



One Range, One Result, One Name

Montage- und Inbetriebnahmeanleitung

Fenner® QD:Evo IP20 & IP66 / NEMA 4X
AC Frequenzumrichter

0.37 - 22kW
110 - 480V

Fenner®
THE MARK OF ENGINEERING EXCELLENCE

| | |
|---|-----------|
| 1. Schnelle Inbetriebnahme | 4 |
| 1.1. Wichtige Sicherheitsinformationen | 4 |
| 1.2. Schnelle Inbetriebnahme | 5 |
| 2. Allgemeine Informationen und Bemessungsdaten | 7 |
| 2.1. Identifikation des Umrichters nach Modellnummer | 7 |
| 2.2. Umrichter-Modellnummern | 7 |
| 3. Mechanische Installation | 8 |
| 3.1. Allgemeines | 8 |
| 3.2. UL-konforme Installation | 8 |
| 3.3. Mechanische Abmessungen und Montage - offene IP20-Einheiten | 8 |
| 3.4. Anweisungen für die Gehäusemontage - IP20-Einheiten | 8 |
| 3.5. Mechanische Abmessungen - IP66 (Nema 4x) geschlossene Einheiten | 9 |
| 3.6. Leitlinien für die Montage (IP66-Einheiten) | 10 |
| 3.7. Durchführungsplatte und Verriegelung | 11 |
| 3.8. Entfernen der Klemmenabdeckung | 11 |
| 3.9. Routinemäßige Wartung | 11 |
| 4. Leistungsverdrahtung | 12 |
| 4.1. Erdung des Umrichters | 12 |
| 4.2. EMV-Filter trennen | 12 |
| 4.3. Vorsichtsmaßnahmen bei der Verkabelung | 13 |
| 4.4. Stromversorgungsanschlüsse | 13 |
| 4.5. Anschluss von Umrichter und Motor | 13 |
| 4.6. Anschlüsse des Motorklemmkastens | 13 |
| 4.7. Thermischer Motorüberlastschutz | 14 |
| 4.8. Steuerklemmenanschluss | 14 |
| 4.9. Schaltbild | 14 |
| 4.10. Verwendung des Rückwärtslauf/0/Vorwärtslauf-Wahlschalters (nur geschaltete Version) | 15 |
| 4.11. Steueranschlüsse | 16 |
| 5. Betrieb | 17 |
| 5.1. Verwalten des Tastenfeldes | 17 |
| 5.2. Ändern von Parametern | 17 |
| 5.3. Nur Lesezugriff auf Parameter | 17 |
| 5.4. Parameter zurücksetzen | 17 |
| 5.5. Einen Fehler zurücksetzen | 17 |
| 6. Parameter | 18 |
| 6.1. Standardparameter | 18 |
| 6.2. Erweiterte Parameter | 19 |
| 6.3. Fortgeschrittene Parameter | 22 |
| 6.4. P-00 „Nur lesen“-Parameter | 24 |
| 7. Makrokonfigurationen des analogen und digitalen Eingangs | 25 |
| 7.1. Überblick | 25 |
| 7.2. Makrofunktionen Führungsschlüssel | 25 |
| 7.3. Makrofunktionen - Klemmenmodus (P-12 = 0) | 25 |
| 7.4. Makrofunktionen - Tastenfeldmodus (P-12 = 1 oder 2) | 26 |
| 7.5. Makrofunktionen - Fieldbus-Steuerungsmodus (P-12 = 3, 4, 7, 8 oder 9) | 28 |
| 7.6. Makrofunktionen - PI-Steuerungsmodus durch Nutzer (P-12 = 5 oder 6) | 28 |
| 7.7. Notfallbetrieb | 28 |
| 7.8. Beispiel Schaltbilder | 29 |
| 8. Modbus RTU-Kommunikation | 30 |
| 8.1. Einleitung | 30 |
| 8.2. Modbus RTU-Spezifikationen | 30 |
| 8.3. RJ45-Verbinderkonfiguration | 30 |
| 8.4. Modbus-Telegrammstruktur | 30 |
| 8.5. Modbus-Registerkarte | 31 |
| 9. Technische Daten | 32 |
| 9.1. Umgebung | 32 |
| 9.2. Nennleistungstabelle | 32 |
| 9.3. Zusätzliche Informationen zur UL-Konformität | 33 |
| 10. Problemlösung | 34 |
| 10.1. Mitteilungen zu den Fehlercodes | 34 |

Konformitätserklärung

ERIKS Industrial Services Ltd erklärt hiermit, dass die Fenner QD:Evo Produktreihe den einschlägigen Sicherheitsbestimmungen der Niederspannungsrichtlinie 2006/95/EC und der EMV-Direktive 2004/108/EC entspricht und gemäß folgenden harmonisierten EU-Normen entwickelt und hergestellt wurde:

| | |
|-----------------------------|--|
| EN 61800-5-1: 2003 | Drehzahlveränderbare elektrische Antriebe. Anforderungen an die Sicherheit. Elektrische, thermische und energetische Anforderungen. |
| EN 61800-3 2. Ausgabe: 2004 | Drehzahlveränderbare elektrische Antriebe. EMV-Anforderungen einschließlich spezieller Prüfverfahren |
| EN 55011: 2007 | Grenzwerte und Messverfahren zur Bestimmung elektromagnetischer Abstrahlungen (EMV) von industriellen, wissenschaftlichen und medizinischen (ISM) Geräten. |
| EN60529: 1992 | Spezifikationen für Schutzarten durch Gehäuse |

Elektromagnetische Kompatibilität

Alle Fenner Systeme wurden unter Berücksichtigung striktester EMV-Richtlinien entwickelt. Alle Versionen sind geeignet für den Betrieb an einer einphasigen 230 Volt- oder dreiphasigen 400 Volt-Versorgung und jene, die für die Nutzung innerhalb der Europäischen Union gedacht sind, sind mit einem internen EMC-Filter ausgestattet. Dieser EMC-Filter ist so gestaltet, dass er die über die Verkabelung zurück in die Stromversorgung geleiteten Emissionen zwecks Erfüllung harmonisierter EU-Normen reduziert. Der Installateur hat sicherzustellen, dass die Ausrüstung bzw. das System, in die das Produkt integriert wird, den EMV-Normen des jeweiligen Landes entspricht. In der Europäischen Union müssen Geräte, in die dieses Produkt eingebaut ist/wird, der EMV-Richtlinie 2004/108/EU entsprechen. Wird der Fenner QD Umrichter mit einem internen oder optionalen externen Filter eingesetzt, können folgende EMV-Kategorien gemäß EN61800-3:2004 erfüllt werden:

| Umrichtertyp/Nennleistung | EMV-Kategorie | | |
|---|--|---|----|
| | C1 | C2 | C3 |
| 1 Phase, 230 Volt Eingangsspannung 57xE2xxx | Keine zusätzliche Filterung erforderlich Abgeschirmtes Motorkabel verwenden | | |
| 3 Phasen, 400 Volt Eingangsspannung 57xExxx | Externen Filter verwenden | Keine zusätzliche Filterung erforderlich Abgeschirmtes Motorkabel <i>verwenden</i> | |
| Hinweis | Die Einhaltung der EMC-Standards hängt von einer Anzahl an Faktoren ab, einschließlich der Umgebung, in der der Umrichter installiert ist, die Motorschaltfrequenz, Motor, Kabellängen und angewandte Installationsmethoden. | | |
| | Bei abgeschirmten Motorkabeln über 100 m und bis 200 m Länge, muss ein dv-/dt-Ausgangsfiler verwendet werden. (Siehe für weitere Details dazu den Fenner Katalog für Umrichter) | | |
| | Die Einhaltung der EMC-Richtlinien wird durch die werksseitig voreingestellten Standard-Parameter erreicht | | |

Alle Rechte vorbehalten. Ohne ausdrückliche schriftliche Genehmigung des Herausgebers darf kein Teil dieser Bedienungsanleitung in irgendeiner Form bzw. mit Hilfe irgendwelcher Mittel, ob elektrischer oder mechanischer Art, vervielfältigt oder übertragen werden; Dies schließt das Fotokopieren, das Aufzeichnen sowie den Einsatz von Informationsspeicher- oder Datenwiedergewinnungssystemen mit ein.

Copyright ERIKS Industrial Services Ltd © 2016

Alle Fenner QD-Einheiten sind mit einer 2-Jahres-Garantie ab Kaufdatum gegen Herstellungsdefekte gewährleistet. Der Hersteller haftet nicht für Schäden, die während oder aufgrund des Transports, des Empfangs, der Installation oder Inbetriebnahme entstehen. Eine Haftung ist ebenfalls ausgeschlossen bei Schäden und Folgen, die durch unsachgemäße, fahrlässige oder inkorrekte Installation oder Einstellung der Betriebsparameter des Frequenzumrichters, einer inkorrekten Installation, inakzeptable Staubanhäufungen, Feuchtigkeit, korrodierende Substanzen, übermäßige Vibrationen/Erschütterungen oder Umgebungstemperaturen entstehen, die außerhalb der Konstruktionsspezifikation liegen.

Der regional zuständige Vertriebshändler kann nach seinem Ermessen andere Bedingungen und Konditionen anbieten und ist in sämtlichen die Garantie betreffenden Fällen erster Ansprechpartner.

Diese Bedienungsanleitung enthält die Originalanweisungen. Alle nicht englischen Versionen sind Übersetzungen dieser Originalanweisungen.

Zum Zeitpunkt der Drucklegung dieser Anleitung waren sämtliche darin enthaltenen Angaben korrekt. Im Interesse seines Engagements für kontinuierliche Verbesserungen behält sich der Hersteller das Recht vor, Spezifikationen oder Leistung des Produkts oder den Inhalt dieser Bedienungsanleitung ohne vorherige Ankündigung zu ändern.

**Diese Bedienungsanleitung gilt für die Firmware-Version 3.00.
Bedienungsanleitung Revision 1.01**





ERIKS Industrial Services Ltd verfolgt eine Politik der kontinuierlichen Verbesserung, und obgleich alle Anstrengungen unternommen wurden, um präzise und aktuelle Angaben zur Verfügung zu stellen, dienen die in dieser Bedienungsanleitung enthaltenen Informationen lediglich der Orientierung und stellen keinen Teil irgendeines Vertrages dar.

Registered Address: ERIKS Industrial Services Limited, Amber Way, Halesowen, West Midlands, B62 8WG

1. Schnelle Inbetriebnahme

1.1. Wichtige Sicherheitsinformationen

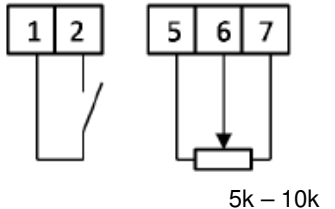
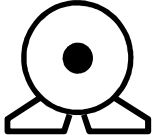
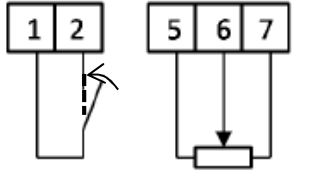
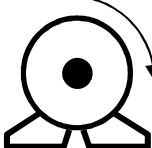
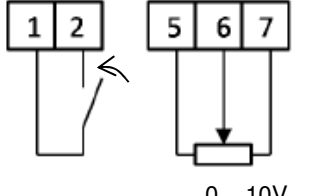
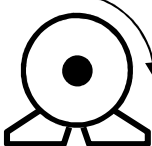
Lesen und beachten Sie die folgenden WICHTIGEN SICHERHEITSINFORMATIONEN sowie alle Warn- und Vorsichtshinweise an anderen Stellen sorgfältig durch.

| | | | |
|---|--|---|---|
|  | Gefahr: Weist auf die Gefahr eines elektrischen Schlages hin, die ohne entsprechende Vorbeugungsmaßnahmen zu Schäden an der Ausrüstung oder gar Verletzungen und Tod führen kann. |  | Gefahr: Weist auf eine potenzielle Gefahrensituation (außer elektrisch) hin, die ohne entsprechende Vorbeugungsmaßnahmen zu Sachschäden führen kann. |
|  | <p>Dieser Frequenzumrichter (Fenner QD) ist für die Integration in komplette Ausrüstungen oder Systeme als Teil einer festen Installation vorgesehen. Bei unsachgemäßer Installation kann das Gerät ein Sicherheitsrisiko darstellen. Der Fenner QD Umrichter verwendet hohe elektrische Spannungen und Ströme, führt ein hohes Maß an gespeicherter elektrischer Energie und wird für das Steuern und Regeln von Maschinen und Anlagen genutzt, die aufgrund ihrer Bauart Verletzungen verursachen können. Elektroinstallation und Systemdesign erfordern besondere Aufmerksamkeit, damit Gefahren sowohl beim normalen Betrieb als auch im Falle einer Funktionsstörung vermieden werden können. Dieses Produkt darf nur von qualifizierten Elektrikern eingebaut und gewartet werden.</p> <p>Systemdesign, Installation und Inbetriebnahme darf nur Personen erfolgen, die aufgrund ihrer Kenntnisse und praktischen Erfahrung dazu geeignet sind. Diese Sicherheitsinformationen und die Anweisungen dieser Anleitung sind sorgfältig durchzulesen und alle Informationen im Hinblick auf den Transport, die Lagerung und Verwendung des Fenner QD Umrichters zu beachten, einschließlich der angegebenen Umweltbeschränkungen.</p> <p>Führen Sie keine Durchschlagprüfung oder Stehspannungsprüfung am Fenner QD Umrichter durch. Vor jeglichen elektrischen Messungen ist das Gerät von der Stromversorgung zu trennen.</p> <p>Gefahr eines elektrischen Schlages! Vor dem Beginn jeglicher Arbeiten den Fenner QD Umrichter SPANNUNGSFREI machen. Die Klemmen und Innenkomponenten des Geräts stehen bis zu 10 Minuten nach der Trennung vom Netz immer noch unter Hochspannung. Prüfen Sie vor dem Beginn jeglicher Arbeiten mit einem Vielfachmessgerät, ob alle Einspeiseklemmen spannungsfrei sind.</p> <p>Wenn der Umrichter über Steckverbinder mit dem Netz verbunden ist, darf die Verbindung frühestens 10 Minuten nach der Netzabschaltung getrennt werden.</p> <p>Stellen Sie korrekte Erdung sicher. Das Erdungskabel muss für den maximalen Netzfehlerstrom ausgelegt sein, der normalerweise durch Sicherungen oder Motorschutzschalter begrenzt wird. In der Netzversorgung zum Umrichter müssen ausreichend bemessene Sicherungen oder Leitungsschutzschalter gemäß den regional geltenden Gesetzen bzw. Bestimmungen eingebaut sein.</p> <p>Überprüfen Sie die Kabelverbindungen und die korrekte Erdung gemäß örtlichen Vorschriften oder Empfehlungen. Der Ableitstrom des Umrichters kann bei 3,5 mA und darüber liegen; dazu muss das Erdungskabel für den maximalen Netzfehlerstrom ausgelegt sein, der normalerweise durch Sicherungen oder Motorschutzschalter begrenzt wird. In der Netzversorgung zum Umrichter müssen ausreichend bemessene Sicherungen oder Leitungsschutzschalter gemäß den regional geltenden Gesetzen bzw. Bestimmungen eingebaut sein.</p> <p>Nicht an den Steuerleitungen arbeiten, solange Strom am Frequenzumrichter oder externen Steuerleitungen anliegt.</p> | | |
|  | <p>In der Europäischen Union müssen alle Maschinen, in denen dieses Produkt zur Anwendung kommt, der Maschinensicherheitsrichtlinie 2006/42/EC entsprechen. Vor allem der Maschinenhersteller ist dafür verantwortlich, einen Haupt-Netzschalter zur Verfügung zu stellen und zu gewährleisten, dass die elektrische Anlage der Norm EN60204-1 entspricht.</p> <p>Das durch die Steuereingabefunktionen des Fenner QD Umrichters, wie z. B. Stopp/Start, Vorwärts/Rückwärts und Höchstdrehzahl, gegebene Maß an Integrität reicht für den Einsatz bei sicherheitskritischen Anwendungen ohne unabhängige Schutzkanäle nicht aus. Alle Anwendungen, bei denen eine Fehlfunktion zu Verletzungen oder Tod führen kann, müssen einer Risikobewertung unterzogen und ggf. durch zusätzliche Maßnahmen gesichert werden.</p> <p>Der angetriebene Motor kann, wenn das Freigabesignal aktiv ist, beim Einschalten der Stromversorgung starten.</p> <p>Die STOPP-Funktion führt nicht zur Beseitigung einer potenziell tödlichen Hochspannung. Machen Sie den Umrichter SPANNUNGSFREI und warten Sie 10 Minuten, bevor Sie irgendwelche Arbeiten daran vornehmen. Führen Sie niemals irgendwelche Arbeiten an Umrichter, Motor oder Motorkabeln durch, während der Eingangsstrom noch anliegt.</p> <p>Der Fenner QD Umrichter lässt sich so programmieren, dass der angetriebene Motor mit einer Drehzahl oberhalb oder unterhalb des Wertes betrieben wird, der erreicht wird, wenn der Motor direkt an die Netzversorgung angeschlossen ist. Holen Sie die Bestätigung der Hersteller des Motors und der angetriebenen Maschine hinsichtlich der Eignung für den Betrieb oberhalb des beabsichtigten Drehzahlbereichs ein, bevor Sie die Maschine in Betrieb nehmen.</p> <p>Vermeiden Sie die Aktivierung der automatischen Fehler-Reset-Funktion für Systeme, wenn dies zu einer potenziell gefährlichen Situation führen kann.</p> <p>IP20-Umrichter müssen in einer Umgebung mit Verschmutzungsgrad 2 installiert werden, montiert in einem Schaltschrank mit IP54 oder besser.</p> <p>Fenner QD Umrichter sind nur für den Einsatz in Innenräumen konzipiert.</p> <p>Stellen Sie beim Einbau des Umrichters sicher, dass für ausreichend Kühlung gesorgt ist. Führen Sie, wenn sich der Umrichter in Einbauposition befindet, keine Bohrarbeiten durch, da Bohrstaub und Bohrspäne zu einer Beschädigung führen können.</p> <p>Das Eindringen leitfähiger oder entflammbarer Fremdkörper ist zu verhindern. Es dürfen keine brennbaren Materialien in der Nähe des Umrichters gelagert werden</p> <p>Die relative Feuchtigkeit darf 95 % (nicht-kondensierend) nicht übersteigen.</p> <p>Versorgungsspannung, -frequenz und Anzahl der Phasen (1 oder 3) müssen den Werkseinstellungen des Fenner QD Umrichters entsprechen.</p> <p>In keinem Fall die Hauptstromversorgung an die Ausgangsklemmen U, V oder W anschließen.</p> <p>Installieren Sie keinerlei automatische Schaltgeräte zwischen Umrichter und Motor</p> <p>Wenn sich Steuerleitungen in der Nähe von Leistungskabeln befinden, so muss ein Mindestabstand von 100 mm eingehalten werden. Die Leitungen sollten sich zudem in einem Winkel von 90° kreuzen</p> <p>Alle Klemmen müssen mit dem vorgesehenen Drehmoment angezogen werden</p> <p>Führen Sie niemals Reparaturen am Fenner QD Umrichter durch. Kontaktieren Sie bei vermuteten Fehlern oder Störungen Ihren regionalen ERIKS Vertriebspartner zur weiteren Unterstützung.</p> | | |

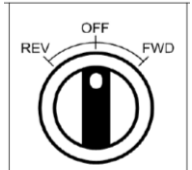
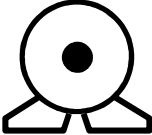
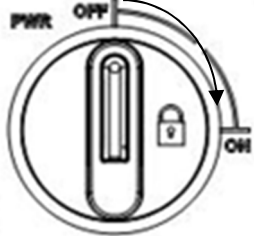

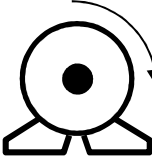

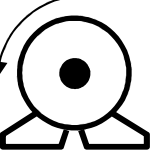
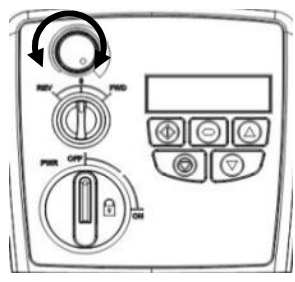

1.2. Schnelle Inbetriebnahme

| Schritt | Maßnahme | | Siehe Abschnitt | Seite |
|---------|---|-----------------------------|---|------------------|
| 1 | Identifizieren Sie den Gehäusotyp, Modelltyp und die Bewertungen Ihres Umrichters anhand des Modellcodes auf dem Etikett. Im Besonderen <ul style="list-style-type: none"> - Überprüfen Sie, ob der Spannungswert der Eingangsversorgung entspricht. - Überprüfen Sie, ob die Ausgangsstromkapazität dem Vollaststrom des angedachten Motors entspricht oder diesen übersteigt. | 2.1 | Identifikation des Umrichters nach Modellnummer | 7 |
| 2 | Packen Sie den Umrichter aus und überprüfen Sie ihn. Informieren Sie den Zulieferer und Versanddienstleister im Falle eines Schadens sofort. | | | |
| 3 | Stellen Sie sicher, dass am Montageort korrekte Umgebungsbedingungen für den Umrichter eingehalten werden. | 9.1 | Umgebung | 32 |
| 4 | Installieren Sie den Umrichter in einem geeigneten Schaltschrank (IP20-Einheiten), stellen Sie dabei sicher, dass geeignete Luftkühlung verfügbar ist. Montieren Sie den Umrichter an der Wand oder der Maschine (IP66). | 3.1 3.3 0 3.5 0 | Allgemeines Mechanische Abmessungen und Montage - offene IP20-Einheiten Anweisungen für die Gehäusemontage - IP20-Einheiten Mechanische Abmessungen - IP66 (Nema 4x) geschlossene Einheiten Leitlinien für die Montage (IP66-Einheiten) | 8 8 8 9 |
| 5 | Wählen Sie die korrekten Strom- und Motorkabel gemäß der örtlichen Verkabelungsrichtlinien oder Kodizes unter Beachtung der maximal zulässigen Größen. | 9.2 | Nennleistungstabelle | 32 |
| 6 | Wenn der Versorgungstyp IT oder asymmetrisch geerdet ist, trennen Sie den EMC-Filter vor dem Verbinden der Versorgung. | 4.2 | EMV-Filter trennen | 12 |
| 7 | Überprüfen Sie das Versorgungs- und Motorkabel auf Fehler oder Kurzschlüsse. | | | |
| 8 | Verlegen Sie die Kabel. | | | |
| 9 | Überprüfen Sie, ob der für den Einsatz geplante Motor für die Nutzung geeignet ist, unter Beachtung sämtlicher Vorsichtsmaßnahmen, die seitens des Zulieferers oder Herstellers empfohlen wurden. | | | |
| 10 | Überprüfen Sie den Motorklemmenkasten auf korrekte Stern- oder Dreieckskonfiguration, wo anwendbar. | 4.6 | Anschlüsse des Motorklemmkastens | 13 |
| 11 | Stellen Sie sicher, dass geeigneter Kabelschutz vorhanden ist, aber installieren Sie einen geeigneten Trennschalter oder Sicherungen bei der Eingangsversorgungsleitung. | 9.2 | Nennleistungstabelle | 32 |
| 12 | Verbinden Sie die Stromkabel und stellen Sie dabei im Besonderen sicher, dass der Schutzleiteranschluss vorgenommen wird. | 4.1 4.3 4.4 | Erdung des Umrichters Vorsichtsmaßnahmen bei der Verkabelung Stromversorgungsanschlüsse | 12 13 13 |
| 13 | Verbinden Sie die Steuerleitungen wie für die Anwendung erforderlich. | 4.8 4.9 7 | Steuerklemmenanschluss Schaltbild Makrokonfigurationen des analogen und digitalen Eingangs | 14 14 25 |
| 14 | Überprüfen Sie die Installation und Verkabelung vollständig. | | | |
| 15 | Nehmen Sie die Umrichterparameter in Betrieb. | 5.1 6 | Verwalten des Tastenfeldes Parameter | 17 18 |

Schnellstart - IP20 & IP66 ohne Netztrennschalter

| | | |
|--|--|--|
| <p>Verbinden Sie einen Start-/Stoppschalter zwischen den Steuerklemmen 1 & 2.</p> |  |  |
| <p>Schließen Sie den Schalter auf Start-Position. Zum Stoppen öffnen</p> |  |  |
| <p>Verbinden Sie ein Potentiometer (5k – 10 kΩ), wie dargestellt, zwischen den Klemmen, um die Drehzahlgeschwindigkeit von P-2 (0 Hz Standard) bis P-01 (50 / 60 Hz Standard) zu verändern</p> |  |  <p>0.....50/ 60 Hz</p> |

Schnellstart - IP66 mit Netztrennschalter

| | | |
|--|--|---|
| <p>Schalten Sie die Einheit mittels des Trennschalters auf dem Bedienfeld an.</p> |  |  |
|  |  |  |
| <p>OFF/Rückwärtslauf/Vorwärtslauf aktiviert den Ausgang und die Richtungssteuerung der Motorrotation. Das Potentiometer kontrolliert die Drehzahl.</p> |  |  |
|  |  <p>0.....50/ 60 Hz</p> | |

2. Allgemeine Informationen und Bemessungsdaten

Dieses Kapitel enthält Informationen über den Fenner QD:Evo, einschließlich Hinweisen zur Identifikation des Umrichters.

