

Betriebsanleitung

Antriebsregler

Typ: FKO

Stand: 2023-04-24

Original Betriebsanleitung

V2.60-a DE

Dokument-Nummer: DOC0621_476xyz-12346-a

Impressum

BRINKMANN PUMPEN
K. H. Brinkmann GmbH & Co. KG
Friedrichstraße 2
58791 Werdohl
Deutschland
Tel. +49 (0)2392 5006-0
Fax +49 (0)2392 5006-180
sales@brinkmannpumps.de

Haftungsausschluss

Die wiedergegebenen Gebrauchsnamen, Handelsnamen bzw. Warenbezeichnungen und sonstige Bezeichnungen können auch ohne besondere Kennzeichnung (z. B. als Marken) gesetzlich geschützt sein. BRINKMANN übernimmt keinerlei Haftung oder Gewährleistung für deren freie Verwendbarkeit.

Bei der Zusammenstellung von Abbildung und Texten wurde mit größter Sorgfalt vorgegangen. Trotzdem können Fehler nicht ausgeschlossen werden. Die Zusammenstellung erfolgt ohne Gewähr.

Allgemeine Gleichbehandlung

BRINKMANN ist sich der Bedeutung der Sprache in Bezug auf die Gleichberechtigung von Frauen und Männern bewusst und stets bemüht, dem Rechnung zu tragen. Dennoch musste aus Gründen der besseren Lesbarkeit auf die durchgängige Umsetzung differenzierender Formulierungen verzichtet werden.

© 2023 K.H. BRINKMANN GmbH & Co. KG

Alle Rechte, einschließlich der fotomechanischen Wiedergabe und der Speicherung in elektronischen Medien, bleiben BRINKMANN vorbehalten. Eine gewerbliche Nutzung oder Weitergabe der in diesem Produkt verwendeten Texte, gezeigten Modelle, Zeichnungen und Fotos ist nicht zulässig. Die Anleitung darf ohne vorherige schriftliche Zustimmung weder teilweise noch ganz reproduziert, gespeichert oder in irgendeiner Form oder mittels irgendeines Mediums übertragen, wiedergegeben oder übersetzt werden.

Inhaltsverzeichnis

| | | |
|-----------|---|-----------|
| 1. | Allgemeine Informationen | 6 |
| 1.1 | Hinweise zur Dokumentation | 6 |
| 1.1.1 | Mitgeltende Unterlagen..... | 6 |
| 1.1.2 | Aufbewahrung der Unterlagen..... | 7 |
| 1.2 | Hinweise in dieser Anleitung..... | 7 |
| 1.2.1 | Warnhinweise | 7 |
| 1.2.2 | Verwendete Warnsymbole..... | 7 |
| 1.2.3 | Signalwörter | 8 |
| 1.2.4 | Informationshinweise | 8 |
| 1.3 | Verwendete Symbole in dieser Anleitung..... | 9 |
| 1.4 | Kennzeichnungen am Antriebsregler..... | 9 |
| 1.5 | Qualifiziertes Personal | 10 |
| 1.6 | Bestimmungsgemäße Verwendung..... | 10 |
| 1.7 | Verantwortlichkeit..... | 10 |
| 1.8 | CE Kennzeichnung | 11 |
| 1.9 | Sicherheitshinweise | 11 |
| 1.9.1 | Allgemein | 11 |
| 1.9.2 | Transport & Lagerung | 13 |
| 1.9.3 | Hinweise zur Inbetriebnahme | 13 |
| 1.9.4 | Hinweise zum Betrieb | 14 |
| 1.9.5 | Wartung und Inspektion | 15 |
| 1.9.6 | Reparaturen | 16 |
| 2. | Übersicht Antriebsregler | 17 |
| 2.1 | PIN-Belegung MMI*/Verbindungsleitung | 17 |
| 2.2 | Beschreibung Antriebsregler FKO | 17 |
| 3. | Installation..... | 18 |
| 3.1 | Sicherheitshinweise zur Installation..... | 18 |
| 3.2 | Empfohlene Vorsicherungen / Leitungsschutz | 18 |
| 3.3 | Installationsvoraussetzungen..... | 19 |
| 3.3.1 | Geeignete Umgebungsbedingungen | 19 |
| 3.3.2 | Geeigneter Montageort des motorintegrierten Antriebsreglers | 20 |
| 3.3.3 | Grundsätzliche Anschlussvarianten..... | 20 |
| 3.3.4 | Kurz- und Erdschluss-Schutz..... | 23 |
| 3.3.5 | Verkabelungsanweisungen..... | 23 |
| 3.3.5.1 | Option Gerätesteckverbinder | 23 |
| 3.3.6 | Vermeidung elektromagnetischer Störungen | 28 |
| 3.4 | Installation des motorintegrierten Antriebsreglers | 29 |
| 3.4.1 | Leistungsanschluss..... | 29 |
| 3.4.2 | Anschlüsse Bremswiderstand..... | 33 |
| 3.4.3 | Steueranschlüsse X5, X6, X7 | 33 |
| 3.4.4 | Anschlussplan | 38 |
| 3.5 | Installation des wandmontierten Antriebsreglers..... | 39 |
| 3.5.1 | Geeigneter Montageort bei einer Wandmontage..... | 39 |
| 3.5.2 | Mechanische Installation BG. A - C | 40 |
| 3.5.3 | Mechanische Installation BG. D..... | 45 |
| 3.5.4 | Leistungsanschluss..... | 52 |
| 3.5.5 | Bremsschopper | 52 |
| 3.5.6 | Steueranschlüsse | 52 |
| 3.6 | Demontage und Montage des Lüfters FKO BG. „D“ | 53 |
| 3.6.1 | Demontage des Lüfters..... | 53 |
| 3.6.2 | Montage des Lüfters | 55 |
| 4. | Inbetriebnahme..... | 56 |
| 4.1 | Sicherheitshinweise zur Inbetriebnahme | 56 |
| 4.2 | Kommunikation | 57 |

| | | |
|-----------|---|------------|
| 4.3 | Blockschaltbild | 58 |
| 4.4 | Inbetriebnahmeschritte | 59 |
| 4.4.1 | Inbetriebnahme mittels PC:..... | 59 |
| 4.4.2 | Inbetriebnahme mittels PC, kombiniert mit MMI Option | 60 |
| 5. | Parameter | 61 |
| 5.1 | Sicherheitshinweise zum Umgang mit den Parametern | 61 |
| 5.2 | Allgemeines zu den Parametern..... | 62 |
| 5.2.1 | Erklärung der Betriebsarten | 62 |
| 5.2.2 | Aufbau der Parametertabellen | 65 |
| 5.3 | Applikations-Parameter..... | 66 |
| 5.3.1 | Basisparameter | 66 |
| 5.3.2 | Festfrequenz | 71 |
| 5.3.3 | Motorpoti | 71 |
| 5.3.4 | PID-Prozessregler..... | 72 |
| 5.3.5 | Analogeingänge | 75 |
| 5.3.6 | Digital-Eingänge..... | 78 |
| 5.3.7 | Analog-Ausgang | 78 |
| 5.3.8 | Digitalausgänge | 79 |
| 5.3.9 | Relais | 80 |
| 5.3.10 | Virtueller Ausgang..... | 82 |
| 5.3.11 | Externer Fehler | 83 |
| 5.3.12 | Motorstromgrenze..... | 84 |
| 5.3.13 | Blockiererkennung | 84 |
| 5.3.14 | Zusatzfunktionen..... | 85 |
| 5.3.15 | MMI Parameter | 86 |
| 5.3.16 | Feldbus | 87 |
| 5.4 | Leistungsparameter | 90 |
| 5.4.1 | Motordaten..... | 90 |
| 5.4.2 | I^2t | 93 |
| 5.4.3 | Schaltfrequenz | 93 |
| 5.4.4 | Reglerdaten..... | 93 |
| 5.4.5 | Quadratische Kennlinie..... | 95 |
| 5.4.6 | Reglerdaten Synchronmotor..... | 96 |
| 6. | Fehlererkennung und –behebung | 97 |
| 6.1 | Darstellung der LED-Blinkcodes für die Fehlererkennung | 97 |
| 6.2 | Liste der Fehler und Systemfehler | 98 |
| 7. | Demontage und Entsorgung | 101 |
| 7.1 | Demontage des Antriebsreglers | 101 |
| 7.2 | Hinweise zur fachgerechten Entsorgung | 101 |
| 8. | Technische Daten..... | 102 |
| 8.1 | Allgemeine Daten..... | 102 |
| 8.1.1 | Allgemeine technische Daten 400 V Geräte..... | 102 |
| 8.1.2 | Allgemeine technische Daten 230 V Geräte..... | 103 |
| 8.1.3 | Spezifikation der Schnittstellen | 104 |
| 8.1.4 | Tabelle Verlustleistung..... | 105 |
| 8.2 | Derating der Ausgangsleistung..... | 106 |
| 8.2.1 | Derating durch erhöhte Umgebungstemperatur | 106 |
| 8.2.2 | Derating aufgrund der Aufstellhöhe | 107 |
| 8.2.3 | Derating aufgrund der Taktfrequenz..... | 108 |
| 9. | Optionales Zubehör | 110 |
| 9.1 | Adapterplatten..... | 110 |
| 9.1.1 | Wand-Adapterplatten (Standard)..... | 110 |
| 9.2 | Handbediengerät MMI inkl. 3 m Anschlusskabel RJ9 auf Stecker M12 | 112 |
| 9.3 | PC-Kommunikationskabel USB auf Stecker M12/RS485 (Wandler integriert) | 112 |

| | | |
|------------|--|------------|
| 10. | Zulassungen, Normen und Richtlinien | 113 |
| 10.1 | EMV-Grenzwertklassen | 113 |
| 10.2 | Klassifizierung nach IEC/EN 61800-3..... | 114 |
| 10.3 | Oberschwingungsströme und Netzimpedanz für Geräte > 16 A und ≤ 75 A..... | 114 |
| 10.4 | Normen und Richtlinien..... | 114 |
| 10.5 | Zulassung nach UL | 115 |
| 10.5.1 | UL Specification (English version) | 115 |
| 10.5.2 | Homologation CL (Version en française)..... | 117 |
| 11. | Schnellinbetriebnahme..... | 119 |
| 11.1 | Schnellinbetriebnahme | 119 |
| 11.2 | Schnellinbetriebnahme Synchronmotor..... | 120 |
| 12. | Index | 121 |
| 13. | EG-Konformitätserklärung | 125 |

1. Allgemeine Informationen

Danke, dass Sie sich für einen Antriebsregler FKO der Firma BRINKMANN entschieden haben!
Unsere Antriebsregler-Plattform FKO ist so konzipiert, dass sie universell für alle gängigen Motorenarten einsetzbar ist.

Wenn Sie technische Fragen haben, rufen Sie einfach unsere zentrale Service-Hotline an:

Tel.: +49 (0)2392 5006-0

Fax: +49 (0)2392 5006-180

sales@brinkmannpumps.de

Internet-Adresse

www.Brinkmannpumps.de

1.1 Hinweise zur Dokumentation

Die folgenden Hinweise sind ein Wegweiser durch die Gesamtdokumentation.

Lesen Sie diese Anleitung sorgfältig durch. Sie enthält wichtige Informationen für die Bedienung des FKO.

Für Schäden, die durch Nichtbeachtung dieser Anleitungen entstehen, übernehmen wir keine Haftung.

Diese Anleitung ist Teil des Produktes und gilt ausschließlich für den FKO der Firma BRINKMANN.

Geben Sie diese Anleitung an den Anlagenbetreiber weiter, damit die Anleitung bei Bedarf zur Verfügung steht.

1.1.1 Mitgeltende Unterlagen

Mitgeltende Unterlagen sind alle Anleitungen, die die Anwendung des Antriebsreglers beschreiben sowie ggf. weitere Anleitungen aller verwendeten Zubehörteile..

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

1.1.2 Aufbewahrung der Unterlagen

Bewahren Sie diese Betriebsanleitung sowie alle mitgeltenden Unterlagen sorgfältig auf, damit sie bei Bedarf zur Verfügung stehen.

1.2 Hinweise in dieser Anleitung

1.2.1 Warnhinweise

Die Warnhinweise weisen auf Gefahren für Leib und Leben hin. Es können schwere Personenschäden auftreten, die bis zum Tode führen können.

Jeder Warnhinweis besteht aus folgenden Elementen:

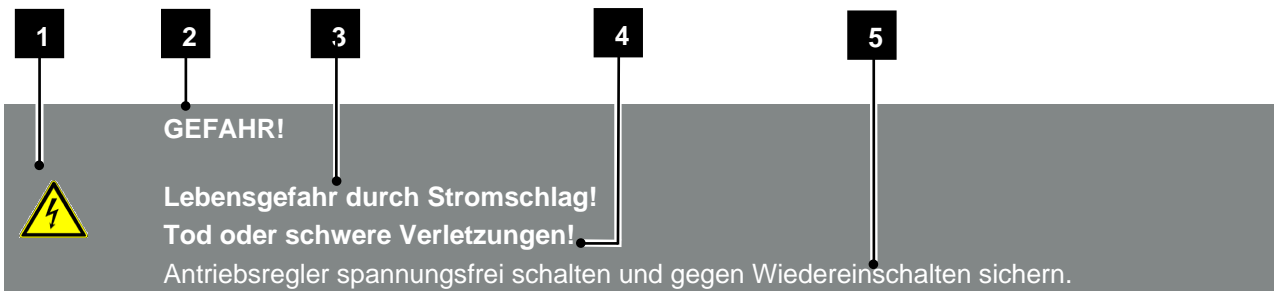


Abb. 1: Aufbau der Warnhinweise

- 1** Warnsymbol
- 2** Signalwort
- 3** Art der Gefahr und ihre Quelle
- 4** Mögliche Folge(n) der Missachtung
- 5** Abhilfe

1.2.2 Verwendete Warnsymbole

| Symbol | Bedeutung |
|--------|--|
| | Gefahr |
| | Gefahr durch Stromschlag und elektrische Entladung |
| | Gefahr durch elektromagnetische Felder |

1 0 0 4 5 0 0 0 0 0 0 12

1.2.3 Signalwörter

Signalwörter kennzeichnen die Schwere der Gefahr.

GEFAHR

Bezeichnet eine unmittelbare Gefährdung mit einem hohen Risikograd, die, wenn sie nicht vermieden wird, den Tod oder eine schwere Verletzung zur Folge hat.

WARNUNG

Bezeichnet eine Gefährdung mit einem mittleren Risikograd, die, wenn sie nicht vermieden wird, den Tod oder eine schwere Verletzung zur Folge hat.

VORSICHT

Bezeichnet eine Gefährdung mit einem niedrigen Risikograd, die, wenn sie nicht vermieden wird, eine geringfügige oder mäßige Verletzung oder Sachschäden zur Folge haben könnte.

1.2.4 Informationshinweise

Informationshinweise enthalten wichtige Anweisungen für die Installation und für den einwandfreien Betrieb des Antriebsreglers. Diese sollten unbedingt beachtet werden. Die Informationshinweise weisen zudem darauf hin, dass bei Nichtbeachtung Sach- oder finanzielle Schäden entstehen können.



WICHTIGE INFORMATION

Die Montage, die Bedienung, die Wartung und Installation des Antriebsreglers darf nur von ausgebildetem und qualifiziertem Fachpersonal erfolgen.

Abb. 2: Beispiel für einen Informationshinweis

Symbole innerhalb der Informationshinweise

| Symbol | Bedeutung |
|--------|----------------------|
| | Wichtige Information |
| | Sachschäden möglich |

Weitere Hinweise

| Symbol | Bedeutung |
|--------|-------------------------|
| | INFORMATION |
| | Vergrößerte Darstellung |

1.3 Verwendete Symbole in dieser Anleitung

| Symbol | Bedeutung |
|----------------|---|
| 1., 1., 3. ... | Aufeinanderfolgende Schritte einer Handlungsanweisung |
| → | Auswirkung einer Handlungsanweisung |
| ✓ | Endergebnis einer Handlungsanweisung |
| ■ | Auflistung |

Abb. 3: Verwendete Symbole und Icons

Verwendete Abkürzungen

| Abkürzung | Erklärung |
|-----------|-----------|
| Tab. | Tabelle |
| Abb. | Abbildung |
| Pos. | Position |
| Kap. | Kapitel |

1.4 Kennzeichnungen am Antriebsregler

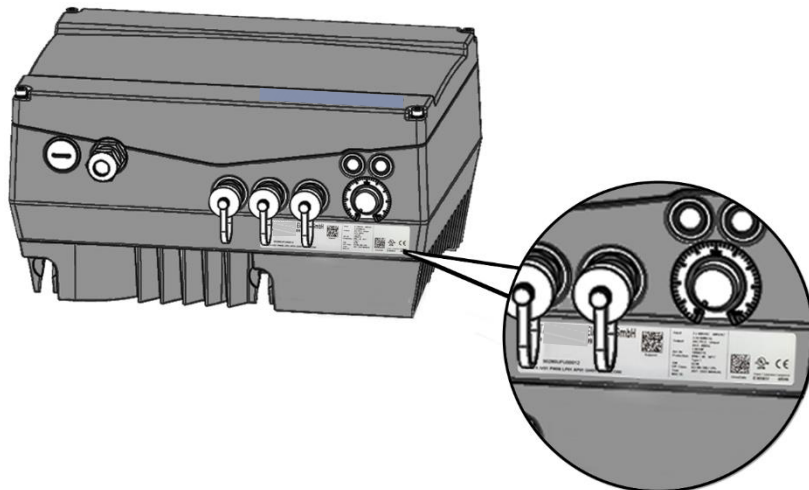


Abb. 4: Kennzeichnungen am Antriebsregler

Am Antriebsregler sind Schilder und Kennzeichnungen angebracht. Diese dürfen nicht verändert oder entfernt werden.

| Symbol | Bedeutung |
|--------|--|
| | Gefahr durch Stromschlag und elektrische Entladung |
| | Gefahr durch Stromschlag und elektrische Entladung. Nach dem Ausschalten zwei Minuten warten (Entladezeit der Kondensatoren) |
| | Zusätzlicher Erdanschluss |
| | Betriebsanleitung beachten und lesen |

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

1.5 Qualifiziertes Personal

Qualifiziertes Personal im Sinne dieser Betriebsanleitung sind Elektrofachkräfte, die mit der Installation, Montage, Inbetriebnahme und Bedienung des Antriebsreglers sowie den damit verbundenen Gefahren vertraut sind. Darüber hinaus verfügen sie durch ihre fachliche Ausbildung über Kenntnisse der einschlägigen Normen und Bestimmungen.

1.6 Bestimmungsgemäße Verwendung

Beim Einbau in Maschinen ist die Inbetriebnahme der Antriebsregler (d. h. die Aufnahme des bestimmungsgemäßen Betriebes) solange untersagt, bis festgestellt wurde, dass die Maschine den Bestimmungen der EG-Richtlinie 2006/42/EG (Maschinenrichtlinie) entspricht; DIN EN 60204-1; VDE 0113-1 ist zu beachten.

Die Inbetriebnahme (d. h. die Aufnahme des bestimmungsgemäßen Betriebes) ist nur bei Einhaltung der EMV-Richtlinie (2014/30/EU) erlaubt.

Die harmonisierten Normen der Reihe DIN EN 50178; VDE 0160 in Verbindung mit DIN EN 61439-1/DIN EN 61439-2; VDE 0660-600 sind für diesen Antriebsregler anzuwenden.

Der vorliegende Antriebsregler ist nicht zum Betrieb in explosionsgefährdeten Bereichen zugelassen!

Reparaturen dürfen nur durch autorisierte Reparaturstellen vorgenommen werden.

Eigenmächtige, unbefugte Eingriffe können zu Tod, Körperverletzungen und Sachschäden führen.

Die Gewährleistung durch BRINKMANN erlischt in diesem Fall.



WICHTIGE INFORMATION

Äußere mechanische Belastungen auf das Gehäuse, sind nicht erlaubt!



WICHTIGE INFORMATION

Der Einsatz von Antriebsreglern in nicht ortsfesten Ausrüstungen gilt als außergewöhnliche Umweltbedingung und ist nur nach den jeweils vor Ort gültigen Normen und Richtlinien zulässig.

1.7 Verantwortlichkeit

Elektronische Geräte sind grundsätzlich nicht ausfallsicher. Der Errichter und/oder Betreiber der Maschine bzw. Anlage ist dafür verantwortlich, dass bei Ausfall des Gerätes der Antrieb in einen sicheren Zustand geführt wird.

In der DIN EN 60204-1; VDE 0113-1 "Sicherheit von Maschinen" werden im Kapitel "Elektrische Ausrüstung von Maschinen" Sicherheitsanforderungen an elektrische Steuerungen aufgezeigt. Diese dienen der Sicherheit von Personen und Maschinen sowie der Erhaltung der Funktionsfähigkeit der Maschine oder Anlage und sind zu beachten.

Die Funktion einer Not-Aus-Einrichtung muss nicht unbedingt zum Abschalten der Spannungsversorgung des Antriebs führen. Zum Abwenden von Gefahren kann es sinnvoll sein, einzelne Antriebe weiter in Betrieb zu halten oder bestimmte Sicherheitsabläufe einzuleiten.

Die Ausführung der Not-Aus-Maßnahme wird durch eine Risikobetrachtung der Maschine oder Anlage einschließlich der elektrischen Ausrüstung beurteilt und nach DIN EN 13849 "Sicherheit von Maschinen-Sicherheitsbezogene Teile von Steuerungen" mit Auswahl der Schaltungskategorie bestimmt.

1

0

0

4

5

0

0

0

0

0

0

12

1.8 CE Kennzeichnung

Die Firma **BRINKMANN** erklärt hiermit, dass sich die in diesem Dokument beschriebenen Antriebsregler mit den grundlegenden Anforderungen und anderen relevanten Bestimmungen der unten genannten Richtlinien in Übereinstimmung befinden.

- Richtlinie 2014/30/EU
(Elektromagnetische Verträglichkeit, EMV).
- Richtlinie 2014/35/EU
(Bereitstellung elektrischer Betriebsmittel zur Verwendung innerhalb bestimmter Spannungsgrenzen auf dem Markt - kurz: Niederspannungsrichtlinie).
- Richtlinie 2011/65/EU
(Beschränkung der Verwendung bestimmter gefährlicher Stoffe in Elektro- und Elektronikgeräten - kurz: RoHS-Richtlinie)
- Richtlinie 2014/53/EU
(Bereitstellung von Funkanlagen auf dem Markt und zur Aufhebung der Richtlinie 1999/5/EG)

Siehe Konformitätserklärung Seite 125

1.9 Sicherheitshinweise

Folgende Warnungen, Vorsichtsmaßnahmen und Hinweise dienen zu Ihrer Sicherheit und dazu, Beschädigung des Antriebsreglers oder der mit ihm verbundenen Komponenten zu vermeiden. In diesem Kapitel sind Warnungen und Hinweise zusammengestellt, die für den Umgang mit den Antriebsreglern allgemein gültig sind. Sie sind unterteilt in Allgemeines, Transport & Lagerung und Demontage & Entsorgung.

Spezifische Warnungen und Hinweise, die für bestimmte Tätigkeiten gelten, befinden sich am Anfang der jeweiligen Kapitel, und werden innerhalb dieser Kapitel an kritischen Punkten wiederholt oder ergänzt.

Bitte lesen Sie diese Informationen sorgfältig, da sie für Ihre persönliche Sicherheit bestimmt sind und auch eine längere Lebensdauer des Antriebsreglers und der daran angeschlossenen Geräte unterstützen.

1.9.1 Allgemein



WICHTIGE INFORMATION

Lesen Sie diese Betriebsanleitung sowie die am Antriebsregler angebrachten Warnschilder vor der Installation und Inbetriebnahme sorgfältig durch. Achten Sie darauf, dass alle am Antriebsregler angebrachten Warnschilder in leserlichem Zustand sind; ggf. ersetzen Sie fehlende oder beschädigte Warnschilder.

Sie enthält wichtige Informationen zur Installation und zum Betrieb des Antriebsreglers. Beachten Sie insbesondere die Hinweise im Kapitel „Wichtige Informationen“.

Für Schäden, die durch Nichtbeachtung dieser Betriebsanleitung entstehen, haftet BRINKMANN nicht.

Diese Betriebsanleitung ist Teil des Produktes. Sie gilt ausschließlich für den Antriebsregler der Firma BRINKMANN.

Bewahren Sie die Betriebsanleitung, für alle Benutzer gut zugänglich, in der Nähe des Antriebsreglers auf.

1

0

0

4

5

0

0

0

0

0

0

12



WICHTIGE INFORMATION

Der Betrieb des Antriebsreglers ist nur gefahrlos möglich, wenn die geforderten Umgebungsbedingungen, die Sie in Kapitel „Geeignete Umgebungsbedingungen“ nachschlagen können, erfüllt sind.

GEFAHR!



**Lebensgefahr durch Stromschlag!
Tod oder schwere Verletzungen!**

Antriebsregler spannungsfrei schalten und gegen Wiedereinschalten sichern.

GEFAHR!



**Lebensgefahr durch Stromschlag!
Tod oder schwere Verletzungen!**

Erden Sie das Gerät grundsätzlich nach DIN EN 61140; VDE 0140, NEC und sonstigen einschlägigen Normen.

Der Antriebsregler muss vorschriftsmäßig zusammen mit dem Motor geerdet werden. Andernfalls können Tod oder schwerwiegende Verletzungen die Folge sein.

Sollten bei Montage der Adapterplatte keine Federelemente verwendet werden, muss zur Herstellung einer korrekten Schutzleiterverbindung eine zusätzliche Verbindung zwischen Motor und Antriebsregler hergestellt werden.

GEFAHR!



**Lebensgefahr durch umlaufende mechanische Teile!
Tod oder schwere Verletzungen!**

Antriebsregler spannungsfrei schalten und gegen Wiedereinschalten sichern.

GEFAHR!



**Lebensgefahr durch Brand oder Stromschlag!
Tod oder schwere Verletzungen!**

Verwenden Sie den Antriebsregler grundsätzlich bestimmungsgemäß.

Nehmen Sie keine Änderungen am Antriebsregler vor.

Verwenden Sie grundsätzlich nur vom Hersteller vertriebene oder empfohlene Ersatzteile und Zubehör.

Achten Sie bei der Montage auf ausreichenden Abstand zu benachbarten Bauteilen.

VORSICHT!



**Verbrennungsgefahr durch heiße Oberflächen!
Schwere Verbrennungen der Haut durch heiße Oberflächen!**

Lassen Sie den Kühlkörper des Antriebsreglers ausreichend abkühlen.

1

0

0

4

5

0

0

0

0

0

0

12

1.9.2 Transport & Lagerung



SACHSCHÄDEN MÖGLICH

Beschädigungsgefahr des Antriebsreglers!

Gefahr der Beschädigung des Antriebsreglers durch nicht sachgerechten Transport, Lagerung, Aufstellung und Montage!

Transportieren Sie den Antriebsregler generell sachgerecht in der Originalverpackung auf einer Palette.

Lagern Sie den Antriebsregler grundsätzlich fachgerecht.

Lassen Sie die Aufstellung und Montage nur von qualifiziertem Personal vornehmen.

1.9.3 Hinweise zur Inbetriebnahme

GEFAHR!



Lebensgefahr durch Stromschlag!

Tod oder schwere Verletzungen!

Antriebsregler spannungsfrei schalten und gegen Wiedereinschalten sichern.

Folgende Klemmen können auch bei Motorstillstand gefährliche Spannungen führen:

- Netzanschlussklemmen X1: L1, L2, L3
- Motoranschlussklemmen X2: U, V, W
- Anschlussklemmen X6, X7: Relaiskontakte Relais 1 und 2
- PTC-Anschlussklemmen T1/ T2

1

0

0

4

5

0

0

0

0

0

0

12



WICHTIGE INFORMATION

- Verwenden Sie nur fest verdrahtete Netzanschlüsse.
- Erden Sie den Antriebsregler gemäß DIN EN 61140; VDE 0140-1.
- Beim FKO können Berührungsströme > 3.5 mA auftreten.
Bringen Sie aus diesem Grund, gemäß DIN EN 61800-5-1, einen zusätzlichen Schutzerdungsleiter mit demselben Querschnitt wie der ursprüngliche Schutzerdungsleiter an. Die Möglichkeit zum Anschluss eines zweiten Schutzerdungsleiters befindet sich unterhalb der Netzzuführung (mit Massesymbol gekennzeichnet) an der Außenseite des Gerätes. Im Lieferumfang der Adapterplatte befindet sich eine zum Anschluss geeignete M6 x 12 Schraube (Drehmoment 4,0 Nm).
- Beim Einsatz von Drehstrom-Frequenzumrichtern sind herkömmliche FI-Schutzschalter vom Typ A, auch RCD (residual current-operated protective device) genannt, zum Schutz vor direkter oder indirekter Berührung nicht zugelassen!
Der FI-Schutzschalter muss, gem. DIN VDE 0160 und EN 50178 ein allstromsensitiver FI-Schutzschalter (RCD Typ B) sein!



WICHTIGE INFORMATION

- Bei Verwendung unterschiedlicher Spannungsebenen (z. B. +24V/ 230 V) müssen Leitungskreuzungen stets vermieden werden! Darüber hinaus hat der Anwender dafür Sorge zu tragen, dass die gültigen Vorschriften eingehalten werden (z. B. doppelte oder verstärkte Isolierung gemäß DIN EN 61800-5-1)!
- Der Antriebsregler enthält elektrostatisch gefährdete Baugruppen.
Durch unsachgemäße Behandlung können diese zerstört werden. Halten Sie deshalb sämtliche Vorsichtsmaßnahmen gegen elektrostatische Aufladungen ein, wenn an diesen Baugruppen gearbeitet werden muss.

1.9.4 Hinweise zum Betrieb

GEFAHR!



**Lebensgefahr durch Stromschlag!
Tod oder schwere Verletzungen!**

Antriebsregler spannungsfrei schalten und gegen Wiedereinschalten sichern.

GEFAHR!



**Lebensgefahr durch umlaufende mechanische Teile!
Tod oder schwere Verletzungen!**

Antriebsregler spannungsfrei schalten und gegen Wiedereinschalten sichern.

1

0

0

4

5

0

0

0

0

0

0

12



WICHTIGE INFORMATION

Beachten Sie beim Betrieb die folgenden Hinweise:

- Der Antriebsregler arbeitet mit hohen Spannungen.
- Beim Betrieb elektrischer Geräte stehen zwangsläufig bestimmte Teile dieser Geräte unter gefährlicher Spannung.
- Not-Aus-Einrichtungen nach DIN EN 60204-1; VDE 0113-1:2007-06 müssen in allen Betriebsarten des Steuergerätes funktionsfähig bleiben. Ein Rücksetzen der Not-Aus-Einrichtung darf nicht zu unkontrolliertem oder undefiniertem Wiederanlauf führen.
- Um eine sichere Trennung vom Netz zu gewährleisten, ist die Netzzuleitung zum Antriebsregler synchron und allpolig zu trennen.
- Für die BG D (11 bis 22 kW) gilt es zwischen aufeinander folgenden Netzzuschaltungen mindestens 1 bis 2 min Pause einzuhalten.
- Für Geräte mit dreiphasiger Einspeisung der BG A - C (0,55 bis 7,5 kW) gilt es zwischen aufeinander folgenden Netzzuschaltungen mindestens 3 Sek. Pause einzuhalten.
- Bestimmte Parametereinstellungen können bewirken, dass der Antriebsregler nach einem Ausfall der Versorgungsspannung automatisch wieder anläuft.



SACHSCHÄDEN MÖGLICH

Der Antriebsregler kann bei Nichtbeachten der Hinweise beschädigt und bei nachfolgender Inbetriebnahme zerstört werden!

Beachten Sie beim Betrieb die folgenden Hinweise:

- Für einen einwandfreien Motorüberlastschutz müssen die Motorparameter, insbesondere die I^2t Einstellungen ordnungsgemäß konfiguriert werden.
- Der Antriebsregler bietet einen internen Motorüberlastschutz. Siehe dazu Parameter 33.010 und 33.011.
 I^2t ist gemäß Voreinstellung EIN. Der Motorüberlastschutz kann auch über einen externen PTC sichergestellt werden.
- Der Antriebsregler darf nicht als „Not-Aus-Einrichtung“ verwendet werden (siehe DIN EN 60204-1; VDE 0113-1:2007-06).

1.9.5 Wartung und Inspektion

Eine Wartung und Inspektion der Antriebsregler darf nur von Elektrofachkräften durchgeführt werden. Änderungen an Hard- und Software, sofern nicht explizit in dieser Anleitung beschrieben, dürfen nur durch BRINKMANN-Experten oder von BRINKMANN autorisierten Personen durchgeführt werden.

Reinigung der Antriebsregler

Die Antriebsregler sind bei bestimmungsgemäßer Verwendung wartungsfrei. Bei staubhaltiger Luft müssen die Kühlrippen von Motor und Antriebsregler regelmäßig gereinigt werden.

Bei Geräten, die mit integrierten Lüftern ausgerüstet sind, Option für BG C, Serie bei BG D, wird eine Reinigung mit Druckluft empfohlen.

Messung des Isolationswiderstandes am Steuerteil

Eine Isolationsprüfung an den Eingangsklemmen der Steuerkarte ist nicht zulässig.

Messung des Isolationswiderstandes am Leistungsteil

Im Zuge der Serienprüfung wird der Leistungsteil eines FKO mit 2,02 kV getestet.

Sollte im Rahmen einer Systemprüfung die Messung eines Isolationswiderstandes notwendig sein, so kann dies unter folgenden Bedingungen erfolgen:

- Eine Isolationsprüfung kann ausschließlich für das Leistungsteil durchgeführt werden.
- Zur Vermeidung von unzulässig hohen Spannungen müssen im Vorfeld der Prüfung alle Verbindungsleitungen des FKO abgeklemmt werden.
- Zum Einsatz kommen sollte ein 500 V DC-Isolationsprüfgerät.

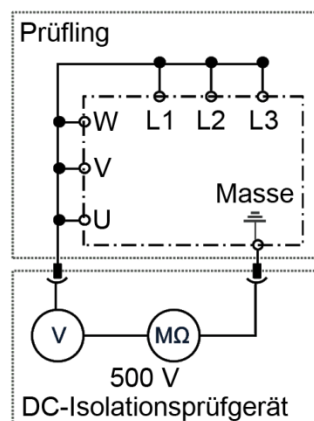


Abb. 5: Isolationsprüfung am Leistungsteil

Druckprüfung an einem FKO



WICHTIGE INFORMATION

Die Durchführung einer Druckprüfung an einem Standard-FKO ist nicht zulässig.

1.9.6 Reparaturen



SACHSCHÄDEN MÖGLICH

Der Antriebsregler kann bei Nichtbeachten der Hinweise beschädigt und bei nachfolgender Inbetriebnahme zerstört werden!

- Reparaturen am Antriebsregler dürfen nur vom BRINKMANN-Service vorgenommen werden.



GEFAHR!

Lebensgefahr durch Stromschlag!

Tod oder schwere Verletzungen!

Antriebsregler spannungsfrei schalten und gegen Wiedereinschalten sichern.



Gefahr durch Stromschlag und elektrische Entladung. Nach dem Ausschalten zwei Minuten warten (Entladezeit der Kondensatoren).

2. Übersicht Antriebsregler

In diesem Kapitel finden Sie Informationen zur Funktionsbeschreibung.

2.1 PIN-Belegung MMI*/Verbindungsleitung

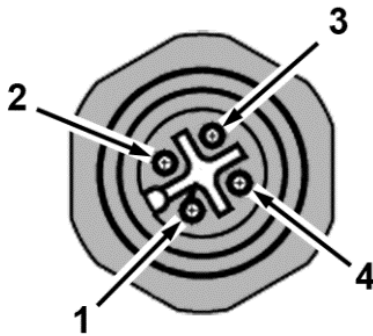


Abb. 6: PIN-Belegung M12 Stecker

Beschreibung: Rundstecker (Stecker)
4-polig M12 A-kodiert

| Belegung Stecker M12 | Signal |
|----------------------|-----------|
| 1 | 24 V |
| 2 | RS485 - A |
| 3 | GND |
| 4 | RS485 - B |

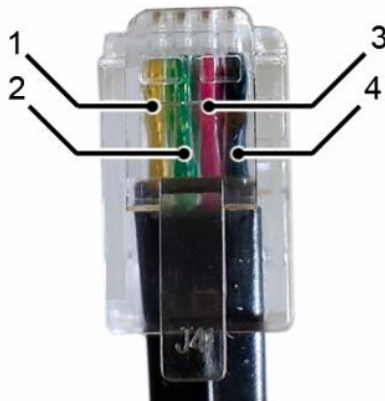


Abb. 7: RJ9 Steckverbinder

Beschreibung: RJ9 Steckverbinder

| Pin | Signal |
|--|--------|
| 1 | gelb |
| 2 | grün |
| 3 | Rot |
| 4 | braun |
| Achtung: Farben können abweichen! | |

2.2 Beschreibung Antriebsregler FKO

Beim Antriebsregler FKO handelt es sich um ein Gerät für die Drehzahlregelung von Dreiphasen-Drehstrommotoren.

Der Antriebsregler kann motorintegriert (mit Adapterplatte Standard) oder motornah (mit Adapterplatte Wandmontage) eingesetzt werden.

Die in den Technischen Daten angegebenen zulässigen Umgebungstemperaturen beziehen sich auf die Verwendung bei Nennlast.

In vielen Anwendungsfällen können, nach eingehender technischer Analyse, höhere Temperaturen zugelassen werden.


Diese müssen im Einzelfall von BRINKMANN freigegeben werden.

* Mensch Maschine Interface

3. Installation


3.1 Sicherheitshinweise zur Installation

GEFAHR!

 **Lebensgefahr durch umlaufende mechanische Teile!
Tod oder schwere Verletzungen!**

Antriebsregler spannungsfrei schalten und gegen Wiedereinschalten sichern.
Lassen Sie Installationen nur von entsprechend qualifiziertem Personal vornehmen.
Setzen Sie nur Personal ein, das hinsichtlich Aufstellung, Installation, Inbetriebnahme und Bedienung geschult ist.
Erden Sie das Gerät grundsätzlich nach DIN EN 61140; VDE 0140, NEC und sonstigen einschlägigen Normen.
Der Antriebsregler muss vorschriftsmäßig zusammen mit dem Motor geerdet werden. Andernfalls können Tod oder schwerwiegende Verletzungen die Folge sein.
Sollten bei Montage der Adapterplatte keine Federelemente verwendet werden, muss zur Herstellung einer korrekten Schutzleiterverbindung eine zusätzliche Verbindung zwischen Motor und Antriebsregler hergestellt werden
Nicht genutzte offene Kabelenden im Motoranschlusskasten müssen isoliert werden.
Verwenden Sie geeignete Leitungsschutzschalter mit dem vorgeschriebenen Nennstrom zwischen Netz und Antriebsregler.
Netzanschlüsse müssen fest verdrahtet sein.

