetty kohdassa *parametri 2-16 AC brake Max. Current*. Varoitus aktivoituu, kun jarrutusteho on yli 90 % jarruresistanssin tehosta. Jos [2] *Laukaisu* on valittuna kohdassa *parametri 2-13 Brake Power Monitoring*, taajuusmuuttaja katkaisee toiminnan, kun jaettu jarrutusteho saavuttaa 100 %.

VAROITUS/HÄLYTYS 27, Jarruhakkurivika

Jarrutransistoria tarkkaillaan käytön aikana, ja jos siinä tapahtuu oikosulku, jarrutoiminto katkaistaan ja annetaan varoitus. Taajuusmuuttaja toimii edelleen, mutta koska jarrutransistori on oikosulussa, jarrutusvastukselle siirtyy huomattava teho, vaikka se ei olisikaan käytössä.

Vianmäärittäminen

- Sammuta taajuusmuuttaja ja poista jarrutusvastus.

VAROITUS/HÄLYTYS 28, Jarrun tarkistus epäonnistui

Jarruvastus ei ole kytkettyinä tai toiminnassa.

Vianmäärittäminen

- Tarkista *parametri 2-15 Brake Check*.

HÄLYTYS 30, Moottorin vaihe U puuttuu

Taajuusmuuttajan ja moottorin välinen moottorin vaihe U puuttuu.

VAROITUS

SUURJÄNNITE

Taajuusmuuttajissa esiintyy suuria jännitteitä, kun ne ovat kytkettyinä verkon vaihtovirran tulotehoon, tasavirran syöttöön tai kuorman jakoon. Jos asennus-, käynnistys- ja huoltotoimia ei teetetä pätevällä henkilöllä, seurauksena voi olla kuolema tai vakava loukkaantuminen.

- Katkaise virta ennen kuin jatkat.

Vianmäärittäminen

- Katkaise taajuusmuuttajan virta ja tarkista moottorin vaihe U.

HÄLYTYS 31, Moottorin vaihe V puuttuu

Taajuusmuuttajan ja moottorin välinen moottorin vaihe V puuttuu.

VAROITUS

SUURJÄNNITE

Taajuusmuuttajissa esiintyy suuria jännitteitä, kun ne ovat kytkettyinä verkon vaihtovirran tulotehoon, tasavirran syöttöön tai kuorman jakoon. Jos asennus-, käynnistys- ja huoltotoimia ei teetetä pätevällä henkilöllä, seurauksena voi olla kuolema tai vakava loukkaantuminen.

- Katkaise virta ennen kuin jatkat.

Vianmäärittäminen

- Katkaise taajuusmuuttajasta virta ja tarkista moottorin vaihe V.

HÄLYTYS 32, Moottorin vaihe W puuttuu

Taajuusmuuttajan ja moottorin välinen moottorin vaihe W puuttuu.

VAROITUS

SUURJÄNNITE

Taajuusmuuttajissa esiintyy suuria jännitteitä, kun ne ovat kytkettyinä verkon vaihtovirran tulotehoon, tasavirran syöttöön tai kuorman jakoon. Jos taajuusmuuttajan asennus-, käynnistys- ja huoltotoimia ei teetetä pätevällä henkilöstöllä, seurauksena voi olla kuolema tai vakava loukkaantuminen.

- Katkaise virta ennen kuin jatkat.

Vianmäärittäminen

- Katkaise taajuusmuuttajasta virta ja tarkista moottorin vaihe W.

HÄLYTYS 33, Liian suuri jännitepiikki

Lyhyessä ajassa on tapahtunut liian monta käynnistystä.

Vianmäärittäminen

- Anna laitteen jäähtyä käyttölämpötilaan.

VAROITUS/HÄLYTYS 34, Kenttäväylävikä

Kenttäväylä tietoliikenneoptiokortissa ei toimi.

VAROITUS/HÄLYTYS 35, Optiovika

On saatu optiohälytys. Hälytys on optiokohtainen. Todennäköisin syy on vika käynnistyksessä tai tietoliikenteessä.

VAROITUS/HÄLYTYS 36, Verkkovika

Tämä varoitus/hälytys on aktiivinen vain, jos verkkojännite taajuusmuuttajalle on katkenut ja jos parametrin *parametri 14-10 Mains Failure* asetuksena EI ole [0] No function.

Vianmäärittäminen

- Tarkista sulakkeet taajuusmuuttajalle ja laitteen verkkovirtasyöttö.

HÄLYTYS 37, Verkkojännitteen vaihtelu

Tehoyksiköiden välillä on virtaepätasapaino.

HÄLYTYS 38, Sisäinen vika

Sisäisen vian sattua näytölle tulee kohdassa *Taulukko 7.4* määritetty koodinumero.

Vianmääritys

- Tehon kierrätys.
- Tarkista, että optio on asennettu asianmukaisesti.
- Tarkista löysien tai puuttuvien kytkentöjen varalta.

Voi olla tarpeen ottaa yhteyttä KSB-jälleenmyyjään tai huolto-osastoon. Merkitse koodinumero muistiin tarkempia vianmääritysohjeita varten.

Número	Teksti
0	Sarjaportin alustaminen ei onnistu. Ota yhteyttä KSB-jälleenmyyjäsi tai KSB-huolto-osastoon.
256–258	Teho-EEPROM-data on viallista tai liian vanhaa. Vaihda tehokortti.
512–519	Sisäinen vika. Ota yhteyttä KSB-jälleenmyyjäsi tai KSB-huolto-osastoon.
783	Parametrin arvo minimi-/maksimirajojen ulkopuolella.
1024–1284	Sisäinen vika. Ota yhteyttä KSB-jälleenmyyjäsi tai KSB-huolto-osastoon.
1299	Optio-ohjelma paikassa A on liian vanha.
1300	Optio-ohjelma paikassa B on liian vanha.
1302	Optio-ohjelma paikassa C1 on liian vanha.
1315	Paikan A optio-ohjelmaa ei tueta/sallita.
1316	Paikan B optio-ohjelmaa ei tueta/sallita.
1318	Paikan C1 optio-ohjelmaa ei tueta/sallita.
1379–2819	Sisäinen vika. Ota yhteyttä KSB-jälleenmyyjäsi tai KSB-huolto-osastoon.
1792	Digitaalisen signaaliprosessorin laitteistonollaus.
1793	Moottorista johdettuja parametreja ei siirretty oikein digitaaliseen signaaliprosessoriin.
1794	Tehotietoja ei siirretty käynnistyksen aikana oikein digitaaliseen signaaliprosessoriin.
1795	Digitaalinen signaaliprosessori on vastaanottanut liian monta tuntematonta SPI-sähköä. Taajuusmuuttaja käyttää myös tätä vikakoodia, jos MCO ei käynnisty oikein. Tämä tilanne voi esiintyä heikon EMC-suojauksen tai puutteellisen maadoituksen takia.
1796	RAM-kopiointivirhe.
2561	Vaihda ohjauskortti.
2820	LCP:n pinon ylitys.
2821	Sarjaportin ylitys.
2822	USB-portin ylitys.
3072–5122	Parametrin arvo on rajojen ulkopuolella.
5123	Optio paikassa A: Laite ei sovi yhteen ohjauskortin laitteiston kanssa.
5124	Optio paikassa B: Laite ei sovi yhteen ohjauskortin laitteiston kanssa.

Número	Teksti
5125	Optio paikassa C0: Laite ei sovi yhteen ohjauskortin laitteiston kanssa.
5126	Optio paikassa C1: Laite ei sovi yhteen ohjauskortin laitteiston kanssa.
5376–6231	Sisäinen vika. Ota yhteyttä KSB-jälleenmyyjäsi tai KSB-huolto-osastoon.

Taulukko 7.4 Sisäiset vikakoodit

HÄLYTYS 39, Jäähdytysrivan anturi

Ei takaisinkytkentää jäähdytysrivan lämpötila-anturilta.

IGBT-lämpöanturilta tulevaa signaalia ei ole käytettävissä tehokortilla. Ongelma voi liittyä tehokorttiin tai yhdyskäytävän taajuusmuuttajan korttiin tai nauhakaapeliin tehokortin ja yhdyskäytävän taajuusmuuttajan kortin välillä.

VAROITUS 40, Digitaalilähdön liittimen 27 ylikuormitus

Tarkista liittimeen 27 kytketty kuorma tai poista oikosulku-liitäntä. Tarkista *parametri 5-00 Digital I/O Mode* ja *parametri 5-01 Terminal 27 Mode*.

VAROITUS 41, Digitaalilähdön liittimen 29 ylikuormitus

Tarkista liittimeen 29 kytketty kuorma tai poista oikosulku-liitäntä. Tarkista myös *parametri 5-00 Digital I/O Mode* ja *parametri 5-02 Terminal 29 Mode*.

VAROITUS 42, Digitaalilähdön ylikuormitus kohdassa

X30/6 tai digitaalilähdön ylikuormitus kohdassa X30/7

Tarkista liittimen X30/6 kohdalla siihen kytketty kuorma tai poista oikosulkuliitäntä. Tarkista myös *parametri 5-32 Term X30/6 Digi Out (MCB 101)* (yleiskäyttöön tarkoitettu I/O MCB 101).

Tarkista liittimen X30/7 kohdalla siihen kytketty kuorma tai poista oikosulkuliitäntä. Tarkista *parametri 5-33 Term X30/7 Digi Out (MCB 101)* (yleiskäyttöön tarkoitettu I/O MCB 101).

HÄLYTYS 43, Ulkoinen syöttö

Laajennettu releoptio MCB 113 on asennettu ilman ulkoista 24 V:n tasavirtajännitettä. Kytke joko ulkoinen 24 V:n tasavirtasyöttö tai määritä kohdassa *parametri 14-80 Option Supplied by External 24VDC [0] Ei*, että ulkoista virtalähdettä ei käytetä. Kohdan *parametri 14-80 Option Supplied by External 24VDC* muuttaminen vaatii tehojakson.

HÄLYTYS 45, Maavika 2

Maavika.

Vianmääritys

- Tarkista, että maadoitus on asianmukainen eikä löysiä liitäntöjä ole.
- Tarkista, että johdinkoko on asianmukainen.
- Tarkista moottorikaapelit oikosulkujen tai vuotovirtojen varalta.

HÄLYTYS 46, Tehokortin syöttö

Syöttö tehokorttiin on alueen ulkopuolella. Toinen syy voi olla viallinen jäähdytysrivan puhallin.

Vianmääritys

- Tarkista, onko tehokortti viallinen.
- Tarkista, onko ohjauskortti viallinen.
- Tarkista, onko optiokortti viallinen.
- Jos käytössä on 24 V:n tasavirta, tarkista, että syöttöteho on asianmukainen.
- Tarkista, onko jäähdytysrivan puhallin viallinen.

VAROITUS 47, 24 V:n syöttö alhainen

Syöttö tehokorttiin on alueen ulkopuolella.

Kytkeäntilan tehonsyöttö (SMPS) luo 3 virtalähdettä tehokortille:

- 24 V.
- 5 V.
- ± 18 V.

Vianmääritys

- Tarkista, onko tehokortti viallinen.

VAROITUS 48, 1,8 V pieni tulo

Ohjauskortilla käytettävä 1,8 voltin tasavirtalähde on sallittujen rajojen ulkopuolella. Tehonsyöttö mitataan ohjauskortilta.

Vianmääritys

- Tarkista, onko ohjauskortti viallinen.
- Jos käytössä on optiokortti, tarkista, onko jännite liian suuri.

VAROITUS 49, Nopeusraja

Varoitus näkyy, jos nopeus ei ole määritetyllä alueella kohdissa *parametri 4-11 Motor Speed Low Limit [RPM]* ja *parametri 4-13 Motor Speed High Limit [RPM]*. Jos nopeus jää alle kohdassa *parametri 1-86 Trip Speed Low [RPM]* määritetyn raja-arvon (käynnistystä tai pysäytystä lukuun ottamatta), taajuusmuuttaja laukeaa.

HÄLYTYS 50, AMA:n kalibrointi epäonnistui

Ota yhteyttä KSB-jälleenmyyjäsi tai KSB-huolto-osastoon.

HÄLYTYS 51, AMA U_{nom} ja I_{nom}

Moottorin jännitteen, moottorin virran ja moottorin tehon asetukset ovat väärät.

Vianmääritys

- Tarkista asetukset *parametreista 1-20 - 1-25*.

HÄLYTYS 52, AMA pieni I_{nom}

Moottorin virta on liian pieni.

Vianmääritys

- Tarkista kohdan *parametri 1-24 Motor Current* asetukset.

HÄLYTYS 53, AMA moottori liian suuri

Moottori on liian suuri, AMA:a ei voida suorittaa.

HÄLYTYS 54, AMA moottori liian pieni

Moottori on liian pieni, AMA:a ei voi suorittaa.

HÄLYTYS 55, AMA-parametri vaihtelualueen ulkopuolella

AMAA ei voi suorittaa, sillä moottorin parametriarvot ovat hyväksyttävän alueen ulkopuolella.

HÄLYTYS 56, AMA:n käyttäjäkeskeytys

AMA on keskeytetty manuaalisesti.

HÄLYTYS 57, AMA:n sisäinen vika

Yritä käynnistää AMA uudelleen. Toistuvat uudelleenkäynnistykset voivat johtaa moottorin ylikuumentumiseen.

HÄLYTYS 58, AMA:n sisäinen vika

Ota yhteyttä KSB-jälleenmyyjään.

VAROITUS 59, Virtaraja

Virta on suurempi kuin arvo par. *parametri 4-18 Current Limit*. Varmista, että moottorin tiedot *parametreissa 1-20* ja *1-25* on määritetty oikein. Suurena tarvittaessa virtarajaa. Varmista, että järjestelmän käyttö on turvallista korkeammalla rajalla.

VAROITUS 60, Ulkoinen lukitus

Digitaalinen tulosignaali ilmoittaa taajuusmuuttajan ulkopuolisesta vikatilanteesta. Ulkoinen lukitus on antanut taajuusmuuttajalle laukaisukomennon. Nollaa ulkoinen vikatilanne. Palaa normaaliin toimintaan kohdistamalla 24 V DC ulkoiseen lukitukseen ohjelmoituun liittimeen ja kuittaa taajuusmuuttaja.

VAROITUS/HÄLYTYS 61, Takaisinkytkentävirhe

Virhe lasketun nopeuden ja takaisinkytkentälaitteen nopeusmittauksen välillä.

Vianmääritys

- Tarkista toiminnon varoitus-/hälytys-/käytöstäpoistoasetukset kohdasta *parametri 4-30 Motor Feedback Loss Function*.
- Aseta sallittava virhe kohtaan *parametri 4-31 Motor Feedback Speed Error*.
- Aseta sallittava takaisinkytkentäajan menetys *parametri 4-32 Motor Feedback Loss Timeout*.

VAROITUS 62, Lähtötaajuuden yläraja

Lähtötaajuus on saavuttanut arvon, joka on määritetty kohdassa *parametri 4-19 Max Output Frequency*. Tarkista sovelluksesta mahdolliset syyt. Mahdollinen lähtötaajuusrajan nousu. Varmista, että järjestelmän käyttö on turvallista suuremmalla lähtötaajuudella. Varoitus katoaa, kun lähtöarvo laskee alle maksimirajan.

HÄLYTYS 63, Mekaaninen jarru alhainen

Todellinen moottorin virta ei ole ylittänyt jarruvirran vapautuksen arvoa käynnistysviiveen aika -ikkunassa.

VAROITUS 64, Jänniteraja

Kuormituksen ja nopeuden yhdistelmä vaatii suuremman moottorin jännitteen kuin nykyinen DC-välipiirin jännite.

VAROITUS/HÄLYTYS 65, Ohjauskortin ylälämpötila

Ohjauskortin katkaisulämpötila on 85 °C (185 °F).

Vianmääritys

- Tarkista, että ympäristön käyttölämpötila on rajojen puitteissa.
- Tarkista, ettei suodattimia ole tukossa.
- Tarkista puhaltimen toiminta.
- Tarkista ohjauskortti.

VAROITUS 66, Jäähdytysrivan lämpötila alhainen

Taajuusmuuttaja on liian kylmä toimiakseen. Tämä varoitus perustuu IGBT-moduulin lämpötila-anturiin. Suurena laitteen ympäristön lämpötilaa. Taajuusmuuttajaan voidaan myös syöttää hieman virtaa aina, kun moottori on pysähdyksissä asettamalla kohdan *parametri 2-00 DC Hold/Preheat Current* asetukseksi 5 % ja *parametri 1-80 Function at Stop*.

HÄLYTYS 67, Optiomoduulin konfiguraatio muuttunut

Yksi tai useampi optio on joko lisätty tai poistettu edellisen virran katkaisun jälkeen. Varmista, että konfiguraation muutos on tahallinen, ja nollaa laite.

HÄLYTYS 68, Turvallinen pysäytys aktivoitu

Safe Torque Off (STO) on aktivoitu. Palaa normaaliin toimintaan kohdistamalla 24 V:n tasavirta liittimeen 37 ja lähetä sitten resetointisignaali (väylän, digitaalisen I/O-liitännän kautta tai painamalla [Reset]-näppäintä).

HÄLYTYS 69, Tehokortin lämpötila

Tehokortin lämpötila-anturi on joko liian kuuma tai liian kylmä.

Vianmääritys

- Tarkista, että ympäristön käyttölämpötila on rajojen puitteissa.
- Tarkista, ettei suodattimia ole tukossa.
- Tarkista puhaltimen toiminta.
- Tarkista tehokortti.

HÄLYTYS 70, Väärä FC-konfiguraatio

Ohjauskortti ja tehokortti eivät sovi yhteen. Tarkista yhteensopivuus ottamalla yhteyttä KSB-jälleenmyyjään ja ilmoita laitteen tyyppikoodi tyyppikilvestä ja korttien osanumerot.

HÄLYTYS 71, PTC 1 turvallinen pysäytys

STO on aktivoitu kohteesta MCB 112 (moottori liian lämmin). Normaali toiminta on jälleen mahdollista, kun MCB 112 tuo liittimeen 37 jälleen 24 V:n tasavirran (kun moottorin lämpötila saavuttaa hyväksyttävän tason) ja kun MCB 112-digitaalitulo on poistettu käytöstä. Jos näin käy, lähetä resetointisignaali (väylän, digitaalisen I/O-liitännän kautta tai painamalla [Reset]-painiketta).