2.1. Identifikation des Umrichters nach Modellnummer

Jeder Umrichter kann über seine Modellnummer identifiziert werden, siehe Tabelle unten. Diese Nummer finden Sie auf dem Lieferetikett sowie dem Typenschild. Die Modellnummer enthält Informationen zum Umrichter sowie sämtliche Optionen.

| | | | | | | | |
|--|---|---|---|---|---|-----|---|
| Produktauswahl QD Wechselrichter Serie | 5 | 7 | 2 | E | 4 | 7P5 | Optionen Leer: Standard N: Ohne Netztrennschalter IP66 D: Kein EMV-Filter |
| Technologie 7: Standard 6 Puls | | | | | | | |
| Schutzart 2: IP20 6: IP66 | | | | | | | Motorleistung (P steht für Komma) 1P5 = 1.5kW 022 = 22kW |
| Modell QD:Evo | | | | | | | |
| | | | | | | | Eingangsspannung 1: 110-115V 1 Phase 2: 200-240V 1 Phase 3: 200-240V 3 Phasen 4: 380-480V 3 Phasen |

2.2. Umrichter-Modellnummern

| 110 - 115 +/- 10% 1-phasiger Eingang, 230 V 3-phasiger Ausgang (Spannungsverdoppler) | | | | | |
|---|--|------|-----|---------------------------------|--------------|
| Modellnummer | | kW | PS | Ausgangs- Stromstärke (A) | Gehäusegröße |
| Mit Filter | Ohne Filter | | | | |
| -- | 57#E10P4D | 0,37 | 0,5 | 2,3 | 1 |
| -- | 57#E10P7D | 0,75 | 1 | 4,3 | 1 |
| -- | 57#E11P1D | 1 | 1,5 | 5,8 | 2 |
| 200 - 240 V +/- 10% 1-phasiger Eingang - 3-phasiger Ausgang | | | | | |
| Modellnummer | | kW | PS | Ausgangs- Stromstärke (A) | Gehäusegröße |
| Mit Filter | Ohne Filter | | | | |
| 57#E20P4 | 57#E20P4D | 0,37 | 0,5 | 2,3 | 1 |
| 57#E20P7 | 57#E20P7D | 0,75 | 1 | 4,3 | 1 |
| 57#E21P5 | 57#E21P5D | 1,5 | 2 | 7 | 1 |
| 57#E21P5E | 57#E21P5ED | 1,5 | 2 | 7 | 2 |
| 57#E22P2 | 57#E22P2D | 2,2 | 3 | 10,5 | 2 |
| | 57#E24P0D | 4,0 | 5 | 15,3 | 3 |
| 200 - 240 V +/- 10% 3-phasiger Eingang - 3-phasiger Ausgang | | | | | |
| Modellnummer | | kW | PS | Ausgangs- Stromstärke (A) | Gehäusegröße |
| Mit Filter | Ohne Filter | | | | |
| -- | 57#E30P4D | 0,37 | 0,5 | 2,3 | 1 |
| -- | 57#E30P7D | 0,75 | 1 | 4,3 | 1 |
| -- | 57#E31P5D | 1,5 | 2 | 7 | 1 |
| 57#E31P5 | 57#E31P5D | 1,5 | 2 | 7 | 2 |
| 57#E32P2 | 57#E32P2D | 2,2 | 3 | 10,5 | 2 |
| 57#E34P0 | 57#E34P0D | 4,0 | 5 | 18 | 3 |
| 57#E35P5 | 57#E35P5D | 5,5 | 7,5 | 24 | 3 |
| 57#E37P5 | 57#E37P5D | 7,5 | 10 | 30 | 4 |
| 57#E3011 | 57#E3011D | 11 | 15 | 46 | 4 |
| 380 - 480 V +/- 10% 3-phasiger Eingang - 3-phasiger Ausgang | | | | | |
| Modellnummer | | kW | PS | Ausgangs- Stromstärke (A) | Gehäusegröße |
| Mit Filter | Ohne Filter | | | | |
| 57#E40P7 | 57#E40P7D | 0,75 | 1 | 2,2 | 1 |
| 57#E41P5 | 57#E41P5D | 1,5 | 2 | 4,1 | 1 |
| 57#E41P5E | 57#E41P5ED | 1,5 | 2 | 4,1 | 2 |
| 57#E42P2 | 57#E42P2D | 2,2 | 3 | 5,8 | 2 |
| 57#E44P0 | 57#E44P0D | 4 | 5 | 9,5 | 2 |
| 57#E45P5 | 57#E45P5D | 5,5 | 7,5 | 14 | 3 |
| 57#E47P5 | 57#E47P5D | 7,5 | 10 | 18 | 3 |
| 572E4011 | 572E4011D | 11 | 15 | 24 | 3 |
| 572E4015 | 572E4015D | 15 | 20 | 30 | 4 |
| 572E4018 | 572E4018D | 18,5 | 25 | 39 | 4 |
| 472E4022 | 472E4022D | 22 | 30 | 46 | 4 |
| HINWEIS | Bei IP20-Einheiten ersetzen Sie '#' durch '2' Bei nicht geschalteten IP66-Einheiten ohne Netztrennschalter ersetzen Sie '#' durch 'X' Bei geschalteten IP66-Einheiten mit Netztrennschalter ersetzen Sie '#' durch 'Y' | | | | |

3. Mechanische Installation

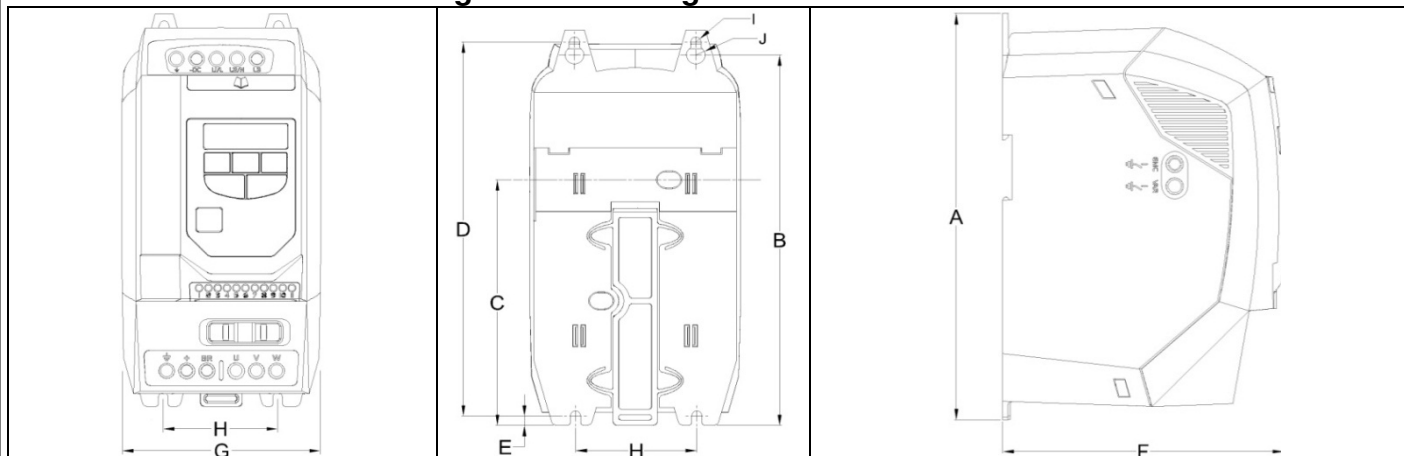
3.1. Allgemeines

- Der Fenner QD Umrichter muss senkrecht auf einer ebenen, flammwidrigen und vibrationsfreien Montagefläche unter Verwendung der integrierten Montagebohrungen oder einer DIN-genormten Klemmplatte (nur Baugrößen 1 und 2) installiert werden.
- IP20-Umrichter dürfen nur in einer Umgebung mit Verschmutzungsgrad 1 oder 2 installiert werden.
- Lagern Sie niemals brennbare Materialien in der Nähe des Umrichters.
- Gewährleisten Sie, dass die in den Abschnitten 3.5 und 3.7 beschriebenen Kühlluftzwischenräume stets frei bleiben.
- Die Umgebungstemperatur des Fenner QD darf die in Abschnitt 9.1 angegebenen Grenzwerte nicht überschreiten.
- Sorgen Sie für geeignete saubere Kühlluft, die frei von Feuchtigkeit und Verunreinigungen ist.

3.2. UL-konforme Installation

In Abschnitt 9.3 auf Seite 33 finden Sie zusätzliche Infos zu UL-konformen Installationen.

3.3. Mechanische Abmessungen und Montage - offene IP20-Einheiten

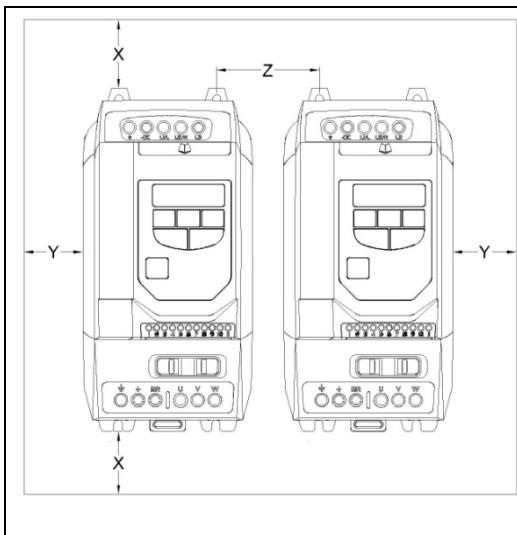


| Umrichter Größe | A | | B | | C | | D | | E | | F | | G | | H | | I | | J | | Gewicht | |
|------------------|-----|-------|-----|-------|----------------|------|-----|-------|---------------|------|-----|------|------------------|------|-----|------|---------------------|------|-----------------|------|---------|-------|
| | mm | in | mm | in | mm | in | mm | in | mm | in | mm | in | mm | in | mm | in | mm | in | mm | in | Kg | Pfund |
| 1 | 173 | 6,81 | 160 | 6,30 | 109 | 4,29 | 162 | 6,38 | 5 | 0,20 | 123 | 4,84 | 83 | 3,27 | 50 | 1,97 | 5,5 | 0,22 | 10 | 0,39 | 1,0 | 2,2 |
| 2 | 221 | 8,70 | 207 | 8,15 | 137 | 5,39 | 209 | 8,23 | 5,3 | 0,21 | 150 | 5,91 | 110 | 4,33 | 63 | 2,48 | 5,5 | 0,22 | 10 | 0,39 | 1,7 | 3,8 |
| 3 | 261 | 10,28 | 246 | 9,69 | - | - | 247 | 9,72 | 6 | 0,24 | 175 | 6,89 | 131 | 5,16 | 80 | 3,15 | 5,5 | 0,22 | 10 | 0,39 | 3,2 | 7,1 |
| 4 | 420 | 16,54 | 400 | 15,75 | - | - | 400 | 15,75 | 8 | 0,31 | 212 | 8,35 | 171 | 6,73 | 125 | 4,92 | 8,2 | 0,32 | 14,8 | 0,58 | 9,1 | 20,1 |
| Montageschrauben | | | | | Baugröße 1 - 3 | | | | 4 x M5 (#8) | | | | Baugröße 4 | | | | 4 x M8 | | | | | |
| Drehmomente | | | | | Baugröße 1 - 3 | | | | Steuerklemmen | | | | 0,8 Nm (7 lb-in) | | | | Leistungsanschlüsse | | 1 Nm (9 lb-in) | | | |
| | | | | | Baugröße 4 | | | | Steuerklemmen | | | | 0,8 Nm (7 lb-in) | | | | Leistungsanschlüsse | | 4 Nm (35 lb-in) | | | |

3.4. Anweisungen für die Gehäusemontage - IP20-Einheiten

- Gemäß IEC-664-1 sind IP20 Einheiten für Umgebungen mit Verschmutzungsgrad 1 geeignet. Bei Umgebungen mit Verschmutzungsgrad 2 oder höher sollte der Umrichter in einem Schaltschrank mit geeigneter Schutzart installiert werden, der eine Umgebung mit Verschmutzungsgrad 1 gewährleistet.
- Das Gehäuse sollte aus einem wärmeleitfähigen Material bestehen.
- Bei der Montage des Umrichters sind, wie unten gezeigt, entsprechende Belüftungsfreiräume einzuhalten.
- Werden belüftete Gehäuse verwendet, sollten diese unbedingt Lüftungsschlitze oben und unten aufweisen, um eine ausreichende Luftzirkulation zu gewährleisten. Luft muss unterhalb des Umrichters eingesogen werden und über dem Umrichter wieder austreten können.
- In allen Umgebungen, wo dies notwendig ist, sollte das Gehäuse so ausgelegt sein, dass das Gerät gegen Flugstaub, ätzende Gase oder Flüssigkeiten, leitende Verunreinigungen (wie Kondensation, Kohlestaub und Metallpartikel) und Sprühnebel oder Spritzwasser aus allen Richtungen geschützt ist.
- In Umgebungen mit hoher Feuchtigkeit, hohem Salzgehalt oder hohem chemischen Gehalt muss ein passend abgedichtetes Gehäuse (nicht belüftet) verwendet werden.

Gehäusekonstruktion und -layout müssen so ausgelegt sein, dass angemessene Belüftungswege und -abstände gewährleistet werden und die Luft durch den Kühlkörper des Umrichters zirkulieren kann. Fenner Drives empfiehlt folgende Mindestgrößen für Umrichter, die in nicht-belüfteten Metallgehäusen montiert werden:



| Umrichter Größe | X oberhalb & unterhalb | | Y beide Seiten | | Z dazwischen | | Empfohlener Luftstrom m³/h |
|-----------------|------------------------|------|----------------|------|--------------|------|----------------------------|
| | mm | in | mm | in | mm | in | |
| 1 | 50 | 1,97 | 50 | 1,97 | 33 | 1,30 | 18,7 |
| 2 | 75 | 2,95 | 50 | 1,97 | 46 | 1,81 | 37,4 |
| 3 | 100 | 3,94 | 50 | 1,97 | 52 | 2,05 | 102 |
| 4 | 100 | 3,94 | 50 | 1,97 | 52 | 2,05 | 204 |

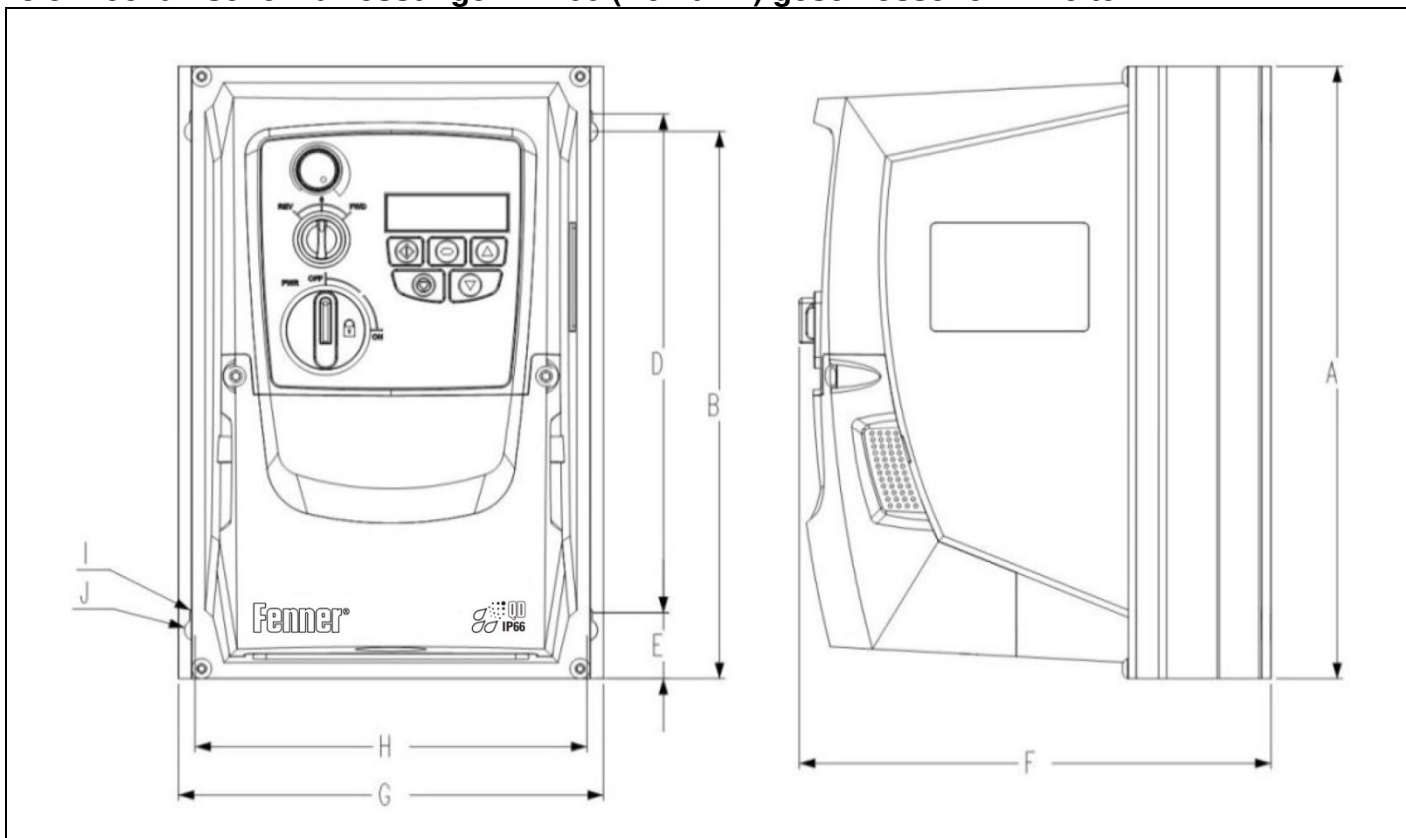
Hinweis:

Bei Abmessung Z wird davon ausgegangen, dass die Umrichter nebeneinander und ohne Zwischenraum montiert sind.

Der typische Wärmeverlust des Umrichters entspricht 3 % der Betriebslast.

Die o. a. Abmessungen dienen nur als Richtwerte. Die Umgebungstemperatur des Umrichters MUSS sich immer innerhalb des angegebenen Bereichs bewegen.