3.2 Empfohlene Versicherungen / Leitungsschutz

| FKO M | Baugröße A 1 x 230 V AC | Baugröße A 3 x 400 V AC | Baugröße B 3 x 400 V AC | Baugröße C 3 x 400 V AC | Baugröße D 3 x 400 V AC | Baugröße D 3 x 400 V AC |
|---|--|-------------------------------|-------------------------------|-------------------------------|-------------------------------|-------------------------------|
| Motornennleistung | bis 1,1 kW | bis 1,5 kW | bis 4,0 kW | bis 7,5 kW | Bis 15 kW | bis 22 kW |
| Netzstrom | 9,2 A | 3,3 A | 7,9 A | 14,8 A | 28,2 A | 39,9 A |
| Netzstrom 150% (Überlast 60 s) | 13,8 A | 4,95 A | 11,85 A | 22,2 A | 42,3 A | 51,87 A |
| LS Schalter - Empfehlung | C 16 | C 10 | C 16 | C 25 | C 50 | C 63 |
|  | Charakteristik C = Leitungsschutzschalter Auslösung zwischen 6 – 10 mal I _n Der Querschnitt der Netzzuleitung ist entsprechend der Verlegungsart und dem max. zulässigen Strom auszulegen. Der Netzleitungsschutz muss durch den Inbetriebnehmer sichergestellt werden. | | | | | |

3.3 Installationsvoraussetzungen

3.3.1 Geeignete Umgebungsbedingungen

| Bedingungen | Werte |
|-------------------------------------|---|
| Höhe des Aufstellortes: | bis 1000 m über NN/ über 1000 m mit verminderter Leistung (1 % pro 100 m) (max. 2000 m), siehe Kap. 8.2 |
| Umgebungstemperatur: | - 25° C bis + 50° C (abweichende Umgebungstemperatur im Einzelfall möglich), siehe Kap. 8.2 |
| Relative Luftfeuchtigkeit | ≤ 96 %, Betauung nicht zulässig. |
| Vibrations- und Schockfestigkeit: | DIN EN 60068-2-6 Schärfegrad 2 (Vibrationstransport) DIN EN 60068-2-27 (Vertikale Stoßprüfung) 2...200 Hz für sinusförmige Schwingungen. |
| Elektromagnetische Verträglichkeit: | störfest nach DIN EN 61800-3 |
| Kühlung: | Oberflächenkühlung: Baugrößen A bis C: freie Konvektion; Baugröße C: optional mit integriertem Lüfter; Baugröße D: mit integrierten Lüftern. |

Tab. 1: Umgebungsbedingungen

- Stellen Sie sicher, dass die Gehäuseausführung (Schutzart) für die Betriebsumgebung geeignet ist:
 - Achten Sie darauf, dass die Dichtung zwischen Motor und Adapterplatte richtig eingelegt ist.
 - Alle nicht benutzten Kabelverschraubungen sind abzudichten.
 - Kontrollieren Sie, ob der Deckel des Antriebsreglers geschlossen und mit folgendem Drehmoment verschraubt wurde,
 - Baugröße A – C (4 x M4 x 28) 2 Nm,
 - Baugröße D (4 x M6 x 28) 4 Nm.



SACHSCHÄDEN MÖGLICH

Die Nichtbeachtung des Hinweises kann zu Schäden am Antriebsregler führen!
Beim Aufsetzen eines Deckels mit integrierter Folientastatur ist unbedingt darauf zu achten, dass das Flachbandkabel nicht eingeklemmt wird.

Eine nachträgliche Lackierung der Antriebsregler ist zwar grundsätzlich möglich, jedoch muss der Anwender die zu verwendenden Lacke auf Materialverträglichkeit prüfen!



SACHSCHÄDEN MÖGLICH

Eine Nichtbeachtung kann langfristig einen Verlust der Schutzart (insbesondere bei Dichtungen und Lichtleitkörpern) zur Folge haben!

In der Standardvariante wird ein FKO in RAL 9005 (schwarz) geliefert.

Im Falle einer Demontage von Leiterkarten (auch zum Zwecke einer Lackierung oder Beschichtung der Gehäuseteile) verfällt der Gewährleistungsanspruch!

Anschraubpunkte und Dichtflächen müssen aus EMV- und Erdungsgründen grundsätzlich lackfrei gehalten werden!

3.3.2 Geeigneter Montageort des motorintegrierten Antriebsreglers

Stellen Sie sicher, dass der Motor mit motorintegriertem Antriebsregler nur in den im nachfolgenden Bild gezeigten Ausrichtungen montiert und betrieben wird.

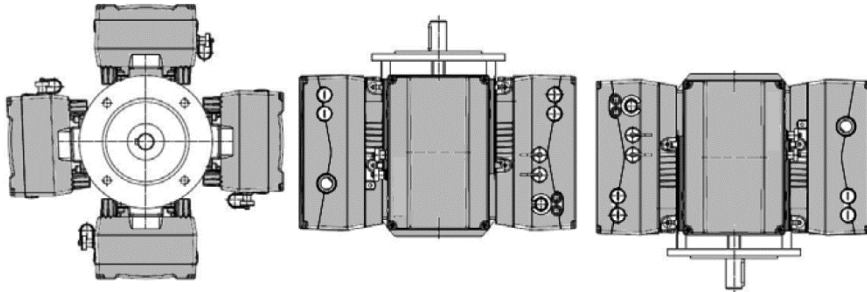


Abb. 8: Motoreinbaulage/ Zulässige Ausrichtungen



WICHTIGE INFORMATION

Es ist zu gewährleisten, dass während sowie nach der Montage kein Kondensat aus dem Motor in den Antriebsregler gelangen kann.

3.3.3 Grundsätzliche Anschlussvarianten

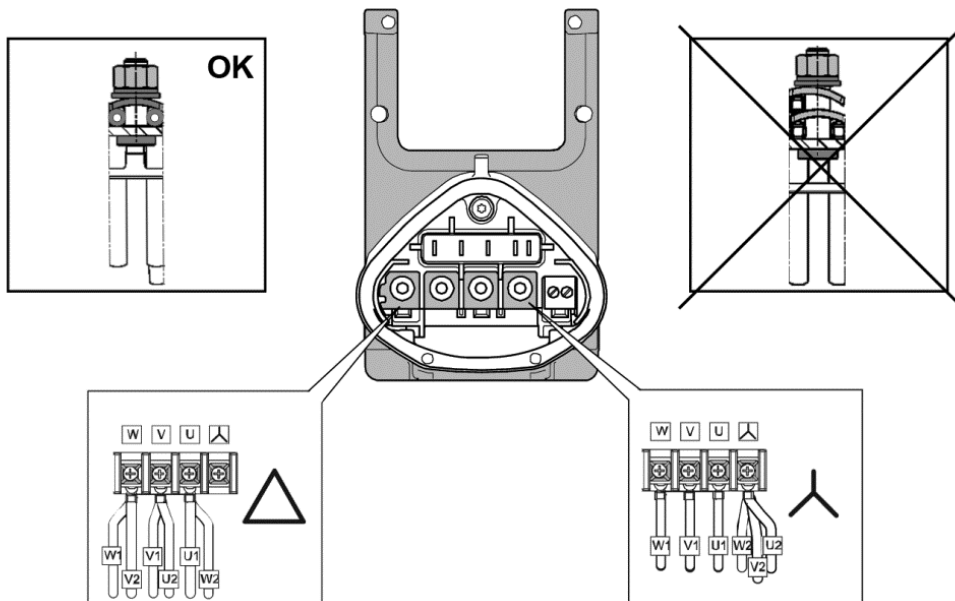
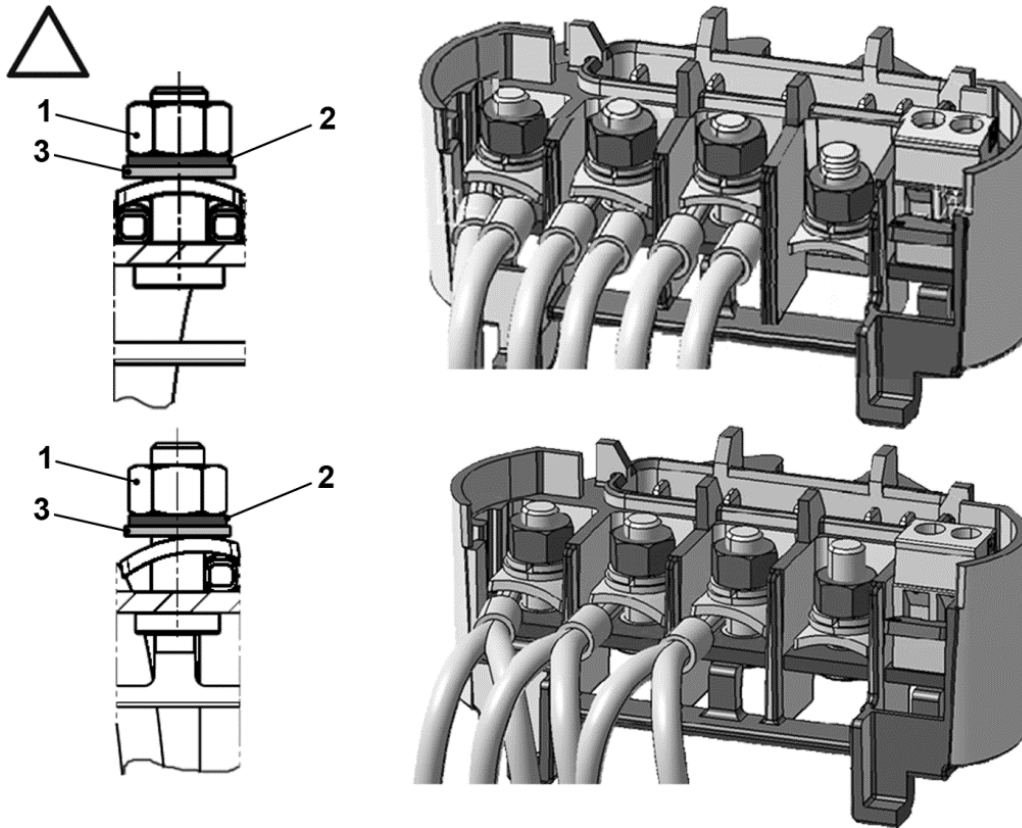


Abb. 9: Stern- oder Dreieck-Schaltung beim motorintegriertem Antriebsregler

Anschlussvariante Dreieckschaltung



- 1. Mutter $M_A = 5 \text{ Nm}$
- 2. Federring

- 3. Unterlegscheibe



GEFAHR!

Lebensgefahr durch Stromschlag!
 Tod oder schwere Verletzungen!

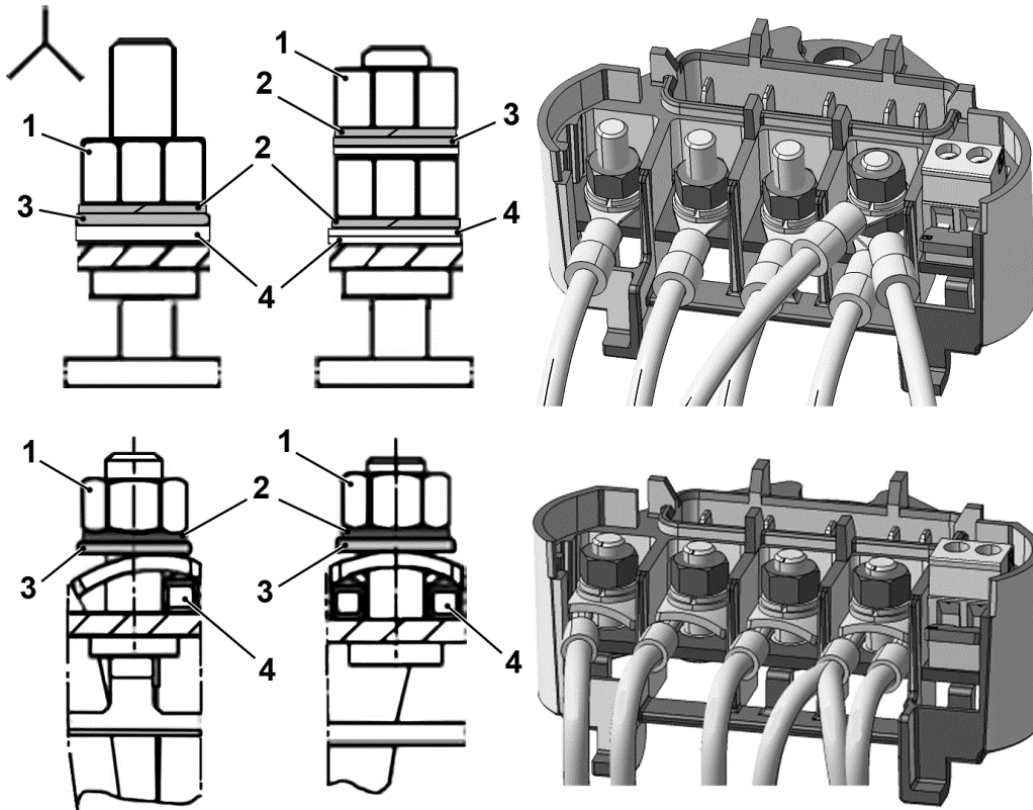
Antriebsregler spannungsfrei schalten und gegen Wiedereinschalten sichern.



WICHTIGE INFORMATION

Festen Sitz der Muttern (1) regelmäßig überprüfen!

Anschlussvariante Sternschaltung



- 1. Mutter $M_A = 5 \text{ Nm}$
- 2. Federring
- 3. Unterlegscheibe
- 4. Kabelschuh

GEFAHR!



Lebensgefahr durch Stromschlag!
 Tod oder schwere Verletzungen!

Antriebsregler spannungsfrei schalten und gegen Wiedereinschalten sichern.



WICHTIGE INFORMATION

Festen Sitz der Muttern (1) regelmäßig überprüfen!



SACHSCHÄDEN MÖGLICH

Beschädigungsgefahr für den Antriebsregler.


Beim Anschluss des Antriebsreglers muss unbedingt die richtige Belegung der Phase eingehalten werden.

Ansonsten kann der Motor überlastet werden.


| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

Mit dem beiliegenden Montagematerial können sowohl Aderendhülsen als auch Kabelschuhe angeschlossen werden. Die Anschlussmöglichkeiten sind in Abb. 5 dargestellt.

GEFAHR!

 **Lebensgefahr durch Stromschlag!
Tod oder schwere Verletzungen!**

Antriebsregler spannungsfrei schalten und gegen Wiedereinschalten sichern.
Nicht genutzte offene Kabelenden im Motoranschlusskasten müssen isoliert werden.

 **WICHTIGE INFORMATION**

Kommt ein Wärmewiderstand (PTC oder Klixon) zum Einsatz, muss die Einlegebrücke, die im Auslieferungszustand in der Anschlussklemme für den PTC sitzt, entfernt werden.

Der Querschnitt der Netzzuleitung ist entsprechend der Verlegungsart und dem max. zulässigen Strom ausulegen. Der Netzleitungsschutz muss durch den Inbetriebnehmer sichergestellt werden.

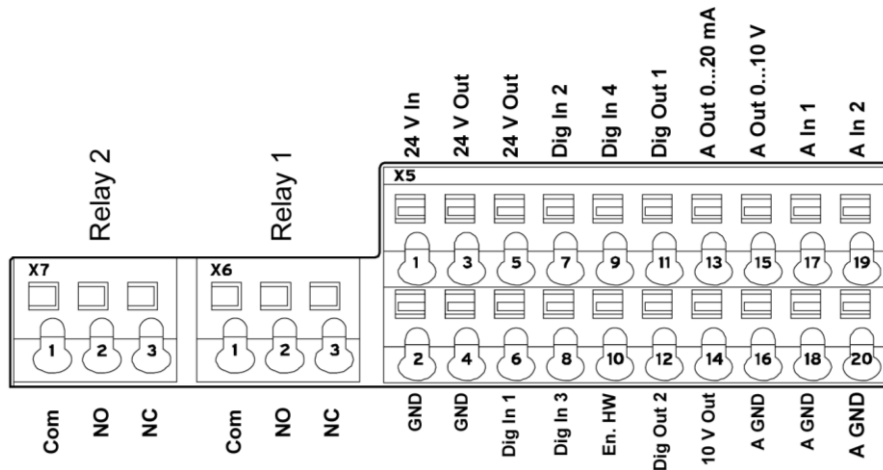
3.3.4 Kurz- und Erdschluss-Schutz

Der Antriebsregler besitzt einen internen Kurz- und Erdschlussschutz.

3.3.5 Verkabelungsanweisungen

Die Steueranschlüsse der Applikationskarte befindet sich innerhalb des Antriebsreglers. In Abhängigkeit der Ausführung kann die Belegung abweichen.

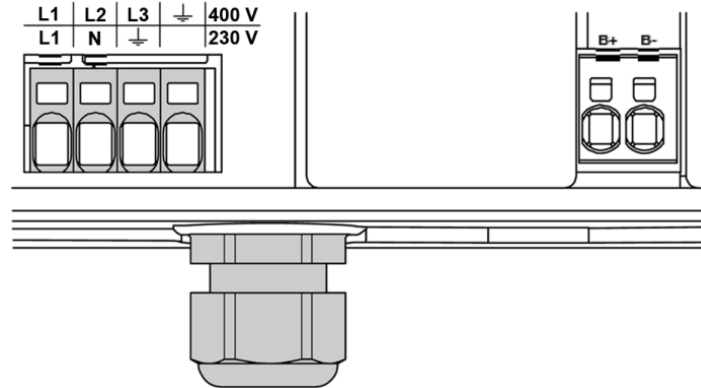
Steuerklemmen (Baugröße A – D)



| Baugröße A - D | | |
|----------------|-----------------------|---|
| X5 - X7 | Anschlussklemmen: | Steckklemm-Anschluss mit Betätigungsdrücker (Schlitz-Schraubendreher, max. Breite 2,5 mm) |
| | Anschlussquerschnitt: | 0,5 bis 1,5 mm ² , eindrähtig, AWG 20 bis AWG 14 |
| | Anschlussquerschnitt: | 0,75 bis 1,5 mm ² , feindrähtig, AWG 18 bis AWG 14 |
| | Anschlussquerschnitt: | 0,5 bis 1,0 mm ² , feindrähtig (Aderendhülsen mit und ohne Kunststoffkragen) |
| | Abisolierlänge: | 9 bis 10 mm |

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

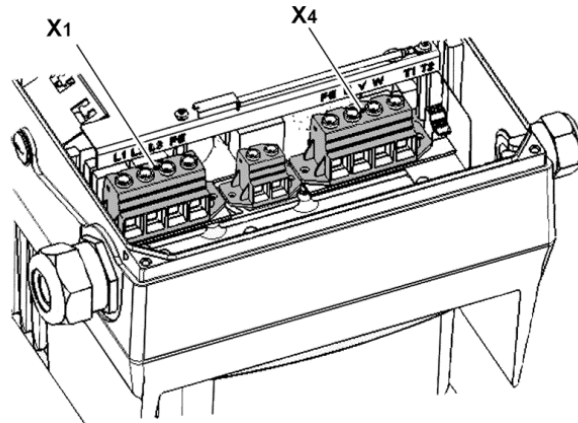
Leistungsanschlüsse (Baugröße A – C)



| Baugröße A - C | | |
|--|--|--|
| X1 Netz + B - Bremswiderstand | Die Anschlussklemmen für die Netzzuleitung befinden sich innerhalb des Antriebsreglers. Optional ist der FKO mit Klemmen zum Anschluss eines Bremswiderstandes bestückt. In Abhängigkeit der Ausführung kann die Belegung abweichen. | |
| | Empfohlen werden Aderendhülsen mit Kunststoffkragen und Fahne. | |
| | Anschlussklemmen: | Federkraftanschluss (Schlitz-Schraubendreher, max. Breite 2,5 mm) |
| | Leiterquerschnitt starr | min. 0,2 mm ² max. 10 mm ² |
| | Leiterquerschnitt flexibel | min. 0,2 mm ² max. 6 mm ² |
| | Leiterquerschnitt flexibel mit Aderend-hülse ohne Kunststoffhülse | min. 0,25 mm ² max. 6 mm ² |
| | Leiterquerschnitt flexibel mit Aderend-hülse mit Kunststoffhülse | min. 0,25 mm ² max. 4 mm ² |
| | 2 Leiter gleichen Querschnitts flexibel mit TWIN-AEH mit Kunststoffhülse | min. 0,25 mm ² max. 1,5 mm ² |
| | Leiterquerschnitt AWG/kcmil nach UL/CUL | min. 24 max. 8 |
| | Abisolierlänge: | 15 mm |
| Montagetemperatur: | -5 °C bis +100 °C | |

1 0 0 4 5 0 0 0 0 0 0 12

Leistungsanschlüsse (Baugröße D)



| Baugröße D | | |
|---|--|--|
| X1 Netz / X4 Motor + B - Bremswiderstand | Die Anschlussklemmen für die Netzzuleitung befinden sich innerhalb des Antriebsreglers. Optional ist der FKO mit Klemmen zum Anschluss eines Bremswiderstandes bestückt. In Abhängigkeit der Ausführung kann die Belegung abweichen. | |
| | Empfohlen werden Aderendhülsen mit Kunststoffkragen und Fahne. | |
| | Anzugsdrehmomente min. 2,5 Nm / max. 4,5 Nm | |
| | Leiterquerschnitt: | starr min. 0,5 mm ² / starr max. 35 mm ² |
| | Leiterquerschnitt flexibel: | min. 0,5 mm ² / max. 25 mm ² |
| | Leiterquerschnitt flexibel mit Aderend-hülse ohne Kunststoffkragen | min. 1 mm ² max. 25 mm ² |
| | Leiterquerschnitt flexibel mit Aderendhülsen mit Kunststoffhülse | min. 1,5 mm ² max. 25 mm ² |
| | Leiterquerschnitt AWG / kcmil nach UL/CUL | min 20 max. 2 |
| | 2 Leiter gleichen Querschnitts starr | min. 0,5 mm ² max. 6 mm ² |
| | 2 Leiter gleichen Querschnitts flexibel | min. 0,5 mm ² max. 6 mm ² |
| | 2 Leiter gleichen Querschnitts flexibel m. AEH ohne Kunststoffhülse | min. 0,5 mm ² max. 4 mm ² |
| | 2 Leiter gleichen Querschnitts flexibel m. TWIN-AEH mit Kunststoffhülse | min. 0,5 mm ² max. 6 mm ² |
| AWG nach UL/CUL | min. 20 max. 2 | |

3.3.5.1 Option Gerätesteckverbinder

Werden Standardkabel-/Blindverschraubungen am Gehäuse des FKO durch Gerätesteckverbinder ersetzt, so muss folgendes beachtet werden:

Beim Einsatz des Frequenzumrichters mit Gerätesteckverbindern ändern sich elektrische Daten für die Netzeingangsspannung:

Elektrische Daten – Netzspannung: 280 VDC -10 %...630 VDC

GEFAHR!



**Lebensgefahr durch Brand oder Stromschlag!
Tod oder schwere Verletzungen!**

Antriebsregler spannungsfrei schalten und gegen Wiedereinschalten sichern.

Lassen Sie die Demontage und Montage nur von entsprechend qualifiziertem Personal vornehmen.

Setzen Sie nur Personal ein, das hinsichtlich Aufstellung, Installation, Inbetriebnahme und Bedienung geschult ist.

Erden Sie das Gerät grundsätzlich nach DIN EN 61140; VDE 0140, NEC und sonstigen einschlägigen Normen.

GEFAHR!



**Lebensgefahr durch Brand oder Stromschlag!
Tod oder schwere Verletzungen!**

Frequenzumrichter muss vor der Installation auf Beschädigungen geprüft werden. Bei Beschädigungen vor, während oder nach Inbetriebnahme ist der Frequenzumrichter unverzüglich still zu legen.

Lassen Sie Instandsetzungsmaßnahmen nur von entsprechend qualifiziertem Personal vornehmen. Setzen Sie nur Personal ein, das hinsichtlich Aufstellung, Installation, Inbetriebnahme und Bedienung geschult ist.

GEFAHR!



**Lebensgefahr durch Brand oder Stromschlag!
Tod oder schwere Verletzungen!**

Der vorliegende Antriebsregler ist nicht zum Betrieb in explosionsgefährdeten Bereichen zugelassen!



WICHTIGE INFORMATION

Durch den Einsatz von kundenseitigen Gerätesteckverbindern am Gehäuse des Antriebsreglers erlischt automatisch die TÜV-Zertifizierung der Geräte für funktionale Sicherheit.

Dieses Gerät ist für funktionale Sicherheits-Anwendungen (SIL) nicht zulässig

Um die gerätespezifische IP-Schutzklasse beizubehalten, ist bei der Montage der Steckverbinder darauf zu achten, dass diese fest am Flanschstecker arretiert werden.

Die Schock- und Vibrationsfestigkeit des Gerätesteckverbinders sollte mindestens den im FKO Datenblatt gegebenen Angaben entsprechen.

Der Einzeladerquerschnitt muss konform zu den Leistungsanforderungen sein.

Achten Sie auf einen ordnungsgemäßen Anschluss der Leitungen!

Die Gerätesteckverbinder für die Kleinspannungssignale müssen konform zur Kleinspannung nach IEC 60449 sein.

Die Gerätesteckverbinder für die Netzversorgung müssen konform zur Niederspannung nach IEC 60449 sein.

Legen Sie den Querschnitt der Netzzuleitung entsprechend der Verlegungsart und dem max. zulässigen Strom aus.

Der Netzleitungsschutz muss durch den Inbetriebnehmer sichergestellt werden!



WICHTIGE INFORMATION

- Für die Auswahl/Dimensionierung der Stecker bzw. Leitungen übernimmt die Firma Brinkmann Pumpen keine Haftung.
- Durch den Einsatz von Gerätesteckverbindern am Gehäuse des Antriebsreglers erlischt automatisch die cULus-Gerätezulassung.
- Dem Kunden steht frei, eine eigene CE-Konformität zu erklären oder diese durch einen dritten Sachverständigen bzw. externe Zulassungsstelle bestätigen zu lassen.
- Die Gerätesteckverbinder für die Netzversorgung müssen konform zur Niederspannung nach IEC 60449 sein.
- Durch Einsatz von Gerätesteckverbindern kann die EMV negativ beeinträchtigt werden!
Wir empfehlen daher, durch geeignete EMV-Messungen die Einhaltung der EMV-Richtlinie sicherzustellen und zu dokumentieren.

1

0

0

4

5

0

0

0

0

0

0

12

3.3.6 Vermeidung elektromagnetischer Störungen

Stellen Sie zur Gewährleistung der Störfestigkeit sicher, dass Steuerleitungen getrennt von Netz- und Motorkabel verlaufen. Verwenden Sie, soweit möglich, für analoge Steuerkreise geschirmte Leitungen. Am Leitungsende sollte der Schirm mit gebotener Sorgfalt aufgelegt werden. Wir empfehlen hierfür den Einsatz von EMV-Kabelverschraubungen. Diese sind nicht im Lieferumfang enthalten.

Es ist dafür Sorge zu tragen, dass keine parasitären Ströme (Ausgleichsströme etc.) über den Schirm eines analogen Steuerkabels fließen können.

Verlegen Sie Steuerleitungen möglichst weit entfernt von leitungsführenden Leitungen. Unter Umständen sind getrennte Leistungskanäle zu verwenden.

Bei eventuell auftretenden Leitungskreuzungen ist nach Möglichkeit ein Winkel von 90° einzuhalten.

Vorgeschaltete Schalterelemente, wie Schütze und Bremsspulen oder Schaltelemente, die über die Ausgänge der Antriebsregler geschaltet werden, müssen entstört sein.

Bei Wechsellspannungsschützen bieten sich RC-Beschaltungen an. Bei Gleichstromschützen werden in der Regel Freilauf-Dioden oder Varistoren eingesetzt. Diese Entstörmittel werden direkt an den Schützspulen angebracht.



WICHTIGE INFORMATION

Die Leistungsversorgung zu einer mechanischen Bremse ist möglichst in einem eigenen Kabel zu führen.

Leistungsanschlüsse zwischen Antriebsregler und Motor sollten grundsätzlich in geschirmter oder bewehrter Ausführung verwendet werden. Die Schirmung ist an beiden Enden großflächig zu erden! Empfohlen wird der Einsatz von EMV-Kabelverschraubungen. Diese sind nicht im Lieferumfang enthalten.

Im Allgemeinen ist unbedingt auf eine EMV-gerechte Verdrahtung zu achten.

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

3.4 Installation des motorintegrierten Antriebsreglers

3.4.1 Leistungsanschluss

Leistungsanschluss der Baugrößen A - C

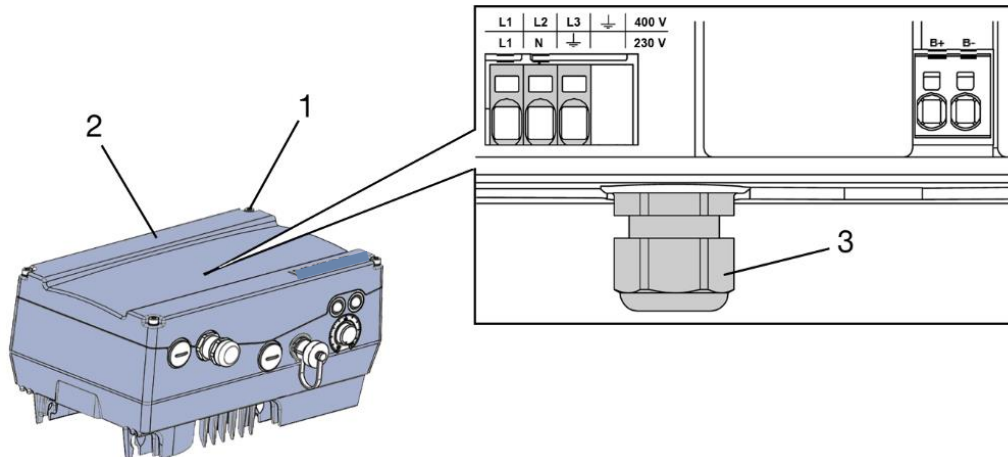


Abb. 10: Leistungsanschluss BG A – C



WICHTIGE INFORMATION

Beim Anschluss eines Bremswiderstandes an ein optionales Bremsmodul, müssen geschirmte und doppelt isolierte Leitungen verwendet werden!



GEFAHR!

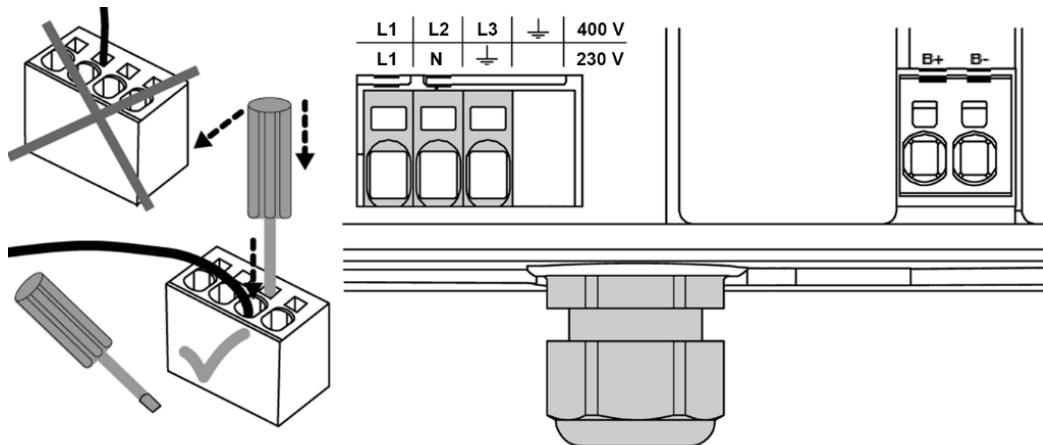
**Lebensgefahr durch Stromschlag!
Tod oder schwere Verletzungen!**

Antriebsregler spannungsfrei schalten und gegen Wiedereinschalten sichern.

1. Drehen Sie die vier Schrauben (1) aus dem Gehäusedeckel (2) des Antriebsreglers heraus und nehmen Sie ihn anschließend ab.
2. Führen Sie das Netzanschlusskabel durch die Kabelverschraubung (3).

Fortsetzung auf der Folgeseite

Fortsetzung



3. Verbinden Sie die Leitungen mit den Anschlussklemmen wie folgt:

| Anschluss 230 V | | |
|-----------------|---|----|
| L1 | N | PE |

| Anschluss 400 V | | | |
|-----------------|----|----|----|
| L1 | L2 | L3 | PE |

| Klemmen-Nr. | Bezeichnung | Belegung |
|-------------|-------------|--------------|
| 1 | L1 | Netzphase 1 |
| 2 | L2 | Netzphase 2 |
| 3 | L3 | Netzphase 3 |
| 4 | PE | Schutzleiter |

Tab. 2: 3 x 400 VAC Klemmenbelegung X1

| Klemmen-Nr. | Bezeichnung | Belegung |
|-------------|-------------|--------------|
| 1 | L1 | DC- Netz (+) |
| 2 | L2 | Nicht belegt |
| 3 | L3 | DC- Netz (-) |
| 4 | PE | Schutzleiter |

Tab. 3: DC-Einspeisung 565 V Klemmenbelegung X1

| Klemmen-Nr. | Bezeichnung | Belegung |
|-------------|-------------|---------------|
| 1 | L1 | Netzphase 1 |
| 2 | N | Neutralleiter |
| 3 | PE | Schutzleiter |

Tab. 4: 1 x 230 VAC Klemmenbelegung X1

Fortsetzung auf der Folgeseite

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

Fortsetzung

| Klemmen-Nr. | Bezeichnung | Belegung |
|-------------|-------------|--------------|
| 1 | L1 | DC- Netz (+) |
| 2 | N | DC- Netz (-) |
| 3 | PE | Schutzleiter |

Tab. 5: DC-Einspeisung 325 V Klemmenbelegung X1

Leistungsanschluss der Baugröße D

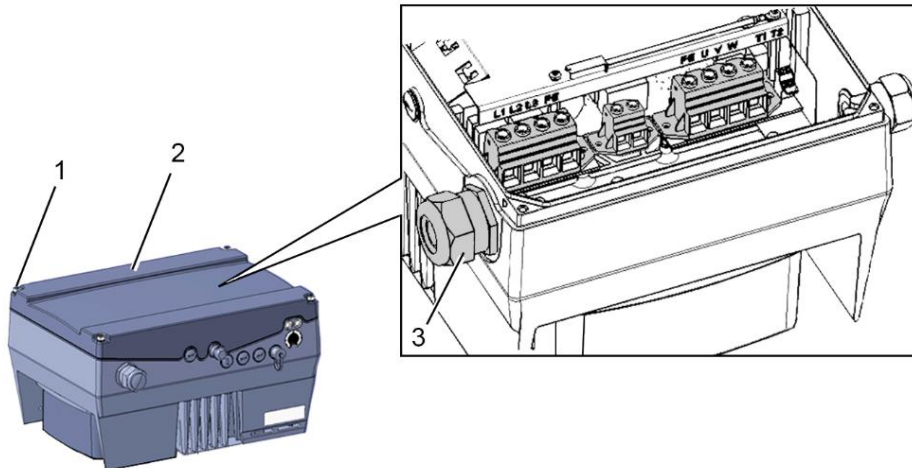


Abb. 11: Leistungsanschluss BG D



WICHTIGE INFORMATION

Beim Anschluss eines Bremswiderstandes an ein optionales Bremsmodul, müssen geschirmte und doppelt isolierte Leitungen verwendet werden!



GEFAHR!

Lebensgefahr durch Stromschlag!

Tod oder schwere Verletzungen!

Antriebsregler spannungsfrei schalten und gegen Wiedereinschalten sichern.

1. Drehen Sie die vier Schrauben (1) aus dem Gehäusedeckel (2) des Antriebsreglers heraus und nehmen Sie ihn anschließend ab.
2. Führen Sie das Netzanschlusskabel durch die Kabelverschraubung (3).

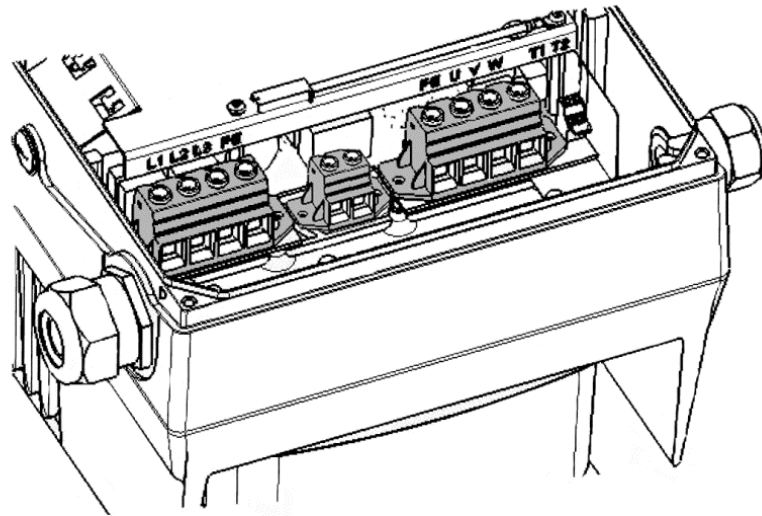


WICHTIGE INFORMATION

Die Kabelverschraubung dient der Zugentlastung, die PE Anschlussleitung muss voreilend (deutlich länger) angeschlossen werden!