HÄLYTYS 72, Vaarallinen vika

STO ja laukaisun lukitus. Odottamaton STO-pysäytyksen käskyjen yhdistelmä.

- MCB 112 on ainoa STO:a käyttävä laite (määritetty valinnassa [4] *PTC 1 Hälytys* tai [5] *PTC 1 Varoitus* kohdassa *parametri 5-19 Terminal 37 Digital Input*), STO on aktivoitu, X44/10 ei ole aktivoitu.

VAROITUS 73, Turvallisen pysäytyksen automaattinen uudelleenkäynnistys

STO aktivoitu. Jos automaattinen uudelleenkäynnistys on käytössä, moottori voi käynnistyä, kun vika on korjattu.

HÄLYTYS 74, PTC-termistori

MCB 112 PTC -termistorikorttiin liittyvä hälytys. PTC ei toimi.

HÄLYTYS 75, Laiton profiilin val.

Älä kirjoita parametrin arvoa moottorin käydessä. Pysäytä moottori ennen MCO-profiilin kirjoittamista kohtaan *parametri 8-10 Control Profile*.

VAROITUS 76, Teholaitteen asetukset

Vaadittu teholaitemäärä ei vastaa tunnistettua aktiivisten teholaitteiden määrää.

Vianmääritys

- Varmista, että varaosan ja sen tehokortin osanumerot ovat oikeat.

VAROITUS 77, Virransäästötila

Taajuusmuuttaja toimii virransäästötilassa (vaihtosuuntaajaosia on käytössä sallittua vähemmän). Tämä varoitus annetaan tehojakson aikana, kun taajuusmuuttaja on asetettu käymään vähemmällä vaihtosuuntaajilla ja pysymään silti käynnissä.

HÄLYTYS 78, Seurantavirhe

Asetuspisteen arvon ja todellisen arvon erotus on ylittänyt kohdassa *parametri 4-35 Tracking Error* määritetyn arvon.

Vianmääritys

- Poista toiminto käytöstä tai valitse hälytys/varoitus parametrissa *parametri 4-34 Tracking Error Function*.
- Tutki kuormaan ja moottoriin liittyviä mekaanisia komponentteja. Tarkasta takaisinkytkentäliitännät moottorin pulssianturista taajuusmuuttajaan.
- Valitse moottorin takaisinkytkentätoiminto kohdassa *parametri 4-30 Motor Feedback Loss Function*.
- Sääda seurantavirhealue kohdissa *parametri 4-35 Tracking Error* ja *parametri 4-37 Tracking Error Ramping*.

HÄLYTYS 79, Väärä virtaosan konfiguraatio

Skaalaus kortin osanumero on väärä tai sitä ei ole asennettu. Myöskään tehokortin MK102-liitintä ei voitu asentaa.

HÄLYTYS 80, Taajuusmuuttaja alustettu oletusarvoon

Parametrin asetukset palautetaan normaaliasetuksiin manuaalisen kuittauksen jälkeen. Tyhjennä hälytys resetoimalla laite.

HÄLYTYS 81, CSIV viallinen

CSIV-tiedostossa on syntaksivirheitä.

HÄLYTYS 82, CSIV-parametrivika

CSIV epäonnistui parametrin alustamisessa.

HÄLYTYS 83, Laiton optioyhdistelmä

Asennetut optiot eivät ole yhteensopivia.

HÄLYTYS 84, Ei turvaoptiota

Turvallisuusoptio poistettiin käyttämättä yleistä nollasta. Kytke turvallisuusoptio uudelleen.

HÄLYTYS 88, Option tunnistus

Optiorakenteessa on havaittu muutos. Parametrin *Parametri 14-89 Option Detection* arvoksi on asetettu [0] *Pysäytetty konfiguraatio* ja option rakennetta on muutettu.

- Ota muutos käyttöön sallimalla option rakenteen muutokset kohdassa *parametri 14-89 Option Detection*.
- Voit vaihtoehtoisesti palauttaa option oikean rakenteen.

VAROITUS 89, Mekaaninen jarru luistaa

Nostimen jarrun valvonta on havainnut, että moottorin nopeus ylittää 10 kierrosta minuutissa (rpm).

HÄLYTYS 90, Takaisinkytkennän tarkkailu

Tarkista liitäntä pulssianturi-/resolverioptiolla ja vaihda tarvittaessa pulssianturin tulo MCB 102 tai resolverin tulo MCB 103.

HÄLYTYS 91, Analogisen tulon 54 väärät asetukset

Aseta katkaisin S202 OFF-asentoon (jännitteensyöttö), kun analogiseen tuloliittimeen 54 on kytketty KTY-anturi.

HÄLYTYS 99, Lukittu roottori

Roottori on lukittu.

VAROITUS/HÄLYTYS 104, Sekoituspuhaltimen vika

Puhallin ei toimi. Puhallinmonitori tarkistaa, että puhallin pyörii käynnistettäessä tai aina, kun sekoituspuhallin käynnistetään. Sekoituspuhaltimen vika voidaan konfiguroida varoitukseksi tai hälytykseksi, jonka antaa *parametri 14-53 Fan Monitor*.

Vianmääritys

- Kytke virta toistuvasti päälle taajuusmuuttajaan määritelläksesi, palaako varoitus/hälytys.

VAROITUS/HÄLYTYS 122, Moottorin odottamaton pyöriminen

Taajuusmuuttaja suorittaa toimintoa, joka vaatii moottorin olevan pysähdyksissä, esimerkiksi PM-moottorien DC-pito.

VAROITUS 163, ATEX ETR virtar. varoitus

Taajuusmuuttaja on käynyt ominaiskäyrää ylempänä yli 50s ajan. Varoitus aktivoituu 83 %:lla ja poistuu käytöstä 65 %:lla sallitusta lämpölikuormituksesta.

HÄLYTYS 164, ATEX ETR virtar. hälytys

Käynti ominaiskäyrän yläpuolella yli 60 s ajan 600 s jaksolla aktivoi hälytyksen ja taajuusmuuttaja laukaisee.

VAROITUS 165, ATEX ETR taaj.rajavaroitus

Taajuusmuuttaja käy yli 50 sekuntia pienintä sallittua taajuutta pienemmällä taajuudella (*parametri 1-98 ATEX ETR interpol. points freq.*).

HÄLYTYS 166, ATEX ETR taaj.rajahälytys

Taajuusmuuttaja on käynyt yli 60 sekuntia (600 sekunnin jakson aikana) pienintä sallittua taajuutta (*parametri 1-98 ATEX ETR interpol. points freq.*) pienemmällä taajuudella.

HÄLYTYS 244, Jäähdytysrivan lämpötila

Tämä hälytys koskee vain kotelointikoon F taajuusmuuttajia. Se vastaa mallia *HÄLYTYS 29, Jäähdytysrivan lämpötila*.

Hälytyslokin raportin arvo kertoo, mikä tehomoduli hälytyksen antoi:

- 1 = vasemmanpuoleinen vaihtosuuntaajamoduuli.
- 2 = keskimäinen vaihtosuuntaajamoduuli kotelointikoot F12 tai F13.
- 2 = keskimäinen vaihtosuuntaajamoduuli kotelointikoot F10 tai F11.
- 2 = toinen taajuusmuuttaja vasemmasta vaihtosuuntaajamoduulista kotelointikoot F14 tai F15.
- 3 = oikea vaihtosuuntaajamoduuli, kotelointikoot F12 tai F13
- 3 = kolmas taajuusmuuttaja vasemmasta vaihtosuuntaajamoduulista, kotelointikoot F14 tai F15.
- 4 = äärimmäisenä oikealla vaihtosuuntaajamoduulissa kotelointikoot F14 tai F15.
- 5 = tasasuuntaajamoduuli.
- 6 = oikeanpuoleinen tasasuuntaajamoduuli kotelointikoot F14 tai F15.

VAROITUS 251, Uusi tyyppikoodi

Tehokortti tai muita osia sekä tyyppikoodi on vaihdettu.

VAROITUS 250, Uusi varaosa

Tehoa tai kytkentätilan tehonsyöttöä on muutettu. Palauta taajuusmuuttajan tyyppikoodi EEPROMiin. Valitse oikea tyyppikoodi parametrissa *parametri 14-23 Typecode Setting* taajuusmuuttajan tarran mukaan. Muista valita lopuksi "Tallenna EEPROM-muistiin".

7.7 Vianmääritys

Oire	Mahdollinen syy	Testi	Ratkaisu
Näyttö pimeä/ei toimintoa	Puuttuva syöttöteho.	Katso <i>Taulukko 4.5.</i>	Tarkista syöttötehon lähde.
	Sulakkeita puuttuu tai on auki tai katkaisin on lauennut.	Katso mahdollisia syitä tämän taulukon kohdasta <i>Avoimet sulakkeet ja lauennut katkaisin.</i>	Noudata annettuja suosituksia.
	LCP:ssä ei ole virtaa.	Tarkista, että LCP:n kaapeli on kytketty asianmukaisesti eikä siinä ole vaurioita.	Vaihda viallinen LCP tai liitäntäkaapeli.
	Oikosulku ohjausjännitteessä (liitin 12 tai 50) tai ohjausliittimissä.	Tarkista 24 V:n ohjausjännite liittimestä 12/13 liittimeen 20–39 tai 10 V:n syöttö liittimiin 50–55.	Kytke liittimet asianmukaisesti.
	Väärä kontrastiasetus.	–	Säädä kontrastia painamalla [Status]-näppäintä ja [▲]/[▼]-näppäimiä.
	Näyttö (LCP) on viallinen.	Testaa eri LCP:llä.	Vaihda viallinen LCP tai liitäntäkaapeli.
	Sisäinen jännitteensyöttövika tai SMPS on viallinen.	–	Ota yhteyttä jälleenmyyjään.
Jaksoittainen näyttö	Ylikuormittunut syöttö (SMPS) viallisten ohjauskaapelien tai taajuusmuuttajan sisäisen vian vuoksi.	Irrota ohjauskaapelivian pois rajaamiseksi kaikki ohjauskaapelit irrottamalla liittimet.	Jos näytön valo ei sammu, ongelma on ohjauskaapeleissa. Tarkista kaapelit oikosulkujen tai virheellisten kytkentöjen varalta. Jos näyttö edelleen pimenee, noudata <i>pimeä näyttö/ei toimintoa</i> -tilannetta koskevia ohjeita.
Moottori ei käy	Huoltokytkin auki tai moottorin kytkentä puuttuu.	Tarkista, että moottori on kytketty ja ettei kytkentää ole katkaistu huoltokytkimellä tai muulla laitteella.	Kytke moottori ja tarkista huoltokytkin.
	Ei verkkovirtaa 24 V:n tasavirta-optiokortilla.	Jos näyttö toimii mutta tehoa ei ole, tarkista, että taajuusmuuttajaan tulee verkkovirta.	Käytä laitetta verkkovirralla.
	LCP-pysäytys.	Tarkista, onko [Off]-näppäintä painettu.	Pyöritä moottoria painamalla [Auto On]-tai [Hand On] -näppäintä (käyttötilasta riippuen).
	Käynnistysignaali puuttuu (valmiustila).	Tarkista liittimen 18 oikea asetus kohdasta <i>parametri 5-10 Terminal 18 Digital Input</i> . Käytä oletusasetusta.	Käynnistä moottori käyttämällä oikeaa käynnistysignaalia.
	Moottorin rullaussignaali aktiivinen (rullaus).	Tarkista liittimen 27 oikea asetus kohdasta <i>parametri 5-12 Terminal 27 Digital Input</i> (käytä oletusasetusta).	Käytä liittimessä 27 jännitettä 24 V tai ohjelmoi liittimen asetukseksi [0] <i>Ei toimintoa</i> .
	Väärä ohjearvoviestin lähde.	Tarkista ohjearvoviesti: • Paikallinen. • Etäohjearvo vai väylän ohjearvo? • Esivalittu ohjearvo käytössä? • Liitinten kytkentä oikea? • Onko liitinten skaalaus oikea? • Ohjearvoviesti käytettävissä?	Ohjelmoi oikeat asetukset. Tarkista <i>parametri 3-13 Reference Site</i> . Aseta esivalittu ohjearvo aktiiviseksi <i>parametri-ryhmässä 3-1* Ohjearvot</i> . Tarkista oikea kytkentä. Tarkista liittimien skaalaus. Tarkista ohjearvoviesti.
Moottori pyörii väärään suuntaan	Moottorin pyörimisraja.	Varmista, että <i>parametri 4-10 Motor Speed Direction</i> on ohjelmoitu oikein.	Ohjelmoi oikeat asetukset.
	Aktiivinen suunnanvaihtosignaali.	Tarkista, onko liittimelle ohjelmoitu suunnanvaihtokomento <i>parametri-ryhmässä 5-1* Digit. tulot</i> .	Poista suunnanvaihtosignaali käytöstä.
	Väärä moottorin vaiheen kytkentä.	–	Katso <i>kappale 5.5 Moottorin pyörimisen tarkistus</i> .

Oire	Mahdollinen syy	Testi	Ratkaisu
Moottori ei saavuta maksiminopeutta	Taajuusrajat määritetty väärin.	Tarkista lähdön rajat kohdista <i>parametri 4-13 Motor Speed High Limit [RPM]</i> , <i>parametri 4-14 Motor Speed High Limit [Hz]</i> ja <i>parametri 4-19 Max Output Frequency</i> .	Ohjelmoi oikeat rajat.
	Ohjetulosignaalia ei ole skaalattu oikein.	Tarkista ohjearvon tulosignaalin skaalaus <i>parametriyhmässä 6-0* Analog. IO-tila</i> ja <i>parametriyhmässä 3-1* Ohjearvot</i> .	Ohjelmoi oikeat asetukset.
Moottorin nopeus epätasainen	Mahdollisesti virheellisiä parametrien asetuksia.	Tarkista kaikkien moottorin parametrien asetukset, mukaan lukien kaikki moottorin kompensointiasetukset. Tarkista PID-asetukset suljetun piirin käyttöä varten.	Tarkista asetukset <i>parametriyhmästä 1-6* Kuorm. riippuv. as.</i> Tarkista suljetun piirin käyttöä varten asetukset <i>parametriyhmästä 20-0* Takaisinkytk.</i>
Moottori käy epätasaisesti	Mahdollinen ylimagnetointi.	Tarkista kaikki moottorin parametrit virheelisten moottorin asetusten varalta.	Tarkista moottorin asetukset <i>parametriyhmistä 1-2* Moottoridata, 1-3* Laaj.moottoritied. ja 1-5* Kuorm.riippum. as.</i>
Moottori ei jarruta	Jarrun parametreissa ehkä virheellisiä asetuksia. Rampin laskuaika saattaa olla liian lyhyt.	Tarkista jarrujen parametrit. Tarkista ramppiaika-asetukset.	Tarkista <i>parametriyhmät 2-0* DC-jarru ja 3-0* Ohjearvon rajat</i> .
Avoimet tehosulakkeet	Oikosulku vaiheiden välillä.	Moottorissa tai paneelissa on oikosulku vaiheiden välillä. Tarkista moottorin ja paneelin vaihe oikosulkujen varalta.	Korjaa mahdollisesti havaitut oikosulut.
	Moottorin ylikuormitus.	Moottori on ylikuormittunut sovelluksessa.	Suorita käynnistystesti ja varmista, että moottorin virta on määritysten mukainen. Jos moottorin virta ylittää tyyppikilven virran täydellä kuormituksella, moottori saattaa käydä pienennetyllä kuormalla. Katso sovelluksen tekniset tiedot.
	Löysiä kytkentöjä.	Tee käynnistystä edeltävä tarkistus löysien kytkentöjen varalta.	Kiristä löysät kytkennät.
Verkkovirran epätasapaino yli 3 %	Verkkovirtaongelma (katso kuvaus kohdasta <i>Hälytys 4 Ei syöttöv.</i>).	Kierrä tulotehojohtimet yhteen kohtaan: A B:hen, B C:hen, C A:han	Jos epätasapainossa oleva osuus seuraa johdinta, kyse on teho-ongelmasta. Tarkista verkkojännite.
	Ongelma taajuusmuuttajassa.	Vaihda taajuusmuuttajan 1 syöttöjohtimien paikkoja seuraavasti: A B:hen, B C:hen, C A:han	Jos epätasapainossa oleva osuus on samassa tuloliittimessä, kyseessä on taajuusmuuttajan ongelma. Ota yhteyttä jälleenmyyjään.
Moottorin virran epätasapaino suurempi kuin 3 %	Moottoriin tai moottorin kytkentöihin liittyvä ongelma.	Vaihda moottorin lähtöjohtimien 1 paikkoja seuraavasti: U V:hen, V W:hen, W U:hun	Jos epätasapainossa oleva osuus seuraa moottorin johdinta, ongelma on moottorissa tai moottorin kytkennöissä. Tarkista moottori ja moottorin kytkentä.
	Ongelma taajuusmuuttajassa.	Vaihda moottorin lähtöjohtimien 1 paikkoja seuraavasti: U V:hen, V W:hen, W U:hun	Jos epätasapainossa oleva osuus säilyy samassa lähtöliittimessä, kyseessä on laiteongelma. Ota yhteyttä jälleenmyyjään.
Taajuusmuuttajan kiihdytysongelmat	Moottorin tiedot on syötetty väärin.	Jos järjestelmä antaa varoituksia tai hälytyksiä, lue kohta <i>kappale 7.6 Luettelo varoituksista ja hälytyksistä</i> . Tarkista, että moottorin tiedot on syötetty oikein.	Suurena rampin nousuaikaa kohdassa <i>parametri 3-41 Ramp 1 Ramp Up Time</i> . Pidennä virran rajaa kohdassa <i>parametri 4-18 Current Limit</i> . Suurena momenttirajaa kohdassa <i>parametri 4-16 Torque Limit Motor Mode</i> .
Taajuusmuuttajan hidastusongelmat	Moottorin tiedot on syötetty väärin.	Jos järjestelmä antaa varoituksia tai hälytyksiä, lue kohta <i>kappale 7.6 Luettelo varoituksista ja hälytyksistä</i> . Tarkista, että moottorin tiedot on syötetty oikein.	Suurena rampin laskuaikaa kohdassa <i>parametri 3-42 Ramp 1 Ramp Down Time</i> . Ota käyttöön ylijännite kohdassa <i>parametri 2-17 Over-voltage Control</i> .