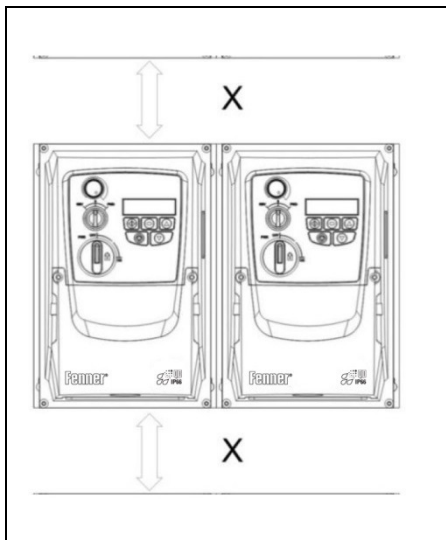
3.5. Mechanische Abmessungen - IP66 (Nema 4x) geschlossene Einheiten



| Baugröße | A | | B | | D | | E | | F | | G | | H | | I | | J | | Gewicht | |
|------------------|----------------|-------|-------|-------|---------------------|------|------|------|------------------|------|-------|------|-------|------|-----|------|-----|------|---------|-------|
| | mm | in | mm | in | mm | in | mm | in | mm | in | mm | in | mm | in | mm | in | mm | in | kg | Pfund |
| 1 | 232,0 | 9,13 | 207,0 | 8,15 | 189,0 | 7,44 | 25,0 | 0,98 | 179,0 | 7,05 | 161,0 | 6,34 | 148,5 | 5,85 | 4,0 | 0,16 | 8,0 | 0,31 | 3,1 | 6,8 |
| 2 | 257,0 | 10,12 | 220,0 | 8,67 | 200,0 | 7,87 | 28,5 | 1,12 | 187,0 | 7,36 | 188,0 | 7,40 | 176,0 | 6,93 | 4,2 | 0,17 | 8,5 | 0,33 | 4,1 | 9,0 |
| 3 | 310,0 | 12,20 | 276,5 | 10,89 | 251,5 | 9,90 | 33,4 | 1,31 | 252 | 9,92 | 211,0 | 8,30 | 197,5 | 7,78 | 4,2 | 0,17 | 8,5 | 0,33 | 7,6 | 16,7 |
| Montageschrauben | Alle Baugrößen | | | | 4 x M4 (#8) | | | | | | | | | | | | | | | |
| Drehmomente | Alle Baugrößen | | | | Steuerklemmen | | | | 0,8 Nm (7 lb-in) | | | | | | | | | | | |
| | | | | | Leistungsanschlüsse | | | | 1 Nm (9 lb-in) | | | | | | | | | | | |

3.6. Leitlinien für die Montage (IP66-Einheiten)

- Stellen Sie vor der Montage sicher, dass der gewählte Installationsort die unter Abschnitt 9.1 angegebenen Umgebungsbedingungen für den Umrichter erfüllt.
- Der Umrichter ist senkrecht an einer ebenen Oberfläche zu installieren.
- Die in der nachfolgenden Tabelle angegebenen Mindest-Montageabstände sind einzuhalten.
- Installationsort und Befestigungsmittel sollten für das Gewicht der Umrichter geeignet sein.
- Markieren Sie die Bohrlöcher, indem Sie entweder den Umrichter als Schablone oder die o. a. Abmessungen verwenden.
- Zur Einhaltung der Schutzklasse müssen die entsprechenden Kabelverschraubungen verwendet werden. Die Aussparungen für Strom- und Motorkabel sind bereits ins Gehäuse integriert. Die empfohlenen Größen der Kabelverschraubungen finden Sie oben. Aussparungen für Steuerkabel können wie erforderlich gebohrt werden.



| Baugröße | X oberhalb & unterhalb | | Y beide Seiten | |
|----------|------------------------|------|----------------|------|
| | mm | in | mm | in |
| 1 | 200 | 7,87 | 10 | 0,39 |
| 2 | 200 | 7,87 | 10 | 0,39 |
| 3 | 200 | 7,87 | 10 | 0,39 |

Der typische Wärmeverlust des Umrichters entspricht 3 % der Betriebslastbedingungen.

Die o. a. Abmessungen dienen nur als Richtwerte. Die Umgebungstemperatur des Umrichters MUSS sich immer innerhalb des angegebenen Bereichs bewegen.

| Baugröße | Netzkabel | Motorkabel | Steuerleitungen |
|----------|--------------|--------------|-----------------|
| 1 | M20 (PG13,5) | M20 (PG13,5) | M20 (PG13,5) |
| 2 | M25 (PG21) | M25 (PG21) | M20 (PG13,5) |
| 3 | M25 (PG21) | M25 (PG21) | M20 (PG13,5) |

3.7. Durchführungplatte und Verriegelung

Zur Aufrechterhaltung der entsprechenden IP/NEMA-Schutzart ist ein geeignetes Kabelverschraubungssystem zu verwenden. Die Durchführungplatte besitzt vorgeformte Löcher für die Kabeldurchführung von Leistungs- und Motoranschlüssen, die geeignet sind für Kabeldurchführungen wie in der folgenden Tabelle dargestellt. Wo zusätzliche Löcher erforderlich sind, können diese in geeigneter Größe gebohrt werden. Bitte bohren Sie vorsichtig, um zu verhindern, dass Bohrspäne/Partikel im Produkt zurückbleiben.

Kabeleinführung – empfohlene Lochgrößen/Typen:

| | Netz- & Motorkabel | | | Steuer- & Signalleitungen | | |
|-----------------|--------------------|--------|----------|---------------------------|--------|----------|
| | Lochgröße | PG | Metrisch | Knockout-Größe | PG | Metrisch |
| Baugröße 1 | 22 mm | PG13,5 | M20 | 22 mm | PG13,5 | M20 |
| Baugrößen 2 & 3 | 27 mm | PG21 | M25 | 22 mm | PG13,5 | M20 |

Flexible Lochgrößen der Leitungsdurchführung:

| | Bohrgröße | Handelsgröße | M-Größen |
|-----------------|-----------|--------------|----------|
| Baugröße 1 | 28 mm | ¾ Zoll | 21 |
| Baugrößen 2 & 3 | 35 mm | 1 Zoll | 27 |

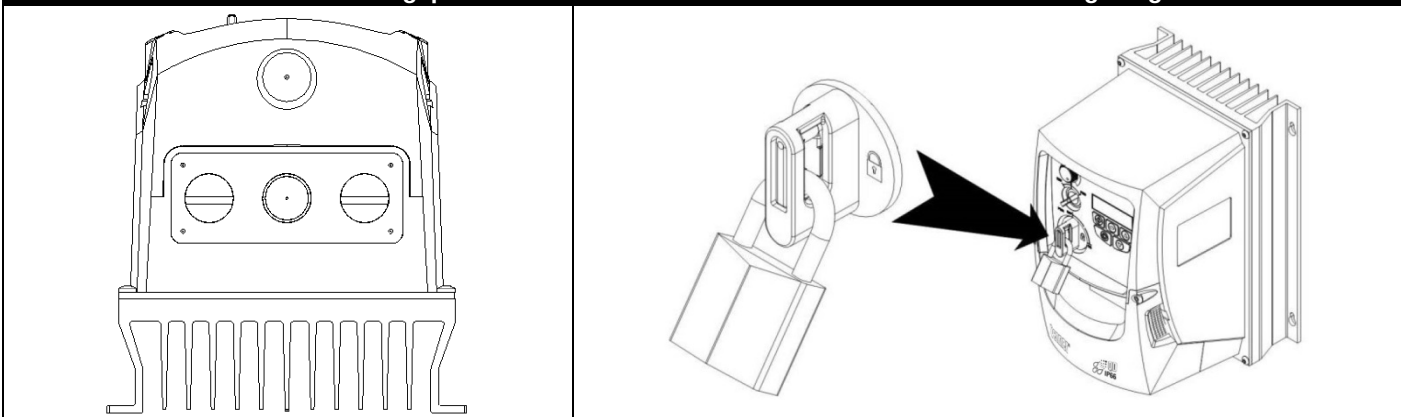
- Ein UL-konformer Eintrittsschutz („Typ“) ist nur dann gegeben, wenn die Kabel mittels einer/eines UL-anerkannten Durchführbuchse bzw. Einführstutzens für ein flexibles Rohrsystem installiert werden, das den erforderlichen Schutzgrad erfüllt.
- Bei Elektroinstallationsrohrsystemen müssen alle Durchführungen die per NEC vorgeschriebenen Werte aufweisen.
- Nicht für die Installation mit starren Kabelrohrsystemen vorgesehen.

Netztrennschalter-Verriegelung

Bei den Modellen mit Schalter lässt sich der Netztrennschalter mit Hilfe eines standardmäßigen 20 mm-Vorhängeschlosses in „Off“ (Aus)-Stellung verriegeln (Vorhängeschloss nicht im Lieferumfang enthalten).

IP66 / Nema 4X Durchführungplatte

IP66 / Nema 4X – Verriegelung

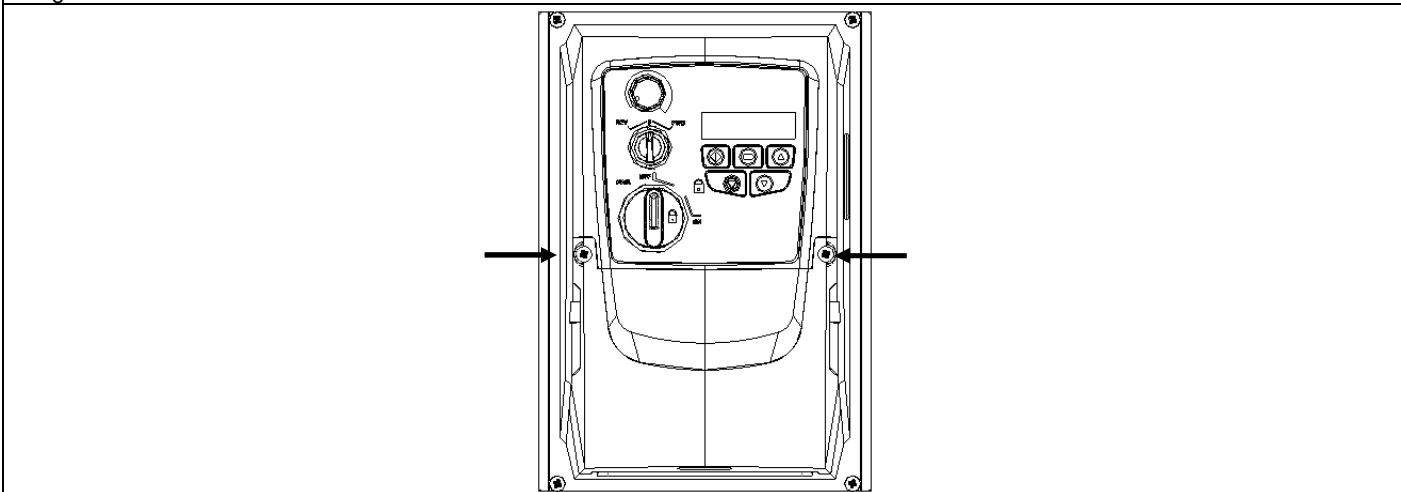


3.8. Entfernen der Klemmenabdeckung

Für den Zugriff auf die Anschlussklemmen muss die vordere Abdeckung des Umrichters wie dargestellt entfernt werden.

IP66 / Nema 4X – Einheiten

Das Entfernen der 2 Schrauben an der Vorderseite des Produktes erlaubt den Zugriff auf die Anschlussklemmen, wie unten dargestellt.



3.9. Routinemäßige Wartung

Der Umrichter ist in den Routinewartungsplan zu integrieren, um stets optimale Betriebsbedingungen zu gewährleisten. Dazu gehören:

- Die Umgebungstemperatur muss gleich dem oder niedriger als der im Abschnitt „Umgebungsbedingungen“ angegebene Wert sein.
- Die Lüfter des Kühlkörpers drehen sich ohne Probleme und sind staubfrei.
- Das Gehäuse, in dem der Umrichter installiert ist, sollte frei von Staub und Kondensation sein; des Weiteren sollten für korrekten Luftstrom die Lüfter und Luftfilter überprüft werden.

Außerdem sollten alle elektrischen Verbindungen geprüft werden, um sicherzustellen dass alle Schraubklemmen fest angezogen sind und die Versorgungsleitungen keine Anzeichen von Hitzeschäden aufweisen.

4. Leistungsverdrahtung

4.1. Erdung des Umrichters



Diese Anleitung dient als Richtlinie für eine ordnungsgemäße Installation. ERIKS Industrial Services Ltd übernimmt keine Verantwortung für die Einhaltung bzw. Nichteinhaltung der für die korrekte Installation dieses Umrichters oder der dazugehörigen Ausrüstungen geltenden nationalen oder regionalen Vorschriften. Eine Nichteinhaltung dieser Vorschriften kann zu Verletzungen oder Sachschäden führen.



Der Fenner QD Umrichter verfügt über Hochspannungskondensatoren, die auch nach dem Trennen der Hauptversorgung einige Zeit benötigen, um sich zu entladen. Trennen Sie vor dem Beginn jeglicher Arbeiten die Hauptversorgung von den Netzeingängen. Warten Sie dann zehn (10) Minuten, bis sich die Kondensatoren auf sichere Spannungspegel entladen haben. Eine Nichtbefolgung dieser Vorsichtsmaßnahme kann schwere Verletzungen oder gar Tod zur Folge haben.



Diese Ausrüstung darf nur von qualifiziertem Fachpersonal installiert, eingestellt und gewartet werden, das mit der Bauweise und dem Betrieb der Ausrüstung sowie den damit verbundenen Gefahren vertraut ist. Bevor Sie fortfahren, lesen Sie diese Anleitung und alle anderen zutreffenden Handbücher sorgfältig durch. Eine Nichtbefolgung dieser Vorsichtsmaßnahme kann schwere Verletzungen oder gar Tod zur Folge haben.

Erdungsrichtlinien

Die Erdungsklemme jedes Fenner QD Umrichters muss einzeln und DIREKT an die Erdungssammelschiene (über den Filter, wenn installiert) angeschlossen werden. Die Erdungsanschlüsse des Fenner QD Umrichters dürfen dabei nicht von einem Umrichter zum anderen bzw. zu einem anderen Gerät bzw. von einem solchen ausgehend durchgeschleift werden. Die Erdschleifenimpedanz muss den jeweiligen regionalen Sicherheitsvorschriften entsprechen. Für die Einhaltung der UL-Vorschriften müssen für alle Erdverbindungen UL-konforme Ringkabelschuhe verwendet werden.

Die Erdung des Umrichters muss mit der Systemerdung verbunden werden. Die Erdungsimpedanz muss den Anforderungen der nationalen und lokalen Sicherheitsrichtlinien und/oder elektrischen Kodizes der Industrie entsprechen. Die Integrität aller Erdverbindungen ist regelmäßig zu prüfen.

Schutzerdung

Der Querschnitt der Potenzialausgleichsleitung muss für die Netzanschlussleitung dimensioniert sein.

Sicherheitserdung

Dies ist die gemäß Code erforderliche Sicherheitserdung für den Umrichter. Einer dieser Punkte muss mit Stahl eines benachbarten Gebäudes (Balken, Träger), einem Erdspieß im Boden oder einer Stromschiene verbunden werden. Die Erdungspunkte müssen den Anforderungen der nationalen und lokalen Sicherheitsrichtlinien und/oder elektrischen Kodizes der Industrie entsprechen.

Motorerdung

Die Motorerdung muss mit einer der Erdungsklemmen des Umrichters verbunden werden.

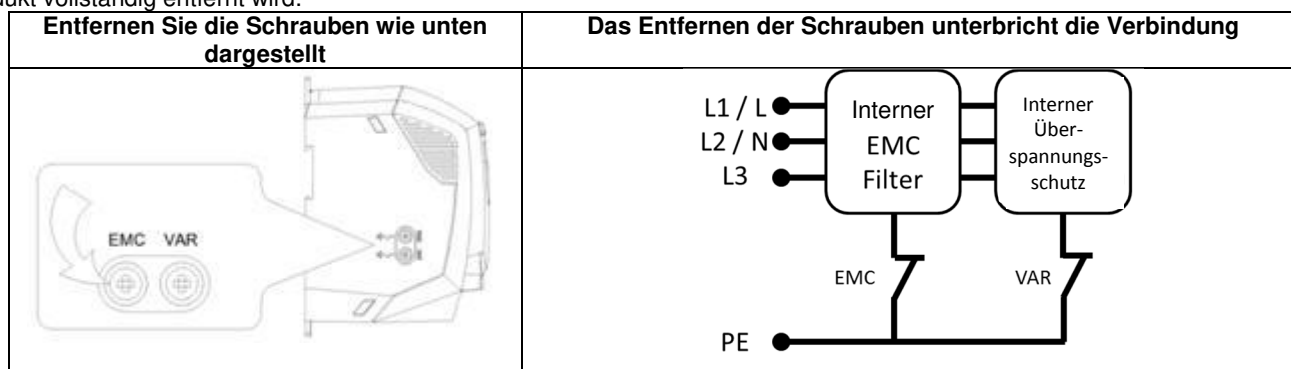
Erdschlussüberwachung

Alle Umrichter können einen Ableitstrom gegen Erde verursachen. Fenner QD Umrichter wurden gemäß internationalen Normen für den geringstmöglichen Ableitstrom entwickelt. Die Stromstärke hängt dabei von Länge und Typ des Motorkabels, der effektiven Taktfrequenz, den verwendeten Erdungsanschlüssen sowie dem installierten Funkentstörfilter (RFI) ab. Bei Verwendung eines Fehlerstrom-Schutzschalters (FI-Schalter) gelten folgende Bedingungen:-

- Es ist ein Gerät vom Typ B zu verwenden
- Das Gerät muss für den Schutz von Ausrüstungen mit einem Gleichstromanteil im Ableitstrom geeignet sein
- Für jeden Fenner QD Umrichter ist ein Fehlerstrom-Schutzschalter zu verwenden

4.2. EMV-Filter trennen

Umrichter mit EMV-Filter produzieren typischerweise einen höheren Ableitstrom gegen Masse (Erde). Bei Anwendungen, wo eine Fehlerabschaltung auftreten kann, kann der EMC-Filter getrennt werden (nur bei IP20-Einheiten), indem die EMC-Schraube am Produkt vollständig entfernt wird.



Die Fenner QD Produktpalette ist mit Überspannungs-Schutzkomponenten für die Eingangsversorgungsspannung ausgestattet, um den Umrichter gegen Störimpulse der Netzspannung zu schützen, die typischerweise von Blitzschlägen oder Schaltvorgängen von Hochleistungsgeräten an derselben Versorgung ausgehen.

Bei der Durchführung eines Hochspannungstests bei einer Installation, in die der Umrichter eingebaut ist, können die Überspannungsschutzkomponenten den Test fehlschlagen lassen. Um diesen Systemtyp für den Hochspannungstest anzupassen, können die Überspannungsschutzkomponenten durch Entfernen der VAR-Schraube getrennt werden. Nach Abschließen des Hochspannungstests sollte die Schraube ersetzt und der Hochspannungstest wiederholt werden. Der Test sollte dann fehlschlagen und somit anzeigen, dass die Überspannungsschutzkomponenten sich wieder im Stromkreis befinden.

Schirmanschluss (Kabelschirm)

Die Klemme für die Sicherheitserdung bietet einen Erdungspunkt für die Kabelabschirmung des Motors. Die Kabelabschirmung des Motors, die an diese Klemme angeschlossen ist (Antriebsseite) sollte auch mit dem Motorrahmen (Motorseite) verbunden werden. Verwenden Sie eine Schirmanschluss- oder EMI-Klemme, um die Abschirmung mit dem Schutzleiteranschluss zu verbinden.

4.3. Vorsichtsmaßnahmen bei der Verkabelung

Schließen Sie den Fenner QD Umrichter gemäß den Anweisungen in Abschnitt 0 und 4.9.1 an und stellen Sie sicher, dass die Anschlüsse des Motorklemmkastens korrekt sind. Es sind zwei Anschlusskonfigurationen möglich: Stern und Dreieck. Es muss absolut sichergestellt sein, dass der Motor entsprechend der Spannung angeschlossen wird, mit der er betrieben wird. Weitere Infos finden Sie in Abschnitt 4.6 Anschlüsse des Motorklemmkastens.

Es wird empfohlen, die Leistungsverkabelung mit einem 4-adrigen PVC-isolierten geschirmten Kabel vorzunehmen, das gemäß den regional geltenden Industrie-Vorschriften und Verfahrensregeln verlegt wird.

4.4. Stromversorgungsanschlüsse

- Für eine einphasige Versorgung sollte die Stromversorgung an die Klemmen L1/L und L2/N angeschlossen werden.
- Für eine dreiphasige Versorgung sollte die Stromversorgung an die Klemmen L1, L2 und L3 angeschlossen werden. Die Phasenfolge ist hier nicht von Bedeutung.
- Zwecks Einhaltung der CE, C Tick und EMV-Vorschriften verwenden Sie nur abgeschirmte symmetrische Kabel.
- Gemäß IEC61800-5-1 ist eine ortsfeste Installation mit einer geeigneten Trennvorrichtung gefordert, die zwischen dem Fenner QD und der AC-Stromquelle installiert ist. Diese muss den örtlichen Sicherheitsnormen (z. B. in Europa der Maschinenrichtlinie EN60204-1) entsprechen.
- Alle Kabel sind entsprechend den örtlichen Vorschriften zu bemessen. Richtlinien zur Dimensionierung sind in Abschnitt 9.2 gegeben.
- Zum Schutz der Verkabelung des Eingangsstromkabels sind gemäß den Daten aus der Nennleistungstabelle in Abschnitt 9.2 Nennleistungstabelle Sicherungen zu installieren. Alle Sicherungen sind entsprechend den örtlichen Vorschriften zu bemessen. Im Allgemeinen sind Sicherungen vom Typ gG (IEC 60269) oder UL-Typ J ausreichend, in manchen Fällen können aber auch solche vom Typ aR erforderlich sein. Die Ansprechzeit der Sicherungen muss unter 0,5 Sekunden liegen.
- Wo es die lokalen Richtlinien erlauben, können anstatt Sicherungen auch Leitungsschutzschalter der Charakteristik B mit gleichen Werten verwendet werden, vorausgesetzt das Schaltvermögen ist für die Installation ausreichend.
- Wird die Versorgungsspannung abgeschaltet, so sind mindestens 30 Sekunden bis zu einem erneuten Einschalten abzuwarten. Nach dem Abschalten der Spannung müssen mindestens 5 Minuten verstreichen, bis die Klemmenabdeckungen oder Anschlüsse entfernt werden dürfen.
- Der maximale zulässige Kurzschlussstrom der Fenner QD Versorgungsspannungsklemmen gemäß IEC60439-1 beträgt 100 kA.
- Wenn bei Umrichtern die folgenden Umstände auftreten, ist die Installation einer optionalen Eingangsdrössel an der Versorgungsseite notwendig:
 - Die eingehende Netzimpedanz ist niedrig oder der Fehlerwert/Kurzschlussstrom ist hoch.
 - Die Versorgung ist anfällig für Einbrüche oder Spannungsabfälle.
 - Bei der Versorgung besteht ein Ungleichgewicht (3-phasige Umrichter).
 - Die Leistungsversorgung des Umrichters erfolgt über Stromschiene oder Bürstenapparat (üblicherweise Brückenkran).
- Bei allen anderen Installationen wird eine Eingangsdrössel empfohlen, um den Schutz des Umrichters gegen Netzstromausfälle sicherzustellen. Teilenummern sind in der Tabelle dargestellt.

| Versorgung | Baugröße | AC-Eingangsinduktorspule |
|----------------------|----------|--------------------------|
| 230 Volt 1 Phase | 1 | 572W1016 |
| | 2 | 572W1025 |
| | 3 | -- |
| 400 Volt 3 Phasen | 2 | 572W3006 |
| | 2 | 572W3010 |
| | 3 | 572W3036 |
| | 4 | 572W3050 |

4.5. Anschluss von Umrichter und Motor

- Im Gegensatz zum Betrieb direkt über das Versorgungsnetz erzeugen Frequenzumrichter am Motor standesgemäß schnell schaltende Ausgangsspannungen (PWM). Für Motoren, die für den Betrieb mit drehzahlvariablen Antrieben gewickelt wurden, sind keine weiteren vorbeugenden Maßnahmen zu treffen. Falls jedoch die Qualität der Isolierung unbekannt sein sollte, ist der Hersteller des Motors zu kontaktieren, da eventuell vorbeugende Maßnahmen notwendig sind.
- Der Motor ist über ein geeignetes Drei- oder Vierleiterkabel an die Klemmen U, V und W des Fenner QD Umrichters anzuschließen. Bei Verwendung eines Dreileiterkabels, bei dem die Schirmung als Erdleiter funktioniert, muss dieser mindestens den gleichen Querschnitt aufweisen wie der Phasenleiter, wenn er aus dem gleichen Material besteht. Wenn Vierleiterkabel verwendet werden, muss der Erdleiter mindestens den Querschnitt der Phasenleiter besitzen und aus dem gleichen Material bestehen.
- Die Motorerdung muss mit einer der Erdungsklemmen des Umrichters verbunden werden.
- Zwecks Erfüllung der europäischen EMV-Vorschriften ist ein geeignetes abgeschirmtes Kabel zu verwenden. Als Mindestanforderung gelten geflochtene oder verdrillte geschirmte Kabel, bei denen die Abschirmung mindestens 85 % der Kabeloberfläche abdeckt und die eine niedrige HF-Signalimpedanz besitzen. Eine Installation in einem geeigneten Stahl- oder Kupferrohr ist ebenfalls zulässig.
- Der Kabelschirm sollte mittels einer EMV-gerechten Verschraubung am Motor angeschlossen werden, um eine großflächige Verbindung zum Motorgehäuse herzustellen.
- Wird der Umrichter in einem Stahlschaltschrank eingebaut, muss der Kabelschirm mit geeigneten Klammern oder Verschraubungen direkt auf der Montageplatte und so nahe wie möglich am Umrichter befestigt werden.
- Bei IP66-Umrichtern verbinden Sie die Schirmung des Motorkabels mit der internen Erdungsklemme.