Fortsetzung auf der Folgeseite

Fortsetzung



3. Verbinden Sie die Leitungen mit den Anschlussklemmen wie folgt:

| Anschluss 400 V | | | |
|-----------------|----|----|----|
| L1 | L2 | L3 | PE |

| Klemmen-Nr. | Bezeichnung | Belegung |
|-------------|-------------|--------------|
| 1 | L1 | Netzphase 1 |
| 2 | L2 | Netzphase 2 |
| 3 | L3 | Netzphase 3 |
| 4 | PE | Schutzleiter |

Tab. 6: 3 x 400 VAC Klemmenbelegung X1

Der Schutzleiter muss an den Kontakt „PE“ angeschlossen werden.

| Klemmen-Nr. | Bezeichnung | Belegung |
|-------------|-------------|--------------|
| 1 | L1 | DC- Netz (+) |
| 2 | L2 | Nicht belegt |
| 3 | L3 | DC- Netz (-) |
| 4 | PE | Schutzleiter |

Tab. 7: DC-Einspeisung 565 V Klemmenbelegung X1

| Klemmen-Nr. | Bezeichnung | Belegung |
|-------------|-------------|--------------|
| 1 | PE | Schutzleiter |
| 2 | U | Motorphase 1 |
| 3 | V | Motorphase 2 |
| 4 | W | Motorphase 3 |

Tab. 8: Motoranschlussbelegung X4

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

3.4.2 Anschlüsse Bremswiderstand

| Klemmen-Nr. | Bezeichnung | Belegung |
|-------------|-------------|-------------------------------|
| 1 | B + | Anschluss Bremswiderstand (+) |
| 2 | B - | Anschluss Bremswiderstand (-) |

Tab. 9 Optionale Klemmenbelegung Bremschopper

3.4.3 Steueranschlüsse X5, X6, X7

Steueranschlüsse der Standard Applikationskarte

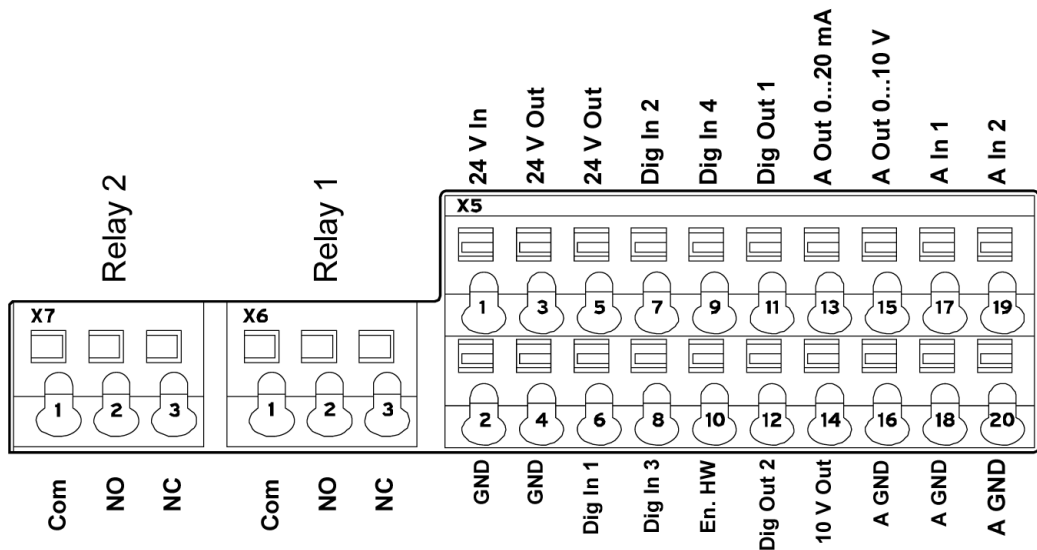


Abb. 12: Steueranschlüsse der Standard Applikationskarte



WICHTIGE INFORMATION

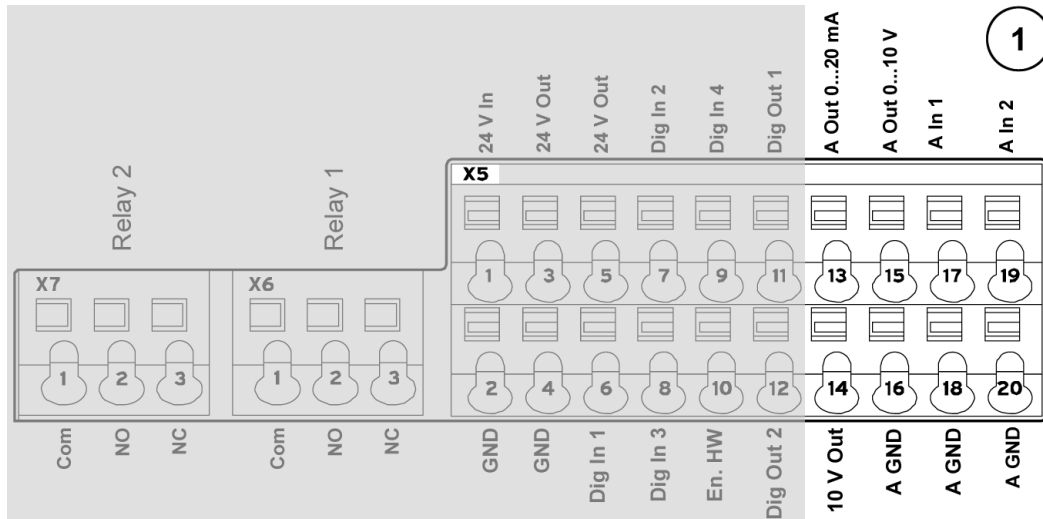
Gefahr der Einkopplung von Fremdsignalen.
Nur geschirmte Steuerleitung verwenden!

1. Führen Sie die benötigte Steuerleitung durch die Kabelverschraubungen in das Gehäuse ein.
2. Schließen Sie die Steuerleitungen entsprechend dem Bild und/oder Tabelle an. Verwenden Sie dazu geschirmte Steuerleitungen.
3. Setzen Sie den Deckel auf das Gehäuse des Antriebsreglers und verschrauben Sie ihn mit folgendem Drehmoment:

| Baugröße. | Anziedrehmoment |
|-----------|--------------------|
| A - C | 2 Nm (4 x M4 x 28) |
| D | 4 Nm (4 x M6 x 28) |

Fortsetzung auf der Folgeseite

Fortsetzung

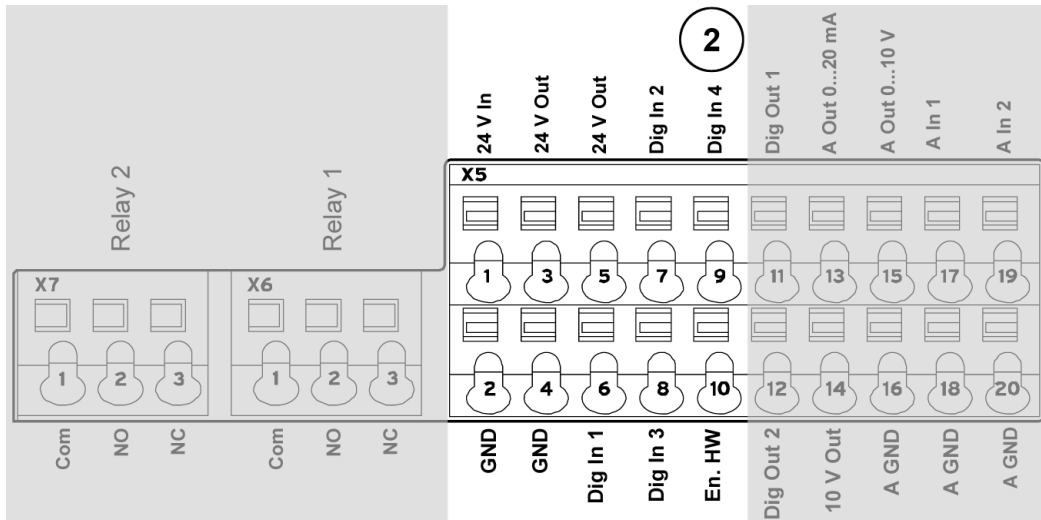


(siehe auch 3.4.4 Anschlussplan)

| Klemmen-Nr. | Bezeichnung | Belegung |
|-------------|---------------------|------------------------------------|
| 13 | A. Out 0 ... 20 mA | Frequenz-Istwert (Parameter 4.100) |
| 14 | 10 V Out | für ext. Spannungsteiler |
| 15 | A. Out 0 ... 10 V | Frequenz-Istwert (Parameter 4.100) |
| 16 | A GND (Ground 10 V) | Masse |
| 17 | A. In 1 | PID-Istwert (Parameter 3.060) |
| 18 | A GND (Ground 10 V) | Masse |
| 19 | A. In 2 | frei (nicht zugeordnet) |
| 20 | A GND (Ground 10 V) | Masse |

Tab. 10: Klemmenbelegung X5 der Standard Applikationskarte

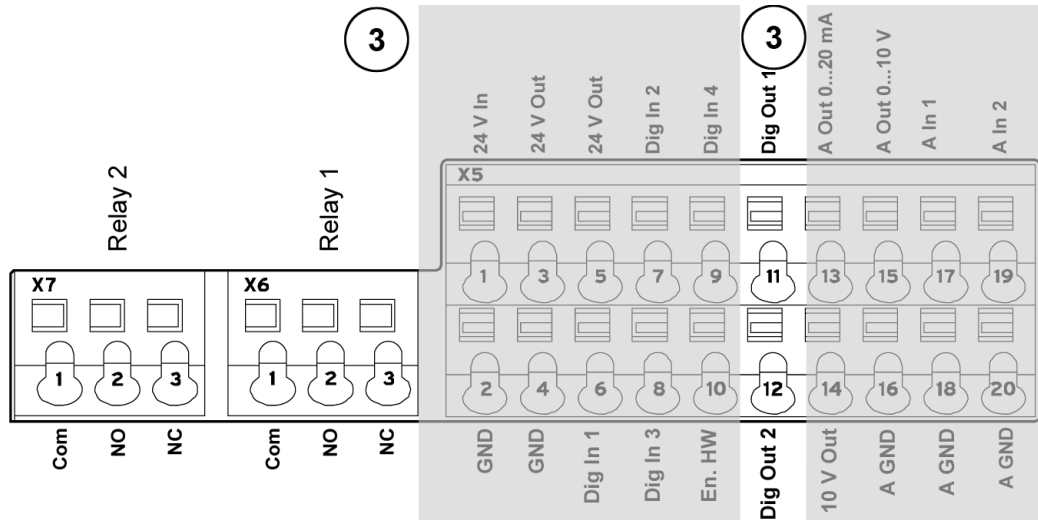
1 0 0 4 5 0 0 0 0 0 0 12



(siehe auch [3.4.4 Anschlussplan](#))

| Klemmen-Nr. | Bezeichnung | Belegung |
|-------------|------------------|-------------------------------------|
| 1 | 24 V In | ext. Spannungsversorgung |
| 2 | GND (Ground) | Masse |
| 3 | 24 V Out | int. Spannungsversorgung |
| 4 | GND (Ground) | Masse |
| 5 | 24 V Out | int. Spannungsversorgung |
| 6 | Dig. In 1 | Sollwert-Freigabe (Parameter 1.131) |
| 7 | Dig. In 2 | frei (nicht zugeordnet) |
| 8 | Dig. In 3 | frei (nicht zugeordnet) |
| 9 | Dig. In 4 | Fehler Reset (Parameter 1.180) |
| 10 | En-HW (Freigabe) | Hardware-Freigabe |

1 0 0 4 5 0 0 0 0 0 0 12



(siehe auch 3.4.4 Anschlussplan)

| Klemmen-Nr. | Bezeichnung | Belegung |
|-------------|-------------|---------------------------------|
| 11 | Dig. Out 1 | Fehlermeldung (Parameter 4.150) |
| 12 | Dig. Out 2 | frei (nicht zugeordnet) |

X6 Relay 1

| Klemmen-Nr. | Bezeichnung | Belegung |
|-------------|-------------|---------------------------|
| 1 | COM | Mittelkontakt Relais 1 |
| 2 | NO | Schließerkontakt Relais 1 |
| 3 | NC | Öffnerkontakt Relais 1 |

Tab. 11: Klemmenbelegung X6 (Relais 1)

i **INFORMATION**
 In der Werkseinstellung ist das Relais 1 als „Fehler-Relais“ programmiert (Parameter 4.190).

X7 Relay

| Klemmen-Nr. | Bezeichnung | Belegung |
|-------------|-------------|---------------------------|
| 1 | COM | Mittelkontakt Relais 2 |
| 2 | NO | Schließerkontakt Relais 2 |
| 3 | NC | Öffnerkontakt Relais 2 |

Tab. 12: Klemmenbelegung X7 (Relais 2)

i **INFORMATION**
 In der Werkseinstellung ist das Relais 2 mit „keiner Funktion“ belegt (Parameter 4.210).

1 0 0 4 5 0 0 0 0 0 0 12

Steueranschlüsse der Basic Applikationskarte

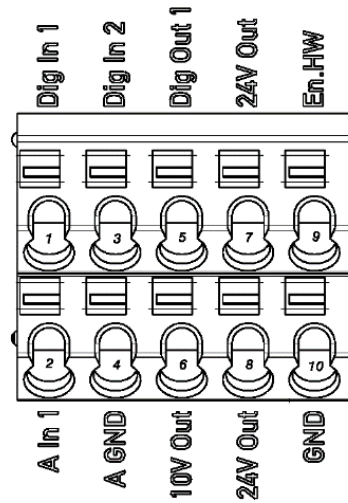


Abb. 13: Steueranschlüsse der Basic Applikationskarte

| Klemmen-Nr. | Bezeichnung | Belegung |
|-------------|---------------------|------------------------------------|
| 1 | Dig. In 1 | Sollwertfreigabe (Parameter 1.131) |
| 2 | A. In 1 | frei (nicht zugeordnet) |
| 3 | Dig. In 2 | frei (nicht zugeordnet) |
| 4 | A GND (Ground 10 V) | Masse |
| 5 | Dig. Out | Fehlermeldung (Parameter 4.150) |
| 6 | 10 V Out | für ext. Spannungsteiler |
| 7 | 24 V Out | int. Spannungsversorgung |
| 8 | 24 V Out | int. Spannungsversorgung |
| 9 | En-HW (Freigabe) | Hardware-Freigabe |
| 10 | GND (Ground) | Masse |

3.4.4 Anschlussplan

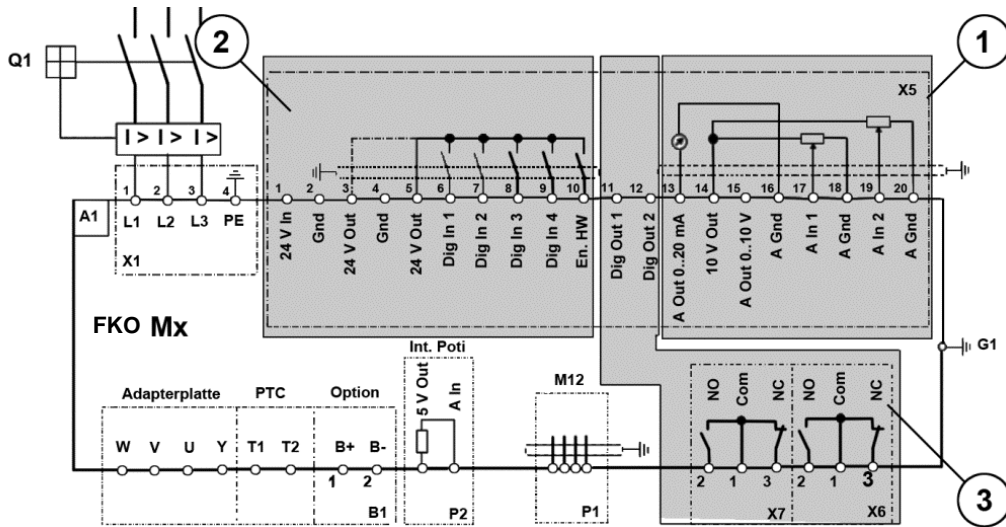


Abb. 14: Steueranschlüsse

| Ziffer | Erklärung |
|---------|---|
| A1 | Antriebsregler Typ: FKO Mx IV01 (3 x 400 VAC) |
| B1 | Anschluss für externen Bremswiderstand (Option) |
| G1 | M6 – Erdungsschraube (Anschluss bei Fehlerströmen > 3,5 mA) |
| P1 | Programmierschnittstelle RS485 (Stecker M12) |
| P2 | Internes Potentiometer |
| Q1 | Motorschutzschalter oder Lasttrennschalter (optional) |
| X1 | Netz- Anschlussklemmen |
| X5 – X7 | Digitale/Analoge Ein- und Ausgänge |

Der Antriebsregler ist nach Zuschaltung einer 3 x 400 VAC (an den Klemmen L1 bis L3) oder nach Zuschaltung einer 565 V DC-Netzversorgung (an den Klemmen L1 und L3) betriebsbereit.

Alternativ gibt es die Möglichkeit, den Antriebsregler durch den Anschluss einer externen 24 V-Spannung in Betrieb zu nehmen.

3.5 Installation des wandmontierten Antriebsreglers

3.5.1 Geeigneter Montageort bei einer Wandmontage

Stellen Sie bitte sicher, dass der Montageort bei einer FKO-Wandmontage folgende Bedingungen erfüllt:

- Der Antriebsregler muss an einer ebenen, festen Oberfläche montiert werden.
- Der Antriebsregler darf nur auf nicht leicht entflammaren Untergründen montiert werden.
- Rings um den Antriebsregler muss ein 200 mm breiter Freiraum bestehen, um eine freie Konvektion zu gewährleisten.

Der nachfolgenden Abbildung können Sie die Montagemaße sowie die erforderlichen freien Abstände für die Installation des Antriebsreglers entnehmen.

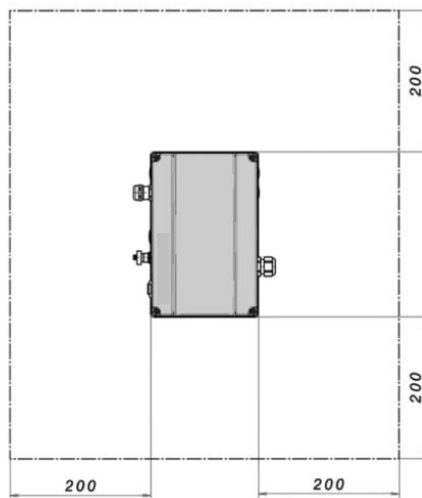


Abb. 15: Mindestabstände

Bei der Variante „Wandmontage“ sind zwischen Motor und FKO folgende max. Leitungslängen zulässig

| Baugröße FKO | Max. Länge geschirmt | Max. Länge ungeschirmt |
|--------------|----------------------|------------------------|
| A | 5 m | 5 m |
| B | 5 m | 5 m |
| C | 20 m | 100 m |
| D | 20 m | 100 m |

(Ausnahme siehe Kapitel 10.1 EMV-Grenzwertklassen)



WICHTIGE INFORMATION

Setzen Sie nur geschirmte Leitungen mit dem jeweils erforderlichen Querschnitt ein!
Stellen Sie eine PE-Verbindung, unterhalb der Anschlussplatine des Wandadapters, her!

3.5.2 Mechanische Installation BG. A - C

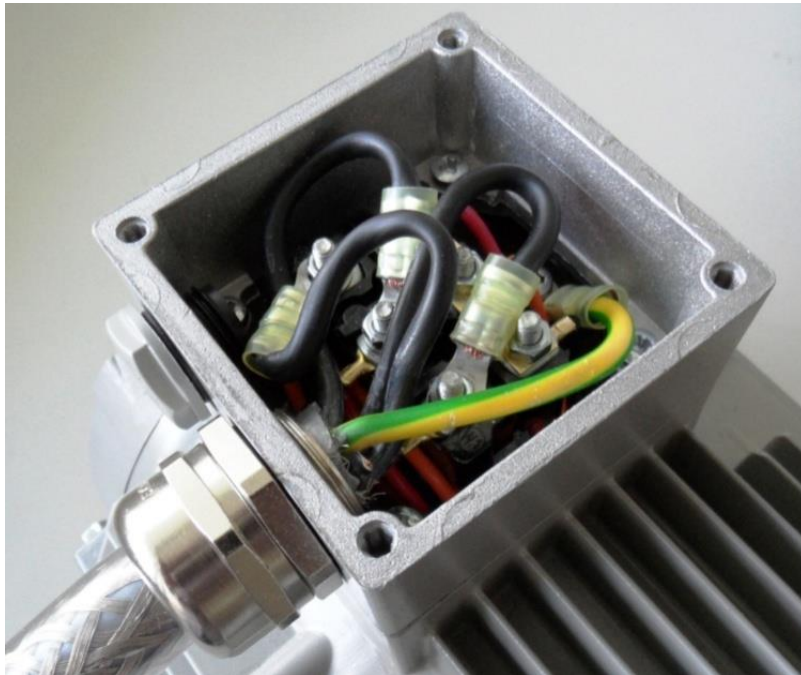


Abb. 16: Verdrahtung am Motoranschlusskasten

1. Öffnen Sie den Motoranschlusskasten.



WICHTIGE INFORMATION

In Abhängigkeit von der gewünschten Motorspannung sollte die Stern- oder Dreieck-Schaltung im Motoranschlusskasten vorgenommen werden!

2. Verwenden Sie zum Anschluss der geschirmten Motorkabel am Motoranschlusskasten geeignete EMV-Verschraubungen! Achten Sie dabei auf eine einwandfreie (großflächige) Kontaktierung der Abschirmung!
3. Schließen Sie die vorgeschriebene PE-Verbindung im Motoranschlusskasten an!
4. Schließen Sie den Motoranschlusskasten.

Fortsetzung auf der Folgeseite

Fortsetzung

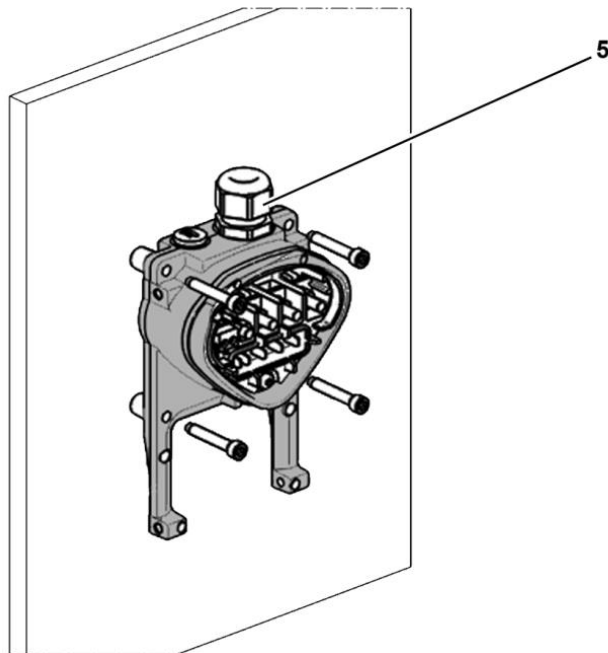


Abb. 17: Befestigung der Adapterplatte an der Wand



WICHTIGE INFORMATION

Der Antriebsregler darf nicht ohne Adapterplatte montiert werden!

- Suchen Sie eine Position, die den geforderten Umgebungsbedingungen, wie im Abschnitt „[Installationsvoraussetzungen](#)“ beschrieben, entspricht.
- Um eine optimale Selbstkonvektion des Antriebsreglers zu erreichen, muss bei der Montage darauf geachtet werden, dass die (EMV-) Verschraubung (5) nach oben zeigt.
- Ohne zusätzliche Belüftung des FKO (Option für BG C) ist ausschließlich eine vertikale Montage zulässig.

Fortsetzung auf der Folgeseite

Fortsetzung

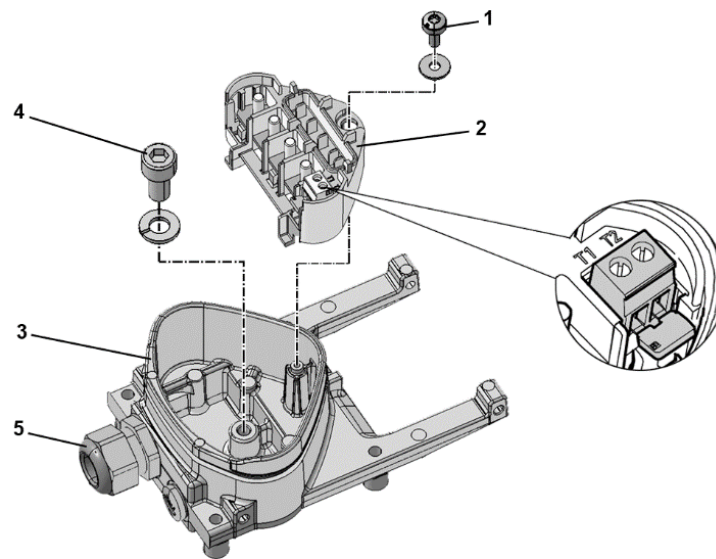


Abb. 18: Verdrahtung

1. Lösen Sie Schraube (1), um die Kontaktplatte (2) aus der Adapterplatte (3) entnehmen zu können. Unterhalb der Kontaktplatte befindet sich der (M6 x 12) PE-Anschluss (4).
2. Führen Sie das Anschlusskabel vom Motor über die integrierte EMV-Verschraubung (5) in die Adapterplatte (3) ein.
3. Dieser PE-Anschluss (Drehmoment: 4,0 Nm) muss mit demselben Erdpotential des Motors verbunden werden. Der Querschnitt des Potentialausgleichsleiters muss mindestens dem Querschnitt der Netzanschlusskabel entsprechen.

GEFAHR!



**Lebensgefahr durch Stromschlag!
Tod oder schwere Verletzungen!**

Der Antriebsregler muss vorschriftsmäßig mit dem Motor geerdet werden.

Die PE Verbindung zwischen Motor und Antriebsregler ist unter Verwendung der im Lieferumfang der Adapterplatte (3) befindlichen Innensechskantschraube (4) sowie des Federrings herzustellen.

4. Setzen Sie die Kontaktplatte (2) wieder in Adapterplatte (3) ein.
5. Befestigen Sie Kontaktplatte (2) mit Schraube (1) (Drehmoment: 1,2 Nm).

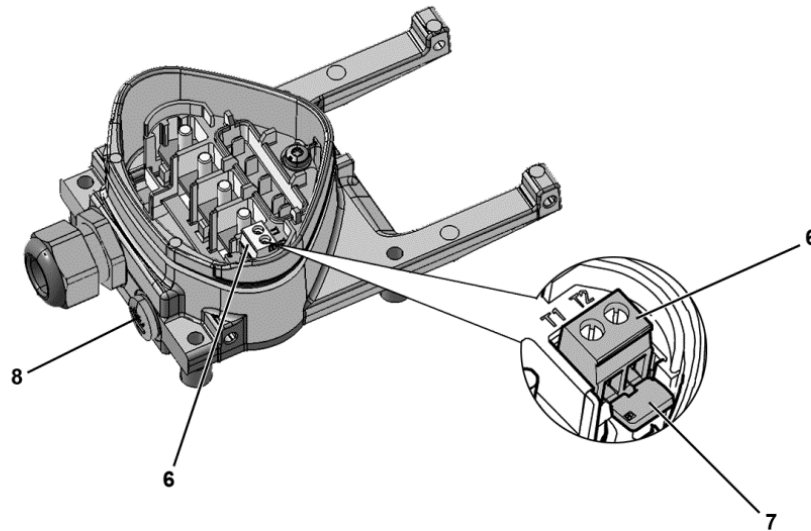


INFORMATION

Vergewissern Sie sich nach der Befestigung der Kontaktplatte (2) davon, dass diese schwimmend gelagert ist.

Fortsetzung auf der Folgeseite

Fortsetzung



6. Verdrahten Sie die Motorkabel mit den Kontakten U, V, W (u. U. auch den Sternpunkt) in der Anschlussklemme, wie im Abschnitt „**Grundsätzliche Anschlussvarianten**“ beschrieben. Verwenden Sie dazu Kabelschuhe (M5).
7. Vor dem Anschluss eines evtl. vorhandenen Motor-PTC an den Klemmen T1 und T2 (6) entfernen Sie bitte die vormontierte Kurzschlussbrücke (7).

GEFAHR!



**Lebensgefahr durch Stromschlag!
Tod oder schwere Verletzungen!**

Der Motor-PTC ist, nach dem Anschluss des FKO, potentialbehaftet.

Daher muss der Anschluss mittels einer entsprechend der Motorleitung isolierten separaten Leitung erfolgen!

Es dürfen nur Motor-PTCs angeschlossen werden, die der DIN 44081/44082 entsprechen!

Ersetzen Sie hierfür die Blindverschraubung (8) durch eine geeignete Standard-Verschraubung und führen Sie die beiden Enden auf T1 und T2 (6).

Fortsetzung auf der Folgeseite

Fortsetzung

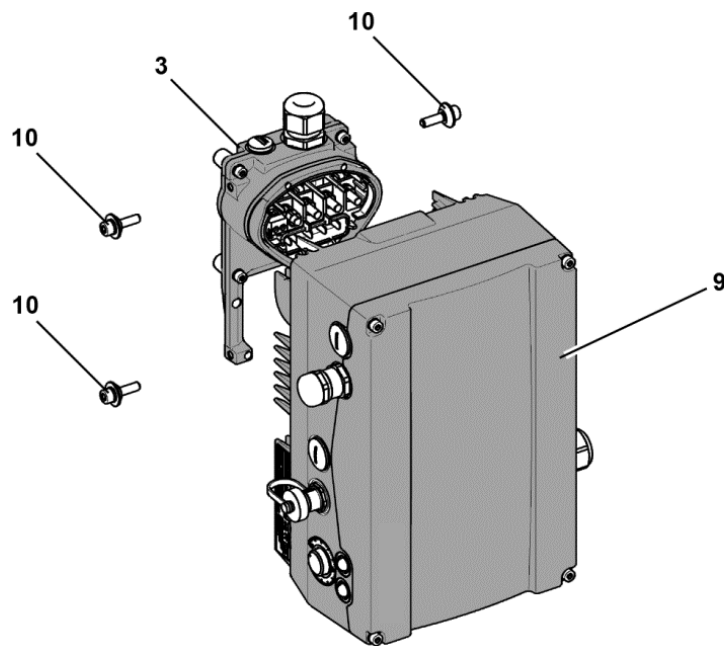


Abb. 19: Antriebsregler aufsetzen

8. Setzen Sie den Antriebsregler (9) so auf die Adapterplatte (3), dass der Kragen des Adapters in die Öffnung am Kühlkörperboden eintaucht.
9. Befestigen Sie den Antriebsregler (9) mit den mitgelieferten Schrauben (10) an der Adapterplatte (3) (Drehmoment: 4,0 Nm).

3.5.3 Mechanische Installation BG. D



Abb. 20: Verdrahtung am Motoranschlusskasten

1. Öffnen Sie den Motoranschlusskasten.



WICHTIGE INFORMATION

In Abhängigkeit von der gewünschten Motorspannung sollte die Stern- oder Dreieck-Schaltung im Motoranschlusskasten vorgenommen werden!

2. Verwenden Sie zum Anschluss der geschirmten Motorkabel am Motoranschlusskasten geeignete EMV-Verschraubungen!
Achten Sie dabei auf eine einwandfreie (großflächige) Kontaktierung der Abschirmung!
3. Schließen Sie die vorgeschriebene PE-Verbindung im Motoranschlusskasten an!
4. Schließen Sie den Motoranschlusskasten.

Fortsetzung auf der Folgeseite

Fortsetzung

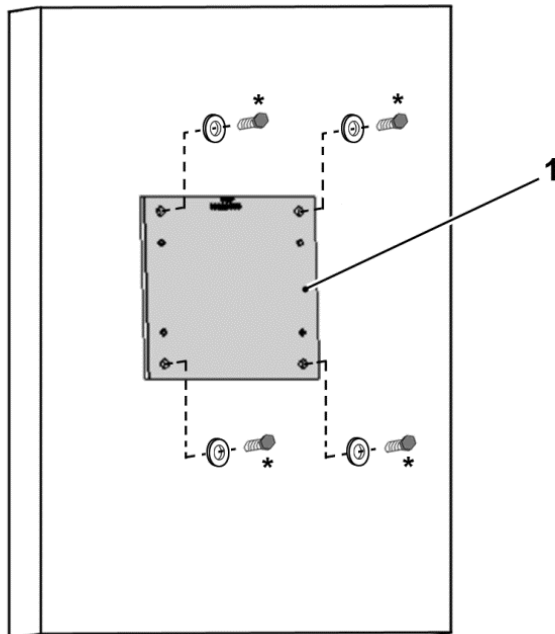


Abb. 21: Befestigung der Adapterplatte BG. D an der Wand



WICHTIGE INFORMATION

WICHTIGE INFORMATION

Der Antriebsregler darf nicht ohne Adapterplatte (1) montiert werden!

- Suchen Sie eine Position, die den geforderten Umgebungsbedingungen, wie im Abschnitt „Installationsvoraussetzungen“ beschrieben, entspricht.

5. Montieren Sie die Adapterplatte (1) mit vier Schrauben* an der Wand.

Fortsetzung auf der Folgeseite

* Die Schrauben sind nicht im Lieferumfang enthalten.

Fortsetzung

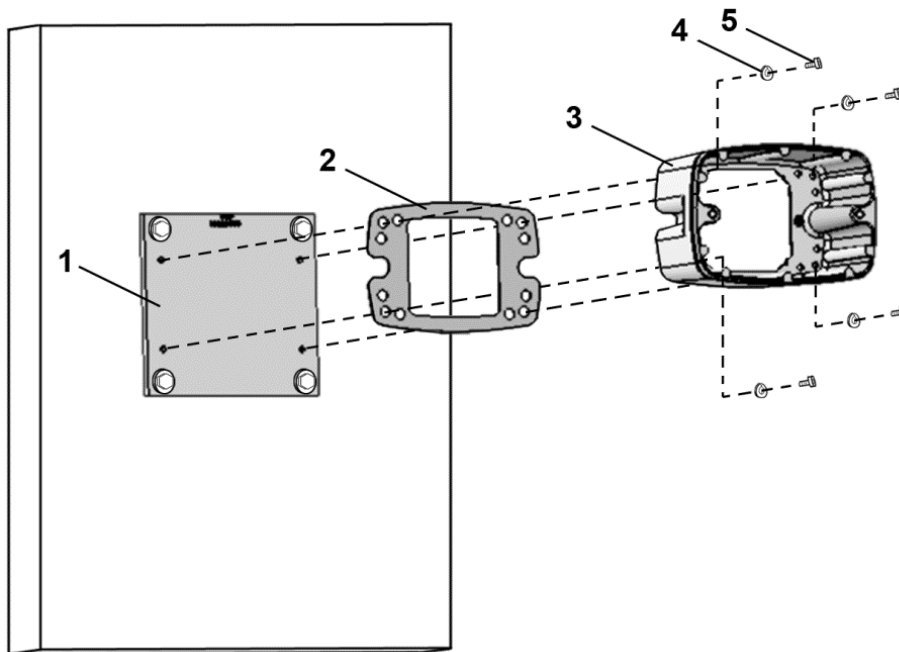


Abb. 22: Befestigung des Becher BG. D an der Adapterplatte

- Montieren Sie Dichtung (2), zusammen mit Becher (3), an der Adapterplatte (1). Verwenden Sie hierzu die im Lieferumfang befindlichen Befestigungsschrauben (5) inklusive der Federelemente (4) (Drehmoment 8,5 Nm).



WICHTIGE INFORMATION

Achten Sie bitte auf einwandfreien Sitz der Dichtung (2)!

Fortsetzung auf der Folgeseite

Fortsetzung

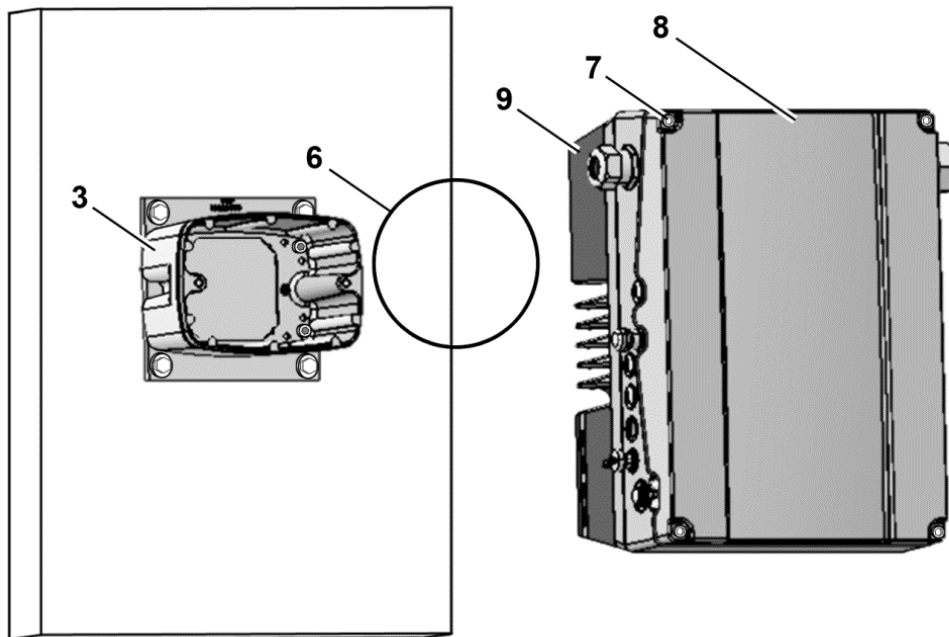


Abb. 23: Einsetzen der O-Ring-Dichtung BG. D

7. Setzen Sie die O-Ring-Dichtung (6) in die Nut des Becher (3) ein.



WICHTIGE INFORMATION

Achten Sie bitte auf einwandfreien Sitz der O-Ring-Dichtung (6)!