Taulukko 7.5 Vianmäärittäminen

8 Tekniset tiedot

8.1 Sähkö tiedot

8.1.1 Verkkajännite 3 x 380–480 V AC

	N110		N132		N160		N200		N250		N315	
Suuri/normaali kuormitus*	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Tyypillinen akseliteho 400 V:n jännitteellä (kW)	90	110	110	132	132	160	160	200	200	250	250	315
Tyypillinen akseliteho 460 V:n jännitteellä [hv]	125	150	150	200	200	250	250	300	300	350	350	450
Kotelo IP20	D3h						D4h					
Kotelo IP21/IP54	D1h						D2h					
Lähtövirta												
Jatkuva (3 x 380–440 V:n jännitteellä) [A]	177	212	212	260	260	315	315	395	395	480	480	588
Jaksoittainen (3 x 380–440 V:n jännitteellä) [A]	266	233	318	286	390	347	473	435	593	528	720	647
Jatkuva (3 x 441–480 V:n jännitteellä) [A]	160	190	190	240	240	302	302	361	361	443	443	535
Jaksoittainen (3 x 441–480 V:n jännitteellä) [A]	240	209	285	264	360	332	453	397	542	487	665	588
Jatkuva kVA (400 V:n jännitteellä) [kVA]	123	147	147	180	180	218	218	274	274	333	333	407
Jaksoittainen kVA (460 V:n jännitteellä) [kVA]	127	151	151	191	191	241	241	288	288	353	353	426
Suurin tulovirta												
Jatkuva (3 x 380–440 V) [A]	171	204	204	251	251	304	304	381	381	463	463	567
Jatkuva (3 x 441–480 V) [A]	154	183	183	231	231	291	291	348	348	427	427	516
Etusulakkeet ¹⁾ maks. [A]	315		350		400		550		630		800	
Kaapelin enimmäiskoko												
Moottori (mm ² /AWG ^{2) 5)}	2 x 95 (2 x 3/0)						2 x 185 (2 x 350 mcm)					
Verkkovirta (mm ² /AWG ^{2) 5)}												
Kuormituksenjako (mm ² /AWG ^{2) 5)}												
Jarru (mm ² /AWG ^{2) 5)}												
Arvioitu tehohäviö 400 V AC:n jännitteellä suurimmalla nimelliskuormituksella [W] ³⁾	2031	2559	2289	2954	2923	3770	3093	4116	4039	5137	5005	6674
Arvioitu tehohäviö 460 V AC:n jännitteellä suurimmalla nimelliskuormituksella [W] ³⁾	1828	2261	2051	2724	2089	3628	2872	3569	3575	4566	4458	5714
Paino, kotelointi IP00/IP20, [kg (lbs)]	62 (135)						125 (275)					
Paino, kotelointi IP21, [kg (lbs)]												
Paino, kotelointi IP54, [kg (lbs)]												
Hyötysuhde ⁴⁾	0.98											
Lähtötaajuus [Hz]	0–590											
Jäähdytysrivan ylikuumenemisesta johtuva laukaisu [°C (°F)]	110 (230)											
Tehokortin ympäristöstä johtuva laukaisu [°C (°F)]	75 (167)											
*Suuri ylikuormitus = 150 %:n virta 60 sekunnin ajan, normaali ylikuormitus = 110 %:n virta 60 sekunnin ajan												

*Suuri ylikuormitus = 150 %:n virta 60 sekunnin ajan, normaali ylikuormitus = 110 %:n virta 60 sekunnin ajan

Taulukko 8.1 Tekniset tiedot, D1h–D4h Verkkajännite 3 x 380–480 V AC

1) Katso sulakkeen tyyppi Käyttöoppaasta.

2) American Wire Gauge.

3) Tyypillinen tehohäviö on mitattu normaaleissa kuormitusoloissa, ja sen odotetaan olevan ± 15 prosentin rajoissa (toleranssi vaihtelee jännitteen ja kaapelin olosuhteiden mukaan). Arvot perustuvat tyypilliseen moottorin hyötysuhteeseen (IE2/IE3-rajalla). Hyötysuhteeltaan heikommät moottorit kasvattavat taajuusmuuttajan tehohäviötä ja päinvastoin. Koskee taajuusmuuttajan jäähdytyksen mitoitus. Jos kytkentätaajuus kasvaa oletusasetusta suuremmaksi, tehohäviöt voivat kasvaa merkittävästi. Tähän sisältyvät LCP ja tyypilliset ohjauskortin tehonkulutukset. Lisäoptiot ja asiakkaan kuormitukset voivat kasvattaa häviöitä jopa 30 W (vaikka tyypillinen tehohäviön suurentuminen on vain 4 W täysin kuormatulle ohjauskortille tai kullekin paikan A tai B optioista).

4) Mitattu käytettäessä 5 metrin (16.4 ft) suojattuja moottorikaapeleita nimelliskuormituksella ja -taajuudella.

Tekniset tiedot

Nimellisvirralla mitattu hyötysuhde. Katso energiatehokkuusluokka kohdasta kappale 8.4.1 Ympäristön olosuhteet.

5) N132-, N160- ja N315-taajuusmuuttajien johdotusliittimiin ei mahdu yhtä kokoa suurempia kaapeleita.

8.1.2 Verkkojännite 3 x 525–690 V AC

	N75K		N90K		N110K		N132		N160	
Suuri/normaali kuormitus*	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Tyypillinen akseliteho 550 V:n jännitteellä [kW]	45	55	55	75	75	90	90	110	110	132
Tyypillinen akseliteho 575 V:n jännitteellä [hv]	60	75	75	100	100	125	125	150	150	200
Tyypillinen akseliteho 690 V:n jännitteellä [kW]	55	75	75	90	90	110	110	132	132	160
Kotelo IP20	D3h									
Kotelo IP21/IP54	D1h									
Lähtövirta										
Jatkuva 550 V:n jännitteellä [A]	76	90	90	113	113	137	137	162	162	201
Jaksoittainen (60 sek. ylikuormitus, 550 V:n jännitteellä) [A]	122	99	135	124	170	151	206	178	243	221
Jatkuva (575/690 V:n jännitteellä) [A]	73	86	86	108	108	131	131	155	155	192
Jaksoittainen (60 s ylikuormitus)(575/690 V:n jännitteellä) [kVA]	117	95	129	119	162	144	197	171	233	211
Jatkuva kVA (550 V:n jännitteellä) [kVA]	72	86	86	108	108	131	131	154	154	191
Jatkuva kVA (575 V:n jännitteellä) [kVA]	73	86	86	108	108	130	130	154	154	191
Jatkuva kVA (690 V:n jännitteellä) [kVA]	87	103	103	129	129	157	157	185	185	229
Suurin tulovirta										
Jatkuva 550 V:n jännitteellä [A]	77	89	89	110	110	130	130	158	158	198
Jatkuva (575 V:n jännitteellä) [A]	74	85	85	106	106	124	124	151	151	189
Jatkuva (690 V:n jännitteellä) (A)	77	87	87	109	109	128	128	155	155	197
Kaapelin enimmäiskoko										
Verkkovirta, moottori, jarru ja kuormituksenjako (mm²/AWG²))	2 x 95 (2 x 3/0)									
Ulkoisia pääsulakkeita maks. [A]	160		315							
Arvioitu tehohäviö 575 V:n jännitteellä [W]³)	1098	1162	1162	1428	1430	1740	1742	2101	2080	2649
Arvioitu tehohäviö 690 V:n jännitteellä [W]³)	1057	1204	1205	1477	1480	1798	1800	2167	2159	2740
Paino, kotelointi IP20, [kg (lbs)]	125 [275]									
Paino, kotelointi IP21/IP54, [kg (lbs)]	62 [135]									
Hyötysuhde⁴)	0.98									
Lähtötaajuus [Hz]	0–590									
Jäähdytysrivan ylikuumenemisesta johtuva laukaisu [°C (°F)]	110 (230)									
Tehokortin ympäristöstä johtuva laukaisu [°C (°F)]	75 (167)									
*Suuri ylikuormitus = 150 %:n virta 60 sekunnin ajan, normaali ylikuormitus = 110 %:n virta 60 sekunnin ajan										

*Suuri ylikuormitus = 150 %:n virta 60 sekunnin ajan, normaali ylikuormitus = 110 %:n virta 60 sekunnin ajan

Taulukko 8.2 Tekniset tiedot, D1h/D3h Verkkojännite 3 x 525–690 V AC

Tekniset tiedot

	N200		N250		N315		P400	
Suuri/normaali kuormitus*	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Tyypillinen akseliteho 550 V:n jännitteellä [kW]	132	160	160	200	200	250	250	315
Tyypillinen akseliteho 575 V:n jännitteellä [hv]	200	250	250	300	300	350	350	400
Tyypillinen akseliteho 690 V:n jännitteellä [kW]	160	200	200	250	250	315	315	400
Kotelo IP20	D4h							
Kotelo IP21/IP54	D2h							
Lähtövirta								
Jatkuva 550 V:n jännitteellä [A]	201	253	253	303	303	360	360	418
Jaksoittainen (60 sek. ylikuormitus, 550 V:n jännitteellä) [A]	302	278	380	333	455	396	540	460
Jatkuva (575/690 V:n jännitteellä) [A]	192	242	242	290	290	344	344	400
Jaksoittainen (60 s ylikuormitus)(575/690 V:n jännitteellä) [kVA]	288	266	363	319	435	378	516	440
Jatkuva kVA (550 V:n jännitteellä) [kVA]	191	241	241	289	289	343	343	398
Jatkuva kVA (575 V:n jännitteellä) [kVA]	191	241	241	289	289	343	343	398
Jatkuva kVA (690 V:n jännitteellä) [kVA]	229	289	289	347	347	411	411	478
Suurin tulovirta								
Jatkuva 550 V:n jännitteellä [A]	198	245	245	299	299	355	355	408
Jatkuva (575 V:n jännitteellä) [A]	189	234	234	286	286	339	339	390
Jatkuva (690 V:n jännitteellä) (A)	197	240	240	296	296	352	352	400
Kaapelin enimmäiskoko								
Verkkovirta, moottori, jarru ja kuormitus-senjako (mm ² /AWG ²⁾)	2 x 185 (2 x 350 mcm)							
Ulkoisia pääsulakkeita maks. [A]	550							
Arvioitu tehohäviö 575 V:n jännitteellä [W] ³⁾	2361	3074	3012	3723	3642	4465	4146	5028
Arvioitu tehohäviö 690 V:n jännitteellä [W] ³⁾	2446	3175	3123	3851	3771	4614	4258	5155
Paino, kotelointi IP20/IP21/IP54, [kg (lbs)]	125 [275]							
Hyötysuhde ⁴⁾	0.98							
Lähtötaajuus [Hz]	0–590						0–525	
Jäähdytysrivan ylikuumentumisesta johtuva laukaisu [°C (°F)]	110 (230)							
Tehokortin ympäristöstä johtuva laukaisu [°C (°F)]	80 (176)							
*Suuri ylikuormitus = 150 %:n virta 60 sekunnin ajan, normaali ylikuormitus = 110 %:n virta 60 sekunnin ajan								

*Suuri ylikuormitus = 150 %:n virta 60 sekunnin ajan, normaali ylikuormitus = 110 %:n virta 60 sekunnin ajan

Taulukko 8.3 Tekniset tiedot, D2h/D4h Verkkajännite 3 x 525–690 V AC

1) Katso sulakkeen tyyppi Käyttöoppaasta.

2) American Wire Gauge.

3) Tyypillinen tehohäviö on mitattu normaaleissa kuormitusoloissa, ja sen odotetaan olevan ± 15 prosentin rajoissa (toleranssi vaihtelee jännitteen ja kaapelin olosuhteiden mukaan). Arvot perustuvat tyypilliseen moottorin hyötysuhteeseen (IE2/IE3-rajalla). Hyötysuhteeltaan heikommat moottorit kasvattavat taajuusmuuttajan tehohäviötä ja päinvastoin. Koskee taajuusmuuttajan jäähdytyksen mitoitus. Jos kytkentätaajuus kasvaa oletusasetusta suuremmaksi, tehohäviöt voivat kasvaa merkittävästi. Tähän sisältyvät LCP ja tyypilliset ohjauskortin tehonkulutukset. Lisäoptiot ja asiakkaan kuormitukset voivat kasvattaa häviöitä jopa 30 W (vaikka tyypillinen tehohäviön suurentuminen on vain 4 W täysin kuormatulle ohjauskortille tai kullekin paikan A tai B optioista).

4) Mitattu käytettäessä 5 metrin (16.4 ft) suojattuja moottorikaapeleita nimelliskuormituksella ja -taajuudella. Nimellisvirralla mitattu hyötysuhde. Katso energiatehokkuusluokka kohdasta kappale 8.4.1 Ympäristön olosuhteet.

Tekniset tiedot

Kotelointikoko	Kuvaus	Maks.paino [kg (lbs.)]
D5h	D1h nimellistehot+erotusliitin ja/tai jaruhakkuri	166 (255)
D6h	D1h nimellistehot+kontaktori ja/tai johdonsuojakatkaisin	129 (285)
D7h	D2h nimellistehot+erotusliitin ja/tai jaruhakkuri	200 (440)
D8h	D2h nimellistehot+kontaktori ja/tai katkaisin	225 (496)

Taulukko 8.4 D5h–D8h paino

8.2 Verkojännite

Syöttö (L1, L2, L3)

Syöttöjännite 380–480 V ± 10 %, 525–690 V ± 10 %

Verkojännite pieni / syöttöjännitteen katkos:

Verkojännitteen ollessa pieni tai syöttöjännitteen katkoksen aikana taajuusmuuttaja jatkaa toimintaansa, kunnes välipiirin jännite laskee minimipysäytystason alapuolelle. Minimipysäytystaso on tyypillisesti 15 % taajuusmuuttajan alimman nimellisverkojännitteen alapuolella. Käynnistymistä ja täyttä momenttia ei voida odottaa, jos verkkojännite on enemmän kuin 10 % alle taajuusmuuttajan alimman nimellissyöttöjännitteen.

Syöttöverkon taajuus 50/60 Hz ± 5 %

Verkkovirran vaiheiden välinen tilapäinen suurin sallittu epätasapaino 3.0 % nimellisverkojännitteestä

Todellinen tehokerroin (λ) $\pm 0,9$ nimellisestä nimelliskuormituksella

Perusaallon tehokerroin ($\cos \phi$) lähes pätöteho (>0.98)

Syöttölähteen kytkentä L1, L2, L3 (käynnistyksiä) Maximum 1 time/2 minutes

Standardin EN 60664-1 mukainen ympäristö Ylijänniteluokka III/likautumisaste 2

Yksikkö soveltuu käytettäväksi piirissä, joka ei pysty tuottamaan enempää kuin 100 000 RMS symmetristä ampeeria, 480/600 V.

8.3 Moottorilähtö ja moottorin tiedot

Moottorilähtö (U, V, W)

Lähtöjännite 0–100 % verkkojännitteestä

Lähtötaajuus 0–590 Hz¹⁾

Lähdön kytkentä Rajoittamaton

Ramppiajat 0,01–3 600 s

1) Riippuu jännitteestä ja tehosta.

Momentin ominaiskäyrä

Käynnistysmomentti (jatkuva momentti) Maksimi 160 % 60 sek. ajan¹⁾

Käynnistysmomentti Maksimi 180 % enintään 0,5 s¹⁾

Ylimomentti (jatkuva momentti) Maksimi 160 % 60 sek. ajan¹⁾

1) Prosenttiluku viittaa taajuusmuuttajan nimellismomenttiin.

8.4 Ympäristön olosuhteet

Ympäristö

Kokoluokka D1h/D2h/D5h/D6h/D7h/D8h	IP21/tyyppi 1, IP54/tyyppi 12
Kokoluokka D3h/D4h	IP20/alusta
Tärinätesti, kaikki kokoluokat	1,0 g
Suhteellinen kosteus	5–95 % (IEC 721-3-3; Luokka 3K3 kondensoitumaton käytön aikana)
Syövyttävä ympäristö (IEC 60068-2-43) H ₂ S-testi	Luokka Kd
Standardin IEC 60068-2-43 mukainen testimenetelmä (10 päivää)	
Ympäristön lämpötila (SFAVM-kytkentätilassa)	
- redusoinnilla	Enintään 55 °C (enintään 131 °F) ¹⁾
- täydellä lähtöteholla, tyypilliset EFF2-moottorit (lähtövirta enintään 90 %)	Enintään 50 °C (enintään 122 °F) ¹⁾
- täydellä jatkuvalla taaj.muut. lähtövirralla	Enintään 45 °C (enintään 113 °F) ¹⁾
Pienin ympäristön lämpötila täyden toiminnan aikana	0 °C (32 °F)
Pienin ympäristön lämpötila, rajoitettu teho	10 °C (50 °F)
Lämpötila varastoinnin/kuljetuksen aikana	-25 ... +65/70 °C (13 ... 149/158 °F)
Maksimikorkeus merenpinnan yläpuolella ilman redusointia	1 000 m (3 281 ft)
Maksimikorkeus merenpinnan yläpuolella redusoinnin jälkeen.	3 000 m (9 842 jalkaa)

1) Katso lisätietoja redusoinnista Suunnitteluoppaan luvusta Erityisolosuhteet.

EMC-standardit, emissio	EN 61800-3
EMC-standardit, sieto	EN 61800-3
Energiätehokkuusluokka ²⁾	IE2

2) Määritelty standardin EN 50598-2 mukaisesti

- Nimelliskuormitus.
- 90 %:n nimellistaajuus.
- Kytkeäntaajuuden tehdasasetus.
- Kytkeäntätavan tehdasasetus.