4.6. Anschlüsse des Motorklemmkastens

Die meisten Allzweckmotoren sind für den Betrieb an einer dualen Spannungsversorgung gewickelt. Entsprechende Angaben finden sich auf dem Typenschild des Motors. Die Betriebsspannung wird normalerweise als STERN- oder DREIECKS-Konfiguration bei der Installation des Motors ausgewählt. STERN bietet stets den höheren Spannungswert der beiden.

| Versorgungsspannung | Spannung gemäß Typenschild | | Anschluss |
|---------------------|----------------------------|---------|-----------|
| 230 | 230 / 400 | Dreieck | |
| 400 | 400/690 | | |
| 400 | 230 / 400 | Stern | |

4.7. Thermischer Motorüberlastschutz

4.7.1. Interner thermischer Überlastschutz

Der Umrichter besitzt eine interne Schutzfunktion gegen thermische Motorüberlast; Übersteigt der Wert über einen bestimmten Zeitraum 100 % des in P-08 festgelegten Parameters (z. B. 150 % für 60 Sek.), kommt es zu einer Fehlerabschaltung und der Meldung „I.t-trP“.

4.7.2. Motorthermistorsanschluss

Wird ein Motorthermistor verwendet, sollte der Anschluss folgendermaßen durchgeführt werden:-

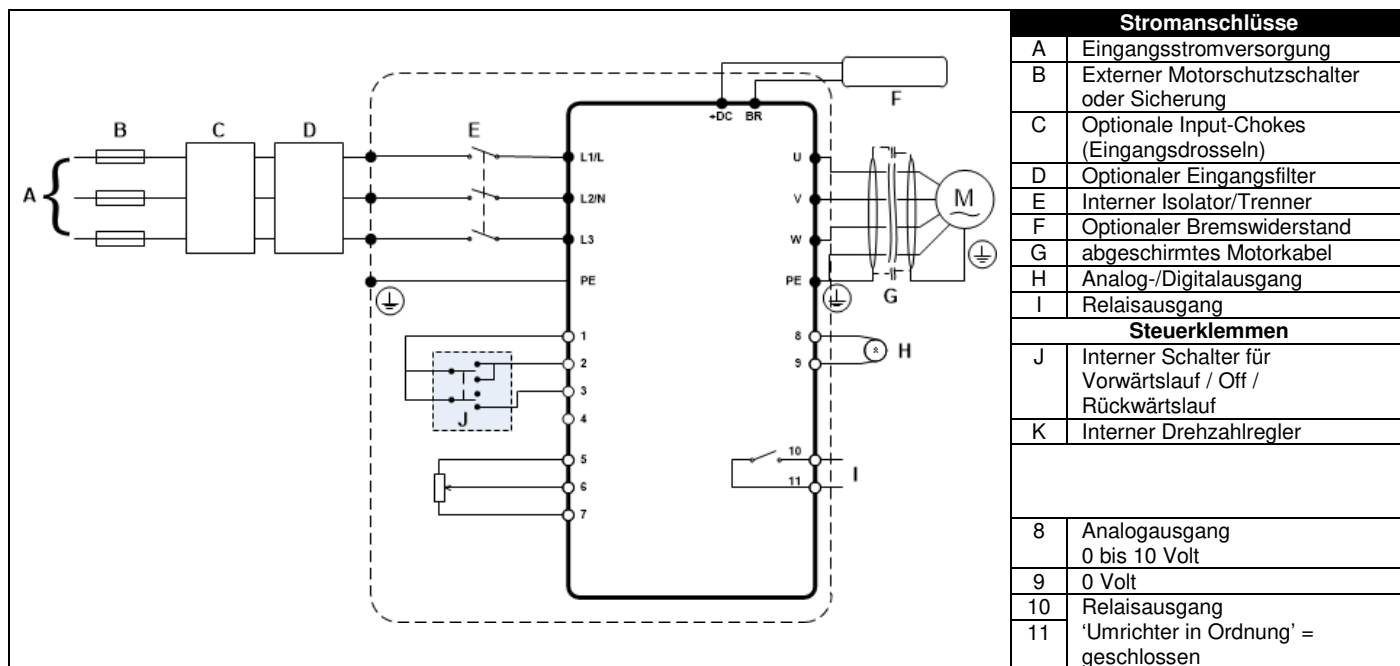
| Steuerklemmenleiste | Zusätzliche Informationen |
|---------------------|---|
| | <ul style="list-style-type: none"> • Kompatibler Thermistor: PTC-Typ, 2,5 kΩ Auslösewert • Es muss eine Einstellung für P-15 gewählt werden, die Digitaleingang 3 als externe Abschaltfunktion definiert, z. B. P-15 = 3. Weitere Informationen finden Sie in Abschnitt 7. • P-47 einstellen = "P_{tc}-th" |

4.8. Steuerklemmenanschluss

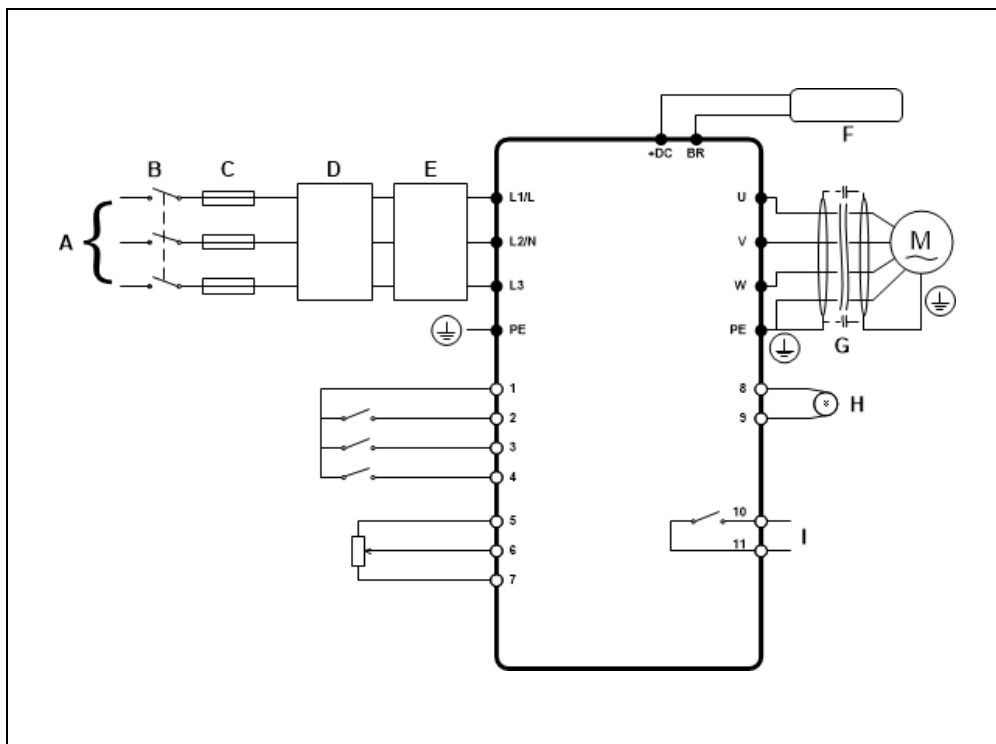
- Alle analogen Signalkabel sollten geschirmt sein. Es werden deshalb verdrehte Leiterpaare empfohlen.
- Alle Strom- und Steuerkabel sind, wo möglich, getrennt und in keinem Fall parallel zu verlegen.
- Für Signalpegel verschiedener Spannungen, z. B. 24 V DC und 110 V AC, sollte nicht das gleiche Kabel verwendet werden.
- Das maximale Anzugsdrehmoment für Steuerklemmen beträgt 0,5 Nm.
- Durchmesser für die Kabeleinführung der Steuerleitung: 0,05 – 2,5 mm²/30 – 12 AWG.

4.9. Schaltbild

4.9.1. IP66 (Nema 4X) mit Netztrennschalter



4.9.2. Nicht geschaltete IP20 & IP66 (NEMA 4X)-Einheiten Ohne Netztrennschalter

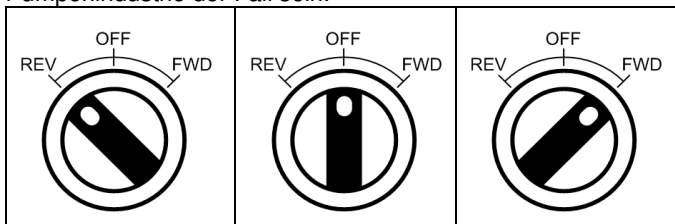


| Stromanschlüsse | |
|-----------------|---|
| A | Eingangsstromversorgung |
| B | Isolator/Trenner |
| C | Motorschutzschalter oder Sicherung |
| D | Optionale Input-Chokes (Eingangsdrosseln) |
| E | Optionaler Eingangsfilter |
| F | Optionaler Bremswiderstand |
| G | abgeschirmtes Motorkabel |
| H | Analog-/Digitalausgang |
| I | Relaisausgang |
| Steuerklemmen | |
| 1 | + 24 Volt (100 mA) Benutzer-Ausgang |
| 2 | Digitaleingang 1 Umrichter Lauf/ Stopp |
| 3 | Digitaleingang 2 Vorwärts/ Rückwärts |
| 4 | Digitaleingang 3 Analog/ Voreingestellte Drehzahl |
| 5 | + 10 Volt Ausgang |
| 6 | Analogeingang 1 |
| 7 | 0 Volt |
| 8 | Analog Ausgang 0 - 10 Volt |
| 9 | 0 Volt |
| 10 | Relaisausgang |
| 11 | 'Umrichter in Ordnung' = geschlossen |

4.10. Verwendung des Rückwärtslauf/0/Vorwärtslauf-Wahlschalters (nur version mit Netztrennschalter)

Durch Anpassung der Parametereinstellungen kann der Fenner QD für verschiedene Anwendungen, und nicht nur für Vorwärts- oder Rückwärtslauf, konfiguriert werden.

Dies könnte üblicherweise für Hand / aus / Auto-Anwendungen (auch bekannt als Lokal-/Fernsteuerung) für die HVAC- und Pumpenindustrie der Fall sein.

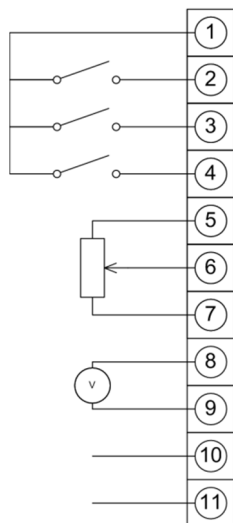


| Schalterposition | Einzustellende Parameter | | Anmerkungen |
|--|--------------------------|--------------------------|--|
| | P-12 | P-15 | |
| Rückwärtslauf | STOPP | Vorwärtslauf | Werksseitige Standardkonfiguration Vorwärts-oder Rückwärtslauf mit Drehzahlsteuerung durch lokales POTI |
| STOPP | STOPP | Vorwärtslauf | Vorwärtslauf mit Drehzahlsteuerung durch lokales POTI Rückwärtslauf - deaktiviert |
| Voreingestellte Drehzahl 1 | STOPP | Vorwärtslauf | Vorwärtslauf mit Drehzahlsteuerung durch lokales POTI Voreingestellte Drehzahl 1 bietet eine in P-20 eingestellte Drehzahl mit „jogging“ |
| Rückwärtslauf | STOPP | Vorwärtslauf | Vorwärts-oder Rückwärtslauf mit Drehzahlsteuerung durch lokales POTI |
| Auto-Betrieb | STOPP | Hand-Betrieb | Hand-Betrieb - Drehzahlsteuerung durch lokales POTI Auto-Betrieb 0 - Drehzahlsteuerung mittels Analogeingang 2, z. B. von SPS mit einem 4-20 mA-Signal. |
| Betrieb mit Drehzahlsteuerung | STOPP | Betrieb mit PI-Steuerung | Bei der Drehzahlsteuerung wird die Drehzahl durch lokales POTI gesteuert Bei der PI-Steuerung steuert das lokale POTI den PI-Sollwert |
| Betrieb mit voreingestellter Drehzahlsteuerung | STOPP | Betrieb mit PI-Steuerung | Bei voreingestellter Drehzahlsteuerung setzt P-20 die voreingestellte Drehzahl Bei der PI-Steuerung kann das POTI den PI-Sollwert steuern (P-44=1) |
| Hand-Betrieb | STOPP | Auto-Betrieb | Hand-Betrieb - Drehzahl durch lokales POTI gesteuert Auto - Drehzahlwert vom Modbus |
| Hand-Betrieb | STOPP | Auto-Betrieb | Hand-Betrieb - Drehzahlwert von voreingestellter Drehzahl 1 (P-20) Auto - Drehzahlwert vom Modbus |

HINWEIS Um den Parameter P-15 anpassen zu können, muss der erweiterte Menüzugriff in P-14 eingestellt werden (Standardwert ist 101)

4.11. Steueranschlüsse

Standardanschlüsse


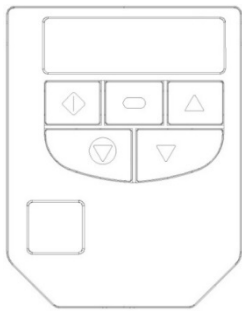








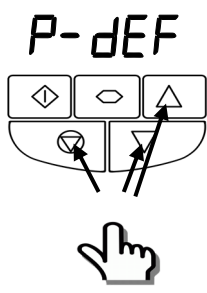

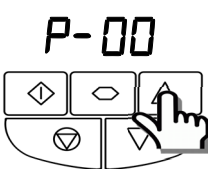
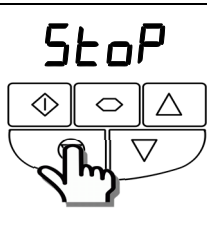


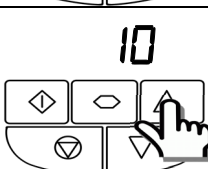

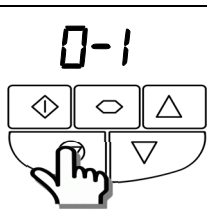
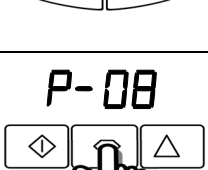
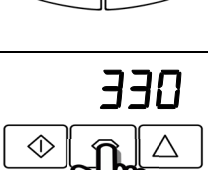
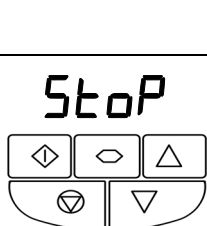
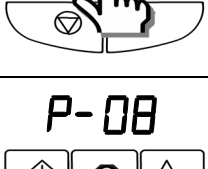

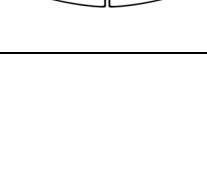
| Klemme | Signal | Beschreibung | |
|--------|--|---|---------------|
| 1 | +24 V Nutzeroausgang, | +24 V, 100 mA. | |
| 2 | Digitaleingang 1 | Positive Logik „Logik 1“ Eingangsspannungsbereich: 8 V ... 30 V DC | |
| 3 | Digitaleingang 2 | „Logik 0“ Eingangsspannungsbereich: 0 V ... 4 V DC | |
| 4 | Digitaleingang 3 / Analogeingang 2 | Digital: 8 bis 30 V Analog: 0 bis 10 V, 0 bis 20 mA oder 4 bis 20 mA | |
| 5 | +10 V Nutzeroausgang | +10 V, 10 mA, 1 kΩ Minimum | |
| 6 | Analogeingang 1 / Digitaleingang 4 | Analog: 0 bis 10 V, 0 bis 20 mA oder 4 bis 20 mA Digital: 8 bis 30 V | |
| 7 | 0 V | Nutzer - Erdungsklemme 9 | |
| 8 | Analogausgang / Digitalausgang | Analog: 0 bis 10 V, Digital: 0 bis 24 V | 20 mA Maximum |
| 9 | 0 V | Nutzer - Erdungsklemme 7 | |
| 10 | Kontakt Relais | | |
| 11 | Relais Kontakt NO | Kontakt 250 V AC, 6A / 30 V DC, 5 A | |

5. Betrieb

5.1. Verwalten des Tastenfeldes

Die Konfiguration des Umrichters bzw. die Überwachung seines Betriebs erfolgt über die Tastatur bzw. das Display.

| | | | |
|---|-------------|--|---|
|  | NAVIGATION | Zur Anzeige von Echtzeitdaten, für den Zugriff auf die Parameterkonfiguration und das Speichern von Änderungen |  |
|  | AUF | Zur Erhöhung der Geschwindigkeit im Echtzeitmodus bzw. der Parameterwerte im Bearbeitungsmodus | |
|  | AB | Zur Verringerung der Geschwindigkeit im Echtzeitmodus bzw. der Parameterwerte im Bearbeitungsmodus | |
|  | RESET/STOPP | Für den Neustart nach einer Fehlerabschaltung des Umrichters. Wird im Tastatur-Modus zum Stoppen des Umrichters verwendet. | |
|  | START | Wird im Tastatur-Modus zum Starten des Umrichters oder zur Umkehrung der Rotationsrichtung verwendet (wenn der bidirektionale Tastaturmodus aktiviert ist) | |

| | | | | | |
|---|---|---|--|---|--|
| 5.2. Ändern von Parametern | | 5.3. Nur Lesezugriff auf Parameter | | 5.4. Parameter zurücksetzen | |
|  | Navigationstaste für mehr als 2 Sekunden gedrückt halten. |  | Navigationstaste für mehr als 2 Sekunden gedrückt halten. |  | Um die Parameterwerte auf ihre werksseitigen Standardeinstellungen zurückzusetzen, halten Sie die Tasten Auf, Ab und Stopp für mehr als 2 Sekunden gedrückt. Das Display zeigt "P-dEF" an. |
|  | Den gewünschten Parameter mit der Auf-/Ab-Taste auswählen. |  | P-00 mit der Auf-/Ab-Taste auswählen |  | Stopp-Taste drücken. Das Display zeigt "StoP" an. |
|  | Navigationstaste für weniger als 1 Sekunde drücken. |  | Navigationstaste für weniger als 1 Sekunde drücken. | 5.5. Einen Fehler zurücksetzen | |
|  | Den Wert mit der Auf-/Ab-Taste anpassen. |  | Den gewünschten Parameter für den Lesezugriff mit der Auf-/Ab-Taste auswählen. |  | Stopp-Taste drücken. Das Display zeigt "StoP" an. |
|  | Für weniger als eine 1 Sekunde drücken, um zum Parametermenü zurückzukehren. |  | Navigationstaste für weniger als 1 Sekunde drücken, um den Wert anzuzeigen. |  | |
|  | Für mehr als 2 Sekunden gedrückt halten, um zum Betriebsdisplay zurückzukehren. |  | Navigationstaste für mehr als 2 Sekunden gedrückt halten, um zum Betriebsdisplay zurückzukehren. |  | |