8. Drehen Sie die vier Schrauben (7) aus dem Deckel (8) des Antriebsreglers (9) heraus.
9. Nehmen Sie den Deckel (8) ab.

Fortsetzung auf der Folgeseite

Fortsetzung

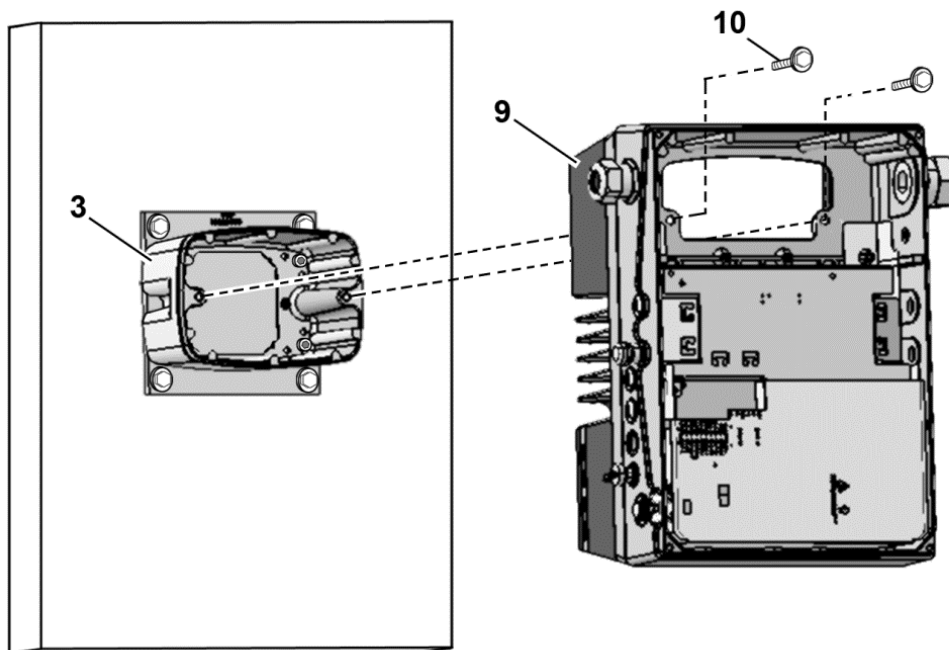


Abb. 24: Befestigung Antriebsregler auf Becher BG. D

10. Stecken Sie den Antriebsregler (9) vorsichtig auf den Becher (3).
11. Verschrauben Sie beide Teile gleichmäßig mit den zwei M8 Schrauben (10) (Drehmoment: max. 25,0 Nm).

Fortsetzung auf der Folgeseite

Fortsetzung

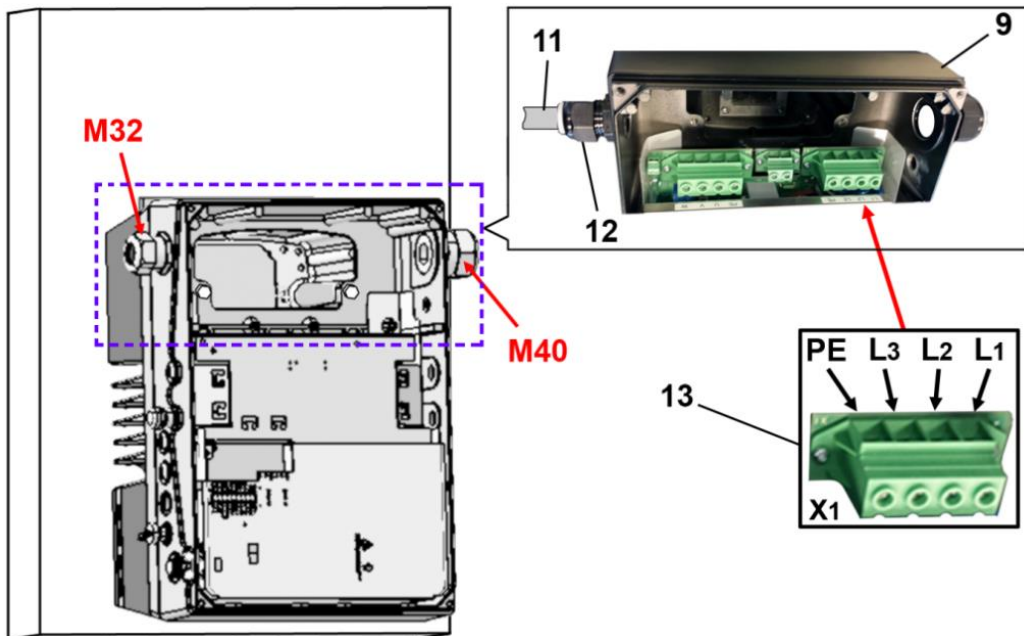


Abb. 25: Netzanschluss BG. D

12. Führen Sie das Netzanschlusskabel (11) durch die Kabelverschraubung (12) [M32] in den Antriebsregler (9) ein.



WICHTIGE INFORMATION

Die Kabelverschraubung dient der Zugentlastung, die PE Anschlussleitung muss voreilend (deutlich länger) angeschlossen werden!

13. Verbinden Sie die Leitungen mit den Anschlussklemmen [X1] (13) wie folgt:

| Anschluss 400 V | | | |
|-----------------|----|----|----|
| L1 | L2 | L3 | PE |

Der Schutzleiter muss an den Kontakt „PE“ angeschlossen werden.

| Klemmen-Nr. | Bezeichnung | Belegung |
|-------------|-------------|--------------|
| 1 | L1 | Netzphase 1 |
| 2 | L2 | Netzphase 2 |
| 3 | L3 | Netzphase 3 |
| 4 | PE | Schutzleiter |

Tab. 13: 3~ 400 V Klemmenbelegung X1

Fortsetzung auf der Folgeseite

Fortsetzung

| Klemmen-Nr. | Bezeichnung | Belegung |
|-------------|-------------|--------------|
| 1 | L1 | DC- Netz (+) |
| 2 | L2 | Nicht belegt |
| 3 | L3 | DC- Netz (-) |
| 4 | PE | Schutzleiter |

Tab. 14: DC-Einspeisung 565 V Klemmenbelegung X1

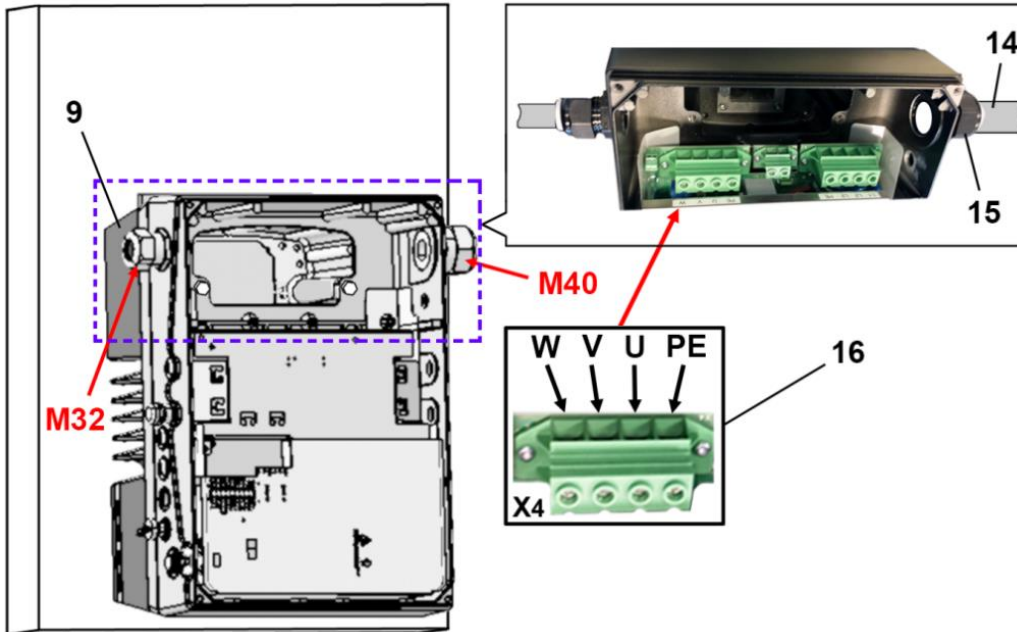


Abb. 26: Motoranschluss BG. D

14. Führen Sie das Motoranschlusskabel (14) durch die Kabelverschraubung (15) [M40] in den Antriebsregler (9) ein.



WICHTIGE INFORMATION

Die Kabelverschraubung dient der Zugentlastung, die PE Anschlussleitung muss voreilend (deutlich länger) angeschlossen werden!

15. Verbinden Sie die Leitungen mit den Anschlussklemmen [X4] (16) wie folgt:

| Klemmen-Nr. | Bezeichnung | Belegung |
|-------------|-------------|--------------|
| 1 | PE | Schutzleiter |
| 2 | U | Motorphase 1 |
| 3 | V | Motorphase 2 |
| 4 | W | Motorphase 3 |

Tab. 15: Motoranschlussbelegung X4

Fortsetzung auf der Folgeseite

Fortsetzung

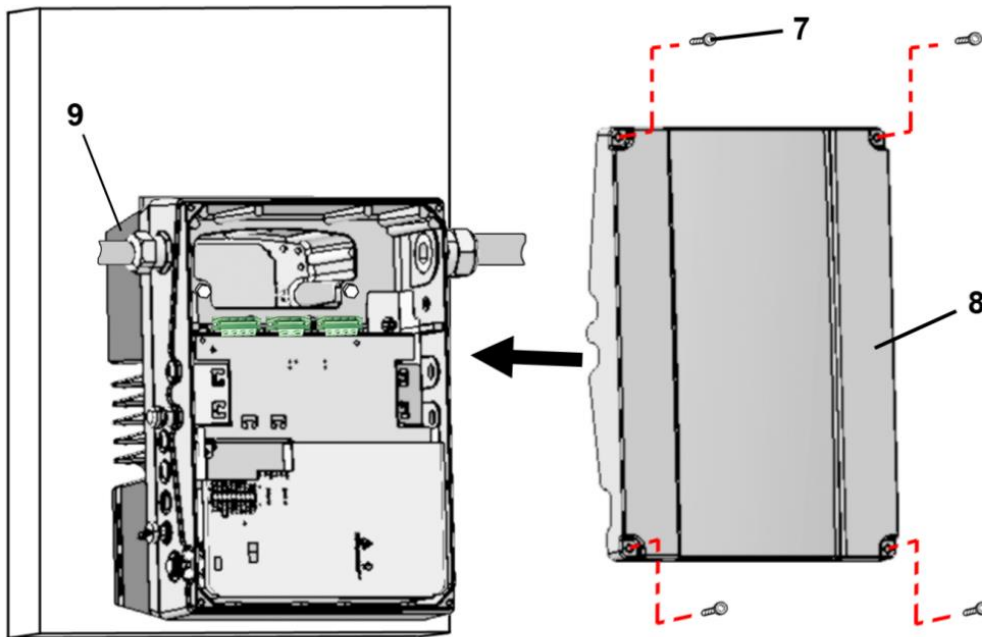


Abb. 27: Verschließen des Gehäuses BG. D

16. Setzen Sie den Deckel (8) auf das Gehäuse des Antriebsreglers (9).
17. Verschrauben Sie die beiden Teile mit den vier Schrauben (7) (Drehmoment 4 Nm).

3.5.4 Leistungsanschluss

Die Ausführung der Leistungsanschlüsse erfolgt wie im Abschnitt 3.4 ff. „[Installation des motorintegrierten Antriebsreglers](#)“ beschrieben.

3.5.5 Bremsschopper

Die Ausführung der Bremsanschlüsse erfolgt wie im Abschnitt 3.4.3 ff. „[Anschlüsse Bremswiderstand](#)“ beschrieben.

3.5.6 Steueranschlüsse

Die Ausführung der Steueranschlüsse erfolgt wie im Abschnitt 3.4 ff. „[Installation des motorintegrierten Antriebsreglers](#)“ beschrieben.

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

3.6 Demontage und Montage des Lüfters FKO BG. „D“

Im Nachfolgenden wird Ihnen beschrieben, wie Sie beim FKO der BG. „D“ den Lüfter austauschen können. Beachten Sie zu Ihrer eigenen Sicherheit unbedingt die gegebenen Sicherheitshinweise und Informationen.

GEFAHR!

**Lebensgefahr durch Brand oder Stromschlag!
Tod oder schwere Verletzungen!**


Antriebsregler spannungsfrei schalten und gegen Wiedereinschalten sichern.
Lassen Sie die Demontage und Montage nur von entsprechend qualifiziertem Personal vornehmen.
Setzen Sie nur Personal ein, das hinsichtlich Aufstellung, Installation, Inbetriebnahme und Bedienung geschult ist.
Erden Sie das Gerät grundsätzlich nach DIN EN 61140; VDE 0140, NEC und sonstigen einschlägigen Normen.

3.6.1 Demontage des Lüfters

GEFAHR!

**Lebensgefahr durch Stromschlag!
Tod oder schwere Verletzungen!**

Antriebsregler spannungsfrei schalten und gegen Wiedereinschalten sichern.

 Gefahr durch Stromschlag und elektrische Entladung. Nach dem Ausschalten zwei Minuten warten (Entladezeit der Kondensatoren).

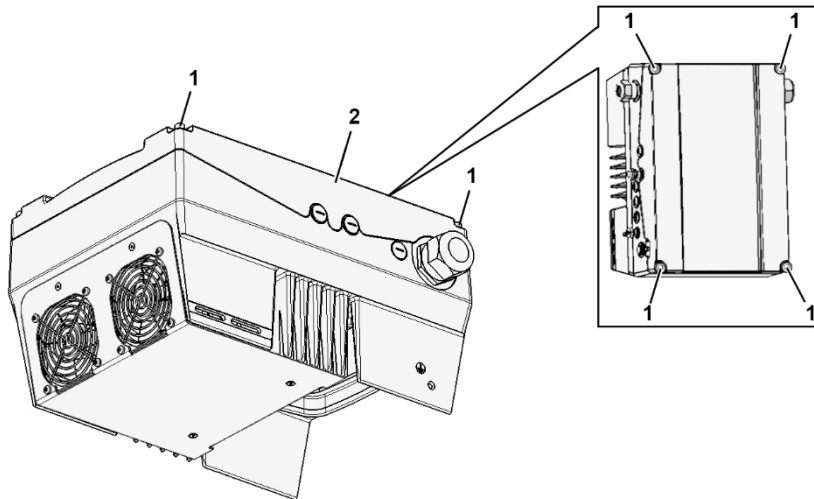
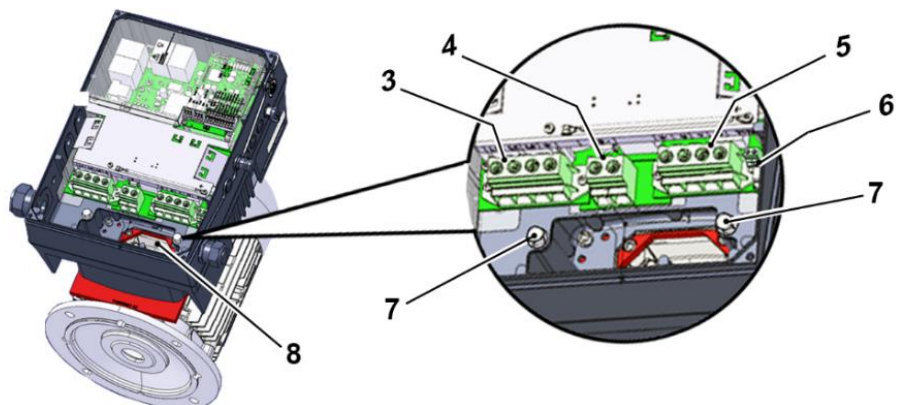


Abb. 28: Demontage Lüfter BG. D

1. Drehen Sie die vier Schrauben (1) aus dem Deckel (2) des Antriebsreglers heraus.
2. Nehmen Sie den Deckel (2) des Antriebsreglers ab.

Fortsetzung auf der Folgeseite

Fortsetzung



GEFAHR!



**Lebensgefahr durch Stromschlag!
Tod oder schwere Verletzungen!**

Antriebsregler spannungsfrei schalten und gegen Wiedereinschalten sichern.

3. Lösen Sie die Leitungen an folgenden Anschlüssen:
 - (3) „Netzklemme [X1]“,
 - (4) „Bremswiderstand [X2] (optional)“,
 - (5) „Motorklemme [X4]“,
 - (6) „Motor PTC/Klixon [X11]“.
4. Drehen Sie beide Schrauben (7) heraus.
5. Heben Sie den Antriebsregler vorsichtig vom Becher (8) ab und legen diesen auf eine saubere, ebene Fläche.

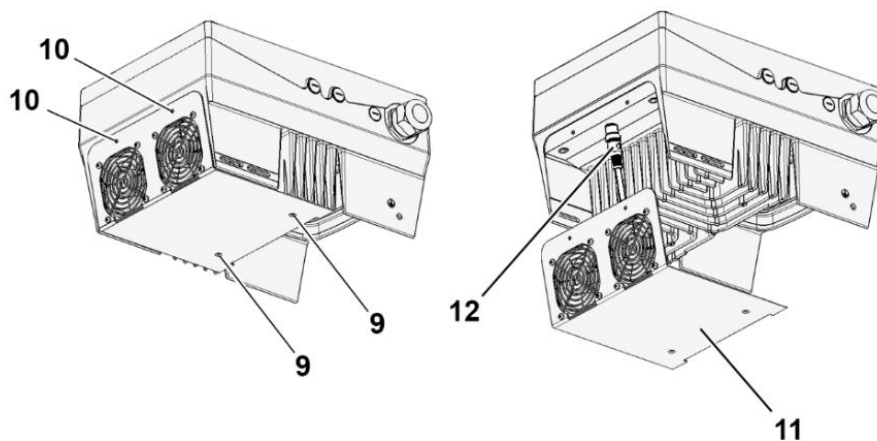


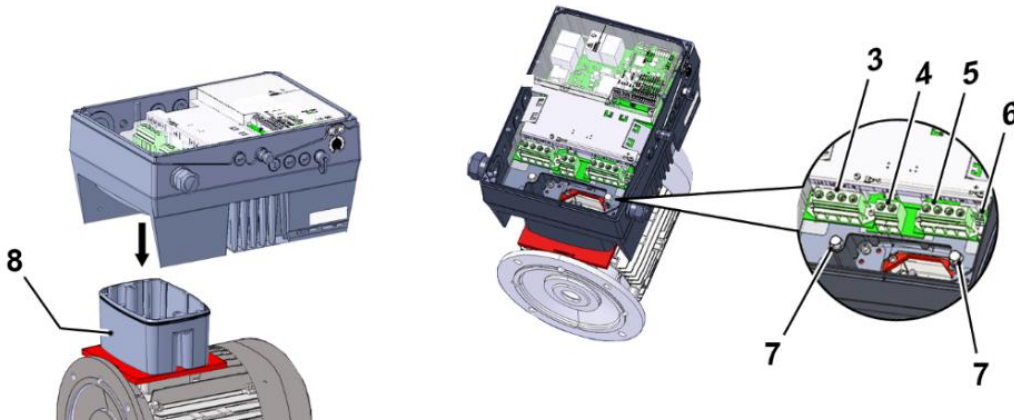
Abb. 29: Demontage/Montage Lüfter BG. D

6. Drehen Sie Schrauben (9) und (10) heraus.
7. Lösen Sie die Lüftereinheit (11) vorsichtig vom Antriebsregler ab.
8. Ziehen Sie den M12 Stecker (12) ab.

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

3.6.2 Montage des Lüfters

1. Stecken Sie den M12 Stecker (12) der neuen Lüftereinheit (11) auf die Buchse am Antriebsregler.
2. Setzen Sie die neue Lüftereinheit (11) in den Antriebsregler ein und verschrauben diese mittels Schrauben (9) und (10) miteinander.



WICHTIGE INFORMATION

Beim Aufsetzen des Antriebsreglers auf Becher (8) darauf achten, dass Dichtung (13) einwandfrei sitzt!

3. Stecken Sie den Antriebsregler vorsichtig auf Becher (8) und befestigen Sie ihn gleichmäßig mit beiden M8 Schrauben (7) (Drehmoment: max. 25,0 Nm).

GEFAHR!



Lebensgefahr durch Stromschlag!

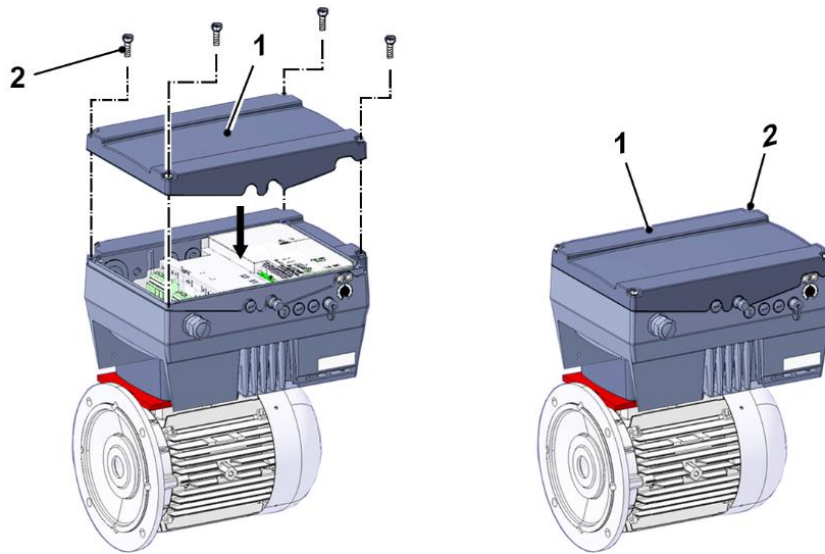
Tod oder schwere Verletzungen!

Antriebsregler spannungsfrei schalten und gegen Wiedereinschalten sichern.

4. Schließen Sie alle Leitungen an folgende Anschlüsse an:
 - (3) „Netzklemme [X1]“
(siehe Kapitel 3.3.2 „Leistungsanschluss/Baugröße D“)
 - (4) „Bremswiderstand [X2] (optional)“
(siehe Kapitel 3.3.3)
 - (5) „Motorklemme [X4]“
(siehe Kapitel 3.3.2 „Leistungsanschluss/Baugröße D“)
 - (6) „Motor PTC/Klixon [X11]“ (optional)

Fortsetzung auf der Folgeseite

Fortsetzung



5. Setzen Sie den Deckel (1) auf das Gehäuse des Antriebsregler.
6. Verschrauben Sie beide Teile mit den vier Schrauben (2) (Drehmoment: 4 Nm).

4. Inbetriebnahme

4.1 Sicherheitshinweise zur Inbetriebnahme



SACHSCHÄDEN MÖGLICH

Der Antriebsregler kann bei Nichtbeachtung der Hinweise beschädigt und bei nachfolgender Inbetriebnahme zerstört werden.

Die Inbetriebnahme darf nur von qualifiziertem Personal vorgenommen werden. Sicherheitsvorkehrungen und Warnungen sind stets zu beachten.

GEFAHR!



Lebensgefahr durch Stromschlag! Tod oder schwere Verletzungen!

Stellen Sie sicher, dass die Spannungsversorgung die richtige Spannung liefert und für den erforderlichen Strom ausgelegt ist.

Verwenden Sie geeignete Schutzschalter mit dem vorgeschriebenen Nennstrom zwischen Netz und Antriebsregler.

Verwenden Sie geeignete Sicherungen mit den entsprechenden Stromwerten zwischen Netz und Antriebsregler (siehe Technische Daten).

Der Antriebsregler muss vorschriftsmäßig zusammen mit dem Motor geerdet werden. Andernfalls können schwerwiegende Verletzungen die Folge sein.

4.2 Kommunikation

Der Antriebsregler kann auf folgende Arten in Betrieb genommen werden:

- über die PC-Software FKOpC



Abb. 30: PC-Software - Startmaske

- über das Handbediengerät FKO MMI*

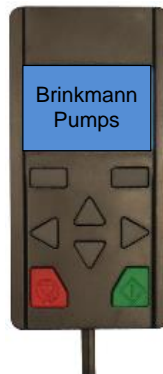


Abb. 31: Handbediengerät MMI

- über das MMI* im Deckel (Option)

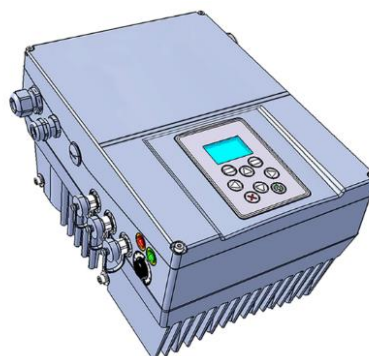


Abb. 32: MMI Option

Fortsetzung auf der Folgeseite

* **Mensch Maschine Interface**

4.3 Blockschaltbild

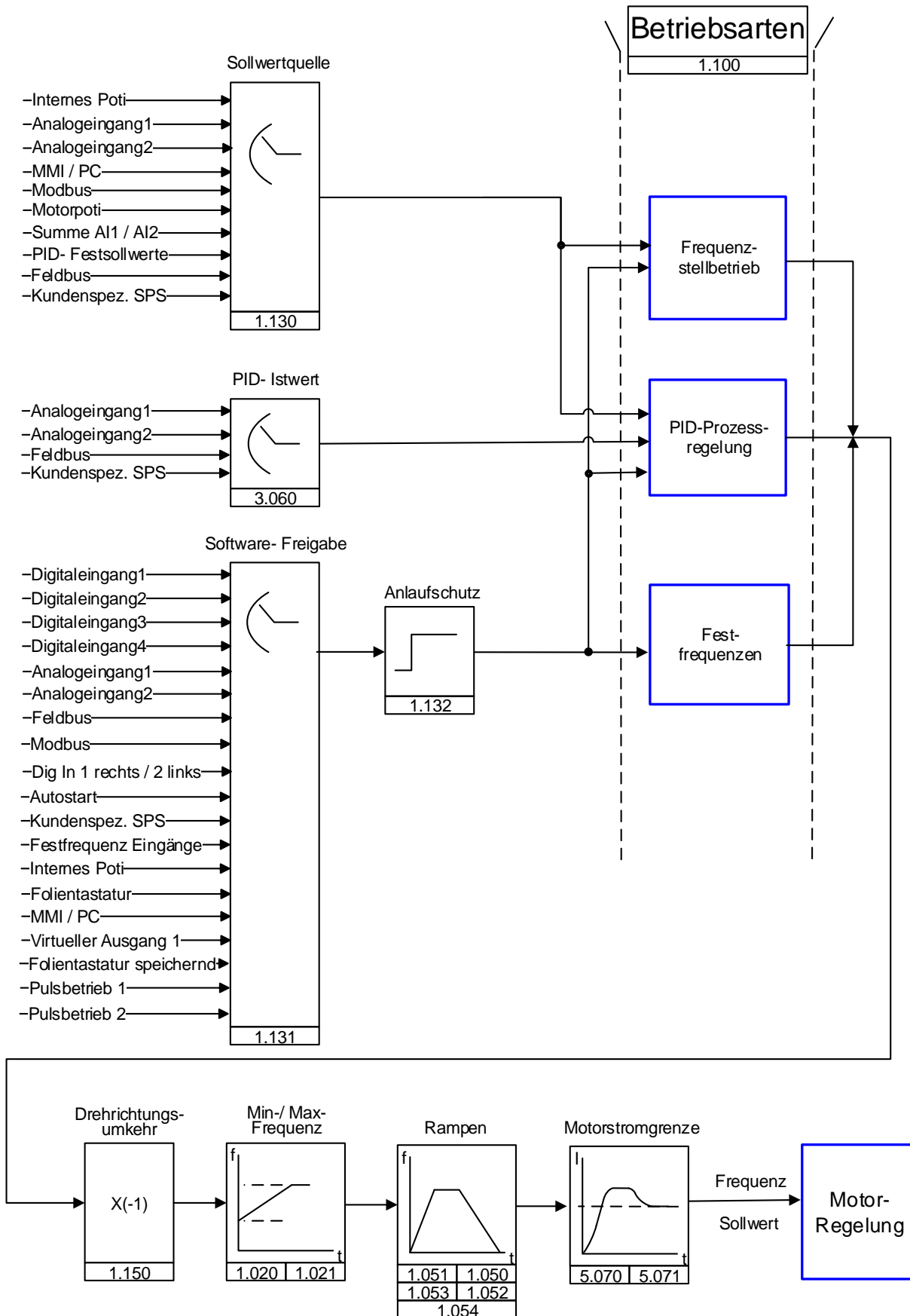


Abb. 33: Allgemeine Struktur Sollwertgenerierung

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

4.4 Inbetriebnahmeschritte



INFORMATION

Parametrierung vor der Geräteinstallation ist möglich!

Die Parametrierung kann schon vor der Installation des Antriebsreglers auf den Motor erfolgen!

Der Antriebsregler verfügt zu diesem Zweck über einen 24 V-Kleinspannungseingang, über den die Elektronik versorgt wird, ohne dass eine Netzspannung angelegt werden muss.

Die Inbetriebnahme kann mittels PC-Kommunikationskabel USB auf Stecker M12 mit integriertem Schnittstellenwandler RS485/RS232 (Art.-Nr. 6UMZU0AA-K07324) oder über das FKO Handbediengerät MMI inklusive Anschlusskabel RJ9 auf Stecker M12 (Art.-Nr. 6UMZU0AA-K07323) durchgeführt werden.

4.4.1 Inbetriebnahme mittels PC:

1. Installieren Sie bitte die Software FKOpC (Programmiersoftware erhalten Sie kostenlos bei BRINKMANN. Erforderliches Betriebssystem Windows XP oder Windows 7 [32 / 64 Bit]). Wir empfehlen Ihnen, den Installationsprozess als Administrator auszuführen.
2. Schließen Sie den PC mit dem optionalen Anschlusskabel am M12 Stecker M1 an.
3. Laden oder ermitteln Sie den Motordatensatz (Parameter 33.031 bis 33.050), ggf. muss der Drehzahlregler (Parameter 34.090 bis 34.091) optimiert werden.
4. Nehmen Sie die Applikationseinstellungen vor (Rampen, Eingänge, Ausgänge, Sollwerte, etc.).
5. Optional: Definieren Sie eine Zugriffsebene (1 – MMI, 2 – Benutzer, 3 – Hersteller).

Siehe Abb. Blockdiagramm Kapitel Schnellinbetriebnahme [11](#)

Um eine optimale Bedienstruktur der PC-Software zu gewährleisten, sind die Parameter in Zugriffsebenen unterteilt.

Unterschieden wird in:

1. Handbediengerät: - der Antriebsregler wird mittels Handbediengerät programmiert.
2. Benutzer: - der Antriebsregler kann mit den Grundparametern, mittels der PC-Software, programmiert werden.
3. Hersteller: - der Antriebsregler kann mit einer erweiterten Parameterauswahl, mittels der PC-Software, programmiert werden.

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

4.4.2 Inbetriebnahme mittels PC, kombiniert mit MMI Option

1. Installieren Sie bitte die Software FKOpC (Programmiersoftware erhalten Sie kostenlos bei BRINKMANN. Erforderliches Betriebssystem Windows XP oder Windows 7 / Windows 10 [32 / 64 Bit]). Wir empfehlen Ihnen, den Installationsprozess als Administrator auszuführen.
2. Schließen Sie den PC mit dem optionalen Anschlusskabel am M12 Stecker M1 an.



WICHTIGE INFORMATION

Nach einem „Power On“ des Antriebsreglers ist die Diagnose-schnittstelle (M12 PC/MMI) zunächst deaktiviert.

Zur Aktivierung der Diagnose-schnittstelle ist es notwendig die „MMI Option“ in einen Standby Modus zu versetzen. Betätigen Sie hierfür Taste (1) und (2) gleichzeitig für ca. 1,5 Sek. Im Display des MMI wird „Standby“ angezeigt und die interne Kommunikation wird für 25 Sek. unterbrochen.



Wird die Kommunikation für das FKOpC Tool innerhalb der 25 Sek. aufgebaut, bleibt die „MMI Option“ im Standby Modus.

Der Datenaustausch mit dem PC bzw. mit einem externen MMI ist nun möglich.

Bricht die Kommunikation ab oder ist ein Kommunikationsaufbau innerhalb der 25 Sek. nicht möglich, wechselt die „MMI Option“ vom Standby Modus in den Normalbetrieb.

Drehen der Anzeige um 180°

Aufgrund der Einbaulage des FKO innerhalb der Anlage kann es notwendig sein, die Anzeige im Display um 180° gedreht anzuzeigen.

Über den Parameter 5.200 können Sie die Anzeige im Display um 180° drehen.

Stellen Sie hierzu den Parameterwert auf „1“

Fortsetzung auf der Folgeseite

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

Fortsetzung



INFORMATION

Die Anzeige im Display wird erst nach dem Betätigen des Button „Trennen“ im „FKOpc Tool“ um 180° gedreht angezeigt.

Alternativ zum vorgenannten Verfahren, besteht auch im „Normalbetrieb“ die Möglichkeit die Anzeige im Display um 180° zu drehen.

Betätigen Sie hierfür Taste (3) und (4) gleichzeitig für ca. 1,5 Sek.

Die Anzeige im Display sowie die Funktionalität der Tastaturbelegung wird um 180° gedreht.



5. Parameter

In diesem Kapitel finden Sie:

- eine Einführung in die Parameter
- eine Übersicht der wichtigsten Inbetriebnahme- und Betriebsparameter

5.1 Sicherheitshinweise zum Umgang mit den Parametern

GEFAHR!



Lebensgefahr durch wieder Anlaufende Motoren!

Tod oder schwere Verletzungen!

Das Nichtbeachten kann zum Tod, schweren Körperverletzungen oder erheblichem Sachschaden führen!

Bestimmte Parametereinstellungen und das Ändern von Parametereinstellungen während des Betriebes können bewirken, dass der Antriebsregler FKO nach einem Ausfall der Versorgungsspannung automatisch wieder anläuft, bzw. dass es zu unerwünschten Veränderungen des Betriebsverhaltens kommt.



INFORMATION

Bei Parameteränderungen im laufenden Betrieb kann es einige Sekunden dauern, bis eine sichtbare Wirkung erkennbar wird.

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

5.2 Allgemeines zu den Parametern

5.2.1 Erklärung der Betriebsarten

Die Betriebsart ist die Instanz, in der der eigentliche Sollwert generiert wird.

Dies ist im Falle des Frequenzstellbetriebes ein einfaches Umrechnen des Eingangsroh-sollwertes in einen Drehzahl-sollwert. Im Falle der PID-Prozessregelung, durch Vergleich der Soll- und Istwerte, ist es ein Regeln auf eine bestimmte Prozessgröße.

Frequenzstellbetrieb:

Die Sollwerte aus der „Sollwertquelle“ (1.130) werden um skaliert in Frequenzsollwerte.

0 % entspricht der „Minimal-Frequenz“ (1.020).

100 % entspricht der „Maximal-Frequenz“ (1.021).

Das Vorzeichen des Sollwertes ist bestimmend bei der Umskalierung.

PID-Prozessregelung:

Der Sollwert für den PID-Prozessregler wird wie bei der Betriebsart „Frequenzstellbetrieb“ prozentual eingelesen. 100 % entspricht dem Arbeitsbereich des angeschlossenen Sensors, der über den Istwerteingang eingelesen wird (ausgewählt durch den „PID-Istwert“).

Abhängig von der Regeldifferenz wird anhand der Verstärkungsfaktoren für den P-Anteil (3.050), I- Anteil (3.051) und D- Anteil (3.052) eine Drehzahlstellgröße am Reglerausgang ausgegeben.

Um bei nicht ausregelbaren Regeldifferenzen das Ansteigen des Integralanteils ins Unendliche zu verhindern, wird dieser bei Erreichen der Stellgrößenbegrenzung (entspr. „Maximal-Frequenz“ (1.021) auch auf diese begrenzt.

PID-Invers:

Eine Invertierung des PID- Istwertes kann mit Hilfe des Parameters 3.061 erfolgen. Der Istwert wird invertiert eingelesen, d. h. 0 V...10 V entsprechen intern 100 %...0 %.

Berücksichtigen Sie bitte, dass der Sollwert auch invers vorgegeben werden muss!

Ein Beispiel:

Ein Sensor mit einem analogem Ausgangssignal (0 V...10 V) soll als Istwertquelle (an A1x) betrieben werden. Auf eine Ausgangsgröße von 7 V (70 %) soll invers geregelt werden. Der interne Istwert entspricht dann $100\% - 70\% = 30\%$.

D. h. der vorzugebende Sollwert beträgt 30 %.

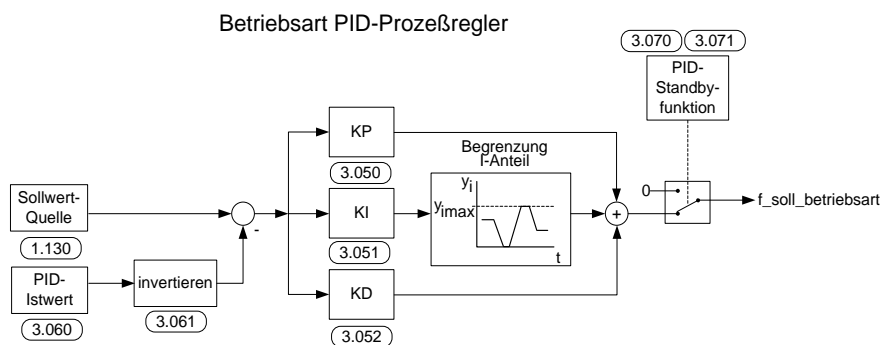


Abb. 34: PID-Prozessregelung

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

Standby-Funktion PID-Prozessregelung

Diese Funktion kann in Anwendungen, wie z. B. Druckerhöhungsanlagen, in denen mit der PID-Prozessregelung auf eine bestimmte Prozessgröße geregelt wird und die Pumpe mit einer „Minimal-Frequenz“ (1.020) laufen muss, zu einer Energieeinsparung führen.

Da der Antriebsregler im Normalbetrieb bei sinkender Prozessgröße die Drehzahl der Pumpe senken, aber nie unter die „Minimal-Frequenz“ (1.020) fahren kann, besteht hiermit die Möglichkeit, den Motor zu stoppen, wenn dieser für eine Wartezeit, die „PID-Standbyzeit“ (3.070), mit der „Minimal-Frequenz“ (1.020) läuft.

Nachdem der Istwert um den eingestellten %-Wert, die „PID-Standby-Hysterese“ (3.071), vom Sollwert abweicht, wird die Regelung (der Motor) wieder gestartet.