8.5 Kaapelien tekniset tiedot

Ohjauskaapelien pituudet ja poikkileikkaukset¹⁾

Moottorikaapelin enimmäispituus, suojattu kaapeli	150 m (492 ft)
Moottorikaapelin enimmäispituus, suojaamaton	300 m (984 ft)
Kaapelin maksimipoikkipinta (moottori, verkko, jarru ja kuormanjako)	Katso kappale 8.1 Sähkö tiedot
Maks.poikkipinta-ala ohjausliittimiin, jäykkä johdin	1,5 mm ² /16 AWG (2 x 0,75 mm ²)
Ohjausliitinten maks.poikkipinta-ala, taipuisa kaapeli	1 mm ² /18 AWG
Ohjausliitinten maks.poikkipinta, sisävaipalla varustettu kaapeli	0,5 mm ² /20 AWG
Ohjausliitinten pienin poikkipinta-ala	0,25 mm ² /23 AWG

1) Syöttökaapelit, katso sähkö tietotaulukot kohdassa kappale 8.1 Sähkö tiedot.

8.6 Ohjaustulo/-lähtö ja ohjaustiedot

Digitaalitulot

Ohjelmoitavat digitaalitulot	4 (6)
Liitinnúmero	18, 19, 27 ¹⁾ , 29 ¹⁾ , 32, 33
Logiikka	PNP tai NPN
Jännitetaso	0–24 V DC
Jännitetaso, looginen 0 PNP	<5 V DC
Jännitetaso, looginen 1 PNP	>10 V DC
Jännitetaso, looginen 0 NPN	>19 V DC
Jännitetaso, looginen 1 NPN	<14 V DC
Tulon maksimijännite	28 V DC
Tuloresistanssi, R_i	Noin 4 k Ω

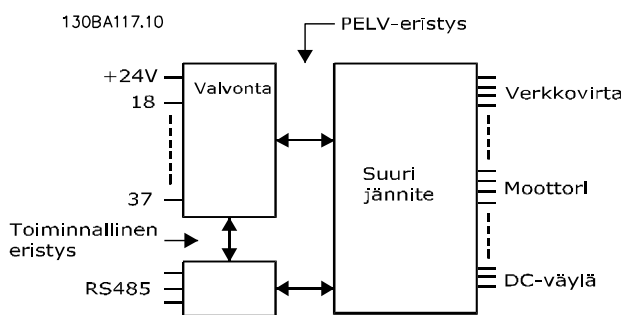
Kaikki digitaalitulot on galvaanisesti erotettu syöttöjännitteestä (PELV) ja muista korkeajänniteliittimistä.

1) Liittimet 27 ja 29 voidaan ohjelmoida myös lähdöiksi.

Analogiatulot

Analogiatulojen määrä	2
Liittimen numero	53, 54
Tilat	Jännite tai virta
Tilan valinta	Kytkimet A53 ja A54
Jännitetilä	Kytkin A53/A54 = (U)
Jännitetaso	- 10 V ... +10 V (skaalautuva)
Tuloresistanssi, R_i	Noin 10 k Ω
Maksimijännite	± 20 V
Virtatila	Kytkin A53/A54 = (I)
Virta-alue	0/4–20 mA (skaalautuva)
Tuloresistanssi, R_i	Noin 200 Ω
Maksimivirta	30 mA
Analogiatulojen resoluutio	10 bittiä (+ signaali)
Analogiatulojen tarkkuus	Suurin virhe 0.5 % koko alueesta
Kaistanleveys	100 Hz

Analogiatulot on erotettu galvaanisesti syöttöjännitteestä (PELV) ja muista korkeajänniteliittimistä.



Kuva 8.1 PELV-eristys

Tekniset tiedot

Pulssitulot

Ohjelmoitavat pulssitulot	2
Liittimet	29, 33
Suurin taajuus liittimissä 29, 33	110 kHz (Push-pull-käyttöinen)
Suurin taajuus liittimissä 29, 33	5 kHz (avoin kollektori)
Pienin taajuus liittimissä 29, 33	4 Hz
Jännitetaso	Katso Digitaalitulot kohdassa kappale 8.6 Ohjaustulo/-lähtö ja ohjaustiedot
Tulon maksimijännite	28 V DC
Tuloresistanssi, R_i	noin 4 k Ω
Pulssin tulotarkkuus (0,1–1 kHz)	Suurin virhe: 0,1 % koko alueesta

Analogialähtö

Ohjelmoitavien analogialähtöjen määrä	1
Liitinnumero	42
Analogialähdön virta-alue	0/4–20 mA
Maks. resistiivinen kuorma analogialähdön ja rungon välillä	500 Ω
Analogialähdön tarkkuus	Suurin virhe: 0,8 % koko alueesta
Analogialähdön resoluutio	8 bittiä

Analogialähtö on erotettu galvaanisesti syöttöjännitteestä (PELV) ja muista korkeajänniteliittimistä.

Ohjauskortti, RS485-sarjaliikenne

Liitinnumero	68 (P, TX+, RX+), 69 (N, TX-, RX-)
Liitin 61	Yhteinen liittimille 68 ja 69

RS485-sarjaliikennepiiri on erotettu toiminnallisesti muista keskeisistä piireistä ja galvaanisesti erotettu syöttöjännitteestä (PELV).

Digitaalilähtö

Ohjelmoitavat digitaali-/pulssilähdöt	2
Liittimen numero	27, 29 ¹⁾
Digitaali-/taajuuslähdon jännitetaso	0–24 V
Suurin lähtövirta (nielu/sink tai lähde/source)	40 mA
Maksimikuormitus taajuuslähdössä	1 k Ω
Suurin kapasitiivinen kuormitus taajuuslähdössä	10 nF
Pienin lähtötaajuus taajuuslähdössä	0 Hz
Suurin lähtötaajuus taajuuslähdössä	32 kHz
Taajuuslähdon tarkkuus	Suurin virhe: 0,1 % koko alueesta
Lähtötaajuuksien resoluutio	12 bittiä

1) Liittimet 27 ja 29 voi myös ohjelmoida digitaalilähdöiksi.

Digitaalilähtö on erotettu galvaanisesti syöttöjännitteestä (PELV) ja muista korkeajänniteliittimistä.

Ohjauskortti, 24 V:n tasavirtaustulo

Liitinnumero	12, 13
Maksimikuormitus	200 mA

24 V:n tasavirtasyöttö on erotettu galvaanisesti verkkojännitteestä (PELV), mutta sillä on sama potentiaali kuin analogisilla ja digitaalisilla tuloilla ja lähdöillä.

Tekniset tiedot

Relelähdöt

Ohjelmoitavat relelähdöt	2
Maksimipoikkipinta-ala releliittimiin	2,5 mm ² (12 AWG)
Minimipoikkipinta-ala releliittimiin	0,2 mm ² (30 AWG)
Kuoritun johtimen pituus	8 mm (0,3 in)
Rele 01 liittimen numero	1–3 (auki), 1–2 (kiinni)
Suurin liitinkuorma (AC-1) ¹⁾ liittimissä 1–2 (NO) (vastuskuorma) ²⁾³⁾	400 V AC, 2 A
Suurin liitinkuorma (AC-15) ¹⁾ liittimissä 1–2 (NO) (induktiivinen kuorma @ cosφ 0,4)	240 V AC, 0,2 A
Suurin liitinkuorma (DC-1) ¹⁾ liittimissä 1–2 (NO) (vastuskuorma)	80 V DC, 2 A
Suurin liitinkuorma (DC-13) ¹⁾ liittimissä 1–2 (NO) (induktiivinen kuorma)	24 V DC, 0,1 A
Suurin liitinkuorma (AC-1) ¹⁾ liittimissä 1–3 (NC) (vastuskuorma)	240 V AC, 2 A
Suurin liitinkuorma (AC-15) ¹⁾ liittimissä 1–3 (NC) (induktiivinen kuorma @ cosφ 0,4)	240 V AC, 0,2 A
Suurin liitinkuorma (DC-1) ¹⁾ liittimissä 1–3 (NC) (vastuskuorma)	50 V DC, 2 A
Suurin liitinkuorma DC-13) ¹⁾ liittimissä 1–3 (NC) (induktiivinen kuorma)	24 V DC, 0,1 A
Pienin liitinkuorma liittimissä 1–3 (NC), 1–2 (NO)	24 V DC 10 mA, 24 V AC 2 mA
Standardin EN 60664-1 mukainen ympäristö	Ylijänniteluokka III/likautumisaste 2
Rele 02 liittimen numero	4–6 (auki), 4–5 (kiinni)
Suurin liitinkuorma (AC-1) ¹⁾ liittimissä 4–5 (NO) (vastuskuorma) ²⁾³⁾	400 V AC, 2 A
Suurin liitinkuorma (AC (AC-15) ¹⁾ liittimissä 4–5 (NO) (induktiivinen kuorma @ cosφ 0,4)	240 V AC, 0,2 A
Suurin liitinkuorma (DC-1) ¹⁾ liittimissä 4–5 (NO) (vastuskuorma)	80 V DC, 2 A
Suurin liitinkuorma (DC-13) ¹⁾ liittimissä 4–5 (NO) (induktiivinen kuorma)	24 V DC, 0,1 A
Suurin liitinkuorma (AC-1) ¹⁾ liittimissä 4–6 (NC) (vastuskuorma)	240 V AC, 2 A
Suurin liitinkuorma (AC-15) ¹⁾ liittimissä 4–6 (NC) (induktiivinen kuorma @ cosφ 0,4)	240 V AC, 0,2 A
Suurin liitinkuorma (DC-1) ¹⁾ liittimissä 4–6 (NC) (vastuskuorma)	50 V DC, 2 A
Suurin liitinkuorma DC-13) ¹⁾ liittimissä 4–6 (NC) (induktiivinen kuorma)	24 V DC, 0,1 A
Pienin liitinkuorma liittimissä 4–6 (NC), 4–5 (NO)	24 V DC 10 mA, 24 V AC 2 mA
Standardin EN 60664-1 mukainen ympäristö	Ylijänniteluokka III/likautumisaste 2

1) IEC 60947 osat 4 ja 5.

Releliitännät on erotettu galvaanisesti muusta piiristä vahvistetulla eristyksellä (PELV).

2) Ylijänniteluokka II.

3) UL-sovellukset 300 V AC 2 A.

Ohjauskortti, +10 V:n tasavirtalähde

Liitinnumero	50
Lähtöjännite	10,5 V ±0,5 V
Maksimikuormitus	25 mA

10 V:n tasavirtalähde on erotettu galvaanisesti syöttöjännitteestä (PELV) ja muista korkeaajänniteliittimistä.

Ohjausominaisuudet

Lähtötaajuuden resoluutio alueella 0–1000 Hz	±0.003 Hz
Järjestelmän vasteaika (liittimet 18, 19, 27, 29, 32, 33)	≤2 ms
Nopeudenohjausalue (avoin piiri)	1:100 synkroninopeudesta
Nopeuden tarkkuus (avoin piiri)	30–4000 kierrosta minuutissa (rpm): Maksimivirhe ±8 kierrosta minuutissa (rpm)

Kaikki ohjausominaisuudet perustuvat 4-napaiseen epätahtimoottoriin.

Ohjauskortin toiminta

Skannausväli	5 ms
--------------	------

Ohjauskortti, USB-sarjaliikenne

USB-standardi	1.1 (täysi nopeus)
USB-pistoke	USB B -tyypin laitepistoke

HUOMAUTUS!

Kytkeä PC:hen tehdään isännän ja laitteen välisellä USB-standardikaapelilla.

USB-liitäntä on erotettu galvaanisesti syöttöjännitteestä (PELV) ja muista korkeajänniteliittimistä.

USB-liitäntää ei ole eristetty galvaanisesti maasta. Käytä ainoastaan eristettyä kannettavaa/pöytätietokonetta yhteytenä taajuusmuuttajan USB-liitäntään tai eristettyyn USB-kaapeliin/-muuntimeen.

8.7 Sulakkeet

8.7.1 Sulakkeen valinta

Käytä syöttöpuolella suojana suositeltuja sulakkeita ja/tai katkaisimia siltä varalta, että jokin osa taajuusmuuttajan sisällä rikkoutuu (ensimmäinen vika).

HUOMAUTUS!

Sulakkeiden käyttäminen syöttöpuolella on pakollista IEC 60364 (CE)- ja NEC 2009 (UL) -vaatimusten mukaisissa asennuksissa.

Varmista standardin EN 50178 vaatimusten täyttyminen käyttämällä suositeltuja sulakkeita. Suositusten mukaisia sulakkeita/katkaisimia käytettäessä taajuusmuuttajan mahdolliset vauriot rajoittuvat yleensä laitteen sisäpuolelle. Lisätietoja on *Sovellus-huomautuksessa Sulakkeet ja katkaisimet*.

Kohdan *Taulukko 8.5–Taulukko 8.7* sulakkeet sopivat käytettäväksi piirissä, joka pystyy tuottamaan 100 000 A_{rms} (symmetristä), taajuusmuuttajan nimellisjännitteestä riippuen. Oikeilla sulakkeilla taajuusmuuttajan oikosulkuvirran nimellisarvo (SCCR) on 100 000 A_{rms}.

N110K–N315	380–480 V	Tyyppi aR
N75K–N400	525–690 V	Tyyppi aR

Taulukko 8.5 Suositellut sulakkeet

Teho	Bussmann PN	Littelfuse PN	Littelfuse PN	Bussmann PN	Siba PN	Ferraz Shawmut PN	Ferraz Shawmut PN (Eurooppa)	Ferraz Shawmut PN (Pohjois-Amerikka)
N110K	170M2619	LA50QS300-4	L50S-300	FWH-300A	20 610 31.315	A50QS300-4	6,9URD31D08A0315	A070URD31KI0315
N132	170M2620	LA50QS350-4	L50S-350	FWH-350A	20 610 31.350	A50QS350-4	6,9URD31D08A0350	A070URD31KI0350
N160	170M2621	LA50QS400-4	L50S-400	FWH-400A	20 610 31.400	A50QS400-4	6,9URD31D08A0400	A070URD31KI0400
N200	170M4015	LA50QS500-4	L50S-500	FWH-500A	20 610 31.550	A50QS500-4	6,9URD31D08A0550	A070URD31KI0550
N250	170M4016	LA50QS600-4	L50S-600	FWH-600A	20 610 31.630	A50QS600-4	6,9URD31D08A0630	A070URD31KI0630
N315	170M4017	LA50QS800-4	L50S-800	FWH-800A	20 610 31.800	A50QS800-4	6,9URD32D08A0800	A070URD31KI0800

Taulukko 8.6 Sulakevaihtoehdot 380–480 V:n taajuusmuuttajille

Tekniset tiedot

Teho	Bussmann PN	Siba PN	Ferraz Shawmut PN (Eurooppa)	Ferraz Shawmut PN (Pohjois-Amerikka)
N75k T7	170M2616	20 610 31.160	6,9URD30D08A0160	A070URD30KI0160
N90k T7	170M2619	20 610 31.315	6,9URD31D08A0315	A070URD31KI0315
N110 T7	170M2619	20 610 31.315	6,9URD31D08A0315	A070URD31KI0315
N132 T7	170M2619	20 610 31.315	6,9URD31D08A0315	A070URD31KI0315
N160 T7	170M2619	20 610 31.315	6,9URD31D08A0315	A070URD31KI0315
N200 T7	170M4015	20 620 31.550	6,9URD32D08A0550	A070URD32KI0550
N250 T7	170M4015	20 620 31.550	6,9URD32D08A0550	A070URD32KI0550
N315 T7	170M4015	20 620 31.550	6,9URD32D08A0550	A070URD32KI0550
N400 T7	170M4015	20 620 31.550	6,9URD32D08A0550	A070URD32KI0550

Taulukko 8.7 Sulakevaihtoehdot 525–690 V:n taajuusmuuttajille

UL-vaatimusten mukaisuutta varten laitteissa ilman vain kontaktori -optiota on käytettävä Bussmann 170M -sarjan sulakkeita. Katso *Taulukko 8.9* SCCR-nimellistehot ja UL sulakekriteerit, jos vain kontaktori -optio toimitetaan taajuusmuuttajan yhteydessä.

8.7.2 Nimellisoikosulkuvirta (SCCR)

Jos taajuusmuuttajaa ei toimiteta verkkovirran katkaisimella, kontaktorilla tai johdonsuojakatkaisimella, taajuusmuuttajan nimellisoikosulkuvirta (SCCR) on 100 000 ampeeria kaikilla jännitteillä (380–690 V).

Jos taajuusmuuttaja toimitetaan verkkovirta irti, taajuusmuuttajan nimellisoikosulkuvirta (SCCR) on 100 000 ampeeria kaikilla jännitteillä (380–690 V).

Jos taajuusmuuttaja toimitetaan katkaisimella, taajuusmuuttajan nimellisoikosulkuvirta (SCCR) riippuu jännitteestä, katso *Taulukko 8.8*:

	415 V	480 V	600 V	690 V
D6h-kotelointi	120 000 A	100 000 A	65 000 A	70 000 A
D8h-kotelointi	100 000 A	100 000 A	42 000 A	30 000 A

Taulukko 8.8 Johdonsuojakatkaisimella toimitettu taajuusmuuttaja

Jos taajuusmuuttaja toimitetaan vain kontaktori -optiolla ja on ulkopuolelta sulakkeellinen standardin *Taulukko 8.9* mukaan, taajuusmuuttajan SCCR on seuraavanlainen:

	415 V IEC ¹⁾ [A]	480 V UL ²⁾ [A]	600 V UL ²⁾ [A]	690 V IEC ¹⁾ [A]
D6h-kotelointi	100000	100000	100000	100000
D8h-kotelointi (pois lukien N250T5)	100000	100000	100000	100000
D8h-kotelointi (vain N250T5)	100000	Kysy tehtaalta	Ei sovellu	

Taulukko 8.9 Kontaktorilla toimitettu taajuusmuuttaja

1) Bussmann type LPJ-SP- tai Gould Shawmut type AJT -sulake. Suurin sulakekoko 450 A D6h-rungolle ja 900 A D8h-rungolle.

2) Käytettävä luokan J tai L sulakkeita UL-hyväksyntää varten. Suurin sulakekoko 450 A D6h-rungolle ja 600 A D8h-rungolle.