6. Parameter

6.1. Standardparameter

| Par. | Beschreibung | Minimum | Maximum | Standard | Einheiten |
|------|--|--|---|--------------------|-----------|
| P-01 | Maximalfrequenz/-drehzahl | P-02 | 500,00 | 50,0 (60,0) | Hz/U/Min |
| | Maximale Ausgangsfrequenz oder Motorhöchstdrehzahl – Hz oder U/Min. Wenn P-10 >0, werden die Werte in U/Min eingegeben/angezeigt | | | | |
| P-02 | Minimalfrequenz/-drehzahl | 0,0 | P-01 | 0,0 | Hz/U/Min |
| | Mindestdrehzahlbegrenzung – Hz oder U/Min. Wenn P-10 >0, werden die Werte in U/Min eingegeben/angezeigt | | | | |
| P-03 | Beschleunigungsrampenzeit | 0,00 | 600,0 | 5,0 | s |
| | Beschleunigungsrampenzeit von Null Hz / U/min bis zur Bemessungsdrehzahl (P-09) in Sekunden. | | | | |
| P-04 | Verzögerungsrampenzeit | 0,00 | 600,0 | 5,0 | s |
| | Verzögerungsrampenzeit von der Nenndrehzahl (P-09) bis zum Stillstand in Sekunden. P-24 wird verwendet, wenn der Wert auf 0,00 eingestellt wird. | | | | |
| P-05 | Anhaltmodus / Reaktion auf Netzstromversorgungsunterbrechung | 0 | 3 | 0 | - |
| | Wählt den Unterbrechungsmodus des Umrichters und das Antwortverhalten bei einem Netzausfall während des laufenden Betriebs aus. | | | | |
| | Ein- stellung | Bei Deaktivierung | Bei Netzausfall | | |
| | 0 | Rampenstopp (P-04) | Ride Through (Energierückgewinnung aus der Last zur Aufrechterhaltung des Betriebs) | | |
| | 1 | Austrudeln | Austrudeln | | |
| | 2 | Rampenstopp (P-04) | Schneller Rampenstopp (P-24), Austrudeln falls P-24 = 0 | | |
| | 3 | Rampenstopp (P-04) mit AC-Motorflussbremsung | Schneller Rampenstopp (P-24), Austrudeln falls P-24 = 0 | | |
| P-06 | Energieoptimierung | 0 | 1 | 0 | - |
| | 0 : Deaktiviert 1 : Aktiviert. Wenn aktiviert, versucht die Energieoptimierung den Gesamtenergieverbrauch des Umrichters und Motors durch Reduzierung der Ausgangsspannung bei konstanter Drehzahl und Betrieb bei leichter Last zu reduzieren. Die Energieoptimierung ist für Anwendungen gedacht, bei denen der Umrichter für eine gewisse Zeit lang mit konstanter Drehzahl und leichter Motorlast arbeitet, egal ob konstantes oder variables Drehmoment. | | | | |
| P-07 | Motornennspannung / Gegen-EMK bei Nenndrehzahl (PM / BLDC) | 0 | 250 / 500 | 230 / 400 | V |
| | Bei Induktionsmotoren ist dieser Parameter auf die Bemessungsspannung des Motors (Typenschild) in Volt einzustellen. Für Permanentmagnet- oder bürstenlose Motoren sollte sie bei Nenndrehzahl auf Gegen-EMK eingestellt werden. | | | | |
| P-08 | Motorbemessungsstrom | Abhängig von der Nennleistung des Umrichters | | | A |
| | Dieser Parameter ist auf den Bemessungsstrom des Motors (Typenschild) einzustellen | | | | |
| P-09 | Motorbemessungsfrequenz | 25 | 500 | 50 (60) | Hz |
| | Dieser Parameter ist auf die Bemessungsfrequenz des Motors (Typenschild) einzustellen | | | | |
| P-10 | Motorbemessungsdrehzahl | 0 | 30000 | 0 | U/MIN |
| | Dieser Parameter kann optional auf die Bemessungsdrehzahl des Motors (Typenschild) eingestellt werden. Wird dieser Parameter auf den Standardwert Null eingestellt, werden alle drehzahlrelevanten Werte in Hz angezeigt und die Schlupfkompensation des Motors (bei der die Motordrehzahl unabhängig von der Last auf einem konstanten Wert gehalten wird) deaktiviert. Mit der Eingabe des Werts des Typenschilds wird die Schlupfkompensation aktiviert und das Fenner QD-Display zeigt die Motordrehzahl in geschätzten U/Min an. Alle drehzahlrelevanten Parameter wie Mindest- und Maximaldrehzahl, voreingestellte Drehzahl etc. werden ebenfalls in U/Min angezeigt. Hinweis Wenn der P-09-Wert verändert wird, wird der P-10-Wert auf 0 zurückgesetzt | | | | |
| P-11 | Niedrigfrequenz-Drehmomentanhebungsstrom | 0,0 | 20,0 | Umrichter-abhängig | % |
| | Der Niederfrequenz-Drehzahl-Booster wird verwendet, um die anliegende Motorspannung und somit die Stromstärke bei niedrigen Ausgangsfrequenzen zu erhöhen. Dies kann eine niedrige Drehzahl und ein niedriges Anlaufdrehmoment optimieren. Eine Drehmomentanhebung kann bei niedriger Drehzahl den Motorstrom erhöhen, was wiederum zu einem Anstieg der Motortemperatur führt, was eine Zwangsbelüftung des Motors erforderlich macht. Im Allgemeinen: Je niedriger die Motorleistung, desto höher die Anhebungseinstellung, die sicher verwendet werden kann. Bei IM-Motoren gilt: Wenn P-51 = 0 oder 1, kann eine geeignete Einstellung für gewöhnlich durch den Betrieb des Motors bei sehr niedrigen oder keinen Lastbedingungen bei ungefähr 5 Hz gefunden werden sowie durch Anpassung von P-11, bis der Motorstrom ungefähr dem Magnetisierungsstrom entspricht (falls bekannt) oder dieser in dem unten dargestellten Bereich liegt. Baugröße 1: 60 - 80 % des Motorbemessungsstroms Baugröße 2: 50 - 60 % des Motorbemessungsstroms Baugröße 3: 40 - 50 % des Motorbemessungsstroms Baugröße 4: 35 - 45 % des Motorbemessungsstroms Dieser Parameter ist ebenfalls bei der Nutzung alternativer Motorentypen effektiv, P-51 = 2, 3 oder 4. In diesem Falle wird der Anhebungsstrom als $4 * P-11 * P-08$ definiert | | | | |
| P-12 | Quelle für primären Befehl | 0 | 9 | 0 | - |

0: Anschlusssteuerung. Der Umrichter zeigt eine umgehende Reaktion auf an die Steueranschlüsse gesendete Signale.
1: Tastatursteuerung in eine Richtung. Der Umrichter kann über eine interne oder Remote-Tastatur nur in Vorwärtsrichtung betrieben werden.
2: Tastatursteuerung in zwei Richtungen. Der Umrichter kann über eine externe oder Remote-Tastatur in Vorwärts- oder Rückwärtsrichtung betrieben werden. Das Drücken der Start-Taste auf dem Tastenfeld führt zu einem Hin- und Herschalten zwischen vorwärts und rückwärts.
3: Modbus-Netzwerksteuerung. Steuerung über Modbus RTU (RS485) mithilfe interner Hochlauf-/Ablauframpen.
4 : Modbus-Netzwerksteuerung. Steuerung über Modbus RTU-Schnittstelle (RS485) mithilfe interner Hochlauf-/Ablauframpen, aktualisiert über Modbus.
5 : PI-Steuerung. Nutzer-PI-Steuerung mit externem Feedback-Signal.
6 : Analoge PI-Summensteuerung. PI-Steuerung mit externem Feedback-Signal und Summierung mit Analogeingang 1.
7 : CANopen-Steuerung. Steuerung über CAN (RS485) mithilfe interner Hochlauf-/Ablauframpen.
8 : CANopen-Steuerung. Steuerung über CAN-Schnittstelle (RS485) mithilfe interner Hochlauf-/Ablauframpen, aktualisiert über CAN.
9 : Slave-Modus. Steuerung über verbundenen Fenner QD-Umrichter im Master-Modus. Slave-Umrichteradresse muss > 1 sein.

HINWEIS Wenn P-12 =1, 2, 3, 4, 7, 8 oder 9, muss an den Steuerklemmen trotzdem noch ein Aktivierungssignal bereitgestellt werden, Digitaleingang 1

| | | | | | |
|-------------|--|---|-------|---|---|
| P-13 | Auswahl des Betriebsmodus | 0 | 2 | 0 | - |
| | 0 : Industriemodus. Gedacht für die meisten Standardanwendungen, Parameter sind für Betrieb mit konstanter Drehzahl gedacht, erlaubt sind 150 % Überlast für 60 Sekunden, rotierender Start ist deaktiviert. 1: Pumpenmodus. Gedacht für die meisten Pumpenanwendungen, Parameter sind für Betrieb mit variabler Drehzahl gedacht, erlaubt sind 110 % Überlast für 60 Sekunden, rotierender Start ist deaktiviert. 2 : Lüftermodus. Gedacht für die meisten Lüfteranwendungen, Parameter sind für Betrieb mit variabler Drehzahl gedacht, erlaubt sind 110 % Überlast für 60 Sekunden, rotierender Start ist deaktiviert. | | | | |
| P-14 | Zugriffscod Erweitertes Menü | 0 | 65535 | 0 | - |
| | Erlaubt Zugriff auf erweiterte und fortgeschrittene Parametergruppen. Dieser Parameter muss auf den in P-37 programmierten Wert eingestellt werden (Standard: 101), um erweiterte Parameter anzusehen und anzupassen sowie der Wert von P-37 + 100, um die fortgeschrittenen Parameter anzusehen und anzupassen. Falls gewünscht, muss der Code vom Benutzer in P-37 geändert werden. | | | | |

6.2. Erweiterte Parameter

| Par. | Beschreibung | Minimum | Maximum | Standard | Einheiten |
|-------------|--|-------------|---------|----------|-----------|
| P-15 | Auswahl der Digitaleingangsfunktion | 0 | 17 | 0 | - |
| | Definiert die Funktion der Digitaleingänge in Abhängigkeit von der Kontrollmoduseinstellung in P-12. Siehe Abschnitt 7 Makrokonfigurationen des analogen und digitalen Eingangs für mehr Informationen. | | | | |
| P-16 | Signalformat für Analogeingang 1 | Siehe unten | | U0-10 | - |
| | <p>U $\overline{0}$ = 0 bis 10 Volt Signal (unipolar). Der Umrichter wird bei 0,0 Hz verbleiben, nachdem die Analogreferenz nach Anwendung von Skalierung und Offset = < 0,0 % beträgt</p> <p>b $\overline{0}$ = 0 bis 10 Volt Signal, bi-direktionaler Betrieb. Der Umrichter wird den Motor in umgekehrter Drehrichtung betreiben, wenn die Analogreferenz nach Anwendung von Skalierung und Offset = < 0,0 % beträgt. Z. B. für bi-direktionale Steuerung eines 0 – 10 Volt Signals, stellen Sie P-35 = 200,0 %, P-39 = 50,0 % ein.</p> <p>R $\overline{0}$ = 0 bis 20 mA Signal</p> <p>t $\overline{4}$ = 4 bis 20 mA Signal; Der Fenner QD Umrichter schaltet ab und zeigt einen Fehlercode $\overline{4}$-$\overline{20}$F, wenn die Signalstärke unter 3 mA abfällt.</p> <p>r $\overline{4}$ = 4 bis 20 mA Signal; Der Fenner QD Umrichter fährt bei voreingestellter Drehzahl 1 (P-20), wenn die Signalstärke unter 3 mA abfällt.</p> <p>t $\overline{20}$-$\overline{4}$ = 20 bis 4 mA Signal; Der Fenner QD Umrichter schaltet ab und zeigt einen Fehlercode $\overline{4}$-$\overline{20}$F, wenn die Signalstärke unter 3 mA abfällt.</p> <p>r $\overline{20}$-$\overline{4}$ = 20 bis 4 mA Signal; Der Fenner QD Umrichter fährt bei voreingestellter Drehzahl 1 (P-20), wenn die Signalstärke unter 3 mA abfällt.</p> <p>U $\overline{10}$-$\overline{0}$ = 10 bis 0 Volt Signal (unipolar). Der Umrichter wird bei Maximalfrequenz/-Drehzahl betrieben, wenn die Analogreferenz nach Anwendung von Skalierung und Offset = < 0,0 % beträgt.</p> | | | | |
| P-17 | Maximale effektive Schaltfrequenz | 4 | 32 | 8 / 16 | kHz |
| | Stellt die maximale effektive Schaltfrequenz des Umrichters ein. Wenn „rEd“ angezeigt wird, ist die Schaltfrequenz durch überhöhte Kühler-Temperatur des Umrichters auf den Wert von P00-32 reduziert. | | | | |
| P-18 | Funktionsauswahl für den Relaisausgang | 0 | 7 | 1 | - |
| | Zur Auswahl der dem Relaisausgang zugewiesenen Funktion. Das Relais besitzt zwei Ausgangsklemmen. Logik 1 weist darauf hin, dass das Relais aktiv ist, weshalb Klemmen 10 und 11 verbunden werden. 0 : Umrichterfreigabe (Freigabe). Logik 1, wenn der Motor freigegeben ist. 1 : Umrichter in Ordnung. Logik 1, wenn Strom anliegt und kein Umrichterfehler vorliegt. 2 : Mit Sollfrequenz (Drehzahl). Logik 1, wenn die Ausgangsfrequenz dem Sollwert entspricht. 3 : Fehlerabschaltung Umrichter. Logik 1, wenn der Umrichter einen Fehler aufweist. 4 : Ausgangsfrequenz >= Schwellwert. Logik 1, wenn die Ausgangsfrequenz den einstellbaren Schwellwert aus P-19 übersteigt. 5 : Ausgangsstrom >= Schwellwert. Logik 1, wenn der Motorstrom den einstellbaren Schwellwert aus P-19 übersteigt. 6 : Ausgangsfrequenz < Schwellwert. Logik 1, wenn die Ausgangsfrequenz unter dem einstellbaren Schwellwert aus P-19 liegt. 7 : Ausgangsstrom < Schwellwert. Logik 1, wenn der Motorstrom unter dem einstellbaren Schwellwert aus P-19 liegt. 8 : Analogeingang 2 > Schwellwert. Logik 1, wenn das an Analogeingang 2 gesendete Signal den einstellbaren Schwellwert aus P-19 übersteigt. 9 : Umrichter betriebsbereit. Logik 1, wenn der Umrichter betriebsbereit ist, kein Fehler vorhanden. | | | | |
| P-19 | Relais-Schwellwert | 0,0 | 200,0 | 100,0 | % |

| Par. | Beschreibung | Minimum | Maximum | Standard | Einheiten |
|------|--|---------|---------|----------|-----------|
| | Anpassbarer Schwellwert, der in Verbindung mit den Einstellungen 4 bis 8 aus P-18 verwendet wird. | | | | |
| P-20 | Voreingestellte Frequenz / Drehzahl 1 | -P-01 | P-01 | 5,0 | Hz/U/Min |
| P-21 | Voreingestellte Frequenz / Drehzahl 2 | -P-01 | P-01 | 25,0 | Hz/U/Min |
| P-22 | Voreingestellte Frequenz / Drehzahl 3 | -P-01 | P-01 | 40,0 | Hz/U/Min |
| P-23 | Voreingestellte Frequenz / Drehzahl 4 | -P-01 | P-01 | P-09 | Hz/U/Min |
| | Voreingestellte Drehzahlen / Frequenzen, die in Abhängigkeit von der Einstellung bei P-15 durch die digitalen Eingänge ausgewählt wurden. Wenn P-10 = 0, werden die Werte in Hz eingegeben. Wenn P-10 > 0, werden die Werte in U/min eingegeben. Hinweis Den P-09-Wert zu ändern, setzt alle Werte auf die werksseitigen Standardeinstellungen zurück. | | | | |
| P-24 | 2. Verzögerungsrampenzeit (Schneller Stopp) | 0,00 | 600,0 | 0,00 | s |
| | Über diesen Parameter lässt sich eine alternative Verzögerungsrampe in den Fenner QD Umrichter programmieren, die durch die Digitaleingänge ausgewählt werden kann (abhängig von der Einstellung von P-15) oder automatisch im Falle eines Netzausfalls ausgewählt werden kann, falls P-05 = 2 oder 3 beträgt. Der Umrichter wird per Freilauf gestoppt, wenn der Wert auf 0,00 eingestellt wird. | | | | |
| P-25 | Funktionsauswahl Analogausgang | 0 | 10 | 8 | - |
| | Digitalausgangsmodus. Logik 1 = +24 V DC | | | | |
| | 0 : Umrichterfreigabe (Freigabe). Logik 1, wenn der Fenner QD Umrichter freigegeben (in Betrieb) ist. | | | | |
| | 1 : Umrichter in Ordnung. Logik 1, wenn der Umrichter keine Fehler aufweist. | | | | |
| | 2 : Mit Sollfrequenz (Drehzahl). Logik 1, wenn die Ausgangsfrequenz dem Sollwert entspricht. | | | | |
| | 3: Fehlerabschaltung Umrichter. Logik 1, wenn der Umrichter einen Fehler aufweist. | | | | |
| | 4 : Ausgangsfrequenz >= Schwellwert. Logik 1, wenn die Ausgangsfrequenz den einstellbaren Schwellwert aus P-19 übersteigt. | | | | |
| | 5 : Ausgangsstrom >= Schwellwert. Logik 1, wenn der Motorstrom den einstellbaren Schwellwert aus P-19 übersteigt. | | | | |
| | 6 : Ausgangsfrequenz < Schwellwert. Logik 1, wenn die Ausgangsfrequenz unter dem einstellbaren Schwellwert aus P-19 liegt. | | | | |
| | 7 : Ausgangsstrom < Schwellwert. Logik 1, wenn der Motorstrom unter dem einstellbaren Schwellwert aus P-19 liegt. | | | | |
| | Analogausgangsmodus | | | | |
| | 8 : Ausgangsfrequenz (Motordrehzahl). 0 bis P-01, Auflösung 0,1 Hz | | | | |
| | 9 : Ausgangsstrom (Motor). 0 bis 200 % von P-08, Auflösung 0,1 A | | | | |
| | 10: Ausgangsleistung. 0 – 200 % der Motorbemessungsleistung. | | | | |
| P-26 | Ausblendfrequenz-Hystereseband | 0,0 | P-01 | 0,0 | Hz/U/Min |
| P-27 | Mittelpunkt Ausblendfrequenz | 0,0 | P-01 | 0,0 | Hz/U/Min |
| | Die Ausblendfrequenzfunktion wird verwendet, um zu verhindern, dass der Fenner QD Umrichter bei einer bestimmten Ausgangsfrequenz arbeitet, beispielsweise bei einer Frequenz, die mechanische Resonanz in einer bestimmten Maschine verursacht. Parameter P-27 definiert den Mittelpunkt des Ausblendfrequenzbandes und wird in Verbindung mit P-26 verwendet. Die Fenner QD Ausgangsfrequenz steigt durch das definierte Band um die in P-03 und P-04 eingestellten Werte, und innerhalb des definierten Bandes wird sie keine Ausgangsfrequenz halten. Wenn die Frequenzreferenz innerhalb des Bandes auf den Umrichter angewandt wird, verbleibt die Ausgangsfrequenz des Fenner QD im oberen oder unteren Schwellbereich des Bandes. | | | | |
| P-28 | V/F Charakteristische Anpassung der Spannung | 0 | P-07 | 0 | V |
| P-29 | V/F Charakteristische Anpassung der Frequenz | 0,0 | P-09 | 0,0 | Hz |
| | Dieser Parameter, in Verbindung mit P-28, stellt einen Frequenzpunkt ein, bei dem die in P-29 eingestellte Spannung auf den Motor angewandt wird. Bei der Nutzung dieser Funktion ist hinsichtlich des Vermeidens von Überhitzung und Motorschaden Vorsicht geboten. | | | | |
| P-30 | Startmodus & automatischer Neustart | -- | -- | Edge-r | - |
| | Wählt aus, ob der Antrieb automatisch starten soll, wenn der aktive Eingang vorhanden und während des Startens gesperrt ist. Konfiguriert außerdem die Funktion für den automatischen Neustart. Edge-r : Nach dem Einschalten oder einem Reset startet der Umrichter nicht, wenn Digitaleingang 1 geschlossen bleibt. Um dies tun zu können, muss der Eingang nach dem Einschalten/Reset geschlossen werden. Auto-0 : Nach dem Einschalten oder einem Reset startet der Umrichter automatisch, wenn Digitaleingang 1 geschlossen wird. Auto-1 bis Auto-5 : Nach einer Fehlerabschaltung werden in Abständen von 20 Sekunden 5 Neustartversuche unternommen. Die Anzahl der Neustartversuche wird registriert, und wenn der Umrichter auch beim letzten Versuch nicht startet, wird eine Fehlerabschaltung durchgeführt, die einen manuellen Reset durch den Benutzer erfordert. Der Umrichter muss ausgeschaltet werden, um den Zähler zurücksetzen zu können. | | | | |
| P-31 | Auswahl des Startmodus mittels Tastenfeld | 0 | 7 | 1 | - |
| | Dieser Parameter ist nur im Tastenfeldsteuerungsmodus (P-12 = 1 oder 2) oder Modbus-Modus (P-12 = 3 oder 4) aktiv. Wenn die Einstellungen 0 oder 1 verwendet werden, sind die Start- und Stopptasten des Tastenfeldes aktiv, und die Steuerklemmen 1 und 2 müssen miteinander verbunden werden. Die Einstellungen 2 und 3 erlauben dem Umrichter, direkt über die Steuerklemmen gestartet zu werden, und die Start- und Stopptasten des Tastenfeldes werden ignoriert. | | | | |
| | 0 : Mindestdrehzahl, Tastenfeld Start | | | | |
| | 1 : Letzte Drehzahl, Tastenfeld Start | | | | |
| | 2 : Mindestdrehzahl, Klemmenaktivierung | | | | |
| | 3 : Letzte Drehzahl, Klemmenaktivierung | | | | |
| | 4 : Aktuelle Drehzahl, Tastenfeld Start | | | | |
| | 5 : Voreingestellte Drehzahl 4, Tastenfeld Start | | | | |
| | 6 : Aktuelle Drehzahl, Klemme Start | | | | |
| | 7 : Voreingestellte Drehzahl 4, Klemme Start | | | | |