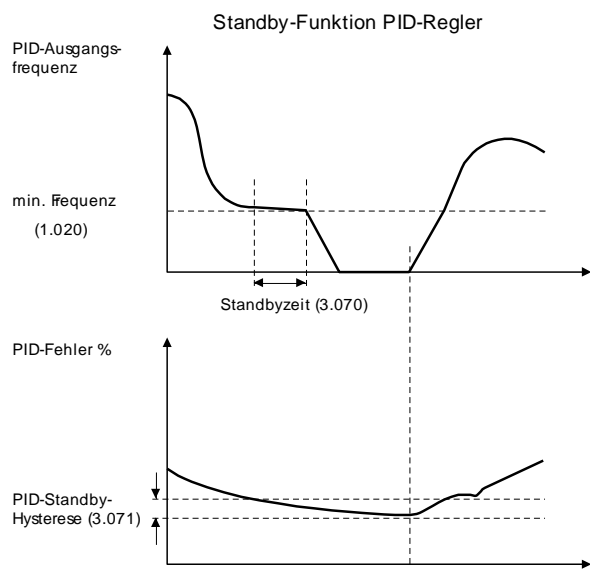


Abb. 35: Standby-Funktion PID-Prozessregelung

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

Festfrequenz

Diese Betriebsart steuert den Antriebsregler mit bis zu 7 Festsollwerten.

Die Auswahl hierfür findet unter Parameter 2.050 statt. Hier kann gewählt werden, wie viele Festfrequenzen genutzt werden sollen.

| Parameter | Name | Auswahlmöglichkeiten | Funktion | Anzahl benötigter Digitaleingänge |
|-----------|-------------------------|----------------------|------------------|-----------------------------------|
| 2.050 | Festfrequenz/Mod | 0 | 1 Festfrequenz | 1 |
| | | 1 | 3 Festfrequenzen | 2 |
| | | 2 | 7 Festfrequenzen | 3 |
| | Folientastatur (Option) | 3 | 2 Festfrequenzen | - |
| | Folientastatur (Option) | 4 | 2 Festfrequenzen | - |

In der Tabelle werden je nach Anzahl der benötigten Festfrequenzen bis zu 3 Digitaleingänge fest belegt.

| Parameter | Name | Voreinstellung | DI 3 | DI2 | DI1 |
|-----------------|----------------|----------------|------|-----|-----|
| 1.020 | min. Frequenz | 0 Hz | 0 | 0 | 0 |
| 2.051 bis 2.057 | Festfrequenz 1 | 10 Hz | 0 | 0 | 1 |
| 2.051 bis 2.057 | Festfrequenz 2 | 20 Hz | 0 | 1 | 0 |
| 2.051 bis 2.057 | Festfrequenz 3 | 30 Hz | 0 | 1 | 1 |
| 2.051 bis 2.057 | Festfrequenz 4 | 35 Hz | 1 | 0 | 0 |
| 2.051 bis 2.057 | Festfrequenz 5 | 40 Hz | 1 | 0 | 1 |
| 2.051 bis 2.057 | Festfrequenz 6 | 45 Hz | 1 | 1 | 0 |
| 2.051 bis 2.057 | Festfrequenz 7 | 50 Hz | 1 | 1 | 1 |

Tab. 16: Logiktablette Festfrequenzen

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

5.2.2 Aufbau der Parametertabellen

| | | | | |
|---|-----------------------|---|-----------------------------|------------------------------|
| 1 | 2 | 3 | 4 | 5 |
| 1.100 | Betriebsart | | Einheit: integer | |
| Beziehung zu Parameter: 1.131 1.130 2.051 bis 2.057 | Übernahmestatus: 2 | | min: 0 max: 4 Def.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| 8 | 7 | | 6 | |
| Auswahl der Betriebsart, siehe Seite ... (Verweis auf Erklärung vorab) Der Antriebsregler läuft nach erfolgreicher SW-Freigabe (1.131) und Hardware-Freigabe bei 0 = Frequenzstellbetrieb, mit dem Sollwert der gewählten Sollwertquelle (1.130), 1 = PID-Prozessregler, mit dem Sollwert des PID-Prozessreglers, 2 = Festfrequenzen, mit den in den Parametern 2.051 – 2.057 festgelegten Frequenzen | | | | |

Abb. 36 Beispiel Parameter-Tabelle

| Legende | | | |
|---------|--|---|--|
| 1 | Parameter-Nummer | 5 | Einheit |
| 2 | Parameter-Name | 6 | Feld zum Eintragen des eigenen Wertes |
| 3 | Übernahmestatus 0 = zur Übernahme Antriebsregler aus- und einschalten 1 = bei Drehzahl 0 2 = im laufenden Betrieb | 7 | Erläuterung zum Parameter |
| 4 | Wertebereich (von – bis – Werkseinstellung) | 8 | In Beziehung zu diesem Parameter stehende weitere Parameter. |

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

5.3 Applikations-Parameter

5.3.1 Basisparameter

| 1.020 | Minimal-Frequenz | Einheit: Hz | |
|--|-----------------------|-------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 1.150 3.070 3.080 5.085 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 400 | |
| | | Def.: 0 | |
| Die Minimal-Frequenz ist die Frequenz, die vom Antriebsregler geliefert wird, sobald er freigegeben ist und kein zusätzlicher Sollwert ansteht. Diese Frequenz wird unterschritten, wenn: a) während aus dem Stillstand des Antriebs, beschleunigt wird b) der FU gesperrt wird. Die Frequenz reduziert sich dann bis auf 0 Hz, bevor er gesperrt ist. c) der FU reversiert (1.150). Das Umkehren des Drehfeldes erfolgt bei 0 Hz. d) die Standby-Funktion (3.070) aktiv ist. e) bei Erreichen der Stromgrenze | | | |

| 1.021 | Maximal-Frequenz | Einheit: Hz | |
|--|-----------------------|-------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 1.050 1.051 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 400 | |
| | | Def.: 50 | |
| Die Maximal-Frequenz ist die Frequenz, die der Antriebsregler maximal ausgibt, in Abhängigkeit vom Sollwert. | | | |

| 1.050 | Bremszeit 1 | Einheit: s | |
|---|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 1.021 1.054 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0,1 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1000 | |
| | | Def.: 5 | |
| Die Bremszeit 1 ist die Zeit, die der Antriebsregler braucht, um von der max. Frequenz (1.021) auf 0 Hz abzubremesen. Wenn die eingestellte Bremszeit nicht eingehalten werden kann, wird die schnellstmögliche Bremszeit realisiert. | | | |

| 1.051 | Hochlaufzeit 1 | Einheit: s | |
|---|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 1.021 1.054 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0,1 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1000 | |
| | | Def.: 5 | |
| Die Hochlaufzeit 1 ist die Zeit, die der Antriebsregler braucht um von 0 Hz auf die max. Frequenz zu beschleunigen. Die Hochlaufzeit kann durch bestimmte Umstände verlängert werden, z. B. Überlast des Antriebsreglers. | | | |

| 1.052 | Bremszeit 2 | Einheit: s | |
|---|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 1.021 1.054 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0,1 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1000 | |
| | | Def.: 10 | |
| Die Bremszeit 2 ist die Zeit, die der Antriebsregler braucht, um von der max. Frequenz (1.021) auf 0 Hz abzubremesen. Wenn die eingestellte Bremszeit nicht eingehalten werden kann, wird die schnellstmögliche Bremszeit realisiert. | | | |

Parameter

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

| 1.053 | Hochlaufzeit 2 | Einheit: s | |
|---|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 1.021 1.054 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0,1 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1000 | |
| | | Def.: 10 | |
| Die Hochlaufzeit 2 ist die Zeit, die der Antriebsregler braucht um von 0 Hz auf die max. Frequenz zu beschleunigen. Die Hochlaufzeit kann durch bestimmte Umstände verlängert werden, z. B. Überlast des Antriebsreglers. | | | |


| 1.054 | Auswahl Rampe | Einheit: integer | |
|--|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 1.050 - 1.053 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 9 | |
| | | Def.: 0 | |
| Auswahl des genutzten Rampenpaars 0 = Bremszeit 1 (1.050) / Hochlaufzeit 1 (1.051) 1 = Bremszeit 2 (1.052) / Hochlaufzeit 2 (1.053) 2 = Digitaleingang 1 (False = Rampenpaar 1 / True = Rampenpaar 2) 3 = Digitaleingang 2 (False = Rampenpaar 1 / True = Rampenpaar 2) 4 = Digitaleingang 3 (False = Rampenpaar 1 / True = Rampenpaar 2) 5 = Digitaleingang 4 (False = Rampenpaar 1 / True = Rampenpaar 2) 6 = Kunden SPS 7 = Analogeingang 1 (muss in Parameter 4.030 gewählt werden) (ab V 03.70) 8 = Analogeingang 2 (muss in Parameter 4.060 gewählt werden) (ab V 03.70) 9 = Virtueller Ausgang (4.230) (ab V 03.70) | | | |

| 1.088 | Schnellhalt | Einheit: s | |
|--|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 2 | min.: 0,1 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1000 | |
| | | Def.: 10 | |
| Nur bei Variante mit Funktionaler Sicherheit Der Parameter Schnellhalt gibt die Zeit vor, die der Umrichter braucht, um von der max. Frequenz (1.021) auf 0 Hz abzubremesen. Wenn die eingestellte Zeit des Schnellhalts nicht eingehalten werden kann, wird die schnellstmögliche Bremszeit realisiert. | | | |

| 1.100 | Betriebsart | Einheit: integer | |
|---|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 1.130 1.131 2.051 bis 2.057 3.050 bis 3.071 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 3 | |
| | | Def.: 0 | |
| Auswahl der Betriebsart Der Antriebsregler läuft nach erfolgter SW-Freigabe (1.131) und Hardware-Freigabe bei: 0 = Frequenzstellbetrieb, mit dem Sollwert der gewählten Sollwertquelle (1.130) 1 = PID Prozessregler, mit dem Sollwert des PID-Prozessreglers (3.050 – 3.071), 2 = Festfrequenzen, mit den in den Parametern 2.051 – 2.057 festgelegten Frequenzen 3 = Auswahl über FKO Soft-SPS | | | |

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

| 1.130 | Sollwertquelle | Einheit: integer | |
|---|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 3.062 bis 3.069 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 10 | |
| | | Def.: 0 | |
| Bestimmt die Quelle aus dem der Sollwert gelesen werden soll. 0 = Internes Poti 1 = Analogeingang 1 2 = Analogeingang 2 3 = MMI/PC 4 = SAS 6 = Motorpoti 7 = Summe Analogeingänge 1 und 2 8 = PID Festsollwerte (3.062 bis 3.069) 9 = Feldbus 10 = FKO Soft-SPS | | | |

| 1.131 | Software-Freigabe | Einheit: integer | |
|---|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 1.132 1.150 2.050 4.030 4.030 / 4.060 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 16 | |
| | | Def.: 0 | |
| <div style="background-color: #f0f0f0; padding: 5px;">  GEFAHR! Je nach erfolgter Änderung kann der Motor ggf. direkt anlaufen. Auswahl der Quelle für die Regelfreigabe. 0 = Digitaleingang 1 1 = Digitaleingang 2 2 = Digitaleingang 3 3 = Digitaleingang 4 4 = Analogeingang 1 (muss in Parameter 4.030 gewählt werden) 5 = Analogeingang 2 (muss in Parameter 4.060 gewählt werden) 6 = Feldbus 7 = SAS / Modbus (ab V 03.080) 8 = Digitaleingang 1 rechts / Digitaleingang 2 links 1.150 muss auf „0“ eingestellt werden 9 = Autostart Wenn die Hardware-Freigabe und auch ein Sollwert anliegen, kann der Motor ggf. direkt anlaufen! Das ist auch mit Parameter 1.132 nicht abzufangen. 10 = FKO Soft-SPS 11 = Festfrequenz-Eingänge (alle Eingänge, die im Parameter 2.050 ausgewählt wurden) 12 = Internes Poti 13 = Folientastatur (Tasten Start & Stop) 14 = MMI/PC 15 = Virtueller Ausgang (4.230) (ab V 03.70) 16 = Folientastatur speichernd (ab V 03.70) 17 = Flanke Dig In 1 start / Dig In 2 stopp (ab V 03.92) 18 = Flanke Dig In 1 start rechts/ Flanke Dig In 2 start links / Dig In 3 stopp (ab V 03.92) 1.150 muss auf „0“ eingestellt werden </div> | | | |

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

| 1.132 | Anlaufschutz | Einheit: integer | |
|---|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 1.131 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 8 | |
| | | Def.: 1 | |
| Auswahl des Verhaltens auf die Regelfreigabe (Parameter 1.131). Keine Wirkung, wenn Autostart gewählt wurde. 0 = Sofortstart bei High-Signal am Eingang der Regelfreigabe 1 = Start nur bei steigender Flanke am Eingang der Regelfreigabe 2 = Digitaleingang 1 (Funktion aktiv bei High-Signal) 3 = Digitaleingang 2 (Funktion aktiv bei High-Signal) 4 = Digitaleingang 3 (Funktion aktiv bei High-Signal) 5 = Digitaleingang 4 (Funktion aktiv bei High-Signal) 6 = FKO Soft-SPS 7 = Analogeingang 1 (muss in Parameter 4.030 gewählt werden) (ab V 03.70) 8 = Analogeingang 2 (muss in Parameter 4.060 gewählt werden) (ab V 03.70) | | | |

| 1.150 | Drehrichtung | Einheit: integer | |
|--|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 1.131 4.030 4.030 / 4.060 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 16 | |
| | | Def.: 0 | |
| Auswahl der Drehrichtungsvorgabe 0 = Sollwertabhängig (abhängig vom Vorzeichen des Sollwertes): positiv: vorwärts; negativ: rückwärts 1 = nur Vorwärts (keine Änderung der Drehrichtung möglich) 2 = nur Rückwärts (keine Änderung der Drehrichtung möglich) 3 = Digitaleingang 1 (0 V = Vorwärts, 24 V = Rückwärts) 4 = Digitaleingang 2 (0 V = Vorwärts, 24 V = Rückwärts) 5 = Digitaleingang 3 (0 V = Vorwärts, 24 V = Rückwärts) 6 = Digitaleingang 4 (0 V = Vorwärts, 24 V = Rückwärts) 7 = FKO Soft-SPS 8 = Analogeingang 1 (muss in Parameter 4.030 gewählt werden) 9 = Analogeingang 2 (muss in Parameter 4.060 gewählt werden) 10 = Folientastatur Taste Drehrichtungsumkehr (nur bei laufendem Motor) 11 = Folientastatur Taste I Vorwärts / 2 Rückwärts (Umkehr immer möglich) 12 = Folientastatur Taste I Vorwärts / 2 Rückwärts (Umkehr nur bei stehendem Motor möglich) 13 = Virtueller Ausgang (4.230) (ab V 03.70) 14 = Folientastatur Taste Drehrichtung (nur im Betriebszustand) speichernd (ab V 03.70) 15 = Folientastatur Taste I + II speichernd (ab V 03.70) 16 = Folientastatur Taste I + II (nur bei stehendem Motor) speichert die zuletzt aktive Drehrichtung (ab V 03.70) | | | |

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

| 1.180 | Quittierfunktion | Einheit: integer | |
|--|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 1.181 1.182 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 7 | |
| | | Def.: 4 | |
| Auswahl der Quelle für die Fehlerquittierung. Fehler können erst quittiert werden, wenn der Fehler nicht mehr ansteht. Autoquittierung über Parameter 1.181. 0 = keine manuelle Quittierung möglich 1 = steigende Flanke am Digitaleingang 1 2 = steigende Flanke am Digitaleingang 2 3 = steigende Flanke am Digitaleingang 3 4 = steigende Flanke am Digitaleingang 4 5 = Folientastatur (Taste Quitt) 6 = Analogeingang 1 (muss in Parameter 4.030 gewählt werden) (ab V 03.70) 7 = Analogeingang 2 (muss in Parameter 4.060 gewählt werden) (ab V 03.70) | | | |

| 1.181 | Auto-Quittierfunktion | Einheit: s | |
|---|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 1.180 1.182 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1000 | |
| | | Def.: 0 | |
| Neben der Quittierfunktion (1.180) kann auch eine automatische Störungsquittierung gewählt werden. 0 = keine automatische Quittierung > 0 = Zeit für die automatische Rücksetzung des Fehlers in Sekunden | | | |

| 1.182 | Auto-Quittieranzahl | Einheit: | |
|---|-----------------------|-----------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 1.180 1.181 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 500 | |
| | | Def.: 5 | |
| Neben der Auto-Quittierfunktion (1.181) kann hier die Anzahl der maximalen Autoquittierungen begrenzt werden. 0 = keine Begrenzung der automatischen Quittierungen > 0 = Anzahl der maximal erlaubten automatischen Quittierungen | | | |

i **INFORMATION**

INFORMATION

Der interne Zähler für bereits erfolgte automatische Quittierungen wird zurückgesetzt, wenn der Motor für die Zeitspanne „maximale Anzahl Quittierungen x Autoquittierzeit“ ohne Auftreten eines Fehlers betrieben wird (Motorstrom > 0,2 A).

Beispiel Rücksetzung des Zählers Autoquittierung

| | | |
|-------------------------------|---|------------------------|
| max. Anzahl Quittierungen = 8 | } | 8 x 20 Sek. = 160 Sek. |
| Autoquittierzeit = 20 Sek. | | |

Nach 160 Sek. Motorbetrieb ohne Fehler, wird der interne Zähler für durchgeführte „Autoquittierungen“ auf „0“ zurückgesetzt.

Im Beispiel wurden 8 „Autoquittierungen“ akzeptiert.

Kommt es innerhalb der 160 Sek. zu einem Fehler, wird beim 9-ten Quittiersversuch der „Fehler 22“ ausgelöst.

Dieser Fehler muss manuell, durch Abschaltung des Netzes, quittiert werden.

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

5.3.2 Festfrequenz

Dieser Modus muss in Parameter 1.100 angewählt werden, siehe auch Auswahl der Betriebsart.

| 2.050 | Festfrequenz Mod | Einheit: integer | |
|--|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 1.100 2.051 bis 2.057 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 4 | |
| | | Def.: 2 | |
| Auswahl der genutzten Digitaleingänge für die Festfrequenzen 0 = Digital In 1 (Festfrequenz 1) (2.051) 1 = Digital In 1, 2 (Festfrequenz 1 – 3) (2.051 bis 2.053) 2 = Digital In 1, 2, 3 (Festfrequenzen 1 – 7) (2.051 bis 2.057) 3 = Folientastatur (Taste I = Festfrequenz 1 / Taste II = Festfrequenz 2) 4 = Festfrequenz (Taste I = Festfrequenz 1 / Taste II = Festfrequenz 2) speichernd (ab V 03.70) | | | |

| 2.051 bis 2.057 | Festfrequenz | Einheit: Hz | |
|--|-----------------------|-------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 1.020 1.021 1.100 1.150 2.050 | Übernahmestatus: 2 | min.: - 400 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: + 400 | |
| | | Def.: 0 | |
| Die Frequenzen, die in Abhängigkeit von dem Schaltmuster an den in Parameter 2.050 eingestellten Digitaleingängen 1 – 3 ausgegeben werden sollen. Siehe Kapitel 5.2.1 Erklärung der Betriebsarten / Festfrequenz. | | | |

5.3.3 Motorpoti

Dieser Modus muss im Parameter 1.130 angewählt werden.

Genutzt werden kann die Funktion als Sollwertquelle für den Frequenzbetrieb sowie für den PID-Prozessregler.

Über das Motorpoti kann der Sollwert (PID/Frequenz) schrittweise erhöht bzw. reduziert werden. Verwenden Sie hierzu die Parameter 2.150 bis 2.154.

| 2.150 | MOP digitaler Eingang | Einheit: integer | |
|--|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 1.130 4.030 4.050 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 8 | |
| | | Def.: 3 | |
| Auswahl der Quelle zum Erhöhen und Reduzieren des Sollwerts 0 = Digitaleingang 1 + / Digitaleingang 2 – 1 = Digitaleingang 1 + / Digitaleingang 3 – 2 = Digitaleingang 1 + / Digitaleingang 4 – 3 = Digitaleingang 2 + / Digitaleingang 3 – 4 = Digitaleingang 2 + / Digitaleingang 4 – 5 = Digitaleingang 3 + / Digitaleingang 4 – 6 = Analogeingang 1 + / Analogeingang 2 – (muss in Parameter 4.030 / 4.050 gewählt werden) 7 = FKO Soft- SPS 8 = Folientastatur (Taste 1 - / Taste 2 +) | | | |

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

| 2.151 | MOP Schrittweite | Einheit: % | |
|--|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 1.020 1.021 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 100 | |
| | | Def.: 1 | |
| Schrittweite, in der der Sollwert pro Tastendruck verändert werden soll. | | | |

| 2.152 | MOP Schrittzeit | Einheit: s | |
|--|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 2 | min.: 0,02 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1000 | |
| | | Def.: 0,04 | |
| Gibt die Zeit an, in der sich der Sollwert aufsummiert bei dauerhaft anliegendem Signal. | | | |

| 2.153 | MOP Reaktionszeit | Einheit: s | |
|---|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 2 | min.: 0,02 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1000 | |
| | | Def.: 0,3 | |
| Gibt die Zeit an, bis das anliegende Signal als dauerhaft gilt. | | | |

| 2.154 | MOP Speichernd | Einheit: integer | |
|--|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1 | |
| | | Def.: 0 | |
| Legt fest, ob der Sollwert des Motorpotis auch nach Netzausfall erhalten bleibt. 0 = deaktiviert 1 = aktiviert | | | |

5.3.4 PID-Prozessregler

Dieser Modus muss in Parameter 1.100 angewählt werden, die Sollwertquelle muss in Parameter 1.130 gewählt werden, siehe auch Kapitel 5.2.1 Erklärung der Betriebsarten / Festfrequenz.

| 3.050 | PID-P Verstärkungsfaktor | Einheit: | |
|--|--------------------------|-----------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 1.100 1.130 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 100 | |
| | | Def.: 1 | |
| Verstärkungsfaktor Proportionalanteil des PID-Reglers | | | |

| 3.051 | PID-I Verstärkungsfaktor | Einheit: 1/s | |
|--|--------------------------|--------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 1.100 1.130 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 100 | |
| | | Def.: 1 | |
| Verstärkungsfaktor Integralanteil des PID-Reglers | | | |

Parameter

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

| 3.052 | PID-D Verstärkungsfaktor | Einheit: s | |
|---|--------------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 1.100 1.130 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 100 | |
| | | Def.: 0 | |
| Verstärkungsfaktor Differenzialanteil des PID-Reglers | | | |

| 3.055 | PID Modus | Einheit: integer | |
|---|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 1.100 1.130 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1 | |
| | | Def.: 0 | |
| (ab V 03.84) Hier kann zwischen dem PID Modus umgeschaltet werden: 0: Standard (ohne Betrachtung der Ist-Frequenz) 1: mit Betrachtung der Ist-Frequenz | | | |

| 3.060 | PID-Istwert | Einheit: integer | |
|---|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 1.100 1.130 3.061 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 3 | |
| | | Def.: 0 | |
| Auswahl der Eingangsquelle, aus der der Istwert für den PID Prozessregler eingelesen wird: 0 = Analogeingang 1 1 = Analogeingang 2 2 = FKO Soft SPS 3 = Feldbus (fest kundenspezifische Eingangsgröße 2) (ab V 03.72) | | | |

| 3.061 | PID-Invers | Einheit: integer | |
|---|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 3.060 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1 | |
| | | Def.: 0 | |
| Die Istwertquelle (Parameter 3.060) wird invertiert 0 = deaktiviert 1 = aktiviert | | | |

| 3.062 bis 3.068 | PID-Festsollwerte | Einheit: % | |
|---|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 1.130 3.069 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 100 | |
| | | Def.: 0 | |
| PID-Festsollwerte, die in Abhängigkeit vom Schaltmuster an den in Parameter 3.069 eingestellten Digitaleingängen 1 – 3 ausgegeben werden sollen (muss in Parameter 1.130 gewählt werden). | | | |

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

| 3.069 | PID-Festsoll-Mod | Einheit: integer | |
|--|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 1.100 3.062 bis 3.068 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 2 | |
| | | Def.: 0 | |
| Auswahl der genutzten Digitaleingänge für die Festfrequenzen | | | |
| 0 = Digital In 1 (PID-Festsollwert 1) (3.064) 1 = Digital In 1, 2 (PID-Festsollwert 1 – 3) (3.062 bis 3.064) 2 = Digital In 1, 2, 3 (PID-Festsollwert 1 – 7) (3.062 bis 3.068) | | | |

| 3.070 | PID-Standbyzeit | Einheit: s | |
|--|-----------------------|-------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 1.020 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 10000 | |
| | | Def.: 0 | |
| Wenn der Antriebsregler die eingestellte Zeit mit seiner minimal Frequenz (Parameter 1.020) fährt, wird der Motor gestoppt (0 Hz), siehe auch Kap. 5.2.1 Erklärung der Betriebsarten / PID-Prozessregelung. 0 = deaktiviert > 0 = Wartezeit bis zur Aktivierung der Standby-Funktion | | | |

| 3.071 | PID-Standbyhysterese | Einheit: % | |
|--|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 3.060 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 50 | |
| | | Def.: 0 | |
| Aufweckbedingung des PID Reglers aus der Standby-Funktion. Wenn die Regeldifferenz größer als der eingestellte Wert in % ist, startet die Regelung wieder, siehe auch Betriebsarten PID-Regler. | | | |

| 3.072 | PID-Trockenlauf Zeit | Einheit: s | |
|---|-----------------------|-------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: (ab V 03.70) | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 32767 | |
| | | Def.: 0 | |
| Wenn nach dieser eingestellten Zeit, der PID Ist-Wert nicht mindestens 5 % erreicht und der Regler an der Max. Grenze läuft, schaltet der FKO mit Fehler Nr. 16 PID-Trockenlauf ab. | | | |

| 3.073 | PID-Sollwert min | Einheit: % | |
|--|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 3.074 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 100 | |
| | | Def.: 0 | |
| (ab V 03.70) Der PID Sollwert kann über 2 Parameter limitiert werden. Beispiel: 0 -10 V Sollwertpoti Para. Min PID Sollwert = 20 % Para. Max PID Sollwert = 80 % (3.074) Sollwert bei < 2 V = 20 % Sollwert bei 2 V – 8 V = 20 % - 80 % Sollwert bei > 8 V = 80 % | | | |

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

| 3.074 | PID-Sollwert max | Einheit: % | |
|--|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 3.073 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 100 | |
| | | Def.: 100 | |
| (ab V 03.70) Der PID Sollwert kann über 2 Parameter limitiert werden. Beispiel: 0 -10 V Sollwertpoti Para. Min PID Sollwert = 20 % Para. Max PID Sollwert = 80 % (3.073) Sollwert bei < 2 V = 20 % Sollwert bei 2 V – 8 V = 20 % - 80 % Sollwert bei > 8 V = 80 % | | | |

| 3.080 | PID-Minimal Frequenz 2 | Einheit: Hz | |
|--|------------------------|-------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 1.020 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 400 | |
| | | Def.: 0 | |
| (ab V 03.80) Die Minimalfrequenz wird in Abhängigkeit des PID Sollwerts berechnet Beispiel: 1.020 Minimalfrequenz = 10 Hz 3.080 PID Minimalfrequenz 2 = 20 Hz Minimalfrequenz bei PID Sollwert 0 % = 10 Hz Minimalfrequenz bei PID Sollwert 50 % = 15 Hz Minimalfrequenz bei PID Sollwert 100 % = 20 Hz | | | |

5.3.5 Analogeingänge

Für die Analogeingänge 1 und 2 (Alx – Darstellung AI1 / AI2)

| 4.020 / 4.050 | Aix-Eingangstyp | Einheit: integer | |
|--|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 2 | min.: 1 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 2 | |
| | | Def.: 1 | |
| Funktion der Analogeingänge 1 / 2. 1 = Spannungseingang 2 = Stromeingang | | | |

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

| 4.021 / 4.051 | Aix-Norm. Low | Einheit: % | |
|---|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 100 | |
| | | Def.: 0 | |
| Legt den minimalen Wert der Analogeingänge prozentual vom Bereichsendwert fest Beispiel: 0...10 V bzw. 0...20 mA = 0 %...100 % 2...10 V bzw. 4...20 mA = 20 %...100 % | | | |

| 4.022 / 4.052 | Aix-Norm. High | Einheit: % | |
|--|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 100 | |
| | | Def.: 100 | |
| Legt den maximalen Wert der Analogeingänge prozentual vom Bereichsendwert fest. Beispiel: 0...10 V bzw. 0...20 mA = 0 %...100 % 2...10 V bzw. 4...20 mA = 20 %...100 % | | | |

| 4.023 / 4.053 | Aix-Totgang | Einheit: % | |
|--|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 100 | |
| | | Def.: 0 | |
| Totgang in Prozent des Bereichsendwertes der Analogeingänge. | | | |

| 4.024 / 4.054 | Aix-Filterzeit | Einheit: s | |
|--|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 2 | min.: 0,02 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1,00 | |
| | | Def.: 0 | |
| Filterzeit der Analogeingänge in Sekunden. | | | |

| 4.030 / 4.060 | Aix-Funktion | Einheit: integer | |
|--|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1 | |
| | | Def.: 0 | |
| Funktion der Analogeingänge 1/2 0 = Analogeingang 1 = Digitaleingang | | | |

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

| 4.033 / 4.063 | Aix-physikalische Einheit | Einheit: | |
|--|---------------------------|----------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 4.034 / 4.064 4.035 / 4.065 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 10 | |
| | | Def.: 0 | |
| Auswahl verschiedener anzuzeigender physikalischer Größen. 0 = % 1 = bar 2 = mbar 3 = psi 4 = Pa 5 = m³/h 6 = l/min 7 = °C 8 = °F 9 = m 10 = mm | | | |

| 4.034 / 4.064 | Aix-physikalisches Minimum | Einheit: | |
|--|----------------------------|---------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 4.033 / 4.063 4.035 / 4.065 | Übernahmestatus: 2 | min.: - 10000 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: + 10000 | |
| | | Def.: 0 | |
| Auswahl der unteren Grenze einer anzuzeigenden physikalischen Größe. | | | |

| 4.035 / 4.065 | Aix-physikalisches Maximum | Einheit: | |
|--|----------------------------|---------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 4.033 / 4.063 4.034 / 4.064 | Übernahmestatus: 2 | min.: - 10000 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.:+ 10000 | |
| | | Def.: 100 | |
| Auswahl der oberen Grenze einer anzuzeigenden physikalischen Größe. | | | |

| 4.036 / 4.066 | Aix Zeit Drahtbruch | Einheit: | |
|---|-----------------------|-------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 32767 | |
| | | Def.: 0,5 | |
| (ab V 03.70) Nach dem Netzzuschalten wird die Drahtbrucherkenung erst nach dieser eingestellten Zeit aktiviert | | | |

| 4.037 / 4.067 | Aix Invers | Einheit: Integer | |
|--|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1 | |
| | | Def.: 0 | |
| (ab V 03.80) Hier kann das Signal des Analogeingangs invertiert werden. 0 = Inaktiv (Beispiel: 0 V = 0 % 10 V = 100 %) 1 = Aktiv (Beispiel: 0 V = 100 % 10 V = 0 %) | | | |

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

5.3.6 Digital-Eingänge

| 4.110 bis 4.113 | Dix-Invers | Einheit: integer | |
|---|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1 | |
| | | Def.: 0 | |
| Mit diesem Parameter kann der Digitaleingang invertiert werden. 0 = Inaktiv 1 = Aktiv | | | |

5.3.7 Analog-Ausgang

| 4.100 | AO1-Funktion | Einheit: integer | |
|---|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 4.101 4.102 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 40 | |
| | | Def.: 0 | |
| Auswahl des Prozesswertes, der am Analogausgang ausgegeben wird. Je nach gewähltem Prozesswert muss die Normierung (4.101 / 4.102) angepasst werden. | | | |
| 0 = nicht belegt / FKO Soft SPS 1 = Zwischenkreisspannung 2 = Netzspannung 3 = Motorspannung 4 = Motorstrom 5 = Ist-Frequenz 6 = extern durch Drehzahlsensor (wenn vorhanden) gemessene Drehzahl 7 = aktueller Winkel oder Position (wenn vorhanden) 8 = IGBT Temperatur 9 = Innentemperatur 10 = Analogeingang 1 11 = Analogeingang 2 12 = Sollfrequenz 13 = Motorleistung 14 = Drehmoment 15 = Feldbus 16 = PID-Sollwert (ab V 03.60) 17 = PID-Istwert (ab V 03.60) 18 = Frequenzsollwert n. Rampe (ab V 03.74) 19 = Drehzahl-Istwert (ab V 03.74) 20 = Frequenz-Istwert Betrag (ab V 03.74) 21 = Drehmoment Betrag (ab V 03.74) 22 = Frequenzsollwert n. Rampe Betrag (ab V 03.74) 23 = Frequenzsollwert Betrag (ab V 03.74) 24 = Drehzahl-Istwert Betrag (ab V 03.74) | | | |

| 4.101 | AO1-Norm. Low | Einheit: | |
|---|-----------------------|---------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 4.100 | Übernahmestatus: 2 | min.: - 10000 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.:+ 10000 | |
| | | Def.: 0 | |
| Beschreibt, welcher Bereich auf die 0 – 10 V Ausgangsspannung bzw. 0 – 20 mA Ausgangsstrom aufgelöst werden soll. | | | |

| | | | | | | | | | | | |
|---|-----------------------|---|---|---|---|---|-----------------|---|---------------------------|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
| 4.102 | AO1-Norm. High | | | | | | Einheit: | | | | |
| Beziehung zu Parameter: 4.100 | Übernahmestatus: 2 | | | | | | min.: - 10000 | | eigener Wert (eintragen!) | | |
| | | | | | | | max.:+ 10000 | | | | |
| | | | | | | | Def.: 0 | | | | |
| Beschreibt, welcher Bereich auf die 0 – 10 V Ausgangsspannung bzw. 0 – 20 mA Ausgangsstrom aufgelöst werden soll. | | | | | | | | | | | |

5.3.8 Digitalausgänge

Für die Digitalausgänge 1 und 2 (Dox – Darstellung DO1 / DO2)

| | | | | |
|---|-----------------------|--|-------------------------|---------------------------|
| 4.150 / 4.170 | Dox-Funktion | | Einheit: integer | |
| Beziehung zu Parameter: 4.151 / 4.171 4.152 / 4.172 | Übernahmestatus: 2 | | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | | max.: 51 | |
| | | | Def.: 0 | |
| Auswahl der Prozessgröße, auf die der Ausgang schalten soll. | | | | |
| <ul style="list-style-type: none"> 0 = nicht belegt / FKO Soft SPS 1 = Zwischenkreisspannung 2 = Netzspannung 3 = Motorspannung 4 = Motorstrom 5 = Frequenz-Istwert 6 = - 7 = - 8 = IGBT Temperatur 9 = Innentemperatur 10 = Fehler (NO) 11 = Fehler invertiert (NC) 12 = Endstufen Freigabe 13 = Digitaleingang 1 14 = Digitaleingang 2 15 = Digitaleingang 3 16 = Digitaleingang 4 17 = Betriebsbereit (Netzversorgung ein, HW-Freigabe fehlt, Motor steht) 18 = Bereit (Netzversorgung ein, HW-Freigabe gesetzt, Motor steht) 19 = Betrieb (Netzversorgung ein, HW-Freigabe gesetzt, Motor dreht) 20 = Betriebsbereit + Bereit 21 = Betriebsbereit + Bereit + Betrieb 22 = Bereit + Betrieb 23 = Motorleistung 24 = Drehmoment 25 = Feldbus 26 = Analogeingang 1 (ab V 03.60) 27 = Analogeingang 2 (ab V 03.60) 28 = PID-Sollwert (ab V 03.60) 29 = PID-Istwert (ab V 03.60) 30 = STO Kanal 1 (ab V 03.70) 31 = STO Kanal 2 (ab V 03.70) 32 = Frequenzsollwert n. Rampe (ab V 03.70) 33 = Frequenzsollwert (ab V 03.70) 34 = Drehzahl-Istwert (ab V 03.70) 35 = Frequenz-Istwert Betrag (ab V 03.70) 36 = Drehmoment Betrag (ab V 03.70) 37 = Frequenzsollwert n. Rampe Betrag (ab V 03.70) 38 = Frequenzsollwert Betrag (ab V 03.70) 39 = Drehzahl-Istwert Betrag (ab V 03.70) 40 = Virtueller Ausgang (ab V03.92) 50 = Motorstromgrenze aktiv (ab V 03.70) 51 = Soll-Ist Vergleich (Para. 6.070 – 6.071) (ab V 03.70) | | | | |

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

| 4.151 / 4.171 | Dox-On | Einheit: | |
|---|-----------------------|---------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 4.150 / 4.170 | Übernahmestatus: 2 | min.: - 32767 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 32767 | |
| | | Def.: 0 | |
| Überschreitet die eingestellte Prozessgröße die Einschaltgrenze, so wird der Ausgang auf 1 gesetzt. | | | |

| 4.152 / 4.172 | Dox-Off | Einheit: | |
|--|-----------------------|---------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 4.150 / 4.170 | Übernahmestatus: 2 | min.: - 32767 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 32767 | |
| | | Def.: 0 | |
| Überschreitet die eingestellte Prozessgröße die Ausschaltgrenze, so wird der Ausgang wieder auf 0 gesetzt. | | | |

5.3.9 Relais

Für die Relais 1 und 2 (Rel. X – Darstellung Rel. 1/ Rel. 2)

| 4.190 / 4.210 | Rel.x-Funktion | Einheit: integer | |
|--|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 4.191 / 4.211 4.192 / 4.212 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 51 | |
| | | Def.: 0 | |
| Auswahl der Prozessgröße, auf die der Ausgang schalten soll. 0 = nicht belegt / FKO Soft SPS 1 = Zwischenkreisspannung 2 = Netzspannung 3 = Motorspannung 4 = Motorstrom 5 = Frequenz-Istwert 6 = - 7 = - 8 = IGBT Temperatur 9 = Innentemperatur 10 = Fehler (NO) 11 = Fehler invertiert (NC) 12 = Endstufen Freigabe 13 = Digitaleingang 1 14 = Digitaleingang 2 15 = Digitaleingang 3 16 = Digitaleingang 4 17 = Betriebsbereit (Netzversorgung ein, HW-Freigabe fehlt, Motor steht) 18 = Bereit (Netzversorgung ein, HW-Freigabe gesetzt, Motor steht) 19 = Betrieb (Netzversorgung ein, HW-Freigabe gesetzt, Motor dreht) 20 = Betriebsbereit + Bereit 21 = Betriebsbereit + Bereit + Betrieb 22 = Bereit + Betrieb 23 = Motorleistung 24 = Drehmoment 25 = Feldbus | | | |
| Fortsetzung der Tabelle auf der Folgeseite | | | |