8.8 Liitäntöjen kiristysmomentit

Käytä oikeaa kiristysmomenttia, kun kiristät kiinnittimiä kohdassa *Taulukko 8.10* mainituissa paikoissa. Liian alhainen tai suuri kiristysmomentti aiheuttaa huonon sähkökytkennän. Varmista oikea kiristysmomentti käyttämällä momenttiavainta.

Sijainti	Pulttikoko	Momentti [Nm (in-lb)]
Verkkoliittimet	M10/M12	19 (168)/37 (335)
Moottorin liittimet	M10/M12	19 (168)/37 (335)
Maadoitusliittimet	M8/M10	9.6 (84)/19.1 (169)
Jarruliittimet	M8	9.6 (84)
Kuormituksenjakoliittimet	M10/M12	19 (168)/37 (335)
Regenerointiliittimet (E1h/E2h-koteloinnit)	M8	9.6 (84)
Regenerointiliittimet (E3h/E4h-koteloinnit)	M10/M12	19 (168)/37 (335)
Reliittimet	–	0.5 (4)
Oven/paneelin suojus	M5	2.3 (20)
Läpivientilevy	M5	2.3 (20)
Jäähdytysrivan käyttöpaneeli	M5	3.9 (35)
Sarjaliikenteen suojus	M5	2.3 (20)

Taulukko 8.10 Kiinnittimien kiristysmomentit

8.9 Tehoalueet, painot ja mitat

8

Kotelointikoko		D1h	D2h	D3h	D4h	D3h	D4h
Nimellisteho [kW]		110–160 kW (380–480 V) 75–160 kW (525–690 V)	200–315 kW (380–480 V) 200–400 kW (525–690 V)	110–160 kW (380–480 V) 75–160 kW (525–690 V)	200–315 kW (380–480 V) 200–400 kW (525–690 V)	Kuormituksenjako- ja regenerointiliittimin	
IP		21/54	21/54	20	20	20	20
NEMA		Tyyppi 1/12	Tyyppi 1/12	Alusta	Alusta	Alusta	Alusta
Kuljetusmitat [mm (tuumaa)]	Korkeus	587 (23)	587 (23)	587 (23)	587 (23)	587 (23)	587 (23)
	Leveys	997 (39)	1170 (46)	997 (39)	1170 (46)	1230 (48)	1430 (56)
	Syvyys	460 (18)	535 (21)	460 (18)	535 (21)	460 (18)	535 (21)
Taajuus- muuttajan mitat [mm (tuumaa)]	Korkeus	893 (35)	1099 (43)	909 (36)	1122 (44)	1004 (40)	1268 (50)
	Leveys	325 (13)	420 (17)	250 (10)	350 (14)	250 (10)	350 (14)
	Syvyys	378 (15)	378 (15)	375 (15)	375 (15)	375 (15)	375 (15)
Maksimipaino [kg (lb)]		98 (216)	164 (362)	98 (216)	164 (362)	108 (238)	179 (395)

Taulukko 8.11 Tehoalueet, painot ja mitat, kotelointikoot D1h-D4h

Kotelointikoko		D5h	D6h	D7h	D8h
Nimellisteho [kW]		110–160 kW (380–480 V) 75–160 kW (525–690 V)	110–160 kW (380–480 V) 75–160 kW (525–690 V)	200–315 kW (380–480 V) 200–400 kW (525–690 V)	200–315 kW (380–480 V) 200–400 kW (525–690 V)
IP		21/54	21/54	21/54	21/54
NEMA		Tyyppi 1/12	Tyyppi 1/12	Tyyppi 1/12	Tyyppi 1/12
Kuljetusmitat [mm (tuumaa)]	Korkeus	1805 (71)	1805 (71)	2490 (98)	2490 (98)
	Leveys	510 (20)	510 (20)	585 (23)	585 (23)
	Syvyys	635 (25)	635 (25)	640 (25)	640 (25)
Taajuusmuuttajan mitat [mm (tuumaa)]	Korkeus	1324 (52)	1665 (66)	1978 (78)	2284 (90)
	Leveys	325 (13)	325 (13)	420 (17)	420 (17)
	Syvyys	381 (15)	381 (15)	386 (15)	406 (16)
Maksimipaino [kg (lb)]		449 (990)	449 (990)	530 (1168)	530 (1168)

Taulukko 8.12 Tehoalueet, painot ja mitat, kotelointikoot D5h-D8h

9 Liite

9.1 Symbolit, lyhenteet ja merkintätavat

°C	Celsius-astetta
°F	Fahrenheit-astetta
AC	Vaihtovirta
AEO	Automaattinen energian optimointi
AWG	American Wire Gauge
AMA	Automaattinen moottorin sovitin
DC	Tasavirta
EMC	Sähkömagneettinen yhteensopivuus
ETR	Elektroninen lämpörele
$f_{M,N}$	Moottorin nimellistaajuus
FC	Taajuusmuuttaja
I_{INV}	Vaihtosuuntaajan nimellinen lähtövirta
I_{LIM}	Virtaraja
$I_{M,N}$	Moottorin nimellinen virta
IP	Kotelointiluokka
LCP	Paikallisohtauspaneeli
MCT	Liikkeenvalvontatyökalu
n_s	Synkroninen moottorin nopeus
$P_{M,N}$	Moottorin nimellisteho
PELV	Protective Extra Low Voltage, erityisen pieni suojajännite
PCB	Painettu piirilevy
PM-moottori	Kestomagneettimoottori
PWM	Pulse width modulation (pulsileveysmodulaatio)
kierr./min.	Kierrosta minuutissa
Regen	Regeneratiiviset liittimet
T_{LIM}	Momenttiraja
$U_{M,N}$	Moottorin nimellisjännite

Taulukko 9.1 Symbolit ja lyhenteet

Merkintätavat

Numeroidut luettelot tarkoittavat toimenpiteitä. Luettelomerkkiluettelot tarkoittavat muita tietoja.

Kursiiviteksti tarkoittaa jotain seuraavista:

- Ristiviite.
- Linkki.
- Parametrin nimi
- Parametriryhmän nimi.
- Parametrioptio.
- Alaviite.

Kaikki piirustusten mittayksiköt ovat millimetrejä [mm] ja tuumia (in).

9.2 Parametrivalikon rakenne

0-0*	Toiminta/Näyttö	1-01	Moottorin ohjausperiaate	1-71	Käynnistysviive	3-84	Alkuramppiaika	5-22	Liitin X46/5 digitaalitulo
0-0*	Perusasetukset	1-03	Momentin ominaiskäyrä	1-72	Käynnistystoiminto	3-85	Takaiskuventtiilin ramppiaika	5-23	Liitin X46/7 digitaalitulo
0-01	Kieli	1-04	Ylikuormitus	1-73	Kyrkeyminen pyörivään moottoriin	3-86	Takaiskuventtiilin rampin loppunopeus [RPM]	5-24	Liitin X46/9 digitaalitulo
0-02	Moottorin nopeusyks.	1-06	Suunta myötäpäivään	1-77	Kompressorin maks.käynn.nop [RPM]	3-87	Takaiskuventtiilin rampin loppunopeus [Hz]	5-25	Liitin X46/11 digitaalitulo
0-03	Palkalliset asetukset	1-1*	Moottorin valinta	1-78	Kompressorin maks.käynn.nop [Hz]	3-88		5-26	Liitin X46/13 digitaalitulo
0-04	Toimintatila virran kytkentähetkellä	1-10	Moott. rakenne	1-79	Maks.aika pumpun käynn. laukaisuun	3-89		5-27	Liitin X46/13 digitaalitulo
0-05	Palkallistilayksiköt	1-11*	VVC+ PM/SYN RM	1-8*	Pysäytysäädet	3-90	Oppuramppiaika	5-28	Liitin X46/13 digitaalitulo
0-1*	Asetustoinnoint	1-14	Valmennuksen vahvistus	1-80	Toiminto pysäytet.	3-91	Digit. pot.metri	5-29	Liitin 27, digitaalinen lähtö
0-10	Aktiiviset asetukset	1-15	Suodatinaikavakio, hidas nopeus	1-81	Min.nopeus toiminnolle pysäyt. [rpm]	3-92	Askelkoko	5-30	Liitin 29, digitaalinen lähtö
0-11	Ohjelmointiasetukset	1-16	Suodatinaikavakio, suuri nopeus	1-82	Min. nopeus toiminnolle pysäytet. [Hz]	3-93	Ramppiaika	5-31	Liitin X30/6 digit. lähtö (MCB 101)
0-12	Nämä asetukset yhteydessä	1-17	Jämiin suodatinaikavakio	1-86	Lauk.nopeuden alaraja [RPM]	3-94	Tehon palautus	5-32	Liitin X30/7 digit. lähtö (MCB 101)
0-13	Lukema: Linkitetty asetukset	1-2*	moottoriedot	1-87	Lauk.nopeuden alaraja [Hz]	3-95	Maksimiraja	5-33	Relet
0-14	Lukema: Ohjelman Asetukset / kanava	1-20	Moottorin teho [kW]	1-9*	Moottorin lämpötila	3-96	Minimiraja	5-34	Toimintorele
0-2*	LCP-näyttö	1-21	Moottorin teho [hp]	1-90	Moottorin lämpösuojaus	3-97	Ramppiäive	5-35	Rele, vetovive
0-20	Näytön rivi 1.1 pieni	1-22	Moottorin jännite	1-91	Moott. ulk. puhallin	4-*	Rajat/varoitukset	5-36	Rele, päästöviive
0-21	Näytön rivi 1.2 pieni	1-23	Moottorin taajuus	1-93	Termostorilähde	4-1*	Moottorin rajat	5-37	Pulsstulo
0-22	Näytön rivi 1.3 pieni	1-24	Moottorin virta	1-94	ATEX ETR virtarajan nopeuden lasku	4-10	Moott. pyör. nop. suunta	5-38	Liitin 29, alhainen taajuus
0-23	Näytön rivi 2 suuri	1-25	Moottorin nimellisaika	1-98	ATEX ETR interpol. pisteiden taajuus	4-11	Moott. nopeuden alaraja [RPM]	5-39	Liitin 29, pieni ohje-/takaisinkytk. Arvo
0-24	Näytön rivi 3 suuri	1-26	Moott. jatk. nimellimomentti	1-99	ATEX ETR interpol. points virta	4-12	Moott. nopeuden alaraja [RPM]	5-40	Liitin 29, suuri ohje-/takaisinkytk. Arvo
0-25	Oma valikko	1-28	Moottorin pyörimisen tarkistus	2-*	Jarrut	4-13	Moott. nopeuden alaraja [Hz]	5-41	Pulsstuoattimen aikavakio #29
0-3*	LCP:n oma lukema	1-29	Automaattinen moottorin sovitin (AMA)	2-0*	DC-jarru	4-14	Moott. nopeuden alaraja [Hz]	5-42	Liitin 33, alhainen taajuus
0-30	Oma lukemayksikkö	1-3*	Laaj. moottoriedot	2-00	DC-pito-/esilämm.virta	4-16	Moottorin momenttiraja	5-43	Liitin 33, suuri taajuus
0-31	Oman lukeman minimiarvo	1-30	Staattorin resistanssi (Rs)	2-01	DC-jarrun virta	4-17	Generatiivinen momenttiraja	5-44	Arvo
0-32	Oman lukeman maksimiarvo	1-31	Rotoorin resistanssi (Rr)	2-02	DC-jarrutus aika	4-18	Virtaraja	5-45	Liitin 33, suuri ohje-/takaisinkytk. Arvo
0-37	Näytön teksti 1	1-33	Staattorin tuodon reaktanssi (X1)	2-04	DC-jarrun kytketymisnope. [RPM]	4-19	Ennimmäislähtötaajuus	5-46	Arvo
0-38	Näytön teksti 2	1-34	Rotoorin tuodon reaktanssi (X2)	2-06	Parking Current	4-50	Varoit. alhaisesta virrasta	5-47	Pulsstuoattimen aikavakio #33
0-39	Näytön teksti 3	1-35	Pääreaktanssi (Xh)	2-07	Palkoitusaika	4-51	Varoit. suuresta virrasta	5-48	Pulsstuoattimen aikavakio #33
0-4*	LCP-näppäinistö	1-36	Rautahävion resistanssi (Rfe)	2-1*	Jarrun toiminto	4-52	Varoit. suuresta nopeudesta	5-49	Pulsstuoattimen aikavakio #33
0-40	LCP [Hand on] -näppäin	1-37	d-akselin induktanssi (Ld)	2-10	Jarrun toiminto	4-53	Varoit. suuresta nopeudesta	5-50	Pulsstuoattimen aikavakio #33
0-41	LCP:n [Off]-näppäin	1-38	q-akselin induktanssi (Lq)	2-11	Jarruvastus (ohm)	4-54	Varoit. pieni ohjearvo	5-51	Pulsstuoattimen aikavakio #33
0-42	LCP [Auto on] -näppäin	1-39	Moottorin napaluku	2-12	Jarrutehon raja (kW)	4-55	Varoit. pieni ohjearvo	5-52	Pulsstuoattimen aikavakio #33
0-43	LCP:n [Reset]-näppäin	1-40	Paluu EMF nop. 1000 kierrosta minuutissa (rpm)	2-13	Jarrutehon valvonta	4-56	Varoit. pieni ohjearvo	5-53	Pulsstuoattimen aikavakio #33
0-44	LCP:n [Off/Reset]-näppäin	1-41	d-akselin induktanssi (Ld)	2-14	Jarrutehon valvonta	4-57	Varoit. pieni ohjearvo	5-54	Pulsstuoattimen aikavakio #33
0-45	LCP:n [Drive Bypass] -näppäin	1-42	q-akselin induktanssi (Ld)	2-15	Jarrutehon valvonta	4-58	Varoit. pieni ohjearvo	5-55	Pulsstuoattimen aikavakio #33
0-5*	Kopioi/tallenna	1-44	q-akselin induktanssi (Ld)	2-16	AC-jarrun maks. virta	4-59	Varoit. pieni ohjearvo	5-56	Pulsstuoattimen aikavakio #33
0-50	LCP-kopiointi	1-45	q-akselin induktanssi (Ld)	2-17	Ylijännitevalvonta	4-60	Varoit. pieni ohjearvo	5-57	Pulsstuoattimen aikavakio #33
0-51	Asetusten kopio	1-46	Asennustunnistuksen vahvistus	3-*	Ohjearvon rampit	4-61	Varoit. pieni ohjearvo	5-58	Pulsstuoattimen aikavakio #33
0-6*	Salasana	1-47	Torque Calibration	3-0*	Ohjearvon rampit	4-62	Varoit. pieni ohjearvo	5-59	Pulsstuoattimen aikavakio #33
0-60	Päävalikon salasana	1-48	Inductance Sat. Point	3-02	Minimiohjearvo	4-63	Varoit. pieni ohjearvo	5-60	Pulsstuoattimen aikavakio #33
0-61	Päävalikon käyttö ilman salasanaa	1-5*	Kuorm. riippuv. as.	3-03	Maksimiohjearvo	4-64	Varoit. pieni ohjearvo	5-61	Pulsstuoattimen aikavakio #33
0-65	Henkilökohtaisen valikon salasana	1-50	Moott. magnetisointi, kun nopeus 0	3-04	Ohjearvotoiminto	4-65	Varoit. pieni ohjearvo	5-62	Pulsstuoattimen aikavakio #33
0-66	Henkilökohtaisen valikon käyttö ilman salasanaa	1-51	Min.nopeus norm. magnetisointi [Hz]	3-1*	Ohjearvot	4-66	Varoit. pieni ohjearvo	5-63	Pulsstuoattimen aikavakio #33
0-67	Pääsy väylään salasanaalla	1-52	Min. nopeus magnetisointi [Hz]	3-10	Esivalittu ohjearvo	4-67	Varoit. pieni ohjearvo	5-64	Pulsstuoattimen aikavakio #33
0-7*	Kellon asetukset	1-55	V/f ominaiskäyrä - V	3-11	Ryömintänopeus [Hz]	4-68	Varoit. pieni ohjearvo	5-65	Pulsstuoattimen aikavakio #33
0-70	Päiväys ja aika	1-56	V/f ominaiskäyrä - f	3-13	Ohjearvon paikka	4-69	Varoit. pieni ohjearvo	5-66	Pulsstuoattimen aikavakio #33
0-71	Päiväyksen muoto	1-58	Pyör. moott. kytk. testipulssien virta	3-14	Esiaset. suhteellinen ohjearvo	4-70	Varoit. pieni ohjearvo	5-67	Pulsstuoattimen aikavakio #33
0-72	Ajan muoto	1-59	Pyör. moott. kytk. testipulssien taajuus	3-15	Ohjearvo 1 lähde	4-71	Varoit. pieni ohjearvo	5-68	Pulsstuoattimen aikavakio #33
0-74	DST/kesäaika	1-6*	Kuorm. riippuv. as.	3-16	Ohjearvo 2 lähde	4-72	Varoit. pieni ohjearvo	5-69	Pulsstuoattimen aikavakio #33
0-76	DST/kesäajan alku	1-60	Kuorman kompensointi pienellä nopeudella	3-17	Ohjearvo 3 lähde	4-73	Varoit. pieni ohjearvo	5-70	Pulsstuoattimen aikavakio #33
0-77	DST/kesäajan päättymisen	1-61	Kuorman kompensointi suurella nopeudella	3-19	Ryömintänopeus [RPM]	4-74	Varoit. pieni ohjearvo	5-71	Pulsstuoattimen aikavakio #33
0-79	Kellovaika	1-62	Jättäjäkompensointi	3-4*	Ramppi 1	4-75	Varoit. pieni ohjearvo	5-72	Pulsstuoattimen aikavakio #33
0-81	Työpaivät	1-63	Jättäjäkompensointi	3-41	Ramppi 1:n nousuaika	4-76	Varoit. pieni ohjearvo	5-73	Pulsstuoattimen aikavakio #33
0-82	Lisätyöpaivat	1-64	Jättäjäkompensoinnin aikavakio	3-42	Ramppi 1 rampin seisonta-aika	4-77	Varoit. pieni ohjearvo	5-74	Pulsstuoattimen aikavakio #33
0-83	Lisävapaaajat	1-65	Resonanssivaimennus	3-5*	Ramppi 2	4-78	Varoit. pieni ohjearvo	5-75	Pulsstuoattimen aikavakio #33
0-89	Päiväys- ja alkulukema	1-66	Resonanssivaimennuksen aikavakio	3-51	Ramppi 2:n nousuaika	4-79	Varoit. pieni ohjearvo	5-76	Pulsstuoattimen aikavakio #33
1-*	Kuorma ja moottori	1-67	Minimivirta pienellä nopeudella	3-52	Ramppi 2 rampin seisonta-aika	4-80	Varoit. pieni ohjearvo	5-77	Pulsstuoattimen aikavakio #33
1-0*	Yleiset asetukset	1-7*	Käynnistysäädet	3-8*	Muut rampit	4-81	Varoit. pieni ohjearvo	5-78	Pulsstuoattimen aikavakio #33
1-00	Konfiguraatiotila	1-70	PM -käynnistystila	3-80	Ryöm. ramppiaika	4-82	Varoit. pieni ohjearvo	5-79	Pulsstuoattimen aikavakio #33
				3-81	Pikapysäytysten ramppiaika	4-83	Varoit. pieni ohjearvo	5-80	Pulsstuoattimen aikavakio #33