| Par. | Beschreibung | Minimum | Maximum | Standard | Einheiten |
|------|--|-------------|---------|----------|-----------|
| P-32 | Index 1: Dauer | 0,0 | 25,0 | 0,0 | s |
| | Index 2: Gleichstrom-Einspeisungsmodus | 0 | 2 | 0 | - |
| | Index 1: Definiert die Zeit, für die ein Gleichstrom in den Motor eingespeist wird. Der Gleichstromspeisungswert kann in P-59 angepasst werden. | | | | |
| | Index 2: Konfiguriert die Funktion zur Gleichstromspeisung wie folgt: 0 : Gleichstromspeisung bei Stopp. Gleichstrom wird, einem Stopp-Befehl folgend, entsprechend dem in P-59 eingestellten Stromwert in den Motor eingespeist, nachdem die Ausgangsfrequenz 0,0 Hz für die in Index 1 eingestellte Zeit erreicht. Dies kann nützlich sein, um sicherzustellen, dass der Motor einen vollständigen Stopp erreicht hat, bevor der Umrichter sich ausschaltet. Hinweis Wenn der Umrichter vor dem Ausschalten im Standby-Modus ist, wird die Gleichstromspeisung deaktiviert 1 : Gleichstromspeisung bei Start. Gleichstrom wird sofort nach Aktivierung des Umrichters entsprechend dem in P-59 eingestellten Stromwert für die Zeiteinstellung Index 1 in den Motor eingespeist, bevor die Ausgangsfrequenz ansteigt. Die Ausgangsstufe bleibt während dieser Phase aktiv. Dies kann angewandt werden, um sicherzustellen, dass der Motor sich vor dem Starten im Stillstand befindet. 2 : Gleichstromspeisung bei Start & Stopp. Gleichstromspeisung wird bei den Einstellungen 0 und 1 angewandt. | | | | |
| P-33 | Rotierender Start | 0 | 2 | 0 | - |
| | 0 : Deaktiviert 1 : Aktiviert. Wenn aktiviert, versucht der Umrichter zu untersuchen, ob der Motor beim Start bereits zu rotieren anfängt und beginnt, den Motor mit seiner aktuellen Drehzeit zu steuern. Eine kurze Verzögerung kann bei sich nicht drehenden Motoren beobachtet werden. 2 : Aktiviert bei Fehlerabschaltung, Spannungsabfall oder Freilaufstopp. Rotierender Start wird nur bei den folgenden aufgeführten Ereignissen aktiviert, ansonsten ist er deaktiviert. | | | | |
| P-34 | Brems-Chopper aktiv (nicht Größe 1) | 0 | 4 | 0 | - |
| | 0 : Deaktiviert 1 : Aktiv mit Software-Schutz. Aktiviert den internen Brems-Chopper mit Software-Schutz für einen Widerstand mit einer Nennleistung von 200 W. 2 : Aktiv ohne Software-Schutz. Aktiviert den internen Brems-Chopper ohne Software-Schutz. Ein externes Gerät zum thermischen Schutz sollte installiert werden. 3 : Aktiv mit Software-Schutz. Wie Einstellung 1, wobei der Brems-Chopper nur während einer Änderung des Frequenz-Sollwertes aktiv wird, und inaktiv während des Betriebes bei konstanter Drehzahl. 4 : Aktiv ohne Software-Schutz. Wie Einstellung 2, wobei der Brems-Chopper nur während einer Änderung des Frequenz-Sollwertes aktiv wird, und inaktiv während des Betriebes bei konstanter Drehzahl. | | | | |
| P-35 | Skalierung Analogeingang 1 / Slave-Drehzahlskalierung | 0,0 | 2000,0 | 100,0 | % |
| | Skalierung Analogeingang 1. Der Wert des analogen Eingangssignal wird durch diesen Faktor multipliziert, wenn z. B. P-16 auf ein Signal von 0-10 V und der Skalierfaktor auf 200 % eingestellt ist, sorgt ein 5 V Eingangssignal dafür, dass der Umrichter mit maximaler Frequenz/Drehzahl läuft (P-01) Slave-Drehzahlskalierung. Beim Betrieb im Slave-Modus (P-12 = 9) ist die Betriebsdrehzahl des Umrichters gleich der Master-Drehzahl, multipliziert mit diesem Faktor, begrenzt durch die minimalen und maximalen Drehzahlen. | | | | |
| P-36 | Konfiguration der seriellen Kommunikation | Siehe unten | | | |
| | Index 1: Adresse | 0 | 63 | 1 | - |
| | Index 2: Baudrate | 9,6 | 1000 | 115,2 | Kbps |
| | Index 3: Schutz vor Kommunikationsunterbrechung | 0 | 3000 | t 3000 | ms |
| | Dieser Parameter besitzt drei Unter-Einstellungen, die zur Konfiguration der seriellen Modbus RTU-Kommunikation verwendet werden. Diese Unter-Parameter lauten | | | | |
| | 1. Index: Umrichteradresse: Bereich : 0 – 63, Standard: 1 | | | | |
| | 2. Index: Baudrate & Netzwerktyp: Wählt die Baudrate und den Netzwerktyp für den internen RS485-Kommunikationsport aus. Für Modbus RTU: Baudraten 9,6, 19,2, 38,4, 57,6, 115,2 Kbps sind verfügbar. Für CAN open: Baudraten 125, 250, 500 & 1000 Kbps sind verfügbar. | | | | |
| | 3. Index: Watchdog-Zeitüberschreitung: Definiert die Zeit, in der der Umrichter in Betrieb ist ohne ein gültiges Befehlstelegramm an Register 1 (Umrichter-Kontrollwort) zu empfangen, nachdem der Umrichter aktiviert wurde. Einstellung 0 deaktiviert die Laufzeitüberwachung. Die Einstellung eines Wertes von 30, 100, 1000 oder 3000 definiert die Zeitbegrenzung in Millisekunden für den Betrieb. Ein 't'-Suffix wählt Fehlerabschaltung bei Kommunikationsverlust. Ein 'r'-Suffix bedeutet, dass der Umrichter per Freilauf stoppt (Ausgang sofort deaktiviert), aber keine Fehlerabschaltung stattfindet. | | | | |
| P-37 | Definition des Zugriffscodes | 0 | 9999 | 101 | - |
| | Definiert den Zugriffscodes der in P-14 eingegeben werden muss, um auf Parameter oberhalb P-14 zugreifen zu können. | | | | |
| P-38 | Parameterzugriffssperre | 0 | 1 | 0 | - |
| | 0 : Entsperrt. Alle Parameter können angezeigt bzw. geändert werden. 1 : Gesperrt. Parameterwerte können angezeigt, aber nicht geändert werden, mit Ausnahme von P-38. | | | | |
| P-39 | Offset Analogeingang 1 | -500,00 | 500,00 | 0,0 | % |
| | Stellt einen Versatz für den Analogeingang als Prozentsatz des kompletten Eingangsbereichs ein, der auf das analoge Eingangssignal angewandt wird. Dieser Parameter arbeitet in Verbindung mit P-35 und der resultierende Wert kann in P00-01 angezeigt werden. Der resultierende Wert wird als ein Prozentsatz definiert, entsprechend der folgenden Aussage:- P00-01 = (angewandter Signalwert (%)) x P-35) - P-39 | | | | |
| P-40 | Index 1: Anzeige Skalierfaktor | 0 | 3 | 0 | - |
| | Index 2: Anzeige Skalierquelle | 0,000 | 16,000 | 0,000 | - |

| Par. | Beschreibung | Minimum | Maximum | Standard | Einheiten |
|------|--|---------|---------|----------|-----------|
| | Erlaubt dem Nutzer, den Fenner QD zu programmieren, um eine alternative Ausgangseinheit anzuzeigen, die entweder von der Ausgangsfrequenz (Hz), der Motordrehzahl (RPM) oder dem Signalwert des PI-Feedbacks bei Betrieb im PI-Modus skaliert wird. | | | | |
| | Index 1: Wird verwendet, um die Skalierungs-Multiplikatoren einzustellen. Der gewählte Quellenwert wird mit diesem Faktor multipliziert. | | | | |
| | Index 2: Definiert die Skalierungsquelle wie folgt: 0 : Motordrehzahl. Die Skalierung wird auf die Ausgangsfrequenz angewandt, wenn P-10 = 0; oder auf die Motordrehzahl, wenn P-10 > 0 ist. 1 : Motorstrom. Die Skalierung wird auf den Wert des Motorstroms (Ampere) angewandt. 2 : Analogeingang 2 Signalstärke. Die Skalierung wird auf die Signalstärke von Analogeingang 2 angewandt, intern repräsentiert als 0 - 100 %. 3 : PI-Istwert. Die Skalierung wird auf den in P-46 ausgewählten PI-Istwert angewandt, intern repräsentiert als 0 - 100 %. | | | | |
| P-41 | PI-Regler – Proportionalverstärkung | 0,0 | 30,0 | 1,0 | - |
| | PI-Regler – Proportionalverstärkung. Höhere Werte der Proportionalverstärkung führen zu wesentlichen Änderungen der Umrichterfrequenz aufgrund von geringen Modifikationen des Feedback-Signals. Ein zu hoher Wert kann zu Instabilität führen. | | | | |
| P-42 | Die Integralzeit des PI-Reglers | 0,0 | 30,0 | 1,0 | s |
| | Die Integralzeit des PI-Reglers. Höhere Werte sorgen für ein gedämpfteres Ansprechverhalten bei Systemen, bei denen der Gesamtprozess langsam anspricht. | | | | |
| P-43 | Betriebsmodus der PI-Steuerung | 0 | 1 | 0 | - |
| | 0 : Direktbetrieb. Diesen Modus verwenden, wenn das Feedback-Signal abfällt und die Motordrehzahl ansteigen soll. 1 : Umkehrbetrieb. Diesen Modus verwenden, wenn das Feedback-Signal abfällt und die Motordrehzahl sinken soll. | | | | |
| P-44 | Quellenauswahl der PI-Referenz (Sollwert) | 0 | 1 | 0 | - |
| | Zur Auswahl der Quelle von PID-Wert/-Sollwert 0 : Digitaler Sollwert. P-45 wird verwendet 1 : Analogeingang 1 Sollwert. Analogeingang 1 Signalstärke, Signalwert lesbar in P00-01 wird als Sollwert genutzt. | | | | |
| P-45 | Digitaler PI-Sollwert | 0,0 | 100,0 | 0,0 | % |
| | Wenn P-44 = 0 ist, wird mit diesem Parameter der digitale Sollwert für den PI-Regler als ein % des Feedback-Signalsbereichs voreingestellt. | | | | |
| P-46 | Auswahl der PI-Istwertquelle | 0 | 5 | 0 | - |
| | Wählt die Quelle des für die PI-Steuerung genutzten Istwerts aus. 0 : Analogeingang 2 (Terminal 4) Signalwert lesbar in P00-02. 1: Analogeingang 1 (Terminal 6) Signalwert lesbar in P00-01 2 : Motorstrom. Skaliert als % von P-08. 3 : DC-Zwischenkreisspannung skaliert 0 - 1000 Volt = 0 – 100 % 4 : Analog 1 – Analog 2. Der Wert des Analogeingangs 2 wird von Analog 1 subtrahiert, um ein Differentialsignal zu erhalten. Der Wert ist auf 0 limitiert. 5 : Größter (Analog 1 – Analog 2). Der größte von zwei analogen Eingangswerten wird immer für den PI-Istwert verwendet. | | | | |
| P-47 | Signalformat für Analogeingang 2 | - | - | - | U0-10 |
| | U 0-10 = 0 bis 10 Volt Signal A 0-20 = 0 bis 20 mA Signal E 4-20 = 4 bis 20 mA Signal; Der Fenner QD Umrichter schaltet ab und zeigt einen Fehlercode 4-20F, wenn die Signalstärke unter 3 mA abfällt. r 4-20 = 4 bis 20 mA Signal; Der Fenner QD Umrichter nimmt einen Rampenstopp vor, wenn die Signalstärke unter 3 mA abfällt. E 20-4 = 20 bis 4 mA Signal; Der Fenner QD Umrichter schaltet ab und zeigt einen Fehlercode 4-20F, wenn die Signalstärke unter 3 mA abfällt. r 20-4 = 20 bis 4 mA Signal; Der Fenner QD Umrichter nimmt einen Rampenstopp vor, wenn die Signalstärke unter 3 mA abfällt. Ptc-th = Verwendet für die Motorthermistormessung, gültig mit jeder Einstellung von P-15, der Eingang 3 als E-Trip besitzt. Fehlerabschaltungspegel: 3 kΩ, zurückgesetzt 1kΩ | | | | |
| P-48 | Timer für Standby-Modus | 0,0 | 25,0 | 0,0 | s |
| | Wenn der Standbymodus durch die Einstellung P-48 > 0,0 aktiviert ist, schaltet der Umrichter nach einem Zeitraum des Betriebs bei Mindestdrehzahl (P-02) für die in P-48 eingestellte Zeit in den Standbymodus. Im Standbymodus zeigt das Display <i>Standby</i> an und die Ausgabe an den Motor wird aktiviert. | | | | |
| P-49 | PI-Steuerung Aufweckfehlerebene | 0,0 | 100,0 | 5,0 | % |
| | Wenn der Umrichter im PI-Steuerungsmodus arbeitet (P-12 = 5 oder 6) und der Standbymodus ist aktiviert (P-48 > 0,0), dann kann P-49 verwendet werden, um die PI-Fehlerebene zu definieren (z.B. den Unterschied zwischen Sollwert und Istwert), die benötigt wird, bevor der Umrichter nach Wechseln in den Standbymodus neu startet. Dies erlaubt dem Umrichter, kleine Istwertfehler zu ignorieren und im Standbymodus zu verbleiben, bis der Istwert hinreichend abfällt. | | | | |
| P-50 | Nutzer Ausgangsrelais-Hysterese | 0,0 | 100,0 | 0,0 | % |
| | Stellt die Hysterese-Ebene für P-19 ein, um das Ausgangsrelais vor dem Klappern zu bewahren, wenn es sich dicht am Schwellenwert befindet. | | | | |

6.3. Fortgeschrittene Parameter

| Par. | Beschreibung | Minimum | Maximum | Standard | Einheiten |
|------|---|---------|---------|----------|-----------|
| P-51 | Motorsteuermodus | 0 | 4 | 0 | - |
| | 0: Steuerungsmodus für die Vektordrehzahl 1: V/F-Modus | | | | |

| 2: PM-Steuerungsmodus für die Vektordrehzahl 3: BLDC-Steuerungsmodus für die Vektordrehzahl 4: Synchron-Reluktanzmotoren-Steuerungsmodus für die Vektordrehzahl | | | | | |
|---|---|------|--------|-------|----------|
| P-52 | Autotune der Motorparameter | 0 | 1 | 0 | - |
| | 0 : Deaktiviert 1 : Aktiviert. Wenn aktiviert, misst der Umrichter sofort die erforderlichen Daten für optimalen Betrieb aus dem Motor aus. Stellen Sie sicher, dass alle motorbezogenen Parameter korrekt eingestellt sind, bevor Sie diesen Parameter erstmals aktivieren. Dieser Parameter kann verwendet werden, um die Leistung zu optimieren, wenn P-51 = 0. Autotune ist nicht erforderlich, wenn P-51 = 1. Für die Einstellungen 2 - 4 von P-51, <u>MUSS</u> Autotune durchgeführt werden, <u>NACHDEM</u> alle anderen erforderlichen Motoreinstellungen eingegeben sind. | | | | |
| P-53 | Vektordrehzahlverstärkung | 0,0 | 200,0 | 50,0 | % |
| | Einzelner Parameter für die Optimierung des Vektordrehzahlreglers. Wirkt sich gleichzeitig auf P- & I-Bedingungen aus. Nicht aktiv, wenn P-51 = 1. | | | | |
| P-54 | Maximaler Stromgrenzwert | 0,1 | 175,0 | 150,0 | % |
| | Definiert die maximale Strombegrenzung in den Vektorsteuerungsmodi | | | | |
| P-55 | Motorstatorwiderstand | 0,00 | 655,35 | - | Ω |
| | Motorstatorwiderstand in Ohm. Bestimmt durch Autotune, Anpassung ist normalerweise nicht erforderlich. | | | | |
| P-56 | Motorstatorinduktivität der d-Achse (Lsd) | 0 | 6553,5 | - | mH |
| | Bestimmt durch Autotune, Anpassung ist normalerweise nicht erforderlich. | | | | |
| P-57 | Motorstatorinduktivität der q-Achse (Lsq) | 0 | 6553,5 | - | mH |
| | Bestimmt durch Autotune, Anpassung ist normalerweise nicht erforderlich. | | | | |
| P-58 | Gleichstrom-Einspeisungsgeschwindigkeit | 0,0 | P-01 | 0,0 | Hz/U/Min |
| | Stellt die Geschwindigkeit des Einspeisungsgleichstroms während des Bremsens auf Stopp ein und erlaubt dem Gleichstrom, eingespeist zu werden, bevor der Umrichter - falls gewünscht - die Drehzahl Null erreicht. | | | | |
| P-59 | Einspeisungsgleichstrom | 0,0 | 100,0 | 20,0 | % |
| | Stellt die Ebene des Bremsstroms der Gleichstromeinspeisung ein, die entsprechend der in P-32 und P-58 eingestellten Bedingungen angewandt wird. | | | | |
| P-60 | Rückhaltung der thermischen Überlast | 0 | 1 | 0 | - |
| | 0 : Deaktiviert 1 : Aktiviert. Im aktivierten Zustand wird die vom Umrichter berechnete Motorschutzinformation behalten, nachdem die Netzstromversorgung vom Umrichter getrennt wurde. | | | | |

6.4. P-00 „Nur lesen“-Parameter

| Par. | Beschreibung | Erklärung | |
|--------|--|---|---|
| P00-01 | 1. Analogeingangswert (%) | 100% = Maximale Eingangsspannung | |
| P00-02 | 2. Analogeingangswert (%) | 100% = Maximale Eingangsspannung | |
| P00-03 | Drehzahlsollwert Eingang (Hz / RPM) | Angezeigt in Hz, falls P-10 = 0, andernfalls in RPM | |
| P00-04 | Status Digitaleingang | Status des Digitaleingangs des Umrichters | |
| P00-05 | Nutzer PI-Ausgang (%) | Zeigt den Wert des Nutzer-PI-Ausgangs an | |
| P00-06 | Gleichstrom-Welligkeit des Bus (V) | Gemessene Gleichstrom-Welligkeit des Bus | |
| P00-07 | Angelegte Motorspannung (V) | Wert der auf den Motor angewandten RMS-Spannung | |
| P00-08 | Zwischenkreisspannung (V) | Interne Zwischenkreisspannung | |
| P00-09 | Kühlkörper-Temperatur (°C) | Temperatur des Kühlkörpers in °C | |
| P00-10 | Betriebsstunden ab Herstellungsdatum. (Stunden) | Nicht betroffen durch die Wiederherstellung der werksseitigen Standardparameter | |
| P00-11 | Gesamtbetriebsstunden seit der letzten Fehlerabschaltung 1 (Stunden) | Laufzeituhr durch Umrichterdeaktivierung (oder Fehlerabschaltung) gestoppt. Wird bei der nächsten Aktivierung nur zurückgesetzt, wenn eine Fehlerabschaltung aufgetreten ist. Ein Reset erfolgt ebenfalls bei der nächsten Aktivierung, falls ein Stromausfall eingetreten ist. | |
| P00-12 | Gesamtbetriebsstunden seit der letzten Fehlerabschaltung 2 (Stunden) | Laufzeituhr durch Umrichterdeaktivierung (oder Fehlerabschaltung) gestoppt. Wird bei der nächsten Aktivierung nur zurückgesetzt, wenn eine Fehlerabschaltung aufgetreten ist (nicht bei Abschaltung durch Unterspannung) - wird beim Hoch-/Herunterfahren nicht zurückgesetzt, es sei denn, vor dem Abschalten ist eine Fehlerabschaltung aufgetreten | |
| P00-13 | Fehlerabschaltungsprotokoll | Zeigt letzte 4 Auslösungen mit Datenstempel an | |
| P00-14 | Betriebsstunden seit der letzten Deaktivierung (Stunden) | Laufzeituhr durch Umrichterdeaktivierung gestoppt. Zurücksetzung des Wertes bei nächster Aktivierung | |
| P00-15 | Protokoll der Zwischenkreisspannung (V) | Letzte 8 Werte vor der Fehlerabschaltung, 256 ms Samplezeit | |
| P00-16 | Protokoll Kühlkörpertemperatur (V) | Letzte 8 Werte vor der Fehlerabschaltung, 30s Samplezeit | |
| P00-17 | Motorstromprotokoll (A) | Letzte 8 Werte vor der Fehlerabschaltung, 256 ms Samplezeit | |
| P00-18 | Protokoll der Gleichstrom-Welligkeit des Bus (V) | Letzte 8 Werte vor der Fehlerabschaltung, 22 ms Samplezeit | |
| P00-19 | Protokoll interne Umrichtertemperatur (°C) | Letzte 8 Werte vor der Fehlerabschaltung, 30 s Samplezeit | |
| P00-20 | Interne Umrichtertemperatur (°C) | Aktuelle interne Umgebungstemperatur in °C | |
| P00-21 | CANopen-Prozessdateneingang | Eingehende Prozessdaten (RX PDO1) für CANopen: PI1, PI2, PI3, PI4 | |
| P00-22 | CANopen-Prozessdatenausgang | ausgehende Prozessdaten (TX PDO1) für CANopen: PO1, PO2, PO3, PO4 | |
| P00-23 | Akkumulierte Zeit mit dem Kühlkörper > 85°C (Stunden) | Akkumulierte Gesamtbetriebsstunden und -minuten bei einer Kühlkörpertemperatur über 85 °C | |
| P00-24 | Akkumulierte Zeit bei einer internen Temperatur des Umrichters von > 80 °C (Stunden) | Akkumulierte Gesamtbetriebsstunden und -minuten mit einer internen Umgebungstemperatur des Umrichters über 80 °C | |
| P00-25 | Geschätzte Rotordrehzahl (Hz) | In den Vektorkontrollmodi, geschätzte Rotordrehzahl in Hz | |
| P00-26 | kWh-Zähler / MWh-Zähler | Gesamtanzahl der vom Umrichter verbrauchten kWh / Mwh. | |
| P00-27 | Gesamte Betriebszeit der Umrichterlüfter (Stunden) | Zeit, angezeigt in SS:MM:ss. Erster Wert zeigt die Zeit in Std. an, drücken Sie „UP“, um MM:ss anzuzeigen. | |
| P00-28 | Softwareversion und Prüfsumme | Versionsnummer und Prüfsumme. „1“ auf LH-Seite indiziert den I/O-Prozessor, „2“ die Leistungsstufe | |
| P00-29 | Umrichtertypenbezeichner | Antriebsleistung, Umrichtertyp und Softwareversioncodes | |
| P00-30 | Umrichter-Seriennummer | Einmalige Umrichter-Seriennummer | |
| P00-31 | Motorstrom Id/Iq | Zeigt den Magnetisierungsstrom (Id) und Drehmomentstrom (Iq) an. „UP“ drücken, um Iq anzuzeigen | |
| P00-32 | Tatsächliche PWM-Schaltfrequenz (kHz) | Tatsächliche, vom Umrichter genutzte Schaltfrequenz | |
| P00-33 | Zähler für kritische Fehler – O-I | Diese Parameter protokollieren die Anzahl an auftretenden, spezifischen Fehlern und sind nützlich für Diagnosezwecke. | |
| P00-34 | Zähler für kritische Fehler – O-Volt | | |
| P00-35 | Zähler für kritische Fehler – U-Volt | | |
| P00-36 | Zähler für kritische Fehler – O-Temperatur (Std/Kühlkörper) | | |
| P00-37 | Zähler für kritische Fehler – b O-I (Chopper) | | |
| P00-38 | Zähler für kritische Fehler – O-hEAt (Steuerung) | | |
| P00-39 | Modbus-Zähler für Kommunikationsfehler | | |
| P00-40 | CANbus-Zähler für Kommunikationsfehler | | |
| P00-41 | I/O-Prozessor Kommunikationsfehler | | |
| P00-42 | Leistungsstufe uCKommunikationsfehler | | |
| P00-43 | Einschaltzeit des Umrichters (Lebensdauer) (Stunden) | | Gesamte Lebenszeit des Umrichters mit angelegter Spannung |
| P00-44 | Phase U Offsetstrom & Bezugsstrom | | Interner Wert |
| P00-45 | Phase V Offsetstrom & Bezugsstrom | Interner Wert | |
| P00-46 | Phase W Offsetstrom & Bezugsstrom | Interner Wert | |
| P00-47 | Gesamte Aktivzeit des Notfallbetriebs | Gesamte Aktivierungszeit des Notfallbetriebs | |
| P00-48 | Oszilloskopkanal 1 & 2 | Displaysignale für erste Oszilloskopkanäle 1 & 2 | |
| P00-49 | Oszilloskopkanal 3 & 4 | Displaysignale für erste Oszilloskopkanäle 3 & 4 | |
| P00-50 | Bootloader und Motorsteuerung | Interner Wert | |

7. Makrokonfigurationen des analogen und digitalen Eingangs

7.1. Überblick

Der Fenner QD:Evo nutzt einen Makro-Ansatz, um die Konfiguration der analogen und digitalen Eingänge zu vereinfachen. Es gibt zwei Hauptparameter, welche die Eingangsfunktionen und das Umrichterverhalten bestimmen:-

- **P-12** – Wählt die Hauptsteuerquelle des Umrichters aus und bestimmt, wie die Ausgangsfrequenz des Umrichters primär kontrolliert wird.
- **P-15** – Weist den analogen und digitalen Eingängen die Makrofunktionen zu.