Parameter

1 0 0 4 5 0 0 0 0 0 0 12

| 4.190 / 4.210 | Rel.x-Funktion | Einheit: integer | |
|---|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 4.191 / 4.211 4.192 / 4.212 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 51 | |
| | | Def.: 0 | |
| Auswahl der Prozessgröße, auf die der Ausgang schalten soll. Fortsetzung der Tabelle 26 = Analogeingang 1 (ab V 03.60) 27 = Analogeingang 2 (ab V 03.60) 28 = PID-Sollwert (ab V 03.60) 29 = PID-Istwert (ab V 03.60) 30 = STO Kanal 1 (ab V 03.70) 31 = STO Kanal 2 (ab V 03.70) 32 = Frequenzsollwert n. Rampe (ab V 03.70) 33 = Frequenzsollwert (ab V 03.70) 34 = Drehzahl-Istwert (ab V 03.70) 35 = Frequenz-Istwert Betrag (ab V 03.70) 36 = Drehmoment Betrag (ab V 03.70) 37 = Frequenzsollwert n. Rampe Betrag (ab V 03.70) 38 = Frequenzsollwert Betrag (ab V 03.70) 39 = Drehzahl-Istwert Betrag (ab V 03.70) 40 = Virtueller Ausgang (ab V03.92) 50 = Motorstromgrenze aktiv (ab V 03.70) 51 = Soll-Ist Vergleich (Para. 6.070 – 6.071) (ab V 03.70) | | | |

| 4.191 / 4.211 | Rel.x-On | Einheit: | |
|---|-----------------------|---------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 4.190 / 4.210 | Übernahmestatus: 2 | min.: - 32767 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 32767 | |
| | | Def.: 0 | |
| Überschreitet die eingestellte Prozessgröße die Einschaltgrenze, so wird der Ausgang auf 1 gesetzt. | | | |

| 4.192 / 4.212 | Rel.x-Off | Einheit: | |
|--|-----------------------|---------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 4.190 / 4.210 | Übernahmestatus: 2 | min.: - 32767 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 32767 | |
| | | Def.: 0 | |
| Überschreitet die eingestellte Prozessgröße die Ausschaltgrenze, so wird der Ausgang wieder auf 0 gesetzt. | | | |

| 4.193/ 4.213 | Rel.x-On Verzög. | Einheit: s | |
|---|-----------------------|-------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 4.194 / 4.214 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 10000 | |
| | | Def.: 0 | |
| Gibt die Dauer der Einschaltverzögerung an. | | | |

| 4.194/ 4.214 | Rel.x-Off Verzög. | Einheit: | |
|---|-----------------------|-------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 4.193 / 4.213 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 10000 | |
| | | Def.: 0 | |
| Gibt die Dauer der Ausschaltverzögerung an. | | | |

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

5.3.10 Virtueller Ausgang

Der Virtuelle Ausgang kann wie ein Relais parametrieren werden und steht bei folgenden Parametern als Auswahl zur Verfügung:

- 1.131 Software – Freigabe/ 1.150 Drehrichtung/ 1.054 Auswahl Rampe/
- 5.090 Parametersatz-Wechsel/ 5.010 + 5.011 Externer Fehler 1 + 2

| 4.230 | VO Funktion | Einheit: integer | |
|---|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 1.054 1.131 1.150 4.231 4.232 5.010 / 5.011 5.010 / 5.011 5.090 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 51 | |
| | | Def.: 0 | |
| (ab V 03.70) Auswahl der Prozessgröße, auf die der Ausgang schalten soll. | | | |
| 0 = nicht belegt / FKO Soft SPS 1 = Zwischenkreisspannung 2 = Netzspannung 3 = Motorspannung 4 = Motorstrom 5 = Frequenz-Istwert 6 = - 7 = - 8 = IGBT Temperatur 9 = Innentemperatur 10 = Fehler (NO) 11 = Fehler invertiert (NC) 12 = Endstufen Freigabe 13 = Digitaleingang 1 14 = Digitaleingang 2 15 = Digitaleingang 3 16 = Digitaleingang 4 17 = Betriebsbereit (Netzversorgung ein, HW-Freigabe fehlt, Motor steht) 18 = Bereit (Netzversorgung ein, HW-Freigabe gesetzt, Motor steht) 19 = Betrieb (Netzversorgung ein, HW-Freigabe gesetzt, Motor dreht) 20 = Betriebsbereit + Bereit 21 = Betriebsbereit + Bereit + Betrieb 22 = Bereit + Betrieb 23 = Motorleistung 24 = Drehmoment 25 = Feldbus (ab V 03.84) 26 = Analogeingang 1 27 = Analogeingang 2 28 = PID-Sollwert 29 = PID-Istwert 30 = STO Kanal 1 31 = STO Kanal 2 32 = Frequenzsollwert n. Rampe 33 = Frequenzsollwert 34 = Drehzahl-Istwert 35 = Frequenz-Istwert Betrag 36 = Drehmoment Betrag 37 = Frequenzsollwert n. Rampe Betrag 38 = Frequenzsollwert Betrag 39 = Drehzahl-Istwert Betrag 50 = Motorstromgrenze aktiv 51 = Soll-Ist Vergleich (Para. 6.070 – 6.071) | | | |

| 4.231 | VO-On | Einheit: | |
|---|-----------------------|---------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 4.230 | Übernahmestatus: 2 | min.: - 32767 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 32767 | |
| | | Def.: 0 | |
| Überschreitet die eingestellte Prozessgröße die Einschaltgrenze, so wird der Ausgang auf 1 gesetzt. | | | |

Parameter

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

| 4.232 | VO-Off | Einheit: | |
|--|-----------------------|---------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 4.230 | Übernahmestatus: 2 | min.: - 32767 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 32767 | |
| | | Def.: 0 | |
| Überschreitet die eingestellte Prozessgröße die Ausschaltgrenze, so wird der Ausgang wieder auf 0 gesetzt. | | | |

| 4.233 | VO-On Verzög. | Einheit: s | |
|---|-----------------------|-------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 4.234 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 10000 | |
| | | Def.: 0 | |
| Gibt die Dauer der Einschaltverzögerung an. | | | |

| 4.234 | VO-Off Verzög. | Einheit: | |
|---|-----------------------|-------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 4.233 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 10000 | |
| | | Def.: 0 | |
| Gibt die Dauer der Ausschaltverzögerung an. | | | |

| 4.235 | VO-Invers | Einheit: integer | |
|---|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 4.230 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1 | |
| | | Def.: 0 | |
| (ab V03.92) Mit diesem Parameter kann der Virtuelle Ausgang invertiert werden. 0 = Inaktiv 1 = Aktiv | | | |

5.3.11 Externer Fehler

| 5.010 / 5.011 | Externer Fehler 1/2 | Einheit: integer | |
|--|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 4.110 / 4.113 4.230 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 7 | |
| | | Def.: 0 | |
| Auswahl der Quelle über den ein externer Fehler gemeldet werden kann. | | | |
| <ul style="list-style-type: none"> 0 = nicht belegt / FKO Soft SPS 1 = Digitaleingang 1 2 = Digitaleingang 2 3 = Digitaleingang 3 4 = Digitaleingang 4 5 = Virtueller Ausgang (Parameter 4.230) (ab V 03.70) 6 = Analogeingang 1 (muss in Parameter 4.030 gewählt werden) (ab V 03.70) 7 = Analogeingang 2 (muss in Parameter 4.060 gewählt werden) (ab V 03.70) | | | |
| Wenn an dem gewählten Digitaleingang ein High-Signal anliegt, schaltet der Antriebsregler mit Fehler Nr. 23 / 24 externer Fehler ½. | | | |
| Mit Hilfe der Parameter 4.110 bis 4.113 Dix-Invers kann die Logik des Digitaleingangs invertiert werden. | | | |

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

5.3.12 Motorstromgrenze

Diese Funktion begrenzt den Motorstrom auf einen parametrisierten Maximalwert, nach Erreichen einer parametrisierten Strom-Zeit-Fläche.

Diese Motorstromgrenze wird auf der Applikationsebene überwacht und begrenzt somit mit einer relativ geringen Dynamik.

Dies ist bei der Auswahl dieser Funktion entsprechend zu berücksichtigen.

Der Maximalwert wird bestimmt über den Parameter „Motorstromgrenze in %“ (5.070).

Dieser wird in Prozent angegeben und ist bezogen auf den Motornennstrom aus den Typenschilddaten „Motorstrom“ (33.031).

Die maximale Strom-Zeit-Fläche wird berechnet aus dem Produkt des Parameters „Motorstromgrenze in s“ (5.071) und dem festen Überstrom von 50% der gewünschten Motorstromgrenze.

Sobald diese Strom-Zeit-Fläche überschritten wird, wird der Motorstrom durch Herunterregeln der Drehzahl auf den Grenzwert begrenzt. Wenn also der Ausgangsstrom des Antriebsreglers, den Motorstrom (Parameter 33.031), multipliziert mit der eingestellten Grenze in % (Parameter 5.070), für die eingestellte Zeit (Parameter 5.071) überschreitet, wird der Ausgangsstrom des Antriebsregler fest auf den parametrisierten Wert begrenzt.

Die gesamte Funktion kann durch Null-Setzen des Parameters „Motorstromgrenze in %“ (5.070) deaktiviert werden.

| 5.070 | Motorstromgrenze % | Einheit: % | |
|---|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 5.071 33.031 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 250 | |
| | | Def.: 0 | |
| 0 = deaktiviert siehe Beschreibung 5.3.1 | | | |

| 5.071 | Motorstromgrenze S | Einheit: s | |
|---|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 5.070 33.031 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 100 | |
| | | Def.: 1 | |
| siehe Beschreibung 5.3.1 | | | |

| 5.075 | Getriebefaktor | Einheit: | |
|--|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 33.034 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1000 | |
| | | Def.: 1 | |
| Hier kann ein Getriebefaktor eingestellt werden. Mit Hilfe des Getriebefaktors kann die Anzeige der mechanischen Drehzahl angepasst werden. | | | |

5.3.13 Blockiererkennung

| 5.080 | Blockiererkennung | Einheit: integer | |
|---|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 5.081 34.110 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1 | |
| | | Def.: 0 | |
| Mit diesem Parameter kann die Blockiererkennung aktiviert werden. 0 = Inaktiv 1 = Aktiv Diese Funktion arbeitet nur zuverlässig, wenn die Motordaten korrekt eingegeben wurden, und die Schlupfkompensation nicht deaktiviert wurde. | | | |

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

| 5.081 | Blockierzeit | Einheit: s | |
|---|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 5.080 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 50 | |
| | | Def.: 2 | |
| Gibt die Zeit an, nach der eine Blockierung erkannt wird. | | | |

5.3.14 Zusatzfunktionen

| 5.082 | Anlauffehler aktiv | Einheit: integer | |
|--|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 4.233 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1 | |
| | | Def.: 1 | |
| (ab V 03.70) Anlauf-Fehler ist wie folgt definiert: Istwert erreicht nicht 10 % von der Motornennfrequenz nach 30 Sekunden (falls Sollfrequenz < 10 %, wird der Fehler nicht generiert). Ist die Hochlaufzeit > 60 Sekunden parametrierter, wird an Stelle der 30 Sekunden die halbe Hochlaufzeit herangezogen. 0 = Funktion deaktiviert 1 = Funktion aktiviert | | | |

| 5.083 | Deaktivierung Fehler log 11 | Einheit: integer | |
|--|-----------------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 10 | |
| | | Def.: 0 | |
| (ab V 03.94) Hier kann, bei Versorgung mit externen 24 V, das Loggen des Fehlers Nr. 11 „Time Out Leistung“ unterdrückt werden. 0 = Funktion deaktiviert 1 = Funktion aktiviert (Fehler Nr. 11 wird nicht geloggt) 2 = Funktion aktiviert (Fehler Nr. 11 als Warnung ausgegeben) | | | |

| 5.085 | F. Min Überwachung | Einheit: s | |
|---|-----------------------|-------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 1.020 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 10000 | |
| | | Def.: 0 | |
| (ab V 03.92) Hier kann, die Verzögerung eingestellt werden, für die Überwachung der Minimalfrequenz. Wenn die Minimalfrequenz für die eingestellte Zeit unterschritten wird, wird der Fehler 28 generiert. 0s = Funktion deaktiviert >0s = Funktion aktiviert Die Zeit muss so groß eingestellt werden, das der Motor sicher starten kann. | | | |

| 5.086 | F. Max Überwachung | Einheit: s | |
|---|-----------------------|-------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 1.021 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 10000 | |
| | | Def.: 0 | |
| (ab V 03.92) Hier kann, die Verzögerung eingestellt werden für die Überwachung der Maximalfrequenz. Wenn die Maximalfrequenz für die eingestellte Zeit überschritten wird, wird der Fehler 28 generiert. 0s = Funktion deaktiviert >0s = Funktion aktiviert | | | |

| | | | | | | | | | | | |
|---|------------------------------|---|---|---|---|---|-------------------------|----|---------------------------|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
| 5.090 | Parametersatz-Wechsel | | | | | | Einheit: integer | | | | |
| Beziehung zu Parameter: 4.030 / 4.060 4.230 | Übernahmestatus: 2 | | | | | | min.: | 0 | eigener Wert (eintragen!) | | |
| | | | | | | | max.: | 12 | | | |
| | | | | | | | Def.: | 0 | | | |
| Auswahl des aktiven Datensatzes. | | | | | | | | | | | |
| 0 = nicht belegt 1 = Datensatz 1 aktiv 2 = Datensatz 2 aktiv 3 = Digitaleingang 1 4 = Digitaleingang 2 5 = Digitaleingang 3 6 = Digitaleingang 4 7 = FKO Soft-SPS 8 = Virtueller Ausgang (Parameter 4.230) (ab V 03.70) 9 = Analogeingang 1 (muss in Parameter 4.030 gewählt werden) (ab V 03.70) 10 = Analogeingang 2 (muss in Parameter 4.060 gewählt werden) (ab V 03.70) 11 = Folientastatur Taste I für Datensatz 1, Taste II für Datensatz 2 (ab V 03.70) 12 = Folientastatur Taste I für Datensatz 1, Taste II für Datensatz 2 speichernd (ab V 03.70) | | | | | | | | | | | |
| Der 2. Datensatz wird in der PC-Software nur angezeigt, wenn dieser Parameter < 0 ist. Im MMI werden immer die Werte des aktuell gewählten Datensatzes angezeigt. | | | | | | | | | | | |

5.3.15 MMI Parameter

| | | | | | | | | | | | |
|--|-----------------------------|--|--|--|--|--|-------------------------|---|---------------------------|--|--|
| 5.200 | Drehung MMI* Anzeige | | | | | | Einheit: integer | | | | |
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 2 | | | | | | min.: | 0 | eigener Wert (eintragen!) | | |
| | | | | | | | max.: | 1 | | | |
| | | | | | | | Def.: | 0 | | | |
| (ab V 03.80) Nur für MMI im Deckel. Hier kann festgelegt werden, ob der Bildschirm bzw. die Tastaturbelegung um 180° gedreht wird. 0 = Funktion deaktiviert 1 = Funktion aktiviert | | | | | | | | | | | |

| | | | | | | | | | | | |
|---|-----------------------------|--|--|--|--|--|-------------------------|---|---------------------------|--|--|
| 5.201 | Anzeige MMI* speich. | | | | | | Einheit: integer | | | | |
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 2 | | | | | | min.: | 1 | eigener Wert (eintragen!) | | |
| | | | | | | | max.: | 5 | | | |
| | | | | | | | Def.: | 1 | | | |
| (ab V 03.80) Hier kann der Statusbildschirm, der im MMI * angezeigt wird, ausgewählt werden. 1 = Status 01: Frequenz Soll /-Ist / Motorstrom 2 = Status 02: Drehzahl / Motorstrom / Prozesswert 1 3 = Status 03: Drehzahl / Motorstrom / Prozesswert 2 4 = Status 04: Drehzahl / PID-Sollwert / PID-Istwert 5 = Status 05: Kunden SPS Ausgangsgröße 1 / 2 / 3 | | | | | | | | | | | |


* Mensch Maschine Interface

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

| 5.202 | MMI* Passwort | Einheit: integer | |
|--|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 9999 | |
| | | Def.: 0 | |
| (ab V 03.88) Hier kann ein Passwort vergeben werden, welches bei der Anwahl des Expertenmodus im MMI * abgefragt wird. 0: Passwortabfrage deaktiviert Das Passwort kann in beiden Datensätzen individuell eingestellt werden. | | | |

| 5.210 | MMI* Option Sprache | Einheit: integer | |
|---|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1 | |
| | | Def.: 0 | |
| (ab V 03.88) Mit diesem Parameter kann die Sprache ausgewählt werden, welche die MMI * Option anzeigt. 0 = Landessprache (Werkseinstellung Deutsch) 1 = Englisch Diese Einstellung hat keinen Einfluss auf die Sprachauswahl mit dem Handbediengerät MMI. | | | |

5.3.16 Feldbus

| 6.010 | Ethernet Feldbus | Einheit: integer | |
|--|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 0 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1 | |
| | | Def.: 0 | |
| NUR FÜR GERÄTEVARIANTEN MIT EHTERNET FELDBUSMODULEN (z. B. AP17 / AP26 / AP47 / AP56) Über diesen Parameter kann der Ethernet Feldbustackt gewählt werden: 0 = Profinet 1 = Sercos III | | | |
| <div style="border: 1px solid black; padding: 5px;">  <p>WICHTIGE INFORMATION</p> <p>Kann zu Zerstörung des Gerätes führen. Der FKO muss nach dem Ändern des Parameters einmal spannungslos geschaltet werden! Nach dem Zuschalten der Spannung wird der ausgewählte Feldbustackt geladen, dieser Vorgang kann ein bis zwei Minuten dauern. Der FKO darf während dieser Zeit nicht ausgeschaltet werden! Nach dem erfolgreichen Laden startet der FKO neu!</p> </div> | | | |

Parameter

1 0 0 4 5 0 0 0 0 0 0 12


| 6.060 | Feldbusadresse | Einheit: integer | |
|---|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 0 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 127 | |
| | | Def.: 0 | |
| <p>Damit diese Adresse verwendet wird, müssen die Adresscodierschalter im Gerät auf 00 stehen. Eine Änderung der Feldbusadresse wird erst nach einem Neustart vom FKO übernommen (ab V 03.80)</p> <p>Profibusgeräte werden bei Adresscodierschalterstellung „00“ und Parameter „0“, automatisch auf die Adresse „Default 125“ gestellt.</p> | | | |

| 6.061 | Feldbusbaudrate | Einheit: integer | |
|---|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 8 | |
| | | Def.: 2 | |
| <p>Nur für CanOpen: 0 = 1 Mbit, 2 = 500 kBit, 3 = 250 kBit, 4 = 125 kBit, 6 = 50 kBit, 7 = 20 kBit, 8 = 10 kBit</p> | | | |

* Mensch Maschine Interface

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

| 6.062 | Bus Timeout | Einheit in s | |
|---|-----------------------|--------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 100 | |
| | | Def.: 5 | |
| Bus-Timeout, wenn nach Ablauf der eingestellten Zeit kein Feldbustelegramm empfangen wird, schaltet der FKO mit dem Fehler „Bus-Timeout“ ab. Die Funktion wird erst nach einem erfolgreich empfangenen Telegramm aktiviert. 0 = Überwachung deaktiviert | | | |



WICHTIGE INFORMATION

Das Ändern eines Parameterwertes über den Feldbus beinhaltet einen direkten EEPROM-Schreibzugriff.

| 6.070 / 6.071 | Abweichung Soll- / Istwert | Einheit: % | |
|--|----------------------------|--------------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 4.150 / 4.170 4.190 / 4.210 4.230 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 % / 0 Sek. | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 100 % / 32767 Sek. | |
| | | Def.: 0 % / 0 Sek. | |
| Mit dieser Funktion kann ein Soll- / Istwert Vergleich durchgeführt werden. Das Ergebnis wird über das Feldbus-Statuswort oder einen Digital Ausgang ausgegeben. Mit Hilfe des Parameters 6.070 kann der Toleranzbereich des Sollwertes festgelegt werden. Über Parameter 6.071 kann die Zeit eingestellt werden, die der Istwert außerhalb des Toleranzbereiches liegen muss, bevor der Ausgang zurückgesetzt wird. Beispiel: Betriebsart = PID Regelung PID Sollwert = 50 % 6.070 = 10 % 6.071 = 1 Sek. Sobald der Istwert zwischen 40 % und 60 % liegt, wird der Ausgang gesetzt. Liegt der Istwert 1 Sek. außerhalb der 40 % bis 60 %, wird der Ausgang zurückgesetzt. | | | |

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

5.4 Leistungsparameter

5.4.1 Motordaten

| 33.001 | Motortyp | Einheit: integer | |
|--|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 33.010 | Übernahmestatus: 1 | min.: 1 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 2 | |
| | | Def.: 1 | |
| Auswahl des Motortyps. 1 = Asynchronmotor 2 = Synchronmotor Je nach gewähltem Motortyp werden die entsprechenden Parameter angezeigt. Die Regelungsart (Parameter 34.010) muss auch entsprechend gewählt werden. | | | |

| 33.015 | R-Optimierung | Einheit: % | |
|--|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 1 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 200 | |
| | | Def.: 100 | |
| Wenn nötig kann mit diesem Parameter das Anlaufverhalten optimiert werden. | | | |

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

| 33.016 | Motorphasen Überwachung | Einheit: integer | |
|---|-------------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 1 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1 | |
| | | Def.: 1 | |
| (ab V 03.72) Die Fehlerüberwachung „Motoranschluss unterbrochen“ (Fehler-45) kann mit diesem Parameter deaktiviert werden. 0 = Überwachung deaktiviert 1 = Überwachung aktiviert | | | |

| 33.031 | Motorstrom | Einheit: A | |
|---|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 5.070 | Übernahmestatus: 1 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 150 | |
| | | Def.: 0 | |
| Hiermit wird der Nenn-Motorstrom $I_{M,N}$ für entweder Stern- oder Dreieckschaltung eingestellt. | | | |

| 33.032 | Motorleistung | Einheit: W | |
|---|-----------------------|-------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 1 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 55000 | |
| | | Def.: 0 | |
| Hier muss ein Leistungswert [W] $P_{M,N}$ eingestellt werden, der der Motornennleistung entspricht. | | | |

| 33.034 | Motordrehzahl | Einheit: rpm | |
|--|-----------------------|--------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 34.120 5.075 | Übernahmestatus: 1 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 10000 | |
| | | Def.: 0 | |
| Hier ist der Wert aus den Typenschilddaten des Motors für die Motornenn Drehzahl $n_{M,N}$ einzugeben. | | | |

| 33.035 | Motorfrequenz | Einheit: Hz | |
|--|-----------------------|-------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 1 | min.: 10 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 400 | |
| | | Def.: 0 | |
| Hier wird die Motornennfrequenz $f_{M,N}$ eingestellt. | | | |

| 33.050 | Statorwiderstand | Einheit: Ohm | |
|---|-----------------------|--------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 1 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 100 | |
| | | Def.: 0,001 | |
| Hier kann der Statorwiderstand optimiert werden, falls der automatisch ermittelte Wert (der Motoridentifikation) nicht ausreichen sollte. | | | |

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

| 33.105 | Streuinduktivität | Einheit: H | |
|---|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 1 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1 | |
| | | Def.: 0 | |
| Nur für Asynchronmotoren. Hier kann die Streuinduktivität optimiert werden, falls der automatisch ermittelte Wert (der Motoridentifikation) nicht ausreichen sollte. | | | |

| 33.110 | Motorspannung | Einheit: V | |
|---|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 1 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1500 | |
| | | Def.: 0 | |
| Nur für Asynchronmotoren. Hiermit wird die Nenn-Motorspannung $U_{M,N}$ für entweder Stern- oder Dreieckschaltung eingestellt. | | | |

| 33.111 | Motor-cos phi | Einheit: 1 | |
|--|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 1 | min.: 0,5 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1 | |
| | | Def.: 0 | |
| Nur für Asynchronmotoren. Hier ist der Wert der aus den Typenschilddaten des Motors für den Leistungsfaktor cos phi einzugeben. | | | |

| 33.200 | Statorinduktivität | Einheit: H | |
|---|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 1 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1 | |
| | | Def.: 0 | |
| Nur für Synchronmotoren. Hier kann die Statorinduktivität optimiert werden, falls der automatisch ermittelte Wert (der Motoridentifikation) nicht ausreichen sollte. | | | |

| 33.201 | Nennfluss | Einheit: mVs | |
|--|-----------------------|--------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 1 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 10000 | |
| | | Def.: 0 | |
| Nur für Synchronmotoren. Hier kann der Nennfluss optimiert werden, falls der automatisch ermittelte Wert (der Motoridentifikation) nicht ausreichen sollte. | | | |

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

5.4.2 I²t

| 33.010 | I ² t-Fakt.-Motor | Einheit: % | |
|---|------------------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 33.031 33.011 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1000 | |
| | | Def.: 100 | |
| Hier kann die prozentuale Strom-Schwelle (bezogen auf den Motorstrom 33.031) zum Start der Integration eingestellt werden. 0 % = Inaktiv In thermisch sensiblen Applikationen empfehlen wir den Einsatz von Wicklungsschutzkontakten! | | | |

| 33.011 | I ² t Zeit | Einheit: s | |
|---|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 33.010 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1200 | |
| | | Def.: 30 | |
| Zeit, nachdem der Antriebsregler mit I ² t abschaltet. | | | |

| 33.138 | Haltestromzeit | Einheit: s | |
|--|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 33.010 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 3600 | |
| | | Def.: 2 | |
| Nur für Asynchronmotoren. Ist die Zeitspanne, für die der Antrieb nach Beendigung der Bremsrampe mit Gleichstrom gehalten wird. | | | |

5.4.3 Schaltfrequenz

Die interne Schaltfrequenz kann zur Steuerung des Leistungsteils verändert werden. Ein hoher Einstellwert führt zu verringerten Geräuschen am Motor, jedoch zu einer stärkeren EMV-Abstrahlung und zu höheren Verlusten im Antriebsregler.

| 34.030 | Schaltfrequenz | Einheit: Hz | |
|---|-----------------------|------------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 33.010 | Übernahmestatus: 2 | min.: 1 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 4 | |
| | | Def.: siehe Datenblatt | |
| Auswahl der Schaltfrequenz des Antriebsreglers: 1 = 16 kHz 2 = 8 kHz 4 = 4 kHz | | | |

5.4.4 Reglerdaten

| 34.010 | Regelungsart | Einheit: integer | |
|--|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 33.001 34.011 | Übernahmestatus: 2 | min.: 100 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 201 | |
| | | Def.: 100 | |
| Auswahl der Regelungsart: 100 = open-loop Asynchronmotor 200 = open-loop Synchronmotor | | | |

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

| 34.020 | Fangfunktion | Einheit: | |
|---|-----------------------|----------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 34.021 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1 | |
| | | Def.: 1 | |
| Mit diesem Parameter wird die Fangfunktion aktiviert. 0 = Inaktiv 1 = Aktiv | | | |

| 34.021 | Fangzeit | Einheit: ms | |
|--|-----------------------|--------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 10.000 | |
| | | Def.: 100 | |
| Hier kann die Fangzeit optimiert werden, falls die automatisch ermittelten Ergebnisse (der Motoridentifikation) nicht ausreichen sollte. | | | |

| 34.090 | n-Regler K_p | Einheit: mA / rad / s | |
|--|-----------------------|-----------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 10000 | |
| | | Def.: 150 | |
| Für Asynchronmotoren: Hier kann die Regelverstärkung des Drehzahlreglers optimiert werden, falls die automatisch ermittelten Ergebnisse (der Motoridentifikation) nicht ausreichen sollten. Für Synchronmotoren: Hier kann die Regelverstärkung des Drehzahlreglers eingestellt werden. | | | |

| 34.091 | n-Regler T_n | Einheit: s | |
|---|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 10 | |
| | | Def.: 4 | |
| Für Asynchronmotoren: Hier kann die Nachstellzeit des Drehzahlreglers optimiert werden, falls die automatisch ermittelten Ergebnisse (der Motoridentifikation) nicht ausreichen sollten. Für Synchronmotoren: Hier muss die Nachstellzeit des Drehzahlreglers optimiert werden, es empfiehlt sich ein Wert zwischen 0,1 s bis 0,5 s. | | | |

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

| 34.110 | Schlupf-Trimmer | Einheit: | |
|--|-----------------------|-----------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 5.080 33.034 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1,5 | |
| | | Def.: 1 | |
| Nur für Asynchronmotoren. Mit diesem Parameter kann die Schlupfkompensation optimiert bzw. deaktiviert werden. 0 = Inaktiv (Verhalten wie am Netz) 1 = Der Schlupf wird kompensiert. Beispiel: 4 Pol. Asynchronmotor mit 1410 U/Min, Sollfrequenz 50 Hz Motor im Leerlauf 0 = ca. 1500 U/Min 1 = 1500 U/Min Motor im Nennpunkt 0 = 1410 U/Min 1 = 1500 U/Min Als Ist-Frequenz werden immer 50 Hz angezeigt. Das deaktivieren der Schlupfkompensation kann dazu führen, dass die Blockierererkennung nicht mehr zuverlässig arbeitet. | | | |

| 34.130 | Spannungs-Regelreserve | Einheit: | |
|---|------------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1 | |
| | | Def.: 0,95 | |
| Nur für Asynchronmotoren. Mit diesem Parameter kann die Spannungsausgabe angepasst werden. | | | |

5.4.5 Quadratische Kennlinie

| 34.120 | Quadratische Kennlinie | Einheit: integer | |
|---|------------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 34.121 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1 | |
| | | Def.: 0 | |
| Nur für Asynchronmotoren. Hier kann die Funktion der quadratischen Kennlinie aktiviert werden. 0 = Inaktiv 1 = Aktiv | | | |

| 34.121 | Flussanpassung | Einheit: % | |
|--|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 34.120 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 100 | |
| | | Def.: 50 | |
| Nur für Asynchronmotoren. Hier kann eingestellt werden, auf wie viel Prozent der Fluss abgesenkt werden soll. Durch zu große Änderungen, im Betrieb, kann es zu einer Überspannungsabschaltung kommen. | | | |

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

5.4.6 Reglerdaten Synchronmotor

| 34.225 | Feldschwächung | Einheit: integer | |
|---|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1 | |
| | | Def.: 0 | |
| Nur für Synchronmotoren. 0 = Inaktiv, der Motor kann nicht in der Feldschwächung betrieben werden. 1 = Aktiv, der Motor kann soweit in die Feldschwächung gebracht werden, bis der Antriebsregler seine Stromgrenze erreicht hat oder die max. zulässige EMK erreicht wird. | | | |

| 34.226 | Anlaufstrom | Einheit: % | |
|---|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 34.227 | Übernahmestatus: 2 | min.: 5 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1000 | |
| | | Def.: 25 | |
| Nur für Synchronmotoren. Hier kann der Strom angepasst werden, der vor dem Starten der Regelung, in den Motor eingepreßt wird. Wert in % vom Motornennstrom. | | | |

| 34.227 | Init Zeit | Einheit: s | |
|---|-----------------------|------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: 34.226 | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 100 | |
| | | Def.: 0,25 | |
| Nur für Synchronmotoren. Hier kann die Zeit eingestellt werden, in der der Anlaufstrom 34.226 eingepreßt wird. | | | |

| 34.228 – 34.230 | Anlaufverfahren | Einheit: Integer | |
|--|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1 | |
| | | Def.: 0 | |
| Nur für Synchronmotoren. Durch Umstellen des Anlaufverfahrens auf „Gesteuert“, können größere Startmomente erreicht werden. 0 = Geregelt, der Antriebsregler schaltet nach der Einprägphase direkt in die Regelung. 1 = Gesteuert, nach der Einprägphase wird das Drehfeld mit der Anlauframpe 34.229 bis zur Anlauffrequenz 34.230 gesteuert erhöht, anschließend wird in die Regelung umgeschaltet. | | | |

| 36.020 | Deakt Netzüberwachung | Einheit: integer | |
|---|-----------------------|------------------|---------------------------|
| Beziehung zu Parameter: | Übernahmestatus: 2 | min.: 0 | eigener Wert (eintragen!) |
| | | max.: 1 | |
| | | Def.: 0 | |
| (ab V 03.84) Hier kann die Netzüberwachung deaktiviert werden. 0: deaktiviert 1: aktiviert | | | |

6. Fehlererkennung und –behebung

In diesem Kapitel finden Sie

- eine Darstellung des LED Blinkcodes für die Fehlererkennung
- Beschreibung der Fehlererkennung mit den PC-Tools
- eine Liste der Fehler und Systemfehler
- Hinweise zur Fehlererkennung mit dem MMI

GEFAHR!



**Lebensgefahr durch Stromschlag!
Tod oder schwere Verletzungen!**

Antriebsregler spannungsfrei schalten und gegen Wiedereinschalten sichern.

Gegebenenfalls schadhafte Teile oder Bauteile grundsätzlich nur durch Originalteile ersetzen.



Gefahr durch Stromschlag und elektrische Entladung. Nach dem Ausschalten zwei Minuten warten (Entladezeit der Kondensatoren).

6.1 Darstellung der LED-Blinkcodes für die Fehlererkennung

Bei Auftreten eines Fehlers zeigen die LEDs am Antriebsregler einen Blinkcode an, über den Fehler diagnostiziert werden können.

Eine Übersicht zeigt die folgende Tabelle:

| Rote LED | Grüne LED | Zustand |
|----------|-----------|---|
| | | Bootloader aktiv (abwechselnd blinkend) |
| | | Betriebsbereit (für Betrieb En_HW aktivieren) |
| | | Betrieb / Bereit |
| | | Warnung |
| | | Fehler |
| | | Identifizierung der Motordaten |
| | | Initialisierung |
| | | Firmware-Update |
| | | Busfehler Betrieb |
| | | Busfehler Betriebsbereit |


Tab. 17: LED-Blinkcodes

| Legende | | | |
|---------|------------|--|--------------------|
| | LED aus | | LED ein |
| | LED blinkt | | LED blinkt schnell |

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

6.2 Liste der Fehler und Systemfehler

Bei Auftreten eines Fehlers schaltet der Antriebsregler ab. Die entsprechenden Fehlernummern können Sie der Blinkcode-Tabelle bzw. dem PC-Tool entnehmen.




WICHTIGE INFORMATION

Fehlermeldungen können erst quittiert werden, wenn der Fehler nicht mehr anliegt!

Fehlermeldungen können wie folgt quittiert werden:

- digitalen Eingang (Programmierbar)
- über das MMI (Handbediengerät)
- [Auto-Quittierfunktion](#) (Parameter 1.181)
- Aus- und Einschalten des Gerätes

über Feldbus (CANOpen, Profibus DP, EtherCAT)



WICHTIGE INFORMATION

Fehler müssen grundsätzlich vor dem Quittieren behoben werden, ansonsten kann es zu Schäden am Antriebsregler kommen.