6-21	Liitin 54 ylijännite	8-13	Konfiguroitava tilasana STW	9-67	Ohjaussana 1	12-11	Väliin. kesto	13-20	SL-ohjaimen ajastin
6-22	Liitin 54 alivirta	8-14	Konfiguroitava ohjaussana CTW	9-68	Tilasana 1	12-12	Autom. neuvottelu	13-4*	Log-säännöt
6-23	Liitin 54 ylivirta	8-17	Configurable Alarm and Warningword	9-70	Ohjelmointiasetukset	12-13	Väliin. nop.	13-40	Logiikkasääntö Boolean 1
6-24	Liitin 54 suuri ohjearvo/takaisink. Arvo	8-3*	FC-portin aset.	9-71	Profibus Tallenna data-arvot	12-14	Väliin. lakisuuunt.	13-41	Logiikkasääntö käyttäjä 1
6-25	Liitin 54 suuri ohjearvo/takk. Arvo	8-30	Protokolla	9-72	Profibus-aseman nolla-arvot	12-18	Supervisor MAC	13-42	Logiikkasääntö Boolean 2
6-26	Liitin 54 suodatinaikavakio	8-31	Osote	9-75	DO-tunnistus	12-19	Supervisor IP Addr.	13-43	Logiikkasääntö käyttäjä 2
6-27	Liitin 54 elävä nolla	8-32	Siirtonopeus	9-80	Määritelty parametrit (1)	12-2*	Prosessidata	13-44	Logiikkasääntö Boolean 3
6-3*	Analog. tulo X30/11	8-33	Pariteetti / pysäytysbitti	9-81	Määritelty parametrit (2)	12-20	Ohjausmalli	13-5*	Ilmaisee
6-30	Liitin X30/11 alijännite	8-35	Vasteen minimivive	9-82	Määritelty parametrit (3)	12-21	Prosessidatan konfig. kirjoitus	13-51	SL-ohjaimen tapahtuma
6-31	Liitin X30/11 ylijännite	8-36	Vasteen maksimivive	9-83	Määritelty parametrit (4)	12-22	Prosessidatan konfig. luku	13-52	SL-ohjaimen toiminto
6-34	Liitin X30/11 pieni ohje-/takaisink. Arvo	8-37	Merkkien välinen maksimivive	9-84	Määritelty parametrit (5)	12-27	Primääri isäntä	13-9*	Käyttäjän määrittämät hälytykset
6-35	Liitin X30/11 suuri ohje-/takk. Arvo	8-4*	FC MC protok.aset.	9-85	Määritelty parametrit (6)	12-28	Tallenna data-arvot	13-90	Hälytyksen laukaisu
6-36	Liitin X30/11 suodatintimen aikavakio	8-40	Sähkeen valinta	9-90	Muutetut parametrit (1)	12-29	Tallenna aina	13-91	Hälytyksen toiminta
6-37	Liitin X30/11 elävä nolla	8-42	PCDn kirjoituskonfiguraatio	9-91	Muutetut parametrit (2)	12-3*	EtherNet/IP	13-92	Hälytyksen teksti
6-4*	Analog. tulo X30/12	8-43	PCD Read Configuration	9-92	Muutetut parametrit (3)	12-30	Varoitustilaparametri	13-9*	Käyttäjän määrittämät lukemat
6-40	Liitin X30/12 alijännite	8-5*	Digit./väylä	9-93	Muutetut parametrit (4)	12-31	Verkon ohjearvo	13-97	Hälytyksen vikakoodi
6-41	Liitin X30/12 ylijännite	8-50	Rikilauksen valinta	9-94	Muutetut parametrit (5)	12-32	Verkon ohjaisu	13-98	Hälytyksen varoitussana
6-44	Liitin X30/12 pieni ohje-/takaisink. Arvo	8-51	Pikapysäytyksen valinta	9-99	Profibus muokkaukselliskuri	12-33	CIP-tarkistus	13-99	Hälytyksen tilasana
6-45	Liitin X30/12 suuri ohje-/takk. Arvo	8-52	DC-jarrun valinta	10-0*	Yhteiset asetukset	12-34	CIP-tuotekoodi	14-0*	Kytentäpää
6-46	Liitin X30/12 suodatintimen aikavakio	8-53	Aloita valinta	10-00	CAN-protokolla	12-35	EDS-parametri	14-01	Kytentäpää
6-47	Liitin X30/12 elävä nolla	8-54	Käanteinen valinta	10-01	Siirtonop. valinta	12-37	COS-suodat	14-03	Ylimodulaatio
6-5*	Analoginen lähtö 42	8-55	Asetusten valinta	10-02	MAC ID	12-38	COS-suodat	14-04	PWM satumainen
6-50	Liitin 42, lähtö	8-56	Esiaset. ohjearvon valinta	10-05	Lähtey. virhelaskurin lukema	12-4*	Modbus TCP	14-05	PWM satumainen
6-51	Liitin 42 lähdön min. skaalaus	8-7*	BACnet	10-06	Vastaanotto virhelaskurin lukema	12-40	Statusparametri	14-1*	Mains On/Off
6-52	Liitin 42 lähdön maks. skaalaus	8-70	BACnet-laitemalli	10-07	Lukemaväylän käyttöasteoloslaskuri	12-41	Orjan viestien määrä	14-1*	Mains On/Off
6-53	Terminal 42 Output Bus Control	8-72	MS/TP Max -isännät	10-1*	DeviceNet	12-42	Orjan polkuviestien määrä	14-10	Verkkovika
6-54	Liitin 42 lähdön aikakatkaisun esiasetus	8-73	MS/TP Max -infokehelykset	10-10	Prosessidatatyyppin valinta	12-8*	Muut Ethernet-palv.	14-11	Verkojännite verkkovian sattuessa
6-55	Liitin 42 lähtösuodatin	8-74	"I-Am" huolto	10-11	Prosessidatan konfig. kirjoitus	12-80	FTP-palvelin	14-12	Function at Mains Imbalance
6-6*	Analog. lähtö X30/8	8-75	Alustussalasana	10-12	Prosessidatan konfig. luku	12-81	HTTP-palvelin	14-16	Kin. Backup Gain
6-60	Liitin X30/8 lähtö	8-8*	FC-portin diagnostiikka	10-13	Verkoitusparametri	12-82	SMTP-huolto	14-2*	Reset Functions
6-61	Liitin X30/8 min. skaalaus	8-80	Väylän viestimäärä	10-14	Verkoitusparametri	12-83	SNMP Agent	14-20	Nollaustila
6-62	Liitin X30/8 maks. skaalaus	8-81	Väylän vihemäärä	10-15	Verkon ohjaisu	12-84	Address Conflict Detection	14-21	Autom. uud. käynnäaika
6-63	Liitin X30/8 lähtö, väylän ohjaus	8-82	Orjan saap. viesti	10-2*	COS-suodatimet	12-85	ACD Last Conflict	14-22	Käyttötöila
6-64	Liitin X30/8 lähdön aikakatkaisun esiasetus	8-83	Orjan virhemäärä	10-20	COS-suodat	12-89	Läpin. pistokekanavan portti	14-25	Laukaisun viive momenttirajalla
6-7*	Analoginen lähtö X45/1	8-90	Väyl. ryöm. / takikytkentä	10-21	COS-suodat	12-9*	Ethernet-läpälävelut	14-26	Laukviive vaihtos. vian esiintyessä
6-70	Liitin X45/1 lähtö	8-91	Väyl. ryöm. 2 nopeus	10-22	COS-suodat	12-90	Kaapelidiagnostiikka	14-28	Tuotantoasetukset
6-71	Liitin X45/1 min. skaalaus	8-94	Väylän takikytk. 1	10-23	COS-suodat	12-91	MDI-X	14-29	Huoltokoodi
6-72	Liitin X45/1 maks. skaalaus	8-95	Väylän takikytk. 2	10-3*	Param. käyttöoik.	12-92	IGMP Snooping	14-3*	Virtarajasaadin
6-73	Liitin X45/1, väylän valvonta	8-96	Väylän takikytkentä 3	10-30	Ryhmäindeksi	12-93	Kaapelivirhe, pitiuus	14-30	Virtarajan valv., suhteellinen vahv.
6-74	Liitin X45/1 lähdön aikak. esias.	9-*	PRODrive	10-31	Tallenna data-arvot	12-94	Broadcast Storm -suojau	14-31	Virtaraj. valv., integraika
6-8*	Analoginen lähtö X45/3	9-00	Asetuspiste	10-32	DeviceNetin tarkistus	12-95	Inactivity timeout	14-32	Virtaraj. valv., suod. aika
6-80	Liitin X45/3 lähtö	9-07	Hetkellisarvo	10-33	Tallenna aina	12-96	Portin konfiguraatio	14-4*	Energian optimointi
6-81	Liitin X45/3 min. skaalaus	9-15	PCDn kirjoituskonfiguraatio	10-34	DeviceNetin tuotekoodi	12-97	QoS Priority	14-40	VT-taso
6-82	Liitin X45/3 maks. skaalaus	9-16	PCD Read Configuration	10-39	DeviceNetin tuotekoodi	12-98	Liitännän laskurit	14-41	AEOn minimimagnetointi
6-83	Liitin X45/3, väylän valvonta	9-18	Solmun osoite	10-39	DeviceNet Fn parametrit	12-99	Medialaskurit	14-42	AEOn minimitaajuus
6-84	Liitin X45/3 lähdön aikak. esias.	9-22	Sähkeen valinta	12-*	Ethernet	13-*	Alykkäs logiikka	14-43	Moott. cos-fi
8-*	Tiedons. ja aset.	9-23	Parametrit signaaleille	12-0*	IP-aset.	13-0*	SLC-asetukset	14-5*	Ympäristö
8-0*	Yleiset asetukset	9-27	Parametrit muokaus	12-01	IP-osoite	13-00	SL-ohjaimen tila	14-50	RFI-suod.
8-01	Ohjauspaikka	9-28	Parametrien muokaus	12-02	Aliverkon peite	13-01	Aloita tapahtuma	14-51	DC-välipiirin kompensointi
8-02	Ohjauslähte	9-31	Turvallinen osoite	12-03	Oletusyhdyntäkäytävä	13-02	Lopeta tapahtuma	14-52	Puhalt. ohj.
8-03	Ohjauksen aikakatk. aika	9-44	Vikaviestilaskuri	12-04	DHCP-palvelin	13-03	Nollaa SLC	14-53	Puhallinnäyttö
8-04	Control Timeout Function	9-45	Vikakoodi	12-05	Vuokra päätty	13-1*	Vertaimet	14-55	Lähtösuodatin
8-05	Aikakatkaisun lopetus toiminto	9-47	Vikanumero	12-06	Nimipalvelimet	13-10	Vertaimen kohde	14-56	Kapasiivinen lähtösuodatin
8-06	Nollaa ohjauksen aikakatkaisu	9-52	Vikatilannelaskuri	12-07	Verkkoolueen nimi	13-11	Vert. funktmerkki (vert. laskut.)	14-57	Induktanssilähtösuodatin
8-07	Diagnosilaukaisin	9-53	Profibus-varoitussana	12-08	Isännän nimi	13-12	Vertaimen arvo	14-58	Jännitteen vahvistussuodatin
8-08	Lukemien suodatus	9-63	Todell. baidinopeus	12-09	Fysiinen osoite	13-1*	RS FF Flops	14-59	Todellinen vaihtos.yks. määrä
8-1*	Ohjausasetukset	9-64	Laitteen tunnitus	12-1*	Ethernet-param.	13-15	RS-FF Operand S	14-60	Toiminto ylikuum. yhteydessä
8-10	Ohjausprofiili	9-65	Profiilin numero	12-10	Väliin. tila	13-2*	Ajastimet	14-61	Toiminto vaihtos. ylikuum.