Zusätzliche Parameter können dann verwendet werden, um die Einstellungen weiter anzupassen, z. B.

- **P-16** – Wird verwendet, um das Format des analogen Signals zu auszuwählen, das mit dem Analogeingang 1 verbunden wird, z. B. 0 - 10 Volt, 4 - 20 mA.
- **P-30** - Bestimmt, ob der Antrieb automatisch nach dem Einschalten starten soll, wenn der aktive Eingang vorhanden ist.
- **P-31** - Wenn der Tastenfeldmodus aktiviert ist bestimmt dieser bei welcher Ausgangsfrequenz / Drehzahl der Umrichter nach dem Aktivierungsbefehl starten soll und auch ob dafür die Start-Taste auf dem Tastenfeld gedrückt werden muss oder ob der aktive Eingang allein den Umrichter startet.
- **P-47** – Wird verwendet, um das Format des analogen Signals zu auszuwählen, das mit dem Analogeingang 2 verbunden wird, z. B. 0 - 10 Volt, 4 - 20 mA.

Die Tabellen unten bieten einen Überblick über die Funktionen jeder Klemmenmakrofunktion sowie ein vereinfachtes Anschlussdiagramm für jede.

7.2. Makrofunktionen Führungsschlüssel

| | |
|------------------------------------|---|
| STOPP / RUN | Verriegelter Eingang, Schließen für Betrieb, Öffnen für Stopp |
| Vorwärtsrotation/Rückwärtsrotation | Wählt die Richtung des Motorbetriebs aus |
| AI1 REF | Analogeingang 1 ist der ausgewählte Drehzahlsollwert |
| P-xx REF | Drehzahlsollwert der ausgewählten, voreingestellten Drehzahl |
| PR-REF | Voreingestellte Drehzahlen P-20 – P-23 werden für den Sollwert verwendet, ausgewählt anhand anderen Digitaleingangsstatus |
| Λ-SCHNELLER STOPP (P-24)-Λ | Wenn beide Eingänge gleichzeitig aktiv sind, nutzt der Umrichter die Rampenzeit P-24 vom schnellen Stopp |
| E-TRIP | Eingang zur externen Fehlerabschaltung, der normalerweise geschlossen sein muss. Wenn der Eingang öffnet, findet eine Fehlerabschaltung am Umrichter mit der Anzeige E-trIP oder Ptc-th statt, abhängig von der Einstellung in P-47. |
| (NO) | Normalerweise offener Kontakt, derzeit geschlossen zum Starten. |
| (NC) | Normalerweise geschlossener Kontakt, derzeit geöffnet zum Stoppen. |
| Notfallbetrieb | Aktiviert Notfallbetrieb, siehe Abschnitt 7.6 Notfallbetrieb. |
| AKTIVIERT | Hardware aktiviert Eingang. P-31 bestimmt im Tastenfeld-Modus, ob der Umrichter sofort startet oder ob die Taste Start auf dem Tastenfeld gedrückt werden muss. In anderen Modi muss dieser Eingang vor dem Startsignal über die Fieldbus-Schnittstelle vorhanden sein. |
| INC SPD | Normalerweise offen, Eingang schließen, um Motordrehzahl zu erhöhen. |
| DEC SPD | Normalerweise offen, Eingang schließen, um Motordrehzahl zu reduzieren. |
| KPD REF | Tastatur-Drehzahlsollwert ausgewählt. |
| FB REF | Ausgewählter Drehzahlwert des Fieldbus (Modbus RTU / CANopen / Master abhängig von |
| Einstellung P-12). | |

7.3. Makrofunktionen - Klemmenmodus (P-12 = 0)

| P-15 | DI1 | | DI2 | | DI3 / AI2 | | DI4 / AI1 | |
|------|-----------|------------------------------------|------------------|-------------------|-------------------|----------|-------------------|------|
| | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 1 |
| 0 | STOP P | BETRIEB | Vorwärtsrotation | Rückwärtsrotation | AI1 REF | P-20 REF | Analogeingang AI1 | |
| 1 | STOP P | BETRIEB | AI1 REF | PR-REF | P-20 | P-21 | Analogeingang AI1 | |
| 2 | STOP P | BETRIEB | DI2 | DI3 | PR | | P-20 - P-23 | P-01 |
| | | | 0 | 0 | P-20 | | | |
| | | | 1 | 0 | P-21 | | | |
| | | | 0 | 1 | P-22 | | | |
| 3 | STOP P | BETRIEB | AI1 | P-20 REF | E-TRIP | OK | Analogeingang AI1 | |
| | | | 1 | 1 | P-23 | | | |
| 4 | STOP P | BETRIEB | AI1 | AI2 | Analogeingang AI2 | | Analogeingang AI1 | |
| 5 | STOP P | Vorwärtslauf | STOPP | Rückwärtslauf | AI1 | P-20 REF | Analogeingang AI1 | |
| | | Λ-----SCHNELLER STOPP (P-24)-----Λ | | | | | | |
| 6 | STOP P | BETRIEB | Vorwärtsrotation | Rückwärtsrotation | E-TRIP | OK | Analogeingang AI1 | |
| 7 | STOP P | Vorwärtslauf | STOPP | Rückwärtslauf | E-TRIP | OK | Analogeingang AI1 | |
| | | Λ-----SCHNELLER STOPP (P-24)-----Λ | | | | | | |
| 8 | STOP P | BETRIEB | VORWÄRTSLAUF | RÜCKWÄRTSLAUF | DI3 | DI4 | PR | |
| | | | | UF | 0 | 0 | P-20 | |
| | | | | | 1 | 0 | P-21 | |
| | | | | | 0 | 1 | P-22 | |
| | | | | 1 | 1 | P-23 | | |

| P-15 | DI1 | | DI2 | | DI3 / AI2 | | DI4 / AI1 | | | | |
|------|--------|------------------------------------|------------------------|---------------------|------------------|---------------------|-------------------|---------------|-----|------|------|
| | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 1 | | | |
| 9 | STOP P | START VORWÄRTSLAUF | STOPP | START RÜCKWÄRTSLAUF | DI3 | DI4 | PR | | | | |
| | | ^-----SCHNELLER STOPP (P-24)-----^ | | | | | | | | | |
| | | -----^ | | | | | | | | | |
| | | 0 | 0 | P-20 | | | | | | | |
| | | | | 1 | 0 | P-21 | | | | | |
| | | | | 0 | 1 | P-22 | | | | | |
| | | | | 1 | 1 | P-23 | | | | | |
| 10 | (NO) | START | STOPP | (NC) | AI1 REF | P-20 REF | Analogeingang AI1 | | | | |
| 11 | (NO) | START VORWÄRTSLAUF | STOPP | (NC) | (NO) | START RÜCKWÄRTSLAUF | Analogeingang AI1 | | | | |
| | | ^-----SCHNELLER STOPP (P-24)-----^ | | | | | | | | | |
| | | ---^ | | | | | | | | | |
| 12 | STOP P | BETRIEB | SCHNELLER STOPP (P-24) | OK | AI1 REF | P-20 REF | Analogeingang AI1 | | | | |
| 13 | (NO) | START VORWÄRTSLAUF | STOPP | (NC) | (NO) | START RÜCKWÄRTSLAUF | KPD REF | P-20 REF | | | |
| | | ^-----SCHNELLER STOPP (P-24)-----^ | | | | | | | | | |
| 14 | STOP P | BETRIEB | DI2 | | E-TRIP | OK | DI2 | DI4 | PR | | |
| | | | 0 | 0 | | | | | | P-20 | |
| | | | 1 | 0 | | | | | | P-21 | |
| | | | 0 | 1 | | | | | | P-22 | |
| | | | | 1 | 1 | P-23 | | | | | |
| 15 | STOP P | BETRIEB | P-23 REF | AI1 | Notfallbetrieb b | OK | Analogeingang AI1 | | | | |
| 16 | STOP P | BETRIEB | P-23 REF | P-21 REF | Notfallbetrieb b | OK | VORWÄRTSLAUF | RÜCKWÄRTSLAUF | | | |
| 17 | STOP P | BETRIEB | DI2 | | E-TRIP | OK | Notfallbetrieb | DI2 | DI4 | PR | |
| | | | 0 | 0 | | | | | | | P-20 |
| | | | 1 | 0 | | | | | | | P-21 |
| | | | 0 | 1 | | | | | | | P-22 |
| | | | | 1 | 1 | P-23 | | | | | |

7.4. Makrofunktionen - Tastenfeldmodus (P-12 = 1 oder 2)

| P-15 | DI1 | | DI2 | | DI3 / AI2 | | DI4 / AI1 | |
|------|--------|--------------|------------------------------------|------------------|------------------|---------------------|--------------|---------------------|
| | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 1 |
| 0 | STOP P | AKTIVIERT | - | DREHZAHL ERHÖHEN | - | DREHZAHL REDUZIEREN | VORWÄRTSLAUF | RÜCKWÄRTSLAUF |
| | | | ^-----START-----^ | | | | | |
| 1 | STOP P | AKTIVIERT | PI-Drehzahlwert | | | | | |
| 2 | STOP P | AKTIVIERT | - | DREHZAHL ERHÖHEN | - | DREHZAHL REDUZIEREN | KPD REF | P-20 REF |
| | | | ^-----START-----^ | | | | | |
| 3 | STOP P | AKTIVIERT | - | DREHZAHL ERHÖHEN | E-TRIP | OK | - | DREHZAHL REDUZIEREN |
| | | | ^-----START-----^ | | | | | |
| 4 | STOP P | AKTIVIERT | - | DREHZAHL ERHÖHEN | KPD REF | AI1 REF | AI1 | |
| 6 | STOP P | AKTIVIERT | VORWÄRTSLAUF | RÜCKWÄRTSLAUF | E-TRIP | OK | KPD REF | P-20 REF |
| 7 | STOP P | VORWÄRTSLAUF | STOPP | Rückwärtslauf | E-TRIP | OK | KPD REF | P-20 REF |
| | | | ^-----SCHNELLER STOPP (P-24)-----^ | | | | | |
| | | ---^ | | | | | | |
| 14 | STOP P | BETRIEB | - | - | E-TRIP | OK | - | - |
| 15 | STOP P | BETRIEB | PR REF | KPD REF | Notfallbetrieb b | OK | P-23 | P-21 |
| 16 | STOP P | BETRIEB | P-23 REF | KPD REF | Notfallbetrieb b | OK | VORWÄRTSLAUF | RÜCKWÄRTSLAUF |
| 17 | STOP P | BETRIEB | KPD REF | P-23 REF | OK | Notfallbetrieb | VORWÄRTSLAUF | RÜCKWÄRTSLAUF |

5,8,9,10,11,12, 13 = 0

Makrofunktionen - Fieldbus-Steuerungsmodus (P-12 = 3, 4, 7, 8 oder 9)

| P-15 | DI1 | | DI2 | | DI3 / AI2 | | DI4 / AI1 | | |
|--------------------------------|-------|-----------|--|----------|----------------|----------------|-------------------|------|--|
| | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 1 | |
| 0 | STOPP | AKTIVIERT | FB REF (Fieldbus-Drehzahlwert, Modbus RTU / CAN / Master-Slave definiert durch P-12) | | | | | | |
| 1 | STOPP | AKTIVIERT | PI-Drehzahlwert | | | | | | |
| 3 | STOPP | AKTIVIERT | FB REF | P-20 REF | E-TRIP | OK | Analogeingang AI1 | | |
| 5 | STOPP | AKTIVIERT | FB REF | PR REF | P-20 | P-21 | Analogeingang AI1 | | |
| | | | ^-----START (P-12 = nur 3 oder 4)-----^ | | | | | | |
| 6 | STOPP | AKTIVIERT | FB REF | AI1 REF | E-TRIP | OK | Analogeingang AI1 | | |
| | | --^ | ^-----START (P-12 = nur 3 oder 4)----- | | | | | | |
| 7 | STOPP | AKTIVIERT | FB REF | KPD REF | E-TRIP | OK | Analogeingang AI1 | | |
| | | --^ | ^-----START (P-12 = nur 3 oder 4)----- | | | | | | |
| 14 | STOPP | AKTIVIERT | - | - | E-TRIP | OK | Analogeingang AI1 | | |
| 15 | STOPP | AKTIVIERT | PR REF | FB REF | Notfallbetrieb | OK | P-23 | P-21 | |
| 16 | STOPP | AKTIVIERT | P-23 REF | FB REF | Notfallbetrieb | OK | Analogeingang AI1 | | |
| 17 | STOPP | AKTIVIERT | FB REF | P-23 REF | OK | Notfallbetrieb | Analogeingang AI1 | | |
| 2,4,8,9,10,11,12,13 = 0 | | | | | | | | | |

7.5. Makrofunktionen - PI-Steuerungsmodus durch Nutzer (P-12 = 5 oder 6)

| P-15 | DI1 | | DI2 | | DI3 / AI2 | | DI4 / AI1 | |
|----------------------------|-------|-----------|--------------|---------------|----------------|----------------|-------------|---|
| | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 1 |
| 0 | STOPP | AKTIVIERT | PI REF | P-20 REF | AI2 | | AI1 | |
| 1 | STOPP | AKTIVIERT | PI REF | AI1 REF | AI2 (PI FB) | | AI1 | |
| 3,7 | STOPP | AKTIVIERT | PI REF | P-20 | E-TRIP | OK | AI1 (PI FB) | |
| 4 | (NO) | START | (NC) | STOPP | AI2 (PI FB) | | AI1 | |
| 5 | (NO) | START | (NC) | STOPP | PI REF | P-20 REF | AI1 (PI FB) | |
| 6 | (NO) | START | (NC) | STOPP | E-TRIP | OK | AI1 (PI FB) | |
| 8 | STOPP | BETRIEB | VORWÄRTSLAUF | RÜCKWÄRTSLAUF | AI2 (PI FB) | | AI1 | |
| 14 | STOPP | BETRIEB | - | - | E-TRIP | OK | AI1 (PI FB) | |
| 15 | STOPP | BETRIEB | P-23 REF | PI REF | Notfallbetrieb | OK | AI1 (PI FB) | |
| 16 | STOPP | BETRIEB | P-23 REF | P-21 REF | Notfallbetrieb | OK | AI1 (PI FB) | |
| 17 | STOPP | BETRIEB | P-21 REF | P-23 REF | OK | Notfallbetrieb | AI1 (PI FB) | |
| 2,9,10,11,12,13 = 0 | | | | | | | | |

7.6. Notfallbetrieb

Die Notfallbetriebsfunktion wurde entwickelt, um dauerhaften Betrieb des Umrichters unter Notfallbedingungen sicherzustellen, bis der Umrichter nicht mehr länger in der Lage ist, den Betrieb aufrecht zu erhalten. Der Eingang für den Notfallbetrieb muss bei Normalbetrieb geschlossen sein - die Signale von diesem Eingang zu entfernen verursacht, dass der Umrichter in den Notfallbetrieb wechselt. Dieser Eingang kann an ein Brandmeldesystem angeschlossen werden, sodass im Falle eines Feuers im Gebäude der Umrichterbetrieb so lange wie möglich aufrecht erhalten wird, um Rauch zu entfernen oder die Luftqualität im Gebäude zu erhalten. Die Notfallbetriebsfunktion wird aktiviert, wenn P-15 = 15, 16 oder 17 beträgt, mit Digitaleingang 3, der für die Aktivierung des Notfallbetriebs zugewiesen wurde.

Der Notfallbetrieb deaktiviert die folgenden Schutzfunktionen im Umrichter:-

O-t (Übertemperatur Kühlkörper), U-t (Untertemperatur des Umrichters), Th-FLt (Fehlerhafter Thermistor am Kühlkörper), E-trip (Externe Fehlerabschaltung), 4-20 F (4-20 mA Fehler), Ph-lb (Phasenasymmetrie), P-Loss (Fehler bei Verlust der Eingangsphase), SC-trp (Fehler durch Kommunikationsunterbrechung), I_t-trp (Fehler durch akkumulierte Überlast)

Die folgenden Fehler führen zu einer Fehlerabschaltung des Umrichters, automatischer Zurücksetzung und Neustart:-

O-Volt (Zwischenkreisüberspannung), U-Volt (Zwischenkreisunterspannung), h O-I (Fehler durch schnellen Überstrom), O-I (Momentanüberstrom am Umrichter-Ausgang), Out-F (Umrichter-Ausgangsfehler, Ausgangsstufen-Fehler)

7.7. Beispiel Schaltbilder

| | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|--|--|--|---------------------------------------|--|--|--|------------------|--|---------------------------|--|--------------|--|--|--|
| P-12 0 | | P-15 0,1,5 | | P-12 0 | | P-15 2,8,9 | | P-12 0 | | P-15 3,6,7 | | P-12 0 | | P-15 4 | |
| | | | | | | | | 3,4 | | 3,4,7 | | 1,2 | | 1 | |
| | | | | | | | | 5,6 | | 3,7 | | 3,4 | | 0,1,2,4,5,8,9,10,11,12 | |
| | | | | | | | | | | | | 5,6 | | 0,1,2,9,10,11,12 | |
| | | | | | | | | | | | | | | | |
| 10 V, etc. | | P-16 = 0 - 4 - 20 mA, | | | | | | 10V, mA, etc. | | (NC) P-16 = 0 - 4 - 20 | | 10V, etc. | | P-47 = 0 - 10V, P-16 = 0 - 4 - 20 mA, etc. 4 - 20 mA, | |
| P-12 0 | | P-15 10 | | P-12 0 | | P-15 11 | | P-12 0 | | P-15 12 | | P-12 1,2 | | P-15 0,2,5,8,9,10,11,12 | |
| 6 | | 5 | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | |
| (NO) (NC) Geschlossen Offen Start Stopp | | (NO) (NC) (NO) Geschlossen FWD Stopp REV | | (NC) Offen Schneller Stopp P-24 | | (NO) (NO) Drehzahl ↑ ↓ | | | | | | | | | |
| P-12 1 | | P-15 3 | | P-12 1 | | P-15 4 | | P-12 1 | | P-15 6,7 | | P-12 6 | | P-15 4 | |
| | | | | | | | | | | | | | | | |
| (NO) (NC) Drehzahl ↑ E-Trip ↓ | | (NO) (NC) Drehzahl Offen | | (NC) Offen Trip | | (NO) (NC) Geschlossen Offen Start Stopp 4-20mA 4- | | | | | | | | | |

7 Makrokonfigurationen des analogen und digitalen Eingangs

8. Modbus RTU-Kommunikation

8.1. Einleitung

Der Fenner QD:Evo kann über den RJ45-Anschluss an der Vorderseite des Umrichters an ein Modbus RTU-Netzwerk angeschlossen werden.

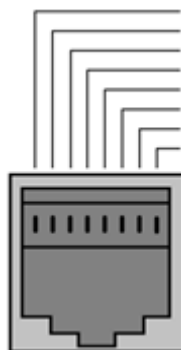
8.2. Modbus RTU-Spezifikationen

| | | | |
|-------------------|--|------------------------|--|
| Protokoll | Modbus RTU | Benutzer-Schnittstelle | RJ45 |
| Fehlerüberprüfung | CRC | Physikalisches Signal | RS 485 (2-Leiter) |
| Baudrate | 9600 bps, 19200 bps, 38400 bps, 57600 bps, 115200 bps (Standard) | Datenformat | 1 Startbit, 8 Datenbits, 1 Stopbit, keine Parität. |

8.3. RJ45-Verbinderkonfiguration

Für vollständige Modbus RTU-Registerkarteninformation wenden Sie sich bitte an Ihren Fenner Vertriebspartner. Lokale Kontakte können über den Besuch unserer Website gefunden werden.
www.fptgroup.com

Bei Nutzung der MODBUS-Steuerung können die Analog- und Digitaleingänge wie in Abschnitt 0 dargestellt konfiguriert werden.



- 1 Keine Verbindung
- 2 Keine Verbindung
- 3 0 Volt
- 4 - RS485 (PC)
- 5 +RS485 (PC)
- 6 +24 Volt
- 7 - RS485 (Modbus RTU)
- 8 +RS485 (Modbus RTU)

Warnung:

Es handelt sich hier nicht um eine Ethernet Verbindung. Nicht direkt mit einem Ethernet-Port verbinden.