Im Folgenden finden Sie eine Liste möglicher Fehlermeldungen.
Bei hier nicht aufgeführten Fehlern kontaktieren Sie bitte den BRINKMANN Service!

| Nr. | Fehlername | Fehlerbeschreibung | mögliche Ursachen/Abhilfe |
|-----|--|---|---|
| 1 | Unterspannung 24 V Applikation | Versorgungsspannung der Applikation kleiner als 15 V | Überlast der 24 V Versorgung |
| 2 | Überspannung 24 V Applikation | Versorgungsspannung der Applikation größer als 31 V | interne 24 V-Versorgung n.i.O. oder externe Versorgung n.i.O |
| 4 | Warnung: Laufzeitumgebung Kunden SPS | Die Kunden SPS ist nicht im Run | Die Kunden SPS wird heruntergeladen / Die Kunden SPS hat einen Programmierfehler z. B. Division durch 0 |
| 6 | Versionsfehler Kunden SPS | Die Version der Kunde SPS passt nicht zur Gerätefirmware | Die Versionsnummer der Kunden SPS sowie Gerätefirmware überprüfen |
| 8 | Kommunikation Applikation-> Leistung | Die interne Kommunikation zwischen der Applikations- und Leistungsleiterplatte ist n.i.O | EMV-Störungen |
| 10 | Parameter Verteiler | Die interne Verteilung der Parameter während der Initialisierung ist fehlgeschlagen | Parametersatz nicht vollständig |
| 11 | Time-Out Leistung | Der Leistungsteil reagiert nicht | Betrieb mit 24 V ohne Netzeinspeisung |
| 13 | Kabelbruch Analog In1 (4..20 mA / 2 – 10 V) | Strom bzw. Spannung kleiner als die Untergrenze vom Analogeingang 1 (diese Fehlerüberwachung wird durch Setzen der Parameter 4.021 auf 20 % aktiviert). | Kabelbruch, defekter externer Sensor |
| 14 | Kabelbruch Analog In 2 (4..20 mA / 2 – 10 V) | Strom bzw. Spannung kleiner als die Untergrenze vom Analogeingang 2 (diese Fehlerüberwachung wird durch Setzen der Parameter 4.021 auf 20% aktiviert) | Kabelbruch, defekter externer Sensor |
| 15 | Blockiererkennung | Die Antriebswelle des Motors ist blockiert. 5.080 | Blockade entfernen |
| 16 | PID Trockenlauf | Kein PID-Istwert trotz Maximaldrehzahl | PID-Istwertsensor defekt. Trockenlaufzeit Parameter 3.072 verlängern |

Fortsetzung auf der Folgeseite

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

Fortsetzung

| Nr. | Fehlername | Fehlerbeschreibung | mögliche Ursachen/Abhilfe |
|-----|--------------------------------------|--|---|
| 17 | Anlauffehler | Motor läuft nicht/oder unkorrekt an. 5.082 | Motoranschlüsse überprüfen/Motor- und Reglerparameter überprüfen; ggf. Fehler deaktivieren (5.082). |
| 18 | Übertemperatur FU Applikation | Innentemperatur zu hoch | Kühlung nicht ausreichend, kleine Drehzahl und hohes Moment, Taktfrequenz zu hoch. |
| 19 | Firmware-Update-Fehler | Ein Firmware-Update konnte nicht abgeschlossen werden. | Abbruch der Verbindung während eines FW Updates. Wiederholen des FW Updates Der FKO wird extern mit 24V versorgt. Hinweis: Bei einem Firmware Update dürfen keine 24V von extern angeschlossen sein. |
| 21 | Bus Zeitüberschreitung | Bus Kommunikationsabbruch, die Bus Timeout Zeit (6.062) wurden keine Telegramme empfangen. | Externe Verdrahtung kontrollieren. Feldbuskommunikation überprüfen. Bus Timeout Zeit erhöhen. |
| 21 | Bus Time-Out | Keine Antwort vom Busteilnehmer oder MMI / PC | Busverdrahtung überprüfen |
| 22 | Quittierungsfehler | Die Anzahl der max. automatischen Quittierungen (1.182) wurde überschritten | Fehlerhistorie überprüfen und Fehler beheben |
| 23 | Externer Fehler 1 | Der parametrisierte Fehlereingang ist aktiv. 5.010 | Externen Fehler beseitigen |
| 24 | Externer Fehler 2 | Der parametrisierte Fehlereingang ist aktiv. 5.011 | Externen Fehler beseitigen |
| 25 | Motorerkennung | Fehler Motoridentifikation | Anschlüsse FKO/ Motor und PC / MMI / FKO kontrollieren / Neustart der Motoridentifikation |
| 26 | STO Eingänge Plausibilität | Die Zustände der zwei STO-Eingänge sind für mehr als 2 Sek. nicht identisch gewesen. | Fehlerhafte Anschaltung der STO-Eingänge. Externe entsprechende Verdrahtung kontrollieren. |
| 28 | Grenzfrequenz über- / unterschritten | Die parametrisierte Minimal / Maximalfrequenz wurde unter- / überschritten. | Die parametrisierte Zeit 5.085 oder 5.086 ist zu klein parametrisiert / Motor blockiert / Bremsen nicht geöffnet / Motor überlastet |
| 32 | Trip IGBT ** | Schutz des IGBT-Moduls vor Überstrom hat ausgelöst | Kurzschluss im Motor oder Motorzuleitung / Reglereinstellungen |
| 33 | Überspannung Zwischenkreis ** | Die maximale Zwischenkreisspannung ist überschritten worden | Rückspeisung durch Motor im Generatorbetrieb / Netzspannung zu hoch / Fehlerhafte Einstellung des Drehzahlreglers / Bremswiderstand nicht angeschlossen oder defekt / Rampenzeiten zu kurz |
| 34 | Unterspannung Zwischenkreis | Die minimale Zwischenkreisspannung ist unterschritten worden | Netzspannung zu gering / Netzanschluss defekt / Verdrahtung prüfen |
| 35 | Übertemperatur Motor | Motor PTC hat ausgelöst | Überlast des Motors (z. B. hohes Moment bei kleiner Drehzahl) / Umgebungstemperatur zu hoch |

Fortsetzung auf der Folgeseite

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

Fortsetzung

| Nr. | Fehlername | Fehlerbeschreibung | mögliche Ursachen/Abhilfe |
|-----|---|---|--|
| 36 | Netzunterbrechung | Die Netzspannung ist Kurzzeitig eingebrochen | Netzschwankung / Netzspannung unterbrochen |
| 38 | Übertemperatur IGBT-Modul | Übertemperatur IGBT-Modul | Kühlung nicht ausreichend, kleine Drehzahl und hohes Moment, Taktfrequenz zu hoch |
| 39 | Überstrom ** | Maximal Ausgangsstrom des Antriebsreglers überschritten | Motor blockiert / Motor-anschluss kontrollieren / Fehlerhafte Einstellung des Drehzahlreglers / Motor-parameter überprüfen / Rampenzeiten zu klein / Bremse nicht geöffnet |
| 40 | Übertemperatur FU | Innentemperatur zu hoch | Kühlung nicht ausreichend / kleine Drehzahl und hohes Moment / Taktfrequenz zu hoch / dauerhafte Überlastung / Umgebungstemperatur senken / Lüfter prüfen |
| 42 | I ² t Motorschutzabschaltung | Der interne I ² t-Motorschutz (parametrierbar) hat ausgelöst | dauerhafte Überlastung |
| 43 | Erdschluss ** | Erdschluss einer Motorphase | Isolationsfehler |
| 45 | Motoranschluss unterbrochen | kein Motorstrom trotz Ansteuerung durch den FU | kein Motor angeschlossen bzw. unvollständig angeschlossen. Phasen bzw. Motoranschlüsse überprüfen; ggf. diese korrekt anschließen. * |
| 46 | Motorparameter | Plausibilitätsprüfung der Motorparameter ist fehlgeschlagen | Parametersatz n.i.O |
| 47 | Antriebsreglerparameter | Plausibilitätsprüfung der Antriebsreglerparameter ist fehlgeschlagen | Parametersatz n.i.O., Motortyp 33.001 und Reglungsart 34.010 nicht plausibel. |
| 48 | Typschilddaten | Es wurden keine Motordaten eingegeben | Bitte die Motordaten entsprechend des Leistungsschildes eingeben |
| 49 | Leistungsklassen-Begrenzung | Max. Überlast des Antriebsreglers für mehr als 60 sec überschritten | Applikation überprüfen / Last reduzieren / Antriebsregler größer dimensionieren. |
| 53 | Motor gekippt | Nur für Synchronmotoren Feldorientierung verloren | Last zu groß. Reglerparameter optimieren. |

Tab. 18: Fehlererkennung

* In Ausnahmefällen kann der Fehler bei Synchronmotoren im Leerlauf (sehr geringer Motorstrom) fälschlicherweise angezeigt werden. Sind die Phasen bzw. Motoranschlüsse korrekt angeschlossen, Parameter 33.016 entsprechend einstellen.

** Bei erneutem Auftreten des Fehlers, kann dieser erst in Abhängigkeit der Häufigkeit nach folgender Zeit quittiert werden:

- 1 -3 Quittierungen = 1 s Wartezeit
- 4 -5 Quittierungen = 5 s Wartezeit
- > 5 Quittierungen = 30 s Wartezeit

Die Anzahl der Quittierungen wird nach 120 s ohne Fehler gelöscht!

7. Demontage und Entsorgung

In diesem Kapitel finden Sie:

- eine Beschreibung der Demontage des Antriebsreglers
- hinweise zur fachgerechten Entsorgung

7.1 Demontage des Antriebsreglers



GEFAHR!

Lebensgefahr durch Stromschlag!

Tod oder schwere Verletzungen!

Antriebsregler spannungsfrei schalten und gegen Wiedereinschalten sichern.



Gefahr durch Stromschlag und elektrische Entladung. Nach dem Ausschalten zwei Minuten warten (Entladezeit der Kondensatoren).

1. Deckel des Antriebsreglers öffnen.
2. Kabel an den Klemmen lösen.
3. Alle Leitungen entfernen.
4. Verbindungsschrauben Antriebsregler / Adapterplatte entfernen.
5. Antriebsregler entfernen.

7.2 Hinweise zur fachgerechten Entsorgung

Antriebsregler, Verpackungen und ersetzte Teile gemäß den Bestimmungen des Landes, in dem der Antriebsregler installiert wurde, entsorgen.

Der Antriebsregler darf nicht mit dem Hausmüll entsorgt werden.

8. Technische Daten

8.1 Allgemeine Daten

8.1.1 Allgemeine technische Daten 400 V Geräte

| Baugröße | | A | | | | B | | | C | | D | | | |
|--|---|---|------|------|------|-----------------|------|------|-----------------|------|-----------------|---|-------|---------------------------|
| Elektrische Daten | Empfohlene Motorleistung ¹⁾ [kW] | 0,55 | 0,75 | 1,1 | 1,5 | 2,2 | 3,0 | 4,0 | 5,5 | 7,5 | 11,0 | 15,0 | 18,5 | 22,0 |
| | Netzspannung | 3 x 200 VAC -10 %...480 VAC +10 % 280 VDC -10 %...680 VDC +10 % ⁴⁾ | | | | | | | | | | | | |
| | Netzfrequenz | 50/60 Hz ± 6 % | | | | | | | | | | | | |
| | Netzformen | TN / TT | | | | | | | | | | | | |
| | Netzstrom [A] | 1,4 | 1,9 | 2,6 | 3,3 | 4,6 | 6,2 | 7,9 | 10,8 | 14,8 | 23,2 | 28,2 | 33,2 | 39,8 |
| | Nennstrom Ausgang, eff. [IN bei 8 kHz] | 1,7 | 2,3 | 3,1 | 4,0 | 5,6 | 7,5 | 9,5 | 13,0 | 17,8 | 28,0 | 34,0 | 40,0 | 48,0 |
| | Min. Bremswiderstand [Ω] | 100 | | | | 50 | | | 50 | | 30 | | | |
| | Überlast 60 sec. in % | 150 | | | | | | | | | | | | |
| | Schaltfrequenz | 4 kHz, 8 kHz, 16 kHz, (Werkseinstellung 8 kHz) | | | | | | | | | | 4 kHz – 16 kHz (Werkseinstellung 4 kHz) | | |
| | Ausgangsfrequenz | 0 Hz - 400 Hz | | | | | | | | | | | | |
| | Nennausgangsscheinleistung [kVA] | 1,06 | 1,43 | 1,93 | 2,49 | 3,49 | 4,68 | 5,92 | 8,11 | 11,1 | 17,46 | 21,2 | 24,94 | 29,93 |
| | Netzschaltzyklen / Wiedereinschalten | Unbegrenzt ⁵⁾ | | | | | | | | | | 2 Min. | | |
| | Berührungsstrom DIN EN 61800-5 | < 3,5 mA ²⁾ | | | | | | | | | | | | |
| Funktionen | Schutzfunktion | Über- und Unterspannung, I ² t-Begrenzung, Kurzschluss, Erdschluss, Motor- und Antriebsregler Temperatur, Kippschutz, Blockiererkennung, PID-Trockenlaufschutz | | | | | | | | | | | | |
| | Software-Funktionen | Prozessregelung (PID-Regler), Festfrequenzen, Datensatzumschaltung, Fangfunktion, Motorstromgrenze | | | | | | | | | | | | |
| | Soft-SPS | IEC61131-3, FBD, ST, AWL | | | | | | | | | | | | |
| Mechanische Daten | Gehäuse | Zweiteiliges Aluminium-Druckgussgehäuse | | | | | | | | | | | | |
| | Abmessungen [L x B x H] mm | 233 x 153 x 120 | | | | 270 x 189 x 140 | | | 307 x 223 x 181 | | 414 x 294 x 232 | | | |
| | Gewicht inkl. Adapterplatte | 3,9 kg | | | | 5,0 kg | | | 8,7 kg | | 21,0 kg | | | |
| | Schutzart [IPxy] | IP 65 | | | | | | | | | | IP 55 | | |
| | Kühlung | passiv gekühlt | | | | | | | | | | aktiv gekühlt | | |
| Umweltbedingungen | Umgebungstemperatur | -40 °C (ohne Betauung) bis +50 °C (ohne Derating) | | | | | | | | | | -40 °C bis +50 °C (8 kHz) | | -40 °C bis +50 °C (4 kHz) |
| | Lagertemperatur | -40 °C...+85 °C | | | | | | | | | | | | |
| | Höhe des Aufstellortes | bis 1000 m über NN / über 1000 m mit verminderter Leistung (1 % pro 100 m) / über 2000 m siehe Kapitel 8.2.2 | | | | | | | | | | | | |
| | Relative Luftfeuchtigkeit | ≤ 96 %, Betauung nicht zulässig | | | | | | | | | | | | |
| | Vibrationsfestigkeit (DIN EN 60068-2-6) | 50 m/s ² ; 5...200 Hz ³⁾ | | | | | | | | | | | | |
| | Schockfestigkeit (DIN EN 60068-2-27) | 300 m/s ² | | | | | | | | | | | | |
| | EMV (DIN-EN-61800-3) | C2 | | | | | | | | | | | | |
| Effizienzklasse (Ökodesign-Richtlinie 2019/1781) | IE2 | | | | | | | | | | | | | |

Technische Daten 400 V Geräte FKO M (technische Änderungen vorbehalten)

¹⁾ Die empfohlene Motorleistung (4-poliger asynchron Motor) wird basierend auf der Netzspannung 400 VAC angegeben.

²⁾ Mit Asynchronmotor 1LA7 motormontiert

³⁾ Kombinierte Vibrationsprüfung Teil 4 Schärfe Grad 2 nach FN942017

⁴⁾ Unter Beachtung der Überspannungskategorie

⁵⁾ < 3 s kann zu Fehler Netzunterbrechung / Zwischenkreisunterspannung führen

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

8.1.2 Allgemeine technische Daten 230 V Geräte

| Baugröße | | A | | | | |
|-------------------|---|---|------|------|-----|---|
| Elektrische Daten | Empfohlene Motorleistung ¹⁾ [kW] | 0,37 | 0,55 | 0,75 | 1,1 | 1,5 |
| | Netzspannung | 1 x 100 VAC -15 %...230 VAC +10 % 140 VDC -15 %...320 VDC +10 % | | | | |
| | Netzfrequenz | 50/60 Hz ± 6 % | | | | |
| | Netzformen | TN / TT | | | | |
| | Netzstrom [A] | 4,5 | 5,6 | 6,9 | 9,2 | 13,2 |
| | Nennstrom Ausgang, eff. [IN bei 8 kHz] | 2,3 | 3,2 | 3,9 | 5,2 | 7 |
| | Min. Bremswiderstand [Ω] | 50 | | | | |
| | Überlast 60 sec. in % | 150 | | | | 125 |
| | Schaltfrequenz | 4 kHz, 8 kHz, 16 kHz, (Werkseinstellung 8 kHz) | | | | |
| | Ausgangsfrequenz | 0 Hz – 400 Hz | | | | |
| | Netzschaltzyklen / Wiedereinschalten | Alle 2 Min. | | | | |
| | Berührungsstrom DIN EN 61800-5 | < 10 mA ²⁾ | | | | |
| Funktionen | Schutzfunktion | Über- und Unterspannung, I ² t-Begrenzung, Kurzschluss, Erdschluss, Motor- und Antriebsreglerer Temperatur, Kippschutz, Blockiererkennung, PID-Trockenlaufschutz | | | | |
| | Software-Funktionen | Prozessregelung (PID-Regler), Festfrequenzen, Datensatzumschaltung, Fangfunktion, Motorstromgrenze | | | | |
| | Soft-SPS | IEC61131-3, FBD, ST, AWL | | | | |
| Mechanische Daten | Gehäuse | Zweiteiliges Aluminium-Druckgussgehäuse | | | | |
| | Abmessungen [L x B x H] mm | 233 x 153 x 120 | | | | |
| | Gewicht inkl. Adapterplatte | 3,9 kg | | | | |
| | Schutzart [IPxy] | IP 65 | | | | |
| | Kühlung | passiv gekühlt | | | | aktiv innen gekühlt |
| Umweltbedingungen | Umgebungstemperatur | -10 °C (ohne Betauung) bis +40 °C (50 °C mit Derating) | | | | bis 35 °C/ 40 °C ⁴⁾ |
| | Lagertemperatur | -25 °C...+85 °C | | | | |
| | Höhe des Aufstellortes | bis 1000 m über NN / über 1000 m mit verminderter Leistung (1 % pro 100 m) / über 2000 m siehe Kapitel 8.2.2 | | | | |
| | Relative Luftfeuchtigkeit | ≤ 96 %, Betauung nicht zulässig | | | | |
| | Vibrationsfestigkeit (DIN EN 60068-2-6) | 50 m/s ² ; 5...200 Hz ³⁾ | | | | 10 m/s ² 5...200 Hz ³⁾ |
| | Schockfestigkeit (DIN EN 60068-2-27) | 300 m/s ² | | | | 100 m/s ² |
| | EMV (DIN-EN-61800-3) | C1 | | | | |

Technische Daten 230 V Geräte FKO M (technische Änderungen vorbehalten)

¹⁾ Die empfohlene Motorleistung (4-poliger asynchron Motor) wird basierend auf der Netzspannung 230 VAC angegeben.

²⁾ Mit Asynchronmotor 1LA7 motormontiert

³⁾ Kombinierte Vibrationsprüfung Teil 4 Schärfegrad 2 nach FN942017

⁴⁾ Bei 40 m³/h / 60 m³/h Kühlluftstrom

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

8.1.3 Spezifikation der Schnittstellen

| Bezeichnung | Funktion |
|------------------------------------|---|
| Digital Eingänge 1 – 4 | <ul style="list-style-type: none"> - Schaltpegel Low < 2 V / High > 18 V - I_{max} (bei 24 V) = 3 mA - R_{in} = 8,6 kOhm |
| Hardware Freigabe Eingang | <ul style="list-style-type: none"> - Schaltpegel Low < 3 V / High > 18 V - I_{max} (bei 24 V) = 8 mA |
| Analog Eingänge 1, 2 | <ul style="list-style-type: none"> - In +/- 10 V oder 0 – 20 mA - In 2 – 10 V oder 4 – 20 mA - Auflösung 10 Bit - Toleranz +/- 2 % Spannungseingang: <ul style="list-style-type: none"> - R_{in} = 10 kOhm Stromeingang: <ul style="list-style-type: none"> - Bürde = 500 Ohm |
| Digital Ausgänge 1, 2 | <ul style="list-style-type: none"> - Kurzschlussfest - I_{max} = 20 mA |
| Relais 1, 2 | 1 Wechselkontakt (NO/NC) Maximale Schaltleistung * <ul style="list-style-type: none"> - bei ohmscher Last (cos 1): = 5 A bei ~ 230 V oder = 30 V - bei induktiver Last (cos 0,4 und L/R = 7 ms): = 2 A bei ~ 230 V oder = 30 V Maximale Ansprechzeit: 7 ms ± 0,5 ms Elektrisch Lebensdauer: 100 000 Schaltspiele |
| Analog Ausgang 1 (Strom) | <ul style="list-style-type: none"> - Kurzschlussfest - I_{out} = 0.. 20 mA - Bürde = 500 Ohm - Toleranz +/- 2 % |
| Analog Ausgang 1 (Spannung) | <ul style="list-style-type: none"> - Kurzschlussfest - U_{out} = 0..10 V - I_{max} = 10 mA - Toleranz +/- 2 % |
| Spannungsversorgung 24 V | <ul style="list-style-type: none"> - Hilfsspannung U = 24 V DC - SELV - Kurzschlussfest - I_{max} = 100 mA - externe Einspeisung der 24 V möglich |
| Spannungsversorgung 10 V | <ul style="list-style-type: none"> - Hilfsspannung U = 10 V DC - Kurzschlussfest - I_{max} = 30 mA |

Tab. 19: Spezifikation der Schnittstellen

* nach UL- Norm 508C werden max. 2 A zugelassen!

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

8.1.4 Tabelle Verlustleistung

| FKO M Variante | Netzspannung [V] | Nennstrom [A] | Messung (90; 100) | Messung (50; 100) | Messung (10; 100) | Messung (90; 50) | Messung (50; 50) | Messung (10; 50) | Messung (50; 25) | Messung (10; 25) | Standby Verluste [W] | IE -Klasse |
|-----------------------|------------------|---------------|--|-------------------|-------------------|------------------|------------------|------------------|------------------|------------------|------------------------|------------|
| | | | Verlustleistung Absolut [W] ^{1) 2)} | | | | | | | | | |
| | | | Verluste relativ [%] ^{1) 2) 3)} | | | | | | | | | |
| | | | 20 | 19 | 21 | 19 | 17 | 18 | 16 | 18 | | |
| Baugröße A 0,55 kW | 400 | 1,7 | 1,9 | 1,8 | 2 | 1,8 | 1,6 | 1,7 | 1,5 | 1,7 | 5 | IE2 |
| | | | 26 | 25 | 26 | 19 | 19 | 21 | 19 | 20 | | |
| Baugröße A 0,75 kW | 400 | 2,3 | 1,8 | 1,8 | 1,8 | 1,3 | 1,3 | 1,4 | 1,3 | 1,4 | 5 | IE2 |
| | | | 33 | 33 | 32 | 24 | 26 | 25 | 19 | 21 | | |
| Baugröße A 1,1 kW | 400 | 3,1 | 1,7 | 1,7 | 1,6 | 1,3 | 1,4 | 1,3 | 1 | 1,1 | 5 | IE2 |
| | | | 45 | 38 | 41 | 29 | 31 | 30 | 32 | 26 | | |
| Baugröße A 1,5 kW | 400 | 4,0 | 1,8 | 1,5 | 1,6 | 1,2 | 1,2 | 1,2 | 1,3 | 1 | 5 | IE2 |
| | | | 58 | 55 | 56 | 42 | 40 | 42 | 32 | 37 | | |
| Baugröße B 2,2 kW | 400 | 5,6 | 1,7 | 1,6 | 1,6 | 1,2 | 1,1 | 1,2 | 0,9 | 1 | 5 | IE2 |
| | | | 81 | 87 | 71 | 54 | 53 | 52 | 43 | 46 | | |
| Baugröße B 3,0 kW | 400 | 7,5 | 1,7 | 1,9 | 1,5 | 1,2 | 1,1 | 1,1 | 0,9 | 1 | 5 | IE2 |
| | | | 103 | 96 | 94 | 67 | 62 | 64 | 53 | 53 | | |
| Baugröße B 4,0 kW | 400 | 9,5 | 1,7 | 1,6 | 1,6 | 1,1 | 1 | 1,1 | 0,9 | 0,9 | 5 | IE2 |
| | | | 153 | 125 | 123 | 77 | 73 | 73 | 53 | 58 | | |
| Baugröße C 5,5 kW | 400 | 13,0 | 1,9 | 1,5 | 1,5 | 0,9 | 0,9 | 0,9 | 0,7 | 0,7 | 5 | IE2 |
| | | | 233 | 187 | 171 | 104 | 95 | 95 | 74 | 81 | | |
| Baugröße C 7,5 kW | 400 | 17,8 | 2,1 | 1,7 | 1,5 | 0,9 | 0,9 | 0,9 | 0,7 | 0,7 | 5 | IE2 |
| | | | 268 | 234 | 242 | 152 | 140 | 150 | 107 | 116 | | |
| Baugröße D 11,0 kW | 400 | 28,0 | 1,5 | 1,3 | 1,4 | 0,9 | 0,8 | 0,9 | 0,6 | 0,7 | 13 | IE2 |
| | | | 339 | 293 | 297 | 185 | 165 | 174 | 123 | 133 | | |
| Baugröße D 15,0 kW | 400 | 34,0 | 1,6 | 1,4 | 1,4 | 0,9 | 0,8 | 0,8 | 0,6 | 0,6 | 13 | IE2 |
| | | | 407 | 347 | 347 | 212 | 189 | 200 | 135 | 147 | | |
| Baugröße D 18,5 kW | 400 | 40,0 | 1,6 | 1,4 | 1,4 | 0,9 | 0,8 | 0,8 | 0,5 | 0,6 | 13 | IE2 |
| | | | 526 | 448 | 448 | 262 | 237 | 248 | 172 | 183 | | |
| Baugröße D 22,0 kW | 400 | 48,0 | 1,8 | 1,5 | 1,5 | 0,9 | 0,8 | 0,8 | 0,6 | 0,6 | 13 | IE2 |

- 1) Verlustwerte bei 4 kHz Schaltfrequenz
- 2) Verlustwerte beinhalten 10% Aufschlag gemäß der Richtlinie
- 3) Relative Verluste bezogen auf die Nennausgangsscheinleistung des Gerätes

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

8.2 Derating der Ausgangsleistung

Antriebsregler der FKO- Baureihe verfügen in der Serie über zwei integrierte PTC- Widerstände (Kaltleiter), die sowohl die Kühlkörper- als auch, die Innentemperatur überwachen. Sobald eine zulässige IGBT-Temperatur von 95° C oder eine zulässige Innentemperatur von 85 °C überschritten wird, schaltet der Antriebsregler ab.

Mit Ausnahme des 22 kW-Reglers (BG D 130%), sind alle Antriebsregler vom Typ FKO für eine Überlast von 150% für 60 sec (alle 10 min) konzipiert.

Für folgende Umstände ist eine Reduzierung der Überlastfähigkeit bzw. deren Zeitdauer zu berücksichtigen:

- Eine dauerhaft zu hoch eingestellte Taktfrequenz >8 kHz (lastabhängig).
- Eine dauerhaft erhöhte Kühlkörpertemperatur, verursacht durch einen blockierten Luftstrom oder einen thermischer Stau (verschmutzte Kühlrippen).
- In Abhängigkeit von der Montageart, dauerhaft zu hohe Umgebungstemperatur.

Die jeweiligen max. Ausgangswerte können anhand der nachfolgenden Kennlinien bestimmt werden.

8.2.1 Derating durch erhöhte Umgebungstemperatur

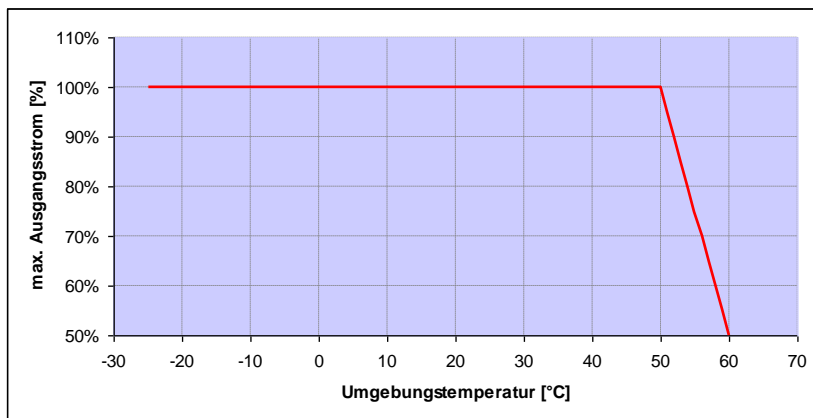


Abb. 37: Derating für motormontierte Antriebsregler (alle Baugrößen)

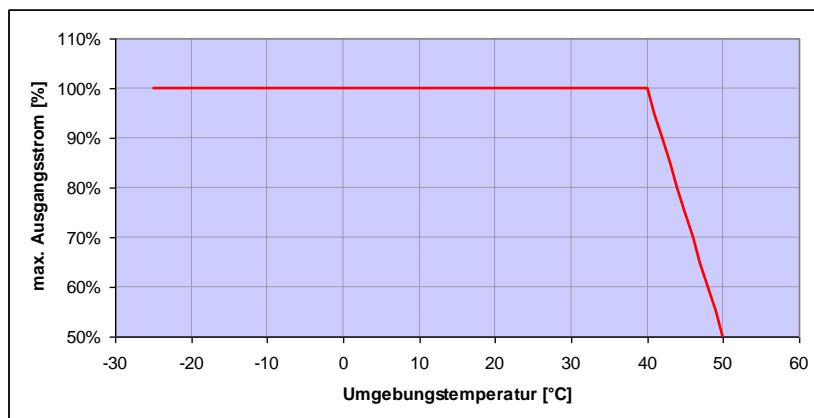


Abb. 38: Derating für wandmontierte Antriebsregler (Baugrößen A – C)

Fortsetzung auf der Folgeseite

Fortsetzung

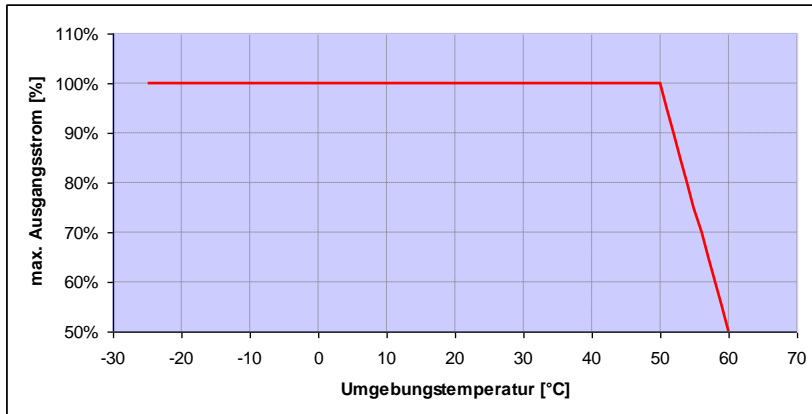


Abb. 39: Derating für wandmontierte Antriebsregler (Baugröße D mit Option Lüfter)

8.2.2 Derating aufgrund der Aufstellhöhe

Für alle FKO Antriebsregler gilt:

- Im S1- Betrieb ist bis 1000 m über NN keine Leistungsreduktion erforderlich.
- Im Bereich 1000 m \geq 2000 m ist eine Leistungsreduktion von 1% je 100 m Aufstellhöhe erforderlich. Es wird die Überspannungskategorie 3 eingehalten!
- Im Bereich 2000 m \geq 4000 m ist aufgrund des geringeren Luftdrucks die Überspannungskategorie 2 einzuhalten!

Um die Überspannungskategorie einzuhalten:

- ist ein externer Überspannungsschutz in der Netzzuleitung des FKO zu verwenden.
- ist die Eingangsspannung zu reduzieren.

Wenden Sie sich bitte an den BRINKMANN Service.

Die jeweiligen max. Ausgangswerte können anhand der nachfolgenden Kennlinien bestimmt werden.

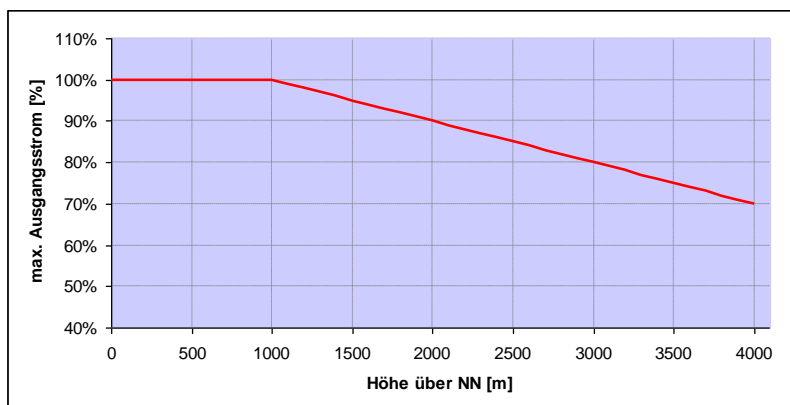


Abb. 40: Derating des maximalen Ausgangsstrom aufgrund der Aufstellhöhe

Fortsetzung auf der Folgeseite

Fortsetzung

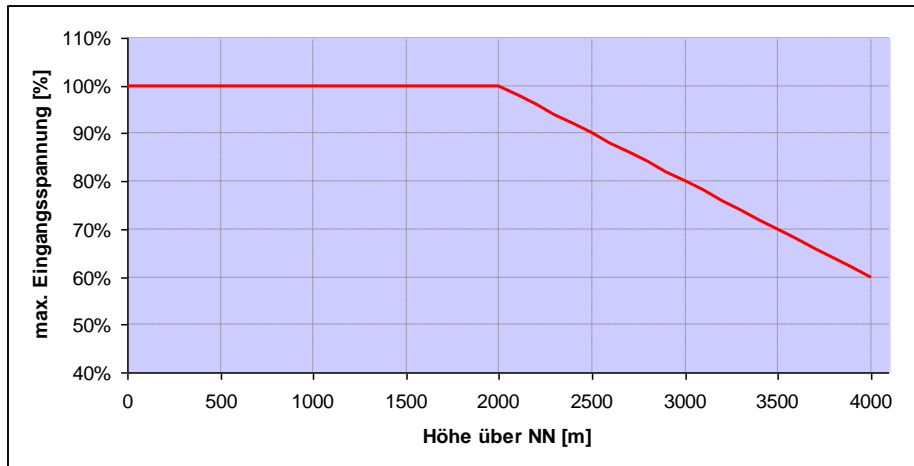


Abb. 41: Derating der maximalen Eingangsspannung aufgrund der Aufstellhöhe

8.2.3 Derating aufgrund der Taktfrequenz

In der folgenden Abbildung wird der Ausgangsstrom in Abhängigkeit von der Taktfrequenz dargestellt. Um die Wärmeverluste im Antriebsregler zu begrenzen, muss der Ausgangsstrom reduziert werden.

Hinweis: Es findet keine automatische Reduzierung der Taktfrequenz statt!

Die max. Ausgangswerte können anhand der nachfolgenden Kennlinie bestimmt werden.

FKO M BG. A – D (0,37 kW – 15 kW)

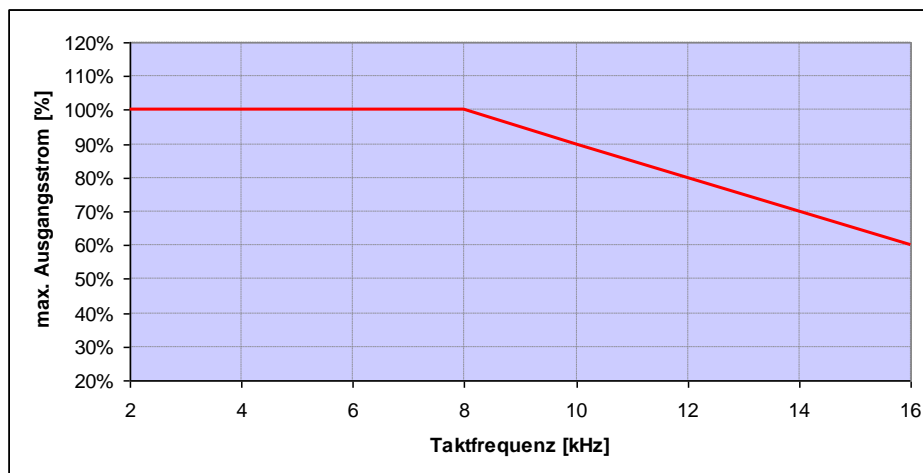


Abb. 42: Derating des maximalen Ausgangsstroms aufgrund der Taktfrequenz (0,37 kW - 15 kW)

Fortsetzung auf der Folgeseite

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

Fortsetzung

FKO M BG D (18,5 kW)

18,5 kW Derating Strom bei 50 °C UT

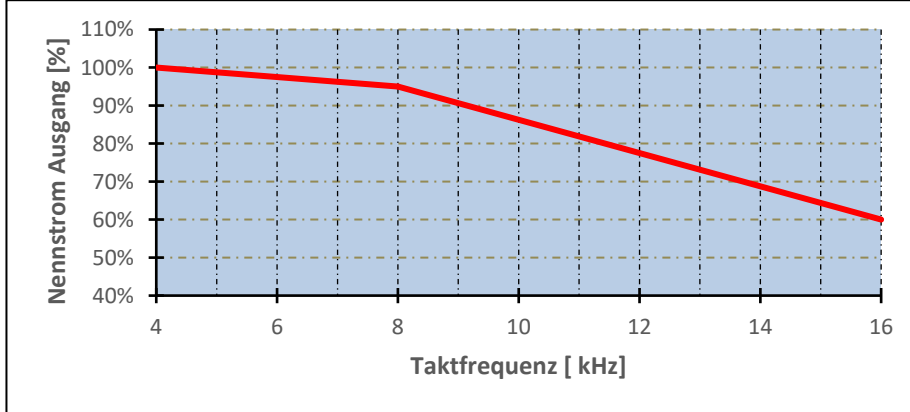


Abb. 43: Derating des maximalen Ausgangsstroms aufgrund der Taktfrequenz (Variante 18,5 kW)

FKO M BG D (22 kW)

22 kW Derating Strom bei 50 °C UT

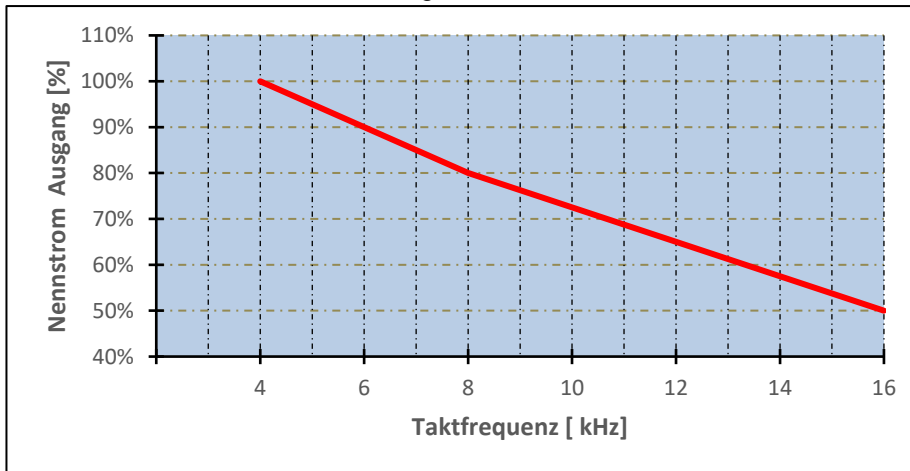


Abb. 44: Derating des maximalen Ausgangsstroms aufgrund der Taktfrequenz (Variante 22 kW)

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

9. Optionales Zubehör

In diesem Kapitel finden Sie kurze Beschreibungen zu folgendem optionalem Zubehör

- Adapterplatten
- Handbediengerät MMI inkl. Anschlusskabel RJ9 auf Stecker M12
- Bremswiderstände

9.1 Adapterplatten

9.1.1 Wand-Adapterplatten (Standard)

Zu jeder FKO-Baugröße steht eine Standard Wand-Adapterplatte (mit integrierter Anschlussplatine für BG A bis BG C) zur Verfügung.