14-62	Taaj.muut. ylikuorm. redusointivirta	15-71	Palkan A option ohjelm.versio	16-58	PID-lähtö [%]	18-70	Verkkolähtö	21-19	Ulk. 1 lähtö [%]
14-8*	Optiot	15-72	Optio palkassa B	16-59	Säädetyt asetuspiste	18-71	Verkkovirran taajuus	21-20*	Ulk. CL 1 PID
14-80	Vaihtoehtoinen virtalähde ulk. 24 VDC	15-73	Palkan B option ohjelm.versio	16-6*	Tulot & lähdöt	18-72	Verkkov. epät.	21-20	Ulk. 1 Tavalinen / käänteinen ohjaus
14-9*	Vika-aset.	15-74	Optio palkassa C0/E0	16-60	Digitaalinen tulo	18-73	Tasasuuntaajan Dc-jännite	21-21	Ulk. 1 Suhteellinen vahvistus
14-90	Vikataso	15-75	Palkan C0/E0 option ohjelm.versio	16-61	Lititin 53 kytkentäasetus	20-0*	Takaisinkytkentä	21-22	Ulk. 1 Sisäinen aika
15-5*	Taaj.muut. tiedot	15-76	Optio palkassa C1/E1	16-62	Analoginen tulo 53	20-0*	Takaisinkytkentä	21-23	Ulk. 1 derivointiaika
15-0*	Käyttötieto	15-77	Palkan C1/E1 option ohjelm.versio	16-63	Lititin 54 kytkentäasetus	20-00	Tak.kytk. 1 lähde	21-24	Ulk. 1 deriv. vahvraja
15-00	Käyttötunnit	15-78*	Käyttötiedot II	16-64	Analoginen tulo 54	20-01	Tak.kytk. 1 muunnos	21-3*	Ulk. CL 2 ohjearvo/tak.kytk.
15-01	Käyttötunnit	15-80	Puhaltimen käyntitunnit	16-65	Analoginen lähtö 42 [mA]	20-02	Takaisinkytkentä 1 Lähdeyksikkö	21-30	Ulk. 2 ohjearvon/tak.kytk. yksikkö
15-02	Kilowattituntitilaskuri	15-81	Puhaltimen esiasetetut käyntitunnit	16-66	Digitaalinen lähtö [bin]	20-03	Tak.kytk. 2 lähde	21-31	Ulk. 2 minimiohjearvo
15-03	Käynnistyksiä	15-9*	Parametritiedot	16-67	Pulssitulo #29 [Hz]	20-04	Tak.kytk. 2 muunnos	21-32	Ulk. 2 maksimiohjearvo
15-04	Yliämpötilat	15-92	Määritellyt parametrit	16-68	Pulssitulo #33 [Hz]	20-05	Takaisinkytkentä 2 Lähdeyksikkö	21-33	Ulk. 2 ohjearvo, lähde
15-05	Ylijännitteet	15-93	Muutetut parametrit	16-69	Pulssilähtö #27 [Hz]	20-06	Takaisinkytkentä 3 Lähde	21-34	Ulk. 2 tak.kytk.lähde
15-06	Nollaa kilowattituntitilaskuri	15-98	Taaj.muut. tunnust.	16-70	Pulssilähtö #29 [Hz]	20-07	Takaisinkytkentä 3 muunnos	21-35	Ulk. 2 asetuspiste
15-07	Nollaa käyntituntitilaskuri	15-99	Parametrin metatieto	16-71	Relilähtö [bin]	20-08	Takaisinkytkentä 3 Lähdeyksikkö	21-37	Ulk. 2 ohjearvo [yks]
15-08	Käynnistysten määrä	16-00	Datalekemat	16-72	Laskuri A	20-12	Ohjearvo/tak.kytk.yks	21-38	Ulk. 2 tak.kytk. [yks]
15-1*	Datalokin asetukset	16-0*	Yleinen tila	16-73	Laskuri B	20-2*	Tak.kytk./aset.piste	21-39	Ulk. 2 lähtö [%]
15-10	Lokilähde	16-00	Ohjaussana	16-75	Analog. tulo X30/11	20-20	Tak.kytk. toiminto	21-4*	Ulk. CL 2 PID
15-11	Lokiväli	16-01	Ohjearvo [yks]	16-76	Analog. tulo X30/12	20-21	Asetuspiste 1	21-40	Ulk. 2 Tavalinen / käänteinen ohjaus
15-12	Laukaisutapaht.	16-02	Vite [%]	16-77	Analoginen lähtö X30/8 [mA]	20-22	Asetuspiste 2	21-41	Ulk. 2 Suhteellinen vahvistus
15-13	Lokitila	16-03	Tilansana	16-78	Analoginen lähtö X45/1 [mA]	20-23	Asetuspiste 3	21-42	Ulk. 2 Sisäinen aika
15-14	Otoksia. ennen lipaisua	16-05	Pääarvo, todellinen [%]	16-79	Analoginen lähtö X45/3 [mA]	20-6*	Anturiton	21-43	Ulk. 2 derivointiaika
15-2*	Historialoki	16-09	Oma lukema	16-8*	Kenttäv. & FC-port.	20-60	Anturiton yksikkö	21-44	Ulk. 2 deriv. vahvraja
15-20	Historialoki: Tapahtuma	16-1*	Moottorin tila	16-80	Kenttäväylä CTW 1	20-69	Anturiton tieto	21-5*	Ulk. CL 3 ohjearvo/tak.kytk.
15-21	Historialoki: Aika	16-10	Teho [kW]	16-82	Kenttäväylä REF 1	20-7*	PID Automaattiasäätö	21-50	Ulk. 3 ohjearvon/tak.kytk. yksikkö
15-22	Historialoki: Aika	16-11	Teho [hv]	16-84	Tiedotn. option tilansana	20-70	Sulj. piirin tyyppi	21-51	Ulk. 3 minimiohjearvo
15-23	Historialoki: Päiväys ja aika	16-12	Moottorin jännite	16-85	FC-portti CTW 1	20-71	PID-suorituskyky	21-52	Ulk. 3 maksimiohjearvo
15-3*	Hälytysloki	16-13	Taajuus	16-86	FC-portti REF 1	20-72	PID-lähdön muutos	21-53	Ulk. 3 ohjearvojen lähde
15-30	Alarm Log: Virhekoodi	16-14	Moottorin virta	16-89	Configurable Alarm/Warning Word	20-73	Vähimmäistakaisinkytkentätaso	21-54	Ulk. 3 tak.kytk.lähde
15-31	Alarm Log: Arvo	16-15	Taajuus [%]	16-9*	Diagnosilukemat	20-74	Enimmäistakaisinkytkentätaso	21-55	Ulk. 3 asetuspiste
15-32	Alarm Log: Aika	16-16	Momentti [Nm]	16-90	Hälytyssana	20-79	PID Automaattiasäätö	21-57	Ulk. 3 ohjearvo [yks]
15-33	Alarm Log: Päiväys ja aika	16-17	Nopeus [RPM]	16-91	Hälytyssana 2	20-8*	PID:n perusasetukset	21-58	Ulk. 3 tak.kytk. [yks]
15-34	Alarm Log: Asetuspiste	16-18	Moottorin terminen	16-92	Väroitusana	20-81	PID:n normaali/käänteinen ohjaus	21-59	Ulk. 3 lähtö [%]
15-35	Alarm Log: Takaisinkytkentä	16-20	Moott. kulma	16-93	Väroitusana 2	20-82	PID:n käynnistysnopeus [r/min]	21-6*	Ulk. CL 3 PID
15-36	Alarm Log: Current Demand	16-22	Momentti [%]	16-94	Ulk. Tilansana	20-83	PID:n käynnistysnopeus [Hz]	21-60	Ulk. 3 Tavalinen / käänteinen ohjaus
15-37	Alarm Log: pros. ohjausläite	16-23	Moottorin akselitelo [kW]	16-95	Ulk. Status Word 2	20-84	Ohjearvon kalstainveydellä	21-61	Ulk. 3 Suhteellinen vahvistus
15-4*	Taaj.muut. tunnust.	16-24	Kalibroitu staattorin resistanssi	16-96	Kunnoasapitosana	20-9*	PID-säädin	21-62	Ulk. 3 Sisäinen aika
15-40	FC-tyyppi	16-26	Suodatettu teho [kW]	18-5*	Info & Readouts	20-91	PID:n anti-windup	21-63	Ulk. 3 derivointiaika
15-41	Teho-osa	16-27	Suodatettu teho [hv]	18-0*	Kunnoasapitoloki	20-93	PID:n suhteellinen vahvistus	21-64	Ulk. 3 deriv. vahvraja
15-42	Jännite	16-3*	Taaj.muut. tila	18-00	Kunnoasapitoloki: Osanumero	20-94	PID:n sisäinen aika	22-0*	Sovellus Toiminnot
15-43	Ohjelmistoversio	16-30	DC-välipiirin jännite	18-01	Kunnoasapitoloki: Toiminta	20-95	PID derivointiaika	22-0*	Muut
15-44	Tilatuln tyyppikoodin merkijono	16-31	Järjestelmän lämpöt.	18-02	Kunnoasapitoloki: Aika	20-96	PID deriv. vahvraja	22-00	Ulkoisen lukituksen viive
15-45	Tod. tyyppikoodin merkijono	16-32	Jarruenergia /s	18-03	Kunnoasapitoloki: Päiväys ja aika	21-1*	Ulk. Sulj. autom.virtitys	22-01	Virran suodatinaika
15-46	Taajuudenmuuttajan tilausno	16-33	Jarruenergia keskimäärin	18-3*	Analogiset lukemat	21-0*	Ulk. CL autom.virtitys	22-2*	Virtauskatkosten tunnustus
15-47	Tehokortin tilausno	16-34	Jäähdytysvirran lämpöt.	18-30	Analogiatulo X42/1	21-00	Sulj. piirin tyyppi	22-20	Pientehtautom.asetukset
15-48	LCP Id No	16-35	Vaihtosuuntaajan terminen	18-31	Analogiatulo X42/3	21-01	PID-suorituskyky	22-21	Pientehtotunnistus
15-49	Ohjauskortin ohj.tunnus	16-36	Taaj.muut. nimell. Virta	18-32	Analogiatulo X42/5	21-02	PID-lähdön muutos	22-22	Pienen nopeuden tunnustus
15-50	Tehokortin ohj.tunnus	16-37	Taaj.muut. maks.virta	18-33	Analog. lähtö X42/7 [V]	21-03	Vähimmäistakaisinkytkentätaso	22-23	Virtauskatkosten toiminto
15-51	Taajuudenmuuttajan sarjanumero	16-38	SL-ohjaimen tila	18-34	Analog. lähtö X42/9 [V]	21-04	Enimmäistakaisinkytkentätaso	22-24	Virtauskatkoviive
15-53	Tehokortin sarjanumero	16-39	Ohj.kortin lämpöt.	18-35	Analog. lähtö X42/11 [V]	21-09	PID-automaattinen virtittäminen	22-26	Kuivapumppu toiminto
15-54	Config File Name	16-40	Lokimuisti täynnä	18-36	Analogiatulo X48/2 [mA]	21-1*	Ulk. CL 1 -ohjearvo/tak.kytk.	22-27	Kuivapumppuviive
15-58	SmartStart-tiedostonimi	16-49	Virtavirran lähde	18-37	Lämpöt. tulo X48/4	21-10	Ulk. 1 ohjearvon/tak.kytk. yksikkö	22-28	Virtauskatkos, alhainen nopeus [RPM]
15-59	Tiedostonimi	16-5*	Ohj. & takaisink.	18-38	Lämpöt. tulo X48/7	21-11	Ulk. 1 minimiohjearvo	22-29	Virtauskatkos, alhainen nopeus [Hz]
15-6*	Optiotunnist.	16-50	Ulkoisen ohjearvo	18-39	Lämpöt. tulo X48/10	21-12	Ulk. 1 maksimiohjearvo	22-3*	Virtauskatkosten säätö
15-60	Optio asennettu	16-52	Tak.kytk. [yks]	18-5*	Ohj. & takaisink.	21-13	Ulk. 1 ohjearvojen lähde	22-30	Virtauskatkosten
15-61	Option ohj.versio	16-53	Dig. potentmetrin ohjearvo	18-50	Anturiton lukema [yksikkö]	21-14	Ulk. 1 tak.kytk.lähde	22-31	Tehonkorjauskertoin
15-62	Option tilausno	16-54	Tak.kytk. 1 [yks]	18-6*	Tulot & lähdöt 2	21-15	Ulk. 1 asetuspiste	22-32	Alhainen nopeus [RPM]
15-63	Option sarjanro	16-55	Tak.kytk. 2 [yks]	18-60	Digit. tulo 2	21-17	Ulk. 1 ohjearvo [yks]	22-33	Alhainen nopeus [kW]
15-70	Optio palkassa A	16-56	Tak.kytk. 3 [yks]	18-7*	Tasasuuntaajan tila	21-18	Ulk. 1 tak.kytk. [yks]	22-34	Piennopeusteho [kW]

22-35	Piennopeusteho [hv]	25-80	Kaskaditila	27-93	Kaskadioption tila
22-36	Suuri nopeus [RPM]	25-81	Pumpun tila	27-94	Kaskadijärjestelmän tila
22-37	Suuri nopeus [Hz]	25-82	Pääpumppu	27-95	Pirkälle kehitetty kaskadireleähtö [bin]
22-38	Suurnopeusteho [kW]	25-83	Releen tila	27-96	Laajennettu kaskadireleähtö [bin]
22-39	Suurnopeusteho [hv]	25-84	Pumpun käynnistysaika	29-0*	Vesiovellustoinnnot
22-40	Minimum Run Time	25-85	Releen käynnistysaika	29-0*	Putken täyttö
22-41	Minimilepoaika	25-86	Nollaa releaskurit	29-00	Ota putken täyttö käyttöön
22-42	Heräämisnopeus [RPM]	25-87	Nollaa jatkua bin-data	29-01	Putken täytönnopeus [RPM]
22-43	Herätysnopeus [Hz]	25-88	Nollaa ajastettu bin-data	29-02	Putken täytönnopeus [Hz]
22-44	Heräämisohjearvo / tak.kytk.ero	25-89	Nollaa ajastettu bin-data	29-03	Putken täyttöaika
22-45	Asetuspisteen lisäjännite	25-90	Pumpun lukitus	29-04	Putken täytönnopeus
22-46	Lisäjännitteen maksimikesto	26-01	Manuaalinen vuorottelu	29-05	Täysi asetusaste
22-47	Käyrän loppu	26-02	Analognen I/O-optio	29-06	El-virtauksen käyttöasteiston ajastin
22-50	Käyrän loppumistointinto	26-03	Analognen I/O-optio	29-07	Täyden asetusasteen viive
22-51	End of Curve Delay	26-04	Analognen I/O-optio	29-1*	Deraging Function
22-6*	Broken Belt Detection	26-05	Analognen I/O-optio	29-10	Derag Cycles
22-60	Broken Belt Function	26-06	Analognen I/O-optio	29-11	Derag at Start/Stop
22-61	Hinnakkosmomentti	26-07	Analognen I/O-optio	29-12	Deraging Run Time
22-62	Hinnakkosviive	26-08	Analognen I/O-optio	29-13	Derag Speed [RPM]
22-7*	Lyhyen jakson suojaus	26-09	Analognen I/O-optio	29-14	Derag Speed [Hz]
22-75	Lyhyen jakson suojaus	26-10	Analognen I/O-optio	29-15	Derag Off Delay
22-76	Käynnistysväli	26-11	Analognen I/O-optio	29-2*	Derag Power Tuning
22-77	Minimum Run Time	26-12	Analognen I/O-optio	29-20	Derag Power[kW]
22-78	Minimikäynninajan ohitus	26-13	Analognen I/O-optio	29-21	Derag Power[HP]
22-79	Minimikäynninajan ohitusarvo	26-14	Analognen I/O-optio	29-22	Derag Power Factor
22-8*	Virtauksen kompensointi	26-15	Analognen I/O-optio	29-23	Derag Power Delay
22-80	Virtauksen kompensointi	26-16	Analognen I/O-optio	29-24	Alhainen nopeus [RPM]
22-81	Kulma-linearikäyrän arviointi	26-17	Analognen I/O-optio	29-25	Alhainen nopeus [Hz]
22-82	Työistelaskenta	26-18	Analognen I/O-optio	29-26	Piennopeusteho [kW]
22-83	Nopeus virtauskatk. [RPM]	26-19	Analognen I/O-optio	29-27	Piennopeusteho [hv]
22-84	Nopeus virtauskatk. [Hz]	26-20	Analognen I/O-optio	29-28	Suuri nopeus [RPM]
22-85	Nopeus suunnittipisteessä [RPM]	26-21	Analognen I/O-optio	29-29	Suuri nopeus [Hz]
22-86	Nopeus suunnittipisteessä [Hz]	26-22	Analognen I/O-optio	29-30	Suurnopeusteho [kW]
22-87	Paine virt.katkosnopeudella	26-23	Analognen I/O-optio	29-31	Suurnopeusteho [hv]
22-88	Paine nimellinopeudella	26-24	Analognen I/O-optio	29-32	Derag On Ref Bandwidth
22-89	Virtaus suunn.pisteessä	26-25	Analognen I/O-optio	29-33	Power Derag Limit
22-90	Virtaus nimellinope.	26-26	Analognen I/O-optio	29-34	Consecutive Derag Interval
23-0*	Aikaan perustuvat toiminnot	26-27	Analognen I/O-optio	29-35	Derag at Locked Rotor
23-00	Ajastetut toimet	26-28	Analognen I/O-optio	29-4*	Esi-/jälkivoitelu
23-01	PÄÄLLE-toiminto	26-29	Analognen I/O-optio	29-40	Esi-/jälkivoitelutoiminto
23-02	Pysäytysaika	26-30	Analognen I/O-optio	29-41	Esivoiteluaika
23-03	POIS-toiminto	26-31	Analognen I/O-optio	29-42	Jälkivoiteluaika
23-04	Esintyminen	26-32	Analognen I/O-optio	29-5*	Virtauksen vahvistus
23-1*	Kunnossapito	26-33	Analognen I/O-optio	29-50	Varmennusaika
23-10	Kunnossapitoaika	26-34	Analognen I/O-optio	29-51	Varmennusaika
23-11	Kunnossapitoaika	26-35	Analognen I/O-optio	29-52	Signaalin menettämisen varmennusaika
23-12	Kunnossapitoaika	26-36	Analognen I/O-optio	29-53	Virtauksen vahvistustila
23-13	Huoltoväli	26-37	Analognen I/O-optio	29-6*	Virtausmittari
23-14	Huoltoväli ja -aika	26-38	Analognen I/O-optio	29-60	Virtausmittarin näyttö
23-15	Nollaa kunn.p. sana	26-39	Analognen I/O-optio	29-61	Virtausmittarin lähde
23-16	Kunnossapitoteksti	26-40	Analognen I/O-optio	29-62	Virtausmittarin yksikkö
23-5*	Energialoki	26-41	Analognen I/O-optio	29-63	Volyymiyksikkö yhteensä
23-50	Energialokin tarkkuus	26-42	Analognen I/O-optio	29-64	Volyymiyksikkö todellinen
23-51	Jakson alku	26-43	Analognen I/O-optio	29-65	Volyymi yhteensä
23-53	Energialoki	26-44	Analognen I/O-optio	29-66	Volyymi todellinen
23-54	Nollaa energialoki	26-45	Analognen I/O-optio	29-67	Nollattu volyymi yhteensä
		26-46	Analognen I/O-optio	29-68	Nollattu volyymi todellinen
		26-47	Analognen I/O-optio	29-69	Virtaus
		26-48	Analognen I/O-optio		
		26-49	Analognen I/O-optio		
		26-50	Analognen I/O-optio		
		26-51	Analognen I/O-optio		
		26-52	Analognen I/O-optio		
		26-53	Analognen I/O-optio		
		26-54	Analognen I/O-optio		
		26-55	Analognen I/O-optio		
		26-56	Analognen I/O-optio		
		26-57	Analognen I/O-optio		
		26-58	Analognen I/O-optio		
		26-59	Analognen I/O-optio		
		26-60	Analognen I/O-optio		
		26-61	Analognen I/O-optio		
		26-62	Analognen I/O-optio		
		26-63	Analognen I/O-optio		
		26-64	Analognen I/O-optio		
		26-65	Analognen I/O-optio		
		26-66	Analognen I/O-optio		
		26-67	Analognen I/O-optio		
		26-68	Analognen I/O-optio		
		26-69	Analognen I/O-optio		
		26-70	Analognen I/O-optio		
		26-71	Analognen I/O-optio		
		26-72	Analognen I/O-optio		
		26-73	Analognen I/O-optio		
		26-74	Analognen I/O-optio		
		26-75	Analognen I/O-optio		
		26-76	Analognen I/O-optio		
		26-77	Analognen I/O-optio		
		26-78	Analognen I/O-optio		
		26-79	Analognen I/O-optio		
		26-80	Analognen I/O-optio		
		26-81	Analognen I/O-optio		
		26-82	Analognen I/O-optio		
		26-83	Analognen I/O-optio		
		26-84	Analognen I/O-optio		
		26-85	Analognen I/O-optio		
		26-86	Analognen I/O-optio		
		26-87	Analognen I/O-optio		
		26-88	Analognen I/O-optio		
		26-89	Analognen I/O-optio		
		26-90	Analognen I/O-optio		
		26-91	Analognen I/O-optio		
		26-92	Analognen I/O-optio		
		26-93	Analognen I/O-optio		
		26-94	Analognen I/O-optio		
		26-95	Analognen I/O-optio		
		26-96	Analognen I/O-optio		
		26-97	Analognen I/O-optio		
		26-98	Analognen I/O-optio		
		26-99	Analognen I/O-optio		
		27-00	Analognen I/O-optio		
		27-01	Analognen I/O-optio		
		27-02	Analognen I/O-optio		
		27-03	Analognen I/O-optio		
		27-04	Analognen I/O-optio		
		27-05	Analognen I/O-optio		
		27-06	Analognen I/O-optio		
		27-07	Analognen I/O-optio		
		27-08	Analognen I/O-optio		
		27-09	Analognen I/O-optio		
		27-10	Analognen I/O-optio		
		27-11	Analognen I/O-optio		
		27-12	Analognen I/O-optio		
		27-13	Analognen I/O-optio		
		27-14	Analognen I/O-optio		
		27-15	Analognen I/O-optio		
		27-16	Analognen I/O-optio		
		27-17	Analognen I/O-optio		
		27-18	Analognen I/O-optio		
		27-19	Analognen I/O-optio		
		27-20	Analognen I/O-optio		
		27-21	Analognen I/O-optio		
		27-22	Analognen I/O-optio		
		27-23	Analognen I/O-optio		
		27-24	Analognen I/O-optio		
		27-25	Analognen I/O-optio		
		27-26	Analognen I/O-optio		
		27-27	Analognen I/O-optio		
		27-28	Analognen I/O-optio		
		27-29	Analognen I/O-optio		
		27-30	Analognen I/O-optio		
		27-31	Analognen I/O-optio		
		27-32	Analognen I/O-optio		
		27-33	Analognen I/O-optio		
		27-34	Analognen I/O-optio		
		27-35	Analognen I/O-optio		
		27-36	Analognen I/O-optio		
		27-37	Analognen I/O-optio		
		27-38	Analognen I/O-optio		
		27-39	Analognen I/O-optio		
		27-40	Analognen I/O-optio		
		27-41	Analognen I/O-optio		
		27-42	Analognen I/O-optio		
		27-43	Analognen I/O-optio		
		27-44	Analognen I/O-optio		
		27-45	Analognen I/O-optio		
		27-46	Analognen I/O-optio		
		27-47	Analognen I/O-optio		
		27-48	Analognen I/O-optio		
		27-49	Analognen I/O-optio		
		27-50	Analognen I/O-optio		
		27-51	Analognen I/O-optio		
		27-52	Analognen I/O-optio		
		27-53	Analognen I/O-optio		
		27-54	Analognen I/O-optio		
		27-55	Analognen I/O-optio		
		27-56	Analognen I/O-optio		
		27-57	Analognen I/O-optio		
		27-58	Analognen I/O-optio		
		27-59	Analognen I/O-optio		
		27-60	Analognen I/O-optio		
		27-61	Analognen I/O-optio		
		27-62	Analognen I/O-optio		
		27-63	Analognen I/O-optio		
		27-64	Analognen I/O-optio		
		27-65	Analognen I/O-optio		
		27-66	Analognen I/O-optio		
		27-67	Analognen I/O-optio		
		27-68	Analognen I/O-optio		
		27-69	Analognen I/O-optio		
		27-70	Analognen I/O-optio		
		27-71	Analognen I/O-optio		
		27-72	Analognen I/O-optio		
		27-73	Analognen I/O-optio		
		27-74	Analognen I/O-optio		
		27-75	Analognen I/O-optio		
		27-76	Analognen I/O-optio		
		27-77	Analognen I/O-optio		
		27-78	Analognen I/O-optio		
		27-79	Analognen I/O-optio		
		27-80	Analognen I/O-optio		
		27-81	Analognen I/O-optio		
		27-82	Analognen I/O-optio		
		27-83	Analognen I/O-optio		
		27-84	Analognen I/O-optio		
		27-85	Analognen I/O-optio		
		27-86	Analognen I/O-optio		
		27-87	Analognen I/O-optio		
		27-88	Analognen I/O-optio		
		27-89	Analognen I/O-optio		
		27-90	Analognen I/O-optio		
		27-91	Analognen I/O-optio		
		27-92	Analognen I/O-optio		
		27-93	Analognen I/O-optio		
		27-94	Analognen I/O-optio		
		27-95	Analognen I/O-optio		
		27-96	Analognen I/O-optio		
		27-97	Analognen I/O-optio		
		27-98	Analognen I/O-optio		
		27-99	Analognen I/O-optio		
		28-00	Analognen I/O-optio		
		28-01	Analognen I/O-optio		
		28-02	Analognen I/O-optio		
		28-03	Analognen I/O-optio		
		28-04	Analognen I/O-optio		
		28-05	Analognen I/O-optio		
		28-06	Analognen I/O-optio		
		28-07	Analognen I/O-optio		
		28-08	Analognen I/O-optio		
		28-09	Analognen I/O-optio		
		28-10	Analognen I/O-optio		
		28-11	Analognen I/O-optio		
		28-12	Analognen I/O-optio		
		28-13	Analognen I/O-optio		
		28-14	Analognen I/O-optio		
		28-15	Analognen I/O-optio		
		28-16	Analognen I/O-optio		
		28-17	Analognen I/O-optio		
		28-18	Analognen I/O-optio		
		28-19	Analognen I/O-optio		
		28-20	Analognen I/O-optio		
		28-21	Analognen I/O-optio		
		28-22	Analognen I/O-optio		
		28-23	Analognen I/O-optio		
		28-24	Analognen I/O-optio		
		28-25	Analognen I/O-optio		
		28-26	Analognen I/O-optio		
		28-27	Analognen I/O-optio		
		28-28	Analognen I/O-optio		
		28-29	Analognen I/O-optio		
		28-30	Analognen I/O-optio		
		28-31	Analognen I/O-optio		
		28-32	Analognen I/O-optio		
		28-33			