8.4. Modbus-Telegrammstruktur

Der Fenner QD:Evo unterstützt die Master/Slave Modbus RTU-Kommunikation über die Befehle 03 (Read Multiple Holding Registers) und 06 (Write Single Holding Register). Viele Master-Geräte behandeln die erste Registeradresse als Register 0, Sie müssen deshalb vielleicht den Wert 1 von den Registernummerninformationen in Abschnitt 8.5 subtrahieren, um die korrekte Registeradresse zu erhalten. Die Telegrammstruktur lautet wie folgt:-

| Befehl 03 – Read Holding Registers | | | | | |
|------------------------------------|-------|------|-----------------|-------|------|
| Master-Telegramm | | | Slave-Antwort | | |
| | Länge | | | Länge | |
| Slave-Adresse | 1 | Byte | Slave-Adresse | 1 | Byte |
| Funktionscode (03) | 1 | Byte | Startadresse | 1 | Byte |
| 1. Registeradresse | 2 | Byte | 1. Registerwert | 2 | Byte |
| Anzahl Register | 2 | Byte | 2. Registerwert | 2 | Byte |
| CRC-Prüfsumme | 2 | Byte | Etc. | | |
| | | | CRC-Prüfsumme | 2 | Byte |

| Befehl 06 – Write Single Holding Register | | | | | |
|---|-------|------|--------------------|-------|------|
| Master-Telegramm | | | Slave-Antwort | | |
| | Länge | | | Länge | |
| Slave-Adresse | 1 | Byte | Slave-Adresse | 1 | Byte |
| Funktionscode (06) | 1 | Byte | Funktionscode (06) | 1 | Byte |
| Registeradresse | 2 | Byte | Registeradresse | 2 | Byte |
| Wert | 2 | Byte | Registerwert | 2 | Byte |
| CRC-Prüfsumme | 2 | Byte | CRC-Prüfsumme | 2 | Byte |

8.5. Modbus-Registerkarte

| Register Nummer | Par. | Typ | Unterstützte Befehle | Funktion | | Bereich | Erklärung |
|-----------------|--------|-----|----------------------|---|-------------------|-----------|---|
| | | | | Niederwertiges Byte | Hochwertiges Byte | | |
| 1 | - | R/W | 03,06 | Antriebssteuerbefehl | | 0..3 | 16 Bit Wort. Bit 0: Niedrig = Stopp, Hoch = Betrieb ermöglichen Bit 1: Niedrig = Verzögerungsrampe 1 (P-04), Hoch = Verzögerungsrampe 2 (P-24) Bit 2: Niedrig = Keine Funktion, Hoch = Fehler zurücksetzen Bit 3: Niedrig = Keine Funktion, Hoch = Freilaufstoppanfrage |
| 2 | - | R/W | 03,06 | Modbus-Drehzahlsollwert | | 0...5000 | Frequenz-Sollwert x10, z. B. 100 = 10,0 Hz |
| 4 | - | R/W | 03,06 | Zeit für Beschleunigung und Verzögerung | | 0...60000 | Rampenzeit in Sekunden x 100, z. B. 250 = 2,5 Sekunden |
| 6 | - | R | 03 | Fehlercode | Umrichterstatus | | Niederwertiges Byte = Umrichter-Fehlercode, siehe Abschnitt 10.1 Hochwertiges Byte = Umrichterstatus wie folgt:- 0 : Umrichter gestoppt 1: Umrichter arbeitet 2: Fehlerabschaltung Umrichter |
| 7 | | R | 03 | Ausgangsfrequenz (Motor) | | 0...20000 | Ausgangsfrequenz in Hz x 10, z. B. 100 = 10,0 Hz |
| 8 | | R | 03 | Ausgangsstrom (Motor) | | 0...480 | Ausgangsstrom (Motor) in Ampere x 10, z. B. 10 = 1,0 Ampere |
| 11 | - | R | 03 | Status Digitaleingang | | 0...15 | Zeigt den Status der 4 Digitaleingänge an Niedrigstes Bit = 1 Eingang 1 |
| 20 | P00-01 | R | 03 | Wert Analogeingang 1 | | 0...1000 | Analogeingang: % der Vollskala x 10, z. B. 1000 = 100 % |
| 21 | P00-02 | R | 03 | Wert Analogeingang 2 | | 0...1000 | Analogeingang: % der Vollskala x 10, z. B. 1000 = 100 % |
| 22 | P00-03 | R | 03 | Drehzahlwert | | 0...1000 | Zeigt den Sollwert der Frequenz x10 an, z. B. 100 = 10,0 Hz |
| 23 | P00-08 | R | 03 | Zwischenkreisspannung | | 0...1000 | Zwischenkreisspannung in Volt |
| 24 | P00-09 | R | 03 | Umrichterstemperatur | | 0...100 | Umrichter-Kühlkörpertemperatur in °C |

Alle durch den Nutzer konfigurierbaren Parameter sind als „Holding Registers“ zugänglich und können mittels Nutzung des geeigneten Modbus-Befehls gelesen oder geschrieben werden. Die Registernummer von jedem Parameter von P-04 bis P-047 ist definiert als 128 + Parameternummer, z. B. lautet die Registernummer für Parameter P-15 128 + 15 = 143. Interne Skalierung wird bei einigen Parametern verwendet. Für weitere Details hierzu kontaktieren Sie bitte Ihren Vertriebspartner von ERIKS Industrial Services Ltd.

9. Technische Daten

9.1. Umgebung

| | | | |
|------------------------------------|-----------------------|---|--|
| Betriebsumgebungstemperaturbereich | Offene Antriebe | : | -10 ... 50 °C (frost- und kondensationsfrei) |
| | Geschlossene Antriebe | : | -10 ... 40 °C (frost- und kondensationsfrei) |
| Lagerumgebungstemperaturbereich | | : | -40 ... 60°C |
| Maximale Einsatzhöhe | | : | 2000m. Reduzierung 1000 m: 1% / 100m |
| Maximale Luftfeuchtigkeit | | : | 95%, nicht-kondensierend |

HINWEIS Für UL-Einhaltung: Die durchschnittliche Umgebungstemperatur während einer Dauer von 24 Stunden für 200 - 240 V, 2,2 kW und 3 HP beträgt bei IP20-Umrichtern 45 °C.

9.2. Nennleistungstabelle

| Bau- größe | kW | PS | Eingangs- strom | Sicherung / MCB (Typ B) | | Maximale Kabelgröße | | Ausgangs- strom |
|---|------|-----|--------------------|-------------------------|------|---------------------|-----|--------------------|
| | | | | Nicht-UL | UL | mm | AWG | |
| 110 - 115 (+ / - 10%) V 1-phasiger Eingang, 230 V 3-phasiger Ausgang (Spannungsverdoppler) | | | | | | | | |
| 1 | 0,37 | 0,5 | 7,8 | 10 | 10 | 8 | 8 | 2,3 |
| 1 | 0,75 | 1 | 15,8 | 25 | 20 | 8 | 8 | 4,3 |
| 2 | 1,1 | 1,5 | 21,9 | 32 | 30 | 8 | 8 | 5,8 |
| 200 - 240 (+ / - 10%) V 1-phasiger Eingang, 3-phasiger Ausgang | | | | | | | | |
| 1 | 0,37 | 0,5 | 3,7 | 10 | 6 | 8 | 8 | 2,3 |
| 1 | 0,75 | 1 | 7,5 | 10 | 10 | 8 | 8 | 4,3 |
| 1 | 1,5 | 2 | 12,9 | 16 | 17,5 | 8 | 8 | 7 |
| 2 | 1,5 | 2 | 12,9 | 16 | 17,5 | 8 | 8 | 7 |
| 2 | 2,2 | 3 | 19,2 | 25 | 25 | 8 | 8 | 10,5 |
| 3 | 4 | 5 | 29,2 | 40 | 40 | 8 | 8 | 16 |
| 200 - 240 (+ / - 10%) V 3-phasiger Eingang, 3-phasiger Ausgang | | | | | | | | |
| 1 | 0,37 | 0,5 | 3,4 | 6 | 6 | 8 | 8 | 2,3 |
| 1 | 0,75 | 1 | 5,6 | 10 | 10 | 8 | 8 | 4,3 |
| 1 | 1,5 | 2 | 9,5 | 16 | 15 | 8 | 8 | 7 |
| 2 | 1,5 | 2 | 8,9 | 16 | 15 | 8 | 8 | 7 |
| 2 | 2,2 | 3 | 12,1 | 16 | 17,5 | 8 | 8 | 10,5 |
| 3 | 4 | 5 | 20,9 | 32 | 30 | 8 | 8 | 18 |
| 3 | 5,5 | 7,5 | 26,4 | 40 | 35 | 8 | 8 | 24 |
| 4 | 7,5 | 10 | 33,3 | 40 | 45 | 16 | 5 | 30 |
| 4 | 11 | 15 | 50,1 | 63 | 70 | 16 | 5 | 46 |
| 380 - 480 (+ / - 10%) V 3-phasiger Eingang, 3-phasiger Ausgang | | | | | | | | |
| 1 | 0,75 | 1 | 3,5 | 6 | 6 | 8 | 8 | 2,2 |
| 1 | 1,5 | 2 | 5,6 | 10 | 10 | 8 | 8 | 4,1 |
| 2 | 1,5 | 2 | 5,6 | 10 | 10 | 8 | 8 | 4,1 |
| 2 | 2,2 | 3 | 7,5 | 16 | 10 | 8 | 8 | 5,8 |
| 2 | 4 | 5 | 11,5 | 16 | 15 | 8 | 8 | 9,5 |
| 3 | 5,5 | 7,5 | 17,2 | 25 | 25 | 8 | 8 | 14 |
| 3 | 7,5 | 10 | 21,2 | 32 | 30 | 8 | 8 | 18 |
| 3 | 11 | 15 | 27,5 | 40 | 35 | 8 | 8 | 24 |
| 4 | 15 | 20 | 34,2 | 40 | 45 | 16 | 5 | 30 |
| 4 | 18,5 | 25 | 44,1 | 50 | 60 | 16 | 5 | 39 |
| 4 | 22 | 30 | 51,9 | 63 | 70 | 16 | 5 | 46 |

Hinweis Die dargestellten Kabelgrößen entsprechen den maximal möglichen Größen, die an den Umrichter angeschlossen werden dürfen. Kabel sollten zum Zeitpunkt der Installation gemäß den lokalen Vorschriften oder Richtlinien ausgewählt werden.

9.3. Zusätzliche Informationen zur UL-Konformität

Fenner QD:Evo ist zur Einhaltung der UL-Anforderungen gestaltet. Eine aktuelle Liste UL-konformer Produkte finden Sie unter UL-Zulassung NMMS.E226333.

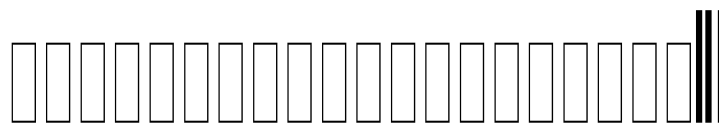
Um vollständige Einhaltung sicherzustellen, muss folgendes vollständig beachtet werden.

| Anforderungen an die Eingangsstromversorgung | | | | |
|--|--|---------------------|---------------------|-----------------------------------|
| Versorgungsspannung | 200 – 240 RMS Volt für Einheiten, die mit 230 Volt bewertet wurden, Abweichung von +/- 10 % erlaubt. 240 Volt RMS Maximum | | | |
| | 380 – 480 RMS Volt für Einheiten, die mit 400 Volt bewertet wurden, Abweichung von +/- 10 % erlaubt, Maximal 500 RMS Volt | | | |
| Asymmetrie | Maximal 3 % Spannungsabweichungen zwischen Phase-zu-Phase-Spannung erlaubt | | | |
| | Alle Fenner QD:Evo Einheiten verfügen über eine Phasenasymmetrieüberwachung. Eine Phasenasymmetrie von > 3 % führt zu einer Fehlerabschaltung des Umrichters. Für Eingangsversorgungen mit einer Versorgungsasymmetrie von mehr als 3 % (üblicherweise der indische Sub-Kontinent & Teile von Asien-Pazifik, einschließlich China) empfiehlt ERIKS Industrial Services Ltd die Installation von Eingangsdröseln. | | | |
| Frequenz | 50 – 60Hz + / - 5% Abweichung | | | |
| Kurzschlussleistung | Spannungswert | Min. kW (PS) | Max. kW (PS) | Maximaler Kurzschlussstrom |
| | 115 V | 0,37 (0,5) | 1,1 (1,5) | 100 kA RMS (AC) |
| | 230 V | 0,37 (0,5) | 11 (15) | 100 kA RMS (AC) |
| | 400 / 460 V | 0,75 (1) | 22 (30) | 100 kA RMS (AC) |
| | Alle Umrichter in der oberen Tabelle sind geeignet für die Nutzung an einem Stromnetz, das in der Lage ist, nicht mehr als die oben angegebenen maximalen Kurzschlussstromwerte in Ampere zu liefern, symmetrisch mit der angegebenen maximalen Versorgungsspannung, sofern mit Sicherungen der Klasse J geschützt. | | | |
| Anforderungen an die mechanische Installation | | | | |
| Alle Fenner QD:Evo Einheiten sind für die Innenraum-Installation innerhalb kontrollierter Umgebungen gedacht, die die in Abschnitt 9.1 dargestellten Grenzbedingungen erfüllen. | | | | |
| Der Umrichter kann innerhalb des in Abschnitt 9.1 angegebenen Temperaturbereichs betrieben werden. | | | | |
| IP20 Einheiten sind in einer Umgebung mit Verschmutzungsgrad 1 zu installieren. | | | | |
| IP66 (Nema 4X)-Einheiten, Installation in Umgebungen mit Verschmutzungsgrad 2 erlaubt. | | | | |
| Umrichter der Baugröße 4 müssen so in einem Gehäuse montiert werden, dass sichergestellt ist, dass der Umrichter durch 12,7 mm (1/2 Zoll) Abstand vor Gehäusedeformierungen geschützt wird, falls das Gehäuse zusammengedrückt wird. | | | | |
| Anforderungen an die elektrische Installation | | | | |
| Der Anschluss der Eingangsstromversorgung muss den Abschnitten 4.3 und 4.4 entsprechen. | | | | |
| Geeignete Strom- und Motorkabel sollten entsprechend der in Abschnitt 9.2 dargestellten Daten und dem NEC oder anderen anwendbaren, lokalen Vorschriften ausgewählt werden. | | | | |
| Motorkabel | 75 °C Kupfer muss verwendet werden. | | | |
| Netzkabelverbindung und Anzugsdrehmoment sind in den Abschnitten 3.3 und 3.5 dargestellt. | | | | |
| Ein integrierter Solid State Kurzschlusschutz bietet keinen Nebenstromkreissschutz. Ein Nebenstromkreissschutz muss in Übereinstimmung mit dem NEC und zusätzlichen lokalen Vorschriften bereitgestellt werden. Nennwerte sind in Abschnitt 9.2 dargestellt. | | | | |
| Ein vorübergehender Überspannungsschutz muss auf der Netzseite des Geräts installiert sein und 480 Volt (Phase zu Erdung) sowie 480 Volt (Phase zu Phase) betragen, geeignet für die Überspannungskategorie III sein und muss Schutz bei einer Bemessungsstoßspannung mit einer Spannungsspitze bieten, die 4 kV widersteht. | | | | |
| Für alle Sammelschienen und Erdungsanschlüsse sind UL-gelistete Kabelschuhe zu verwenden. | | | | |
| Allgemeine Anforderungen | | | | |
| Der Fenner QD:Evo bietet Motorüberlastschutz gemäß NEC (USA). | | | | |
| <ul style="list-style-type: none"> • Dort, wo kein Motorthermistor angeschlossen oder verwendet wird, muss die Rückhaltung des thermischen Überlastspeichers durch die Einstellung P-50 = 1 aktiviert werden. • Dort, wo ein Motorthermistor angeschlossen und mit dem Umrichter verbunden ist, muss der Anschluss entsprechend der in Abschnitt 4.7.2 dargestellten Informationen erfolgen. | | | | |

10. Problemlösung

10.1. Mitteilungen zu den Fehlercodes

| Fehlercodes | Nr. | Beschreibung | Vorgeschlagene Abhilfemaßnahme |
|-------------|-----|---|---|
| no-FLt | 00 | Kein Fehler | Nicht erforderlich |
| Ol -b | 01 | Bremskanal-Überstrom | Zustand des externen Bremswiderstands sowie der Verbindung (Verdrahtung) überprüfen. |
| OL-br | 02 | Überlast des Bremswiderstands. | Der Umrichter hat sich per Fehlerabschaltung ausgeschaltet, um Schäden am Bremswiderstand zu verhindern. |
| O-I | 03 | Überstrom am Ausgang. | Momentanüberstrom am Umrichterausgang. Übermäßige Last oder Schockbelastung des Motors. |
| I_t-terP | 04 | Motor thermisch überlastet (I2t). | Für den Umrichter wurde nach Bereitstellung >100 % des Werts in P-08 über einen gewissen Zeitraum eine Fehlerabschaltung ausgelöst, um einen Motorschaden zu verhindern. |
| PS-terP | 05 | Leistungsstufe Fehlerabschaltung. | Auf Kurzschlüsse an Motor- und Verbindungskabel überprüfen. |
| O-uolt | 06 | Zwischenkreisüberspannung | Überprüfen, ob die Versorgungsspannung innerhalb der erlaubten Toleranz für den Umrichter liegt. Falls der Fehler bei Verzögerung oder Stoppen auftritt, erhöhen Sie die Verzögerungszeit in P-04 oder installieren Sie einen geeigneten Bremswiderstand und aktivieren Sie die dynamische Bremsfunktion mit P-34. |
| U-uolt | 07 | Zwischenkreisunterspannung | Die eingehende Versorgungsspannung ist zu niedrig. Dieser Fehler tritt routinemäßig beim Abschalten des Stroms vom Umrichter auf. Wenn dies während des Betriebs passiert, prüfen Sie die Eingangsspannung sowie alle Komponenten in der Zuleitung für die Netzeinspeisung Richtung Umrichter. |
| O-t | 08 | Übertemperatur des Kühlkörpers | Der Umrichter ist zu heiß. Überprüfen Sie, ob die Umgebungstemperatur um den Umrichter herum innerhalb seiner Spezifikationen liegt. Stellen Sie sicher, dass ausreichende Kühlluft um den Umrichter herum zirkulieren kann. Erhöhen Sie die Gehäuseventilation, falls erforderlich. Stellen Sie sicher, dass ausreichende Kühlluft in den Umrichter gelangen kann, und dass die unteren Eingangslüftungen sowie oberen Austrittslüftungen nicht blockiert oder verstopft sind. |
| U-t | 09 | Untertemperatur | Dieser Fehler tritt bei einer Umgebungstemperatur unter -10°C auf. Für einen Start des Umrichters muss dieser Wert auf über -10°C erhöht werden. |
| P-def | 10 | Die werksseitigen Standardparameter wurden geladen. | |
| E-terP | 11 | Externe Fehlerabschaltung | E-Trip bei Digitaleingang 3 angefragt. Ein normalerweise geschlossener Kontakt hat sich aus irgendeinem Grund geöffnet. Falls ein Motorthermistor angeschlossen ist, prüfen Sie, ob der Motor zu heiß ist. |
| SC-ObS | 12 | Optibus-Kommunikationsverlust | Überprüfen Sie die Kommunikationsverbindung zwischen dem Umrichter und externen Geräten. Stellen Sie sicher, dass jeder Umrichter im Netzwerk seine eigene Adresse besitzt. |
| FLt-dc | 13 | Gleichstrom-Welligkeit zu hoch | Überprüfen Sie, ob alle eingehenden Versorgungsphasen vorhanden und symmetrisch sind. |
| P-LOSS | 14 | Fehler bei Verlust der Eingangsphase | Überprüfen Sie, ob alle eingehenden Versorgungsphasen vorhanden und symmetrisch sind. |
| h O-I | 15 | Überstrom am Ausgang. | Auf Kurzschlüsse an Motor- und Verbindungskabel überprüfen. |
| th-FLt | 16 | Defekter Thermistor am Kühlkörper | |
| dRtA-F | 17 | Interner Speicherfehler. (IO) | Stopp-Taste drücken. Wenn der Fehler weiterhin besteht, kontaktieren Sie bitte Ihren Zulieferer. |
| 4-20 F | 18 | 4-20 mA Signal verloren | Überprüfen Sie den/die analogen Eingangsanschluss/-anschlüsse. |
| dRtA-E | 19 | Interner Speicherfehler. (DSP) | Stopp-Taste drücken. Wenn der Fehler weiterhin besteht, kontaktieren Sie bitte Ihren Zulieferer. |
| F-Ptc | 21 | Fehler bei Motor PTC-Thermistoreingang | Übertemperatur des angeschlossenen Motorthermistors, überprüfen Sie die Verkabelungsanschlüsse und den Motor. |
| FRn-F | 22 | Kühllüfterfehler (nur IP66) | Überprüfen/ersetzen Sie den Kühllüfter. |
| O-hERt | 23 | Interne Umrichtertemperatur zu hoch | Umgebungstemperatur des Umrichters zu hoch, überprüfen Sie, ob angemessene Kühlung bereitgestellt wird. |
| RtF-O1 | 40 | Autotune-Fehler | Die durch Autotune gemessenen Motorparameter sind nicht korrekt. Überprüfen Sie das Motorkabel und die Anschlüsse auf Kontinuität. Überprüfen Sie, ob alle drei Phasen des Motors vorhanden und symmetrisch sind. |
| RtF-O2 | 41 | | |
| RtF-O3 | 42 | | |
| RtF-O4 | 43 | | |
| RtF-O5 | 44 | | |
| SC-FD1 | 50 | Fehler durch Modbus-Kommunikationsverlust | Überprüfen Sie das eingehende Modbus RTU-Anschlusskabel. Überprüfen Sie, ob mindestens ein Register innerhalb der in P-36 Index 3 eingestellten Time-Out-Begrenzung zyklisch abgefragt wird. |
| SC-FD2 | 51 | Fehlerabschaltung durch den Verlust der CANopen-Kommunikation | Überprüfen Sie das eingehende CAN-Anschlusskabel. Überprüfen Sie, ob die zyklischen Kommunikationen innerhalb der in P-36 Index 3 eingestellten Time-Out-Begrenzung stattfinden. |



82-EVOMAN-DE_V1.01