Vier Bohrungen zur Befestigung der Adapterplatte, ebenso wie eine EMV-Verschraubung, sind schon vorhanden.

| FKO Baugröße | A | B | C | D |
|---------------|-----------------|-----------------|-----------------|-----------------|
| Leistung [kW] | 0,55 bis 1,9 | 2,2 bis 4,0 | 5,0 bis 9,0 | 11,0 bis 22,0 |
| Art.-Nr. | 6UMZU0AL-K07403 | 6UMZU0AL-K07406 | 6UMZU0AL-K07401 | 6UMZU0AL-K08119 |

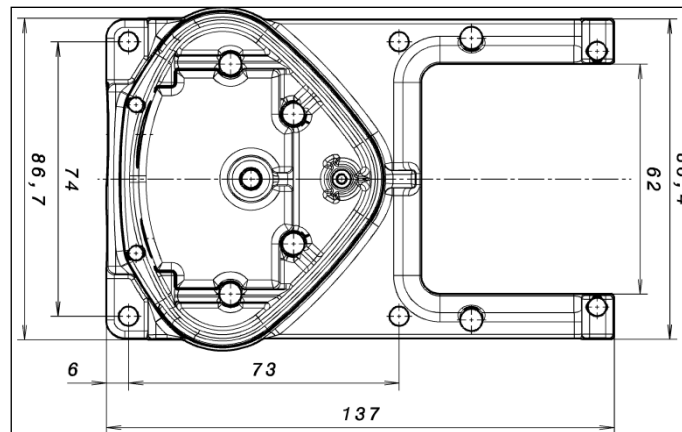


Abb. 45: Bohrbild Standard-Wand-Adapterplatte BG A

1 0 0 4 5 0 0 0 0 0 0 12

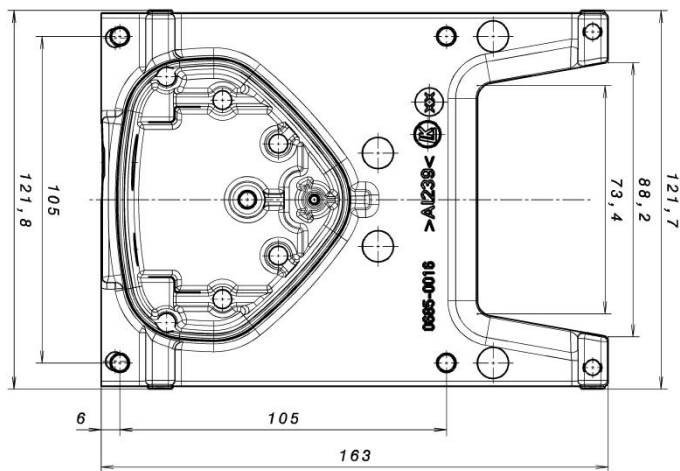


Abb. 46: Bohrbild Standard-Wand-Adapterplatte BG B

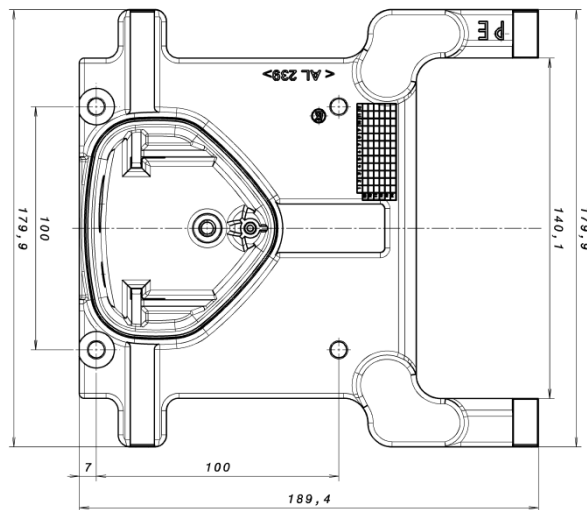


Abb. 47: Bohrbild Standard-Wand-Adapterplatte BG C

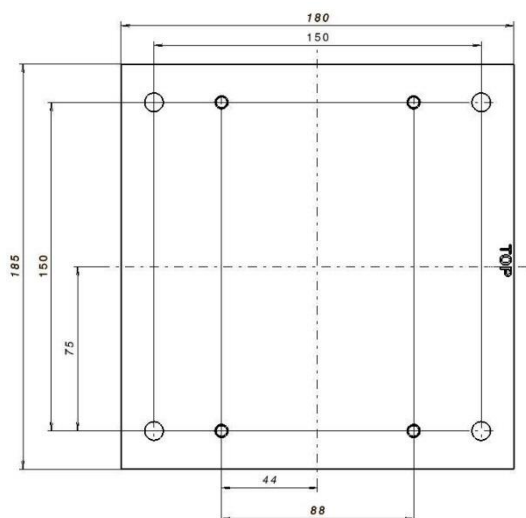


Abb. 48: Bohrbild Standard-Wand-Adapterplatte BG D

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

9.2 Handbediengerät MMI inkl. 3 m Anschlusskabel RJ9 auf Stecker M12



WICHTIGE INFORMATION

Die Verwendung des Handbediengerät MMI (Art.-Nr. 6UMZU0AA-K07323) ist grundsätzlich nur in Verbindung mit einem FKO erlaubt!

Das Handbediengerät MMI wird an die integrierte M12 Schnittstelle des FKO angeschlossen. Mittels dieses Bediengerätes wird der Benutzer in die Lage versetzt, alle Parameter des FKO zu schreiben (programmieren) und/oder zu visualisieren. Bis zu 8 komplette Datensätze können in einem MMI abgespeichert werden und auf andere FKO kopiert werden.

Alternativ zur kostenfreien FKOpC -Software ist eine vollständige Inbetriebnahme möglich.

Externe Signale sind nicht notwendig.

9.3 PC-Kommunikationskabel USB auf Stecker M12/RS485 (Wandler integriert)

Als Alternative zum Handbediengerät MMI kann ein FKO auch mit Hilfe des PC-Kommunikationskabels (Art.-Nr. 6UMZU0AA-K07324) und der FKOpC -Software in Betrieb genommen werden. Die FKOpC -Software steht für Sie auf der BRINKMANN-Homepage unter

www.brinkmannpumps.de/Support/Downloads/Frequenzumrichter

kostenfrei zur Verfügung

10. Zulassungen, Normen und Richtlinien

In diesem Kapitel finden Sie Informationen zur elektromagnetischen Verträglichkeit (EMV) und zu den jeweils geltenden Normen und Zulassungen.

Eine verbindliche Information über die jeweiligen Zulassungen der Antriebsregler entnehmen Sie bitte dem zugehörigen Typenschild!

10.1 EMV-Grenzwertklassen

Beachten Sie bitte, dass die unten angegebenen EMV- Grenzwertklassen nur erreicht werden, wenn die Standard-Schaltfrequenz, wie Werksseitig eingestellt, eingehalten wird.

In Abhängigkeit des verwendeten Installationsmaterials und/oder bei extremen Umgebungsbedingungen kann es notwendig werden, zusätzlich Mantelwellenfilter (Ferritringe) zu verwenden. Bei einer eventuellen Wandmontage dürfen die nachfolgenden Leitungslängen nicht überschritten werden

| FKO Baugröße | Leitungsart | EMV Klasse (DIN-EN-61800-3) | Max. Läng |
|------------------------------|---------------------------|-----------------------------|-----------|
| A 1 AC (0,37 kW - 1,5 kW) | Geschirmte Motorleitung | C1 | 3 m |
| | | C2 | 5 m |
| | Ungeschirmte Motorleitung | - | 5 m |
| A 3 AC (0,55 kW - 1,5 kW) | Geschirmte Motorleitung | C2 | 3 m |
| | | C3 | 5 m |
| | Ungeschirmte Motorleitung | - | 5 m |
| B (4 kW - 5,5 kW) | Geschirmte Motorleitung | C2 | 3 m |
| | | C3 | 5 m |
| | Ungeschirmte Motorleitung | - | 5 m |
| C (5,5 kW - 7,5 kW) | Geschirmte Motorleitung | C2 | 3 m |
| | | C3 | 20 m |
| | Ungeschirmte Motorleitung | - | 100 m |
| D (11 kW - 22 kW) | Geschirmte Motorleitung | C2 | 3 m |
| | | C3 | 20 m |
| | Ungeschirmte Motorleitung | - | 100 m |



WICHTIGE INFORMATION

- In einer Wohnumgebung kann dieses Produkt hochfrequente Störungen verursachen, die Entstörmaßnahmen erforderlich machen können!
- Für eine EMV-gerechte Verdrahtung sind darüber hinaus beidseitig (Antriebsregler- und Motorseitig) EMV-Verschraubungen zu verwenden.
- Beim Einsatz von ungeschirmten Leitungen, werden evt. bestimmte EMV Anforderungen nicht erfüllt, welche zusätzliche EMV-Maßnahmen erfordern.



WICHTIGE INFORMATION

Die Leitung zum Anschluss des PTCs darf max. 5 m betragen, andernfalls muss die werksseitige Brücke eingesetzt bleiben.

Zur Temperaturüberwachung des Motors empfehlen wir dann:

- die integrierte I²T Funktion.
- den Einsatz eines externen PTC Auswertegerätes, welches über den FKO ausgewertet werden kann.

10.2 Klassifizierung nach IEC/EN 61800-3

Für jede Umgebung der Antriebsreglerkategorie definiert die Fachgrundnorm Prüfverfahren und Schärfegrade, die einzuhalten sind.

Definition Umgebung

Erste Umgebung (Wohn-, Geschäfts- und Gewerbebereich):

Alle „Bereiche“, die direkt über einen öffentlichen Niederspannungsanschluss versorgt werden, wie:

- Wohnbereich, z. B. Häuser, Eigentumswohnungen usw.
- Einzelhandel, z. B. Geschäfte, Supermärkte
- Öffentliche Einrichtungen, z. B. Theater, Bahnhöfe
- Außenbereiche, z. B. Tankstellen und Parkplätze
- Leichtindustrie, z. B. Werkstätte, Labors, Kleinbetriebe

Zweite Umgebung (Industrie):

Industrielle Umgebung mit eigenem Versorgungsnetz, das über einen Transformator vom öffentlichen Niederspannungsnetz getrennt ist.

10.3 Oberschwingungsströme und Netzimpedanz für Geräte > 16 A und ≤ 75 A

Auszug aus EN 61000-3-12, gültig für Geräte mit einem Bemessungsstrom > 16 A und ≤ 75 A, die zum Anschluss an öffentliche Niederspannungsnetze vorgesehen sind.

| | |
|--|---|
| Dieses Gerät stimmt IEC 61000-3-12 unter der Voraussetzung überein, dass die Kurzschlussleistung S_{sc} am Anschlusspunkt der Kundenanlage mit dem öffentlichen Netz größer oder gleich $R_{sCE} \times S_{equ}$ ist. Es liegt in der Verantwortung des Installateurs oder Betreibers des Gerätes sicherzustellen, falls erforderlich nach Rücksprache mit dem Verteilernetzbetreiber, dass dieses Gerät nur an einem Anschlusspunkt mit einer Kurzschlussleistung S_{sc} , die größer oder gleich $R_{sCE} \times S_{equ}$ ist, angeschlossen wird. | |
| R_{sc} | Kurzschlussleistung des Netzes am Anschluss-punkt der Kundenanlage mit dem öffentlichen Netz. |
| S_{equ} | Bemessungs - Scheinleistung für dreiphasige Geräte: $S_{equ} = \sqrt{3} \times U_l \times I_{equ}$ (U_l = Außenleiterspannung siehe Technische Daten → Netzspannung) (I_{equ} = Bemessungsstrom des Gerätes siehe Technische Daten → Netzstrom) |
| R_{sCE} | Kurzschlussleistungsverhältnis Für diese Geräte: $R_{sCE} \geq 350$ |

10.4 Normen und Richtlinien

Speziell gelten:

- die Richtlinie 2014/53/EU - Funkanlagenrichtlinie (ABl. L 153 vom 22.05.2014, S. 62) *
- die Richtlinie 2011/65/EU - RoHS-Richtlinie (ABl. L 174 vom 01.07.2011, S. 88)

* Hiermit werden auch die grundlegenden Anforderungen der Niederspannungs- und der EMV-Richtlinie erfüllt.

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

10.5 Zulassung nach UL

10.5.1 UL Specification (English version)

Maximum Ambient Temperature:

| Electronic | Adapter | Ambient | Suffix |
|-------------------|------------|---------|------------------------------------|
| INV M A IV02 PW02 | ADP MA WDM | 45° C | - |
| INV M A IV02 PW03 | ADP MA WDM | 45° C | - |
| INV M A IV02 PW04 | ADP MA WDM | 45° C | - |
| INV M A IV02 PW05 | ADP MA WDM | 40° C | - |
| INV M A IV02 PW90 | ADP MA WDM | - * | - |
| INV M A IV01 PW03 | ADP MA WDM | 40° C | - |
| INV M A IV01 PW04 | ADP MA WDM | 40° C | - |
| INV M A IV01 PW05 | ADP MA WDM | 40° C | - |
| INV M A IV01 PW06 | ADP MA WDM | 40° C | - |
| INV M B IV01 PW07 | ADP MB WDM | 45° C | - |
| INV M B IV01 PW08 | ADP MB WDM | 40° C | - |
| INV M B IV01 PW09 | ADP MB WDM | 35° C | - |
| INV M C IV01 PW10 | ADP MC WDM | 40° C | GH01, GH02, GH07, GH93, GH95, GH4x |
| INV M C IV01 PW11 | ADP MC WDM | 35° C | GH01, GH02, GH07, GH93, GH95, GH4x |
| INV M C IV01 PW96 | ADP MC WDM | 35° C | GH01, GH02, GH07, GH93, GH95, GH4x |
| INV M C IV01 PW97 | ADP MC WDM | 20° C | GH01, GH02, GH07, GH93, GH95, GH4x |
| INV M C IV01 PW10 | ADP MC WDM | 55° C | GH04, GH96, GH5x |
| INV M C IV01 PW11 | ADP MC WDM | 50° C | GH04, GH96, GH5x |
| INV M C IV01 PW96 | ADP MC WDM | 50° C | GH04, GH96, GH5x |
| INV M C IV01 PW10 | ADP MC WDM | 50° C | GH05, GH97, GH6x |
| INV M C IV01 PW11 | ADP MC WDM | 45° C | GH05, GH97, GH6x |
| INV M C IV01 PW96 | ADP MC WDM | 45° C | GH05, GH97, GH6x |
| INV M D IV01 PW12 | ADP MD WDM | 55° C | - |
| INV M D IV01 PW13 | ADP MD WDM | 50° C | - |
| INV M D IV01 PW14 | ADP MD WDM | 40° C | - |
| INV M D IV01 PW15 | ADP MD WDM | 35° C | - |

* depends on external cooling

Required Markings

Enclosure intended for use with field-installed conduit hubs, fittings or closure plates UL approved in accordance to UL514B and CSA certified in accordance to C22.2 No. 18, environmental Type 1 or higher.

Internal Overload Protection Operates within 60 seconds when reaching 150 % of the Motor Full Load Current.

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

Short circuit current rating (SCCR)

Suitable for use on a circuit capable of delivering not more than 200 kA rms symmetrical amperes, 230 Volts for INV Mx IV02 or 480 Volts for INV Mx IV01, maximum when protected by fuses.

“Warning” – Use fuses rated 600 V/50 A for INV MA IV02 only.

“Warning” – Use fuses rated 600 V/10 A for INV MA IV01 only.

“Warning” – Use fuses rated 600 V/30 A for INV MB IV01 only.

“Warning” – Use fuses rated 600 V/30 A for INV MC IV01 only.

“Warning” – Use fuses rated 600 V/70 A for INV MD IV01 only.

CAUTION: Integral solid state short circuit protection does not provide branch circuit protection. Branch circuit protection must be provided in accordance with the Manufacturer Instructions, National Electrical Code and any additional local codes.

All wiring terminals marked to indicate proper connections for the power supply, load and control circuitry.

The tightening, torque to connect the motor terminals, is 26.55 lb/in (size A to C) and 5.31 lb/in to connect the PTC (in all sizes).

Instruction for operator and servicing instructions on how to mount and connect the products using the intended motor connection adapter, please see chapter 3.3 and 9.1 in the operating manual.

CAUTION: Use 75° C copper wires only.

Drives do not provide over temperature sensing.

CAUTION: For Mx IV01 used in Canada: TRANSIENT SURGE SUPPRESSION SHALL BE INSTALLED ON THE LINE SIDE OF THIS EQUIPMENT AND SHALL BE RATED 277 V (PHASE TO GROUND), 480 V (PHASE TO PHASE), SUITABLE FOR OVERVOLTAGE CATEGORY III, AND SHALL PROVIDE PROTECTION FOR A RATED IMPULSE WITHSTAND VOLTAGE PEAK OF 2.5 kV

The Type of branch circuit protection devices used for BREAKDOWN OF COMPONENT TEST is Nonrenewable Cartridge Fuse, Class _RK5.

As RK5 is the worst Case Type, any other Type can be used.

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

10.5.2 Homologation CL (Version en française)

Température ambiante maximale:

| Électronique | Adaptateur | Ambiente | Suffixe |
|-------------------|------------|----------|------------------------------------|
| INV M A IV02 PW02 | ADP MA WDM | 45° C | - |
| INV M A IV02 PW03 | ADP MA WDM | 45° C | - |
| INV M A IV02 PW04 | ADP MA WDM | 45° C | - |
| INV M A IV02 PW05 | ADP MA WDM | 40° C | - |
| INV M A IV02 PW90 | ADP MA WDM | - * | - |
| INV M A IV01 PW03 | ADP MA WDM | 40° C | - |
| INV M A IV01 PW04 | ADP MA WDM | 40° C | - |
| INV M A IV01 PW05 | ADP MA WDM | 40° C | - |
| INV M A IV01 PW06 | ADP MA WDM | 40° C | - |
| INV M B IV01 PW07 | ADP MB WDM | 45° C | - |
| INV M B IV01 PW08 | ADP MB WDM | 40° C | - |
| INV M B IV01 PW09 | ADP MB WDM | 35° C | - |
| INV M C IV01 PW10 | ADP MC WDM | 40° C | GH01, GH02, GH07, GH93, GH95, GH4x |
| INV M C IV01 PW11 | ADP MC WDM | 35° C | GH01, GH02, GH07, GH93, GH95, GH4x |
| INV M C IV01 PW96 | ADP MC WDM | 35° C | GH01, GH02, GH07, GH93, GH95, GH4x |
| INV M C IV01 PW97 | ADP MC WDM | 20° C | GH01, GH02, GH07, GH93, GH95, GH4x |
| INV M C IV01 PW10 | ADP MC WDM | 55° C | GH04, GH96, GH5x |
| INV M C IV01 PW11 | ADP MC WDM | 50° C | GH04, GH96, GH5x |
| INV M C IV01 PW96 | ADP MC WDM | 50° C | GH04, GH96, GH5x |
| INV M C IV01 PW10 | ADP MC WDM | 50° C | GH05, GH97, GH6x |
| INV M C IV01 PW11 | ADP MC WDM | 45° C | GH05, GH97, GH6x |
| INV M C IV01 PW96 | ADP MC WDM | 45° C | GH05, GH97, GH6x |
| INV M D IV01 PW12 | ADP MD WDM | 55° C | - |
| INV M D IV01 PW13 | ADP MD WDM | 50° C | - |
| INV M D IV01 PW14 | ADP MD WDM | 40° C | - |
| INV M D IV01 PW15 | ADP MD WDM | 35° C | - |

* dépend du refroidissement externe

Mentions requises

Boîtier prévu pour une utilisation avec entrées de conduit fileté installées sur le terrain, raccords ou plaques d'obturation approuvées UL conformément à UL514B et certifiées CSA conformément à C22.2 No. 18, étiquetage environnemental de type 1 ou plus.

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

La protection interne contre les surcharges se met en marche en l'espace de 60 secondes une fois 150 % du courant nominal du moteur atteints

Short circuit current rating (SCCR)

Convient pour une utilisation sur un circuit capable de livrer pas plus de 200 kA ampères symétriques rms, 230 volts pour INV Mx IV02 ou 480 volts pour INV Mx IV01 maximum en cas de protection par fusibles.

« Avertissement » – Utiliser des fusibles d'une valeur nominale de 600 V/50 A pour INV MA IV02 uniquement.

« Avertissement » – Utiliser des fusibles d'une valeur nominale de 600 V/10 A pour INV MA IV01 uniquement.

« Avertissement » – Utiliser des fusibles d'une valeur nominale de 600 V/30 A pour INV MB IV01 uniquement.

« Avertissement » – Utiliser des fusibles d'une valeur nominale de 600 V/30 A pour INV MC IV01 uniquement.

« Avertissement » – Utiliser des fusibles d'une valeur nominale de 600 V/70 A pour INV MD IV01 uniquement.

La protection intégrée contre les courts-circuits à semi-conducteur n'assure pas la protection du circuit de dérivation. Le circuit de dérivation doit être protégé conformément aux instructions du fabricant, au code national d'électricité et à tout autre code local additionnel.

Toutes les bornes de câblage avec repères pour les connexions correctes pour l'alimentation électrique, la charge et les circuits de commande.

Le couple de serrage pour la connexion des bornes du moteur est de 26,55 lb/in (taille A à C) et de 5,31 lb/in pour la connexion CTP (toutes les tailles).

Pour les instructions destinées à l'opérateur et les instructions de service relatives au montage et à la connexion des produits à l'aide de l'adaptateur de connexion du moteur prévu à cet effet, voir les chapitres 3.3 et 9.1 contenus dans le Manuel d'utilisation.

Utiliser uniquement des câbles en cuivre 75° C.

Les entraînements ne permettent pas la détection de surtempérature.

Concernant le Mx IV01 utilisé au Canada : LA SUPPRESSION DE TENSION TRANSITOIRE DOIT ÊTRE INSTALLÉE CÔTÉ LIGNE DE CET ÉQUIPEMENT ET AVOIR UNE VALEUR NOMINALE DE 277 V (PHASE-TERRE), 480 V (PHASE-PHASE), EN COMPATIBILITÉ AVEC LA CATÉGORIE DE SURTENSION III, ET DOIT OFFRIR UNE PROTECTION CONTRE UN PIC DE TENSION ASSIGNÉE DE TENUE AUX CHOCS DE 2,5 kV

Le fusible cartouche à usage unique de classe RK5 est le type de dispositifs de protection des circuits de dérivation utilisé pour l'ESSAI DE PANNE DES COMPOSANTS.

RK5 étant le type employé dans les scénarios catastrophes, n'importe quel autre type peut être utilisé.

11. Schnellinbetriebnahme

11.1 Schnellinbetriebnahme

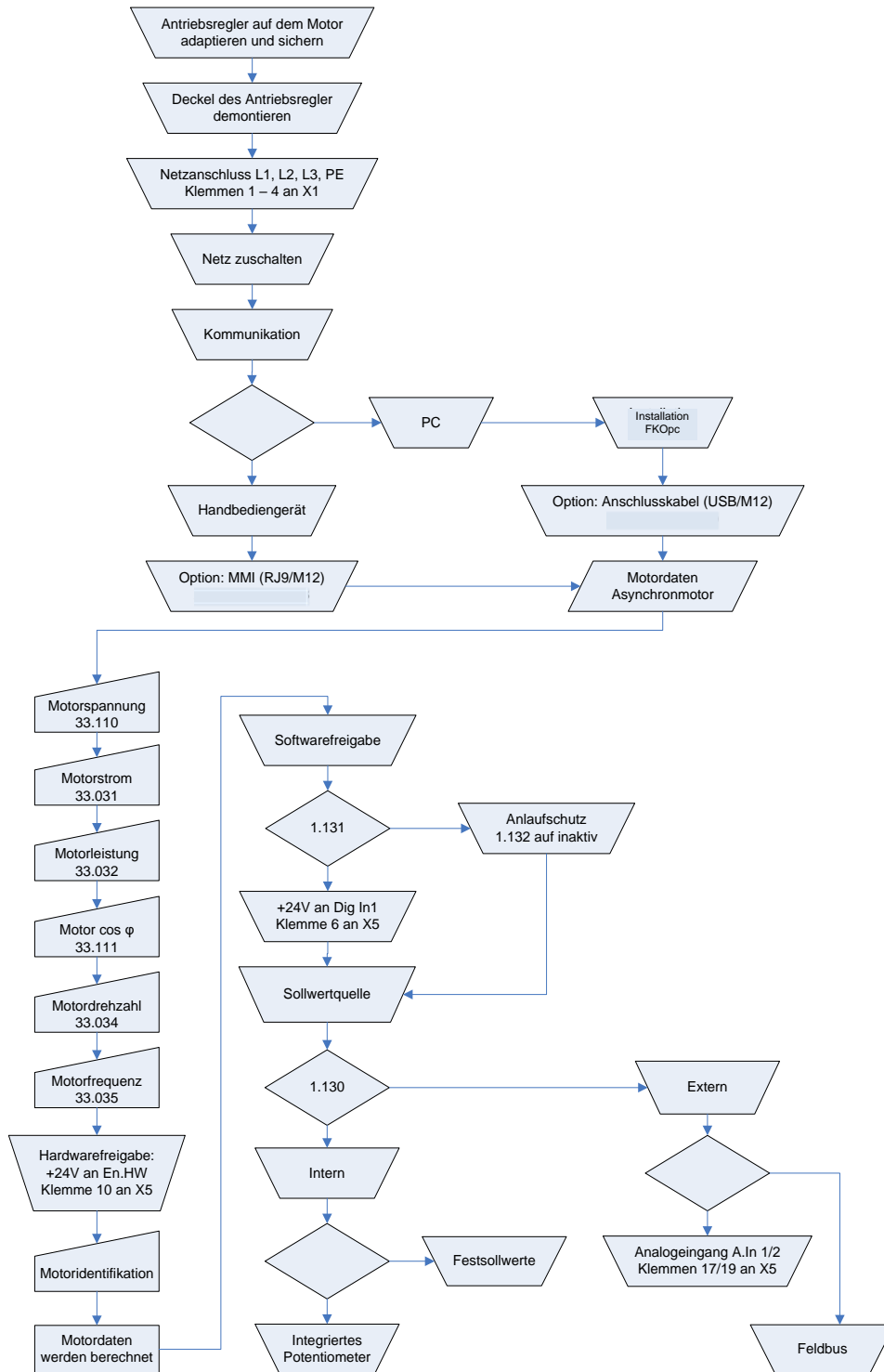


Abb. 49: Blockdiagramm Schnellinbetriebnahme ASM

11.2 Schnellinbetriebnahme Synchronmotor

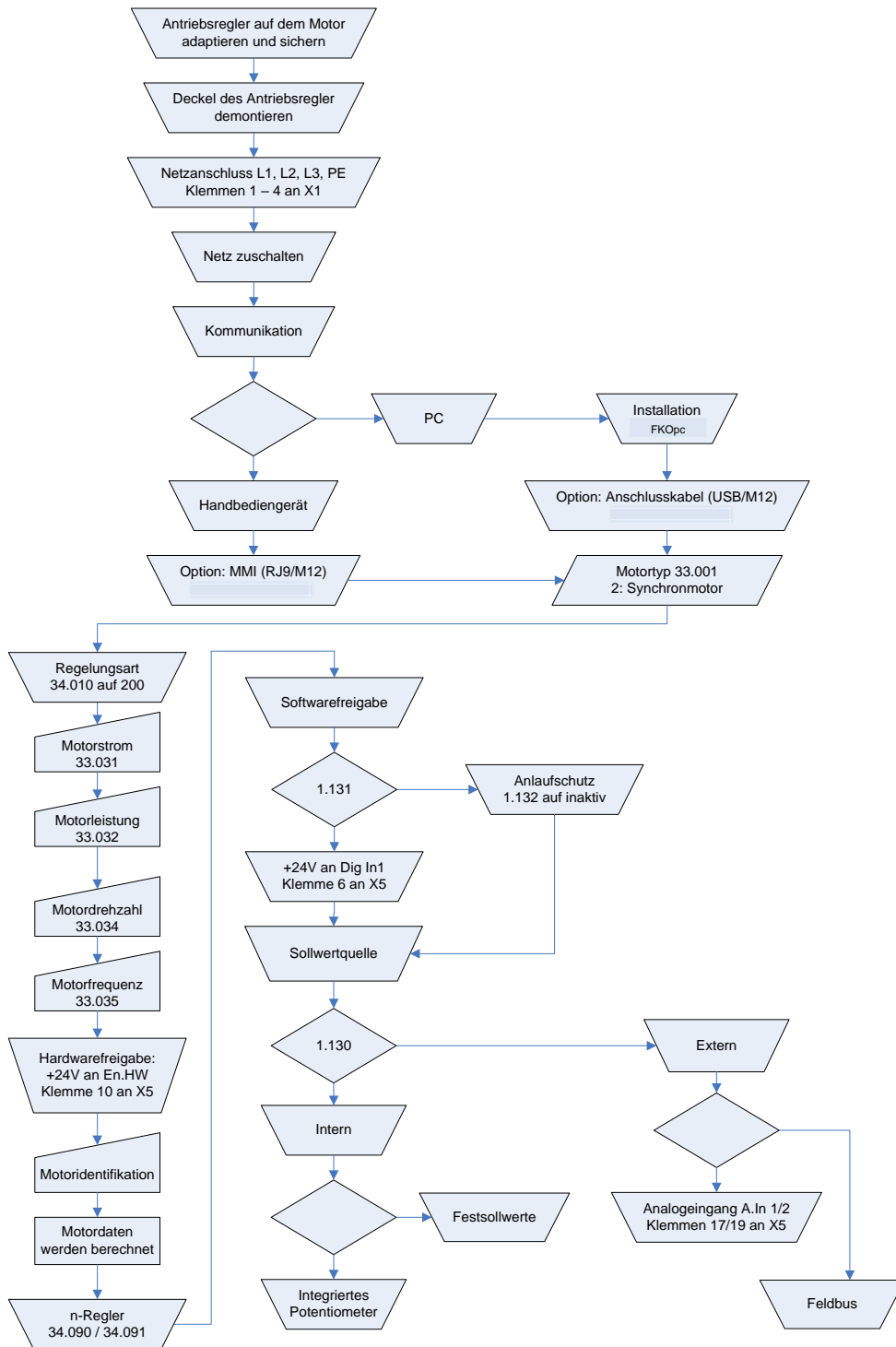


Abb. 50: Blockdiagramm Schnellinbetriebnahme

| | | | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|
| 1 | 0 | 0 | 4 | 5 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 12 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|

12. Index

A

| | |
|---|---------|
| Adapterplatten Wand | 110 |
| Allgemeine technische Daten 230 V Geräte..... | 103 |
| Allgemeine technische Daten 400 V Geräte..... | 102 |
| Analogausgang | 34, 78 |
| Analogeingang | 34, 75 |
| | 69 |
| | 96 |
| Anschlussplan | 38 |
| Anschlussvariante Dreieckschaltung..... | 21 |
| Anschlussvariante Sternschaltung | 22 |
| Applikations-Parameter | 66 |
| Aufstellhöhe | 19, 107 |
| | 70 |

B

| | |
|---------------------------|----|
| | 67 |
| Blockierererkennung | 84 |
| Blockschaltbild | 58 |
| Bremschopper | 33 |
| Bremswiderstand | 33 |
| | 89 |

C

| | |
|------------------------|----|
| CE Kennzeichnung | 11 |
|------------------------|----|

D

| | |
|----------------------|------------|
| Derating..... | 106 |
| Digitalausgang | 36, 37, 79 |
| Digitaleingang | 35, 37, 78 |
| | 69 |
| | 91 |
| | 94 |

E

| | |
|------------------------------|-----|
| Elektrischer Anschluss | 29 |
| EMV-Grenzwertklassen..... | 113 |
| EMV-Norm | 113 |
| Energiesparfunktion | 63 |
| Erdschluss-Schutz | 23 |
| | 87 |
| Externer Fehler | 83 |

F

| | |
|---------------------------|---------|
| | 94 |
| | 94 |
| Fehlererkennung | 97, 100 |
| Feldbus | 87 |
| | 88 |
| | 88 |
| | 96 |
| Festfrequenz | 64 |
| FI-Schutzschalter | 14 |
| Frequenz | 34 |
| Frequenzstellbetrieb..... | 62 |

G

| | |
|-------|----|
| | 84 |
|-------|----|

H

| | |
|-----------------------------------|----|
| Hinweise zum Betrieb | 14 |
| Hinweise zur Inbetriebnahme | 13 |

I

| | |
|-------------------------------|---------|
| I ² t-Grenze | 93 |
| Impressum | 2 |
| Inbetriebnahme | 56, 119 |
| Inbetriebnahmeschritte | 59 |

K

| | |
|---------------------------------------|--------|
| Kabelschuhe | 23, 43 |
| Kabelverschraubungen | 19, 33 |
| Kennzeichnung am Antriebsregler | 9 |
| Kommunikation | 57 |
| Konvektion | 39 |

L

| | |
|--|----|
| LED-Blinkcodes | 97 |
| Leistungsanschluss der Baugröße D | 31 |
| Leistungsanschluss der Baugrößen A - C | 29 |
| Leistungsanschlüsse (Baugröße A - C) | 24 |
| Leistungsanschlüsse (Baugröße D) | 25 |
| Leistungsparameter | 90 |
| Lüfter | 19 |

M

| | |
|--|---------|
| | 66 |
| Mechanische Installation BG. A - C | 40 |
| Mechanische Installation BG. D | 45 |
| | 66 |
| MMI | 57, 112 |
| MMI Parameter | 86 |
| Montage | 20 |
| | 92 |
| | 91 |
| | 91 |
| | 91 |
| | 91 |
| | 91 |
| Motorpotentiometer | 71 |
| | 90, 92 |
| | 91 |
| Motorstromgrenze | 84 |

N

| | |
|-------------------------|-----|
| Netzanschluss | 29 |
| Netzzuschaltungen | 15 |
| Normen | 114 |

O

| | |
|--------------------------|-----|
| Optionales Zubehör | 110 |
|--------------------------|-----|

P

| | |
|----------------------|----|
| Parameter | 61 |
| Parametersatz | 98 |
| | 86 |
| Parametrierung | 59 |

| | |
|--------------------------|--------|
| PC Kabel | 112 |
| PID-Invers | 62, 73 |
| PID-Prozessregler | 72 |
| PID-Prozessreglung | 62 |

Q

| | |
|------------------------------|----|
| Quadratische Kennlinie | 95 |
| | 70 |

R

| | |
|---------------------------------|--------|
| | 66, 67 |
| | 93 |
| Reglerdaten..... | 93 |
| Reglerdaten Synchronmotor | 96 |
| Relais | 36, 80 |
| Reparaturen | 16 |

S

| | |
|---|----------|
| Schaltfrequenz | 93 |
| | 95 |
| Schnellinbetriebnahme..... | 119 |
| Short circuit current rating (SCCR)..... | 116, 118 |
| Sicherheitshinweise | 11, 18 |
| | 68 |
| | 68 |
| | 90, 92 |
| | 91, 92 |
| Steueranschlüsse..... | 33 |
| Steueranschlüsse der Basic Applikationskarte..... | 37 |
| Steuerklemmen (Baugröße A - D)..... | 23 |
| | 92 |
| Systemfehler | 98 |

T

| | |
|----------------------------|-----|
| Taktfrequenz | 108 |
| Technische Daten | 102 |
| Transport & Lagerung | 13 |

U

| | |
|----------------------------|---------|
| Überlast..... | 98, 99 |
| Überspannung..... | 98, 99 |
| Überstrom | 100 |
| Übertemperatur | 99, 100 |
| UL | 115 |
| Umgebungsbedingungen | 19 |
| Umgebungstemperatur | 106 |
| Unterspannung..... | 98, 99 |

V

| | |
|-------------------------------|----|
| Verkabelungsanweisungen | 23 |
|-------------------------------|----|

W

| | |
|-----------------------|---------|
| Wandmontage..... | 39, 110 |
| Werkseinstellung..... | 65 |

Z

| | |
|------------------------|----|
| Zusatzfunktionen | 85 |
|------------------------|----|

Notizen

13. EG-Konformitätserklärung

DEUTSCH / ENGLISH / FRANÇAIS / ESPAÑOL



EG-Konformitätserklärung

EC declaration of conformity / Déclaration de conformité CE / Declaración de conformidad CE

Hersteller / Manufacturer / Constructeur / Fabricante

Brinkmann Pumpen, K. H. Brinkmann GmbH & Co. KG
Friedrichstraße 2, D-58791 Werdohl

Produktbezeichnung / Product name / Désignation du produit / Designación del producto

Antriebsregler / Drive control / Convertisseur de fréquence / Regulador de accionamiento

Typ / Type / Tipo **FKO / FKO PROFIBUS**

Das bezeichnete Produkt stimmt mit den folgenden Richtlinien des Rates zur Angleichung der Rechtsvorschriften der EG-Mitgliedsstaaten überein:

The named product conforms to the following Council Directives on approximation of laws of the EEC Member States:

Le produit sus-mentionné est conforme aux Directives du Conseil concernant le rapprochement des législations des

Etats membres CEE:

El producto designado cumple con las Directivas del Consejo relativas a la aproximación de las legislaciones de los Estados Miembros de la CEE:

2014/35/EU Niederspannungsrichtlinie

2014/35/EU low voltage guide lines

2014/35/UE Directive "Basse Tension"

2014/35/UE Directivas de bajo voltaje

2014/30/EU Richtlinie für elektromagnetische Verträglichkeit

2014/30/EU Council Directive for Electromagnetic compatibility

2014/30/UE Directive du Conseil pour Compatibilité électromagnétique

2014/30/UE Directivas del Consejo para Compatibilidad electromagnética

2011/65/EU und 2015/863/EU RoHS Richtlinien

2011/65/EU and 2015/863/EU RoHS Directives

2011/65/UE et 2015/863/UE Directives RoHS

2011/65/UE y 2015/863/UE RoHS Directivas

Die Übereinstimmung mit den Vorschriften dieser Richtlinien wird nachgewiesen durch die vollständige Einhaltung folgender Normen:

Conformity with the requirements of this Directives is testified by complete adherence to the following standards:

La conformité aux prescriptions de ces Directives est démontrée par la conformité intégrale avec les normes suivantes:

La conformidad con las prescripciones de estas directivas queda justificada por haber cumplido totalmente las siguientes normas:

Harmonisierte Europ. Normen / Harmonised Europ. Standards / Normes europ. harmonisées / Normas europ. Armonizadas

EN 61800-3:2019-11

EN 61800-5-1 :2007 + A1 :2021

EN IEC 63000 :2018

Die Hinweise in der Betriebsanleitung für den Einbau und die Inbetriebnahme des Antriebsreglers sind zu beachten.

The instructions contained in the operating manual for installation and start up the drive control have to be followed.

Les indications d'installation / montage et de mise en service du convertisseur de fréquence prévues dans l'instruction d'emploi doivent être suivies.

Tenga en cuenta las instrucciones en el manual para la instalación y puesta en marcha del regulador de accionamiento.

Brinkmann Pumpen, K. H. Brinkmann GmbH & Co. KG

Werdohl, 24.04.2023

Dr.-Ing. Dirk Wenderott
Chief Product Officer (CPO)
Head of Engineering

Dr. H. Abou Dayé
K. H. Brinkmann GmbH & Co. KG
Friedrichstraße 2, D-58791 Werdohl
Dokumentationsbevollmächtigter /
Representative of documentation/
Mandataire de documentation /
Mandatario de documentación



BRINKMANN PUMPEN
K.H. Brinkmann GmbH & Co. KG
Friedrichstraße 2
58791 Werdohl
Deutschland
Tel. +49 (0)2392 5006-0
Fax +49 (0)2392 5006-180
sales@brinkmannpumps.de