30-2*	Erityisominaisuudet	43-20	FPC puhaltimen A nopeus
30-21	Laaj. käynn.säätö	43-21	FPC puhaltimen B nopeus
30-22	Locked Rotor Detection	43-22	FPC puhaltimen C nopeus
30-23	Locked Rotor Detection Time [s]	43-23	FPC puhaltimen D nopeus
30-5*	Laitteen kokoonpano	43-24	FPC puhaltimen E nopeus
30-50	Jäähdytysriivan puhallintila	43-25	FPC puhaltimen F nopeus
30-8*	Vastavuus (I)		
30-81	Jarruvastus (ohm)		
31-*	Ohitusoptio		
31-00	Ohitustila		
31-01	Ohituksen käynnistysviive		
31-02	Ohituksen laukaisuviive		
31-03	Testitilan aktivoiminen		
31-10	Ohitustilasana		
31-11	Ohituskäyntitunnit		
31-19	Etäohituksen aktivointi		
35-*	Anturiulo-optio		
35-0*	Lämpöt. tuloon käyttöt.		
35-00	Liitin x48/4 lämpöt. yksikkö		
35-01	Liitin x48/4 tulotyyppi		
35-02	Liitin x48/7 lämpöt. yksikkö		
35-03	Liitin x48/7 tulotyyppi		
35-04	Liitin x48/10 lämpöt. yksikkö		
35-05	Liitin x48/10 tulotyyppi		
35-06	Lämpötila-anturin hälytystoiminto		
35-1*	Lämpöt. tulo X48/4		
35-14	Liitin x48/4 suodatimen aikavakio		
35-15	Liitin x48/4 lämpöt. näyttö		
35-16	Liitin x48/4 lämpöt. taaj raja		
35-17	Liitin x48/4 lämpöt. taaj raja		
35-2*	Lämpöt. tulo X48/7		
35-24	Liitin x48/7 suodatimen aikavakio		
35-25	Liitin x48/7 lämpöt. näyttö		
35-26	Liitin x48/7 lämpöt. taaj raja		
35-27	Liitin x48/7 High Temp. taaj raja		
35-3*	Lämpöt. tulo X48/10		
35-34	Liitin x48/10 suodatimen aikavakio		
35-35	Liitin x48/10 lämpöt. näyttö		
35-36	Liitin x48/10 lämpöt. taaj raja		
35-37	Liitin x48/10 lämpöt. taaj raja		
35-4*	Analogiatulo X48/2		
35-42	Liitin x48/2 alivirta		
35-43	Liitin x48/2 ylivirta		
35-44	Liitin x48/2 pieni ohje-/takaisink. Arvo		
35-45	Liitin x48/2 suuri ohje-/tak.k. Arvo		
35-46	Liitin x48/2 suodatimen aikavakio		
35-47	Liitin x48/2 elävä nolla		
43-*	Yksikön lukemat		
43-0*	Komponentin tila		
43-00	Komponentin lämpötila		
43-01	Auxiliary Temp.		
43-1*	Tehokortin tila		
43-10	HS Temp. ph.U		
43-11	HS Temp. ph.V		
43-12	HS Temp. ph.W		
43-13	PC puhaltimen A nopeus		
43-14	PC puhaltimen B nopeus		
43-15	PC puhaltimen C nopeus		
43-2*	Fan Pow.Card Status		

Hakemisto

A

Alustus.....	40
AMA	
AMA.....	49
ja T27 kytkettynä.....	43
T27 ei kytkettynä.....	43
Automaattinen moottorin sovitus (AMA).....	43
Analoginen	
Analogialähtö.....	32
nopeuden ohjearvo.....	43
tulo.....	32
Apulaitteet.....	36
Asennus.....	10, 33, 36
Asennusympäristö.....	9
Asetukset.....	38, 42
Asetuspiste.....	50
Auto on.....	39, 42, 49, 50
Automaattinen moottorin sovitus (AMA)	
Varoitus.....	57
Automaattinollaus.....	37
Avoin piiri	
Avoin piiri.....	34
Nopeuden tarkkuus.....	69

D

Digitaalinen	
Tulon tekniset tiedot.....	67
Digitaalitulo.....	34, 50

E

EMC.....	11
EMC-häiriöt.....	14
Energiatohokkuusluokka.....	66
Erotettu verkkovirta.....	31
Erotuskytkin.....	37
Etäkomento.....	3
Etäohjearvo.....	50

H

Häiriöiden erotus.....	36
Häilytykset	
Häilytykset.....	51
Häilytysloki.....	38
Hand on.....	39, 49
Harmonia.....	6
Huolto.....	48
Hyppyjohdin.....	34
Hyväksynnot ja sertifiointit.....	6

J

Jäähdytyksen ilmapäli.....	36
Jäähdytys.....	9
Jäähdytysriipa	
Käyttöpaneelin nimellismomentti.....	72
Varoitus.....	56, 58
Jännitteen epätasapaino.....	52
Järjestelmän takaisinkytkentä.....	3
Jarru	
Jarruvastus.....	52
Liittimien nimellismomentti.....	72
Jarrutus.....	49
Jarruvastus	
Varoitus.....	55
Johdin.....	36
Johdinkoko.....	11, 14
Johdonsuojakatkaisin.....	36, 70
Johdotus	
Moottori.....	14, 36
Ohjaus.....	14, 33, 36

K

Kaapelin enimmäiskoko.....	62, 63, 64
Kaapelin vetäminen.....	36
Kaapelit	
Kaapelin pituus ja poikkileikkaus.....	66
Tekniset tiedot.....	66
Katkaisin.....	34
Käynnistys.....	40
Käynnistys-/pysäytyskomento.....	45
Käyntikomento.....	42
Käyntilupa.....	50
Käyttötarkoitus.....	3
Kelluva delta.....	31
Kuittaus.....	37, 38, 39, 51, 58
Kuljetusmitat.....	72
Kunnossapito.....	48
Kuorman jako.....	7
Kuormituksenjako	
Liittimien nimellismomentti.....	72
Kuormituksenjako.....	72
Kytkenätaajuus.....	50
Kytkimet	
Väylän päättäminen.....	35

L

Laajennettu optiokaappi.....	5
------------------------------	---

Lähtö	
Analogialähtö.....	32
Lähtötehokytkenät.....	36
Lähtövirta.....	49
Lähtövirta.....	62, 63, 64
Lämpösuojaus.....	6
Lämpösuojaus	
Moottori.....	47
Läpivientilevy	
Nimellismomentti.....	72
Laukaisu.....	47
Laukaisun lukitus.....	51
Laukaisut.....	51
Lepotila.....	50
Liitin	
53.....	34
54.....	34
Ohjausliitin.....	51
Paikka, D1h.....	16
Paikka, D2h.....	16
Paikka, D3h.....	17
Paikka, D4.....	18
Tulo.....	34
Lisälaite.....	34, 37
Lisäresurssit.....	3
Lohkokaavio.....	6
Luettelo	
Hälytys-.....	52
Varoitus-.....	52
Lyhenne.....	73
M	
Maadoitettu delta.....	31
Maadoitus	
Liittimien nimellismomentti.....	72
Maadoitus.....	14, 31, 36, 37
Maadoituskytkentä.....	36
Maajohdin.....	11
Varoitus.....	56
Main menu.....	38
Manuaalinen alustus.....	40
MCT 10.....	32, 37
Menu-painike.....	38
Merkintätapa.....	73
Mitat, kuljetus.....	72
Momentti	
Kiinnittimen nimellisteho.....	72
Momentin ominaiskäyrä.....	65
Momenttiraja.....	61
Raja.....	53

Moottori	
Johdotus.....	14, 36
Kaapect.....	14
Lähtö (U, V, W).....	65
Lämpösuojaus.....	47
Liitäntä.....	14
Liittimien nimellismomentti.....	72
Moottorin virta.....	6, 38
Moottoritiedot.....	61
Nopeus.....	40
Pyörimisen tarkistus.....	41
Status.....	3
Suojau.....	3
Tahaton moottorin pyöriminen.....	8
Teho.....	11, 38
Termistori.....	47
Varoitus.....	53, 55
Ylikuumeneminen.....	53

N

Näkymä sisäosista.....	4
Navigointipainike.....	38, 40, 49
Nimellisoikosulkuvirta (SCCR).....	71
Nollaus.....	40, 51
Nopeus	
Moottori.....	40
Nopeuden ohjearvo.....	34, 42, 43, 49
Nopeuden ohjearvo, analoginen.....	43
Normaali ylikuormitus.....	62, 63, 64
Nostaminen.....	10

O

Ohjaus	
Johdotus.....	11, 14, 33, 36
Liitin.....	39, 41, 49
Ohjausliitin.....	51
Signaali.....	49
Ohjauskaapelit.....	14
Ohjauskortti	
RS485:n tekniset tiedot.....	68
Tekniset tiedot.....	69
Varoitus.....	58
Ohjearvo.....	49, 50
Ohjelmointi.....	34, 37, 38, 39
Oikosulku.....	54
Oletusasetus.....	39
Oven/paneelin suojus	
Nimellismomentti.....	72

P

Paikallisojhaus.....	37, 39, 49
Paikallisojhauspaneeli (LCP).....	37
Paino.....	63, 72
Parametrivalikon rakenne.....	74

Hakemisto

Pätevä henkilöstö.....	7	Takaisinkytkentä.....	34, 36, 49
PELV.....	47	Tasavirta.....	6, 11, 49
Pienin ilmaväli.....	9	Teho	
Potentiaalın tasaus.....	12	Lähtöliitin.....	37
Puhaltimet		Tehohäviö.....	63
Varoitus.....	59	Tehokerroin.....	6, 36
Pulssikäynnistys/-pysäytys.....	45	Tehokortti	
Purkausaika.....	8	Varoitus.....	58
Pursketransientti.....	11	Termistori	
Q		Termistori.....	31
Quick menu.....	38	Termistorin ohjauskaapelit.....	31
R		Varoitus.....	58
Rampin laskuaika.....	61	Tilanäyttö.....	49
Rampin nousuaika.....	61	Toimintapainike.....	38
Reference.....	38, 43	Transienttisuojaus.....	6
Regenerointi		Tulo	
Liittimien nimellismomentti.....	72	AC.....	6
Releet		Analoginen.....	32
Lähdön tekniset tiedot.....	69	Digitaalinen.....	34
RFI-suodatin.....	31	Jännite.....	37
RMS-virta.....	6	Katkaisin.....	31
Roottori		Liitin.....	31, 34, 37
Varoitus.....	59	Signaali.....	34
RS485.....	35, 47	Teho.....	6, 11, 14, 31, 36, 37, 51
S		Tehokaapelointi.....	36
Safe Torque Off		Vaihtovirta.....	31
Safe Torque Off.....	34	Virta.....	31
Varoitus.....	58	Tulon tekniset tiedot.....	67
Sarjaliikenne.....	32, 49	Turvallisuus.....	8
Sarjaliikenne		Tuulimyllyilmiö.....	8
Sarjaliikenne.....	39, 50	Tyypikilpi.....	9
Suojuksen nimellismomentti.....	72	U	
SmartStart.....	40	Ulkoisen komento.....	6, 51
STO.....	34	Ulkoisen ohjain.....	3
Sulake.....	11, 36, 55, 70	Ulkoisen hälytyksen resetointi.....	46
Suljettu piiri.....	34	UL-sertifiointi.....	6
Suojattu kaapeli.....	14, 36	USB	
Suuri ylikuormitus.....	62, 63, 64	Tekniset tiedot.....	69
Suurin tulovirta.....	62, 63, 64	V	
Suurjännite.....	7, 37	Vaihehäviö.....	52
Symboli.....	73	Vaihtovirran aallonmuoto.....	6
Syöttöjännite.....	31, 32, 37, 55, 68	Valikon rakenne.....	38
T		Varastointi.....	9
Tahaton käynnistys.....	7, 48	Varoitukset	
		Varoitukset.....	51
		Väylän päättämisen kytkin.....	35
		Verkkovirta	
		Liittimien nimellismomentti.....	72
		Syöttö (L1, L2, L3).....	65
		Verkkojännite.....	38, 49

EY-vaatimustenmukaisuusvakuutus

Valmistaja:

KSB SE & Co. KGaA
Johann-Klein-Straße 9
67227 Frankenthal (Saksa)

Valmistaja vakuuttaa täten, että **tuote**:**PumpDrive R (KSB202)**

KSB202 XXXX XX XXX XX X X X X X XSXXX X AX BX CX X XX DX

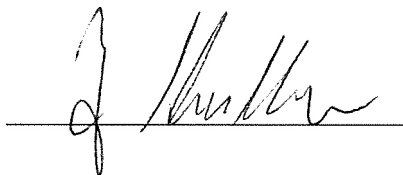
- vastaa seuraavien kulloinkin voimassa olevien direktiivien kaikkia määräyksiä:
 - 2014/30/EU: sähkömagneettinen yhteensopivuus (EMC)
 - 2014/35/EU: tietyllä jännitealueella toimivien sähkölaitteiden valmistelu (pienjännitedirektiivi)
 - 2011/65/EU: tiettyjen haitallisten aineiden käyttöä sähkö- ja elektroniikkalaitteissa koskeva rajoitus (RoHS)

Valmistaja vakuuttaa myös, että

- seuraavia yhdenmukaistettuja kansainvälisiä standardeja on noudatettu:
 - EN 61800-3:2004, EN 61800-5-1:2003
 - EN 61000-3-2:2006, EN 61000-3-12:2005
 - EN 61000-6-1:2007, EN 61000-6-2:2005, EN 61000-6-3:2007, EN 61000-6-4:2006
 - EN 50178:1997

EU-vaatimustenmukaisuusvakuutus on annettu:

Frankenthal, 01.02.2018



Joachim Schullerer

Pumppujärjestelmien ja käyttölaitteiden tuotekehitysjohtaja

KSB SE & Co. KGaA
Johann-Klein-Straße 9
67227 Frankenthal

Hakemisto

Verkon vaihtovirta.....	6, 31
Vianmääritys	
Varoitukset ja hälytykset.....	52
Vianmääritys.....	61
Vikaloki.....	38
Virta	
DC.....	6
Moottori.....	6, 38
Raja.....	61
RMS.....	6
Vuoto.....	11
Virtakytkentä.....	11
Vuotovirta.....	8, 11
 Y	
Ylijännite.....	50, 61
Ylivirtasuojaus.....	11
Ympäristön olosuhteet.....	66



KSB SE & Co. KGaA

Johann-Klein-Straße 9 • 67227 Frankenthal (Germany)

Tel. +49 6233 86-0

www.ksb.com