

# simovert masterdrives

**Vector Control**

Wechselrichter (DC-AC) Bauform Kompakt

Inverter (DC-AC) Compact Type

**SIEMENS**



# Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>DEFINITIONEN UND WARNUNGEN .....</b>	<b>1-1</b>
<b>2</b>	<b>BESCHREIBUNG.....</b>	<b>2-1</b>
<b>3</b>	<b>ERSTINBETRIEBSETZUNG.....</b>	<b>3-1</b>
<b>4</b>	<b>TRANSPORTIEREN, LAGERN, AUSPACKEN .....</b>	<b>4-1</b>
<b>5</b>	<b>MONTAGE .....</b>	<b>5-1</b>
5.1	Montage der Geräte.....	5-1
5.2	Montage von Optionsbaugruppen .....	5-4
<b>6</b>	<b>EMV-GERECHTER AUFBAU .....</b>	<b>6-1</b>
<b>7</b>	<b>ANSCHLIEßEN .....</b>	<b>7-1</b>
7.1	Leistungsanschlüsse .....	7-4
7.1.1	Klemmleiste X9 (nur für Geräte mit Bemessungseingangsspannung DC 510 - 650 V und DC 675 - 810 V).....	7-6
7.1.2	Klemmleiste X9 (nur für Geräte mit Bemessungseingangsspannung DC 270 - 310 V).....	7-9
7.2	Steueranschlüsse .....	7-10
7.3	Lüftersicherungen (nur Bauform D) .....	7-17
<b>8</b>	<b>PARAMETRIERUNG .....</b>	<b>8-1</b>
8.1	Parametermenüs .....	8-1
8.2	Änderbarkeit von Parametern.....	8-5
8.3	Parametereingabe über DriveMonitor .....	8-6
8.3.1	Installation und Verbindung .....	8-6
8.3.1.1	Installation.....	8-6
8.3.1.2	Verbindung .....	8-6
8.3.2	Verbindungsaufbau DriveMonitor – Gerät .....	8-7
8.3.2.1	USS-Schnittstelle einstellen .....	8-7
8.3.2.2	USS-Busscan starten .....	8-9
8.3.2.3	Parametersatz anlegen.....	8-10

8.3.3	Parametrierung .....	8-12
8.3.3.1	Aufbau der Parameterlisten, Parametrierung über DriveMonitor .....	8-12
8.3.3.2	Übersichtsdiagnose .....	8-17
8.4	Parametereingabe über PMU .....	8-18
8.5	Parametereingabe über OP1S .....	8-22
8.5.1	Anschließen, Hochlauf .....	8-24
8.5.1.1	Anschließen .....	8-24
8.5.1.2	Hochlauf .....	8-25
<b>9</b>	<b>PARAMETRIERSCHRITTE .....</b>	<b>9-1</b>
9.1	Parameter-Reset auf Werkseinstellung .....	9-3
9.2	Schnellverfahren zur Parametrierung .....	9-9
9.2.1	Schnellparametrierung, P060 = 3 (Parametrieren mit Parametermodulen) ....	9-9
9.2.2	Parametrieren mit Anwendereinstellungen .....	9-38
9.2.3	Parametrieren durch Laden von Parameterdateien (Download, P060 = 6) ..	9-39
9.2.4	Parametrieren durch das Ausführen von Scriptfiles .....	9-41
9.3	Motorenliste .....	9-42
9.4	Ausführliche Parametrierung .....	9-45
9.4.1	Leistungsteildefinition .....	9-45
9.4.2	Baugruppenkonfiguration .....	9-47
9.4.3	Antriebseinstellung .....	9-51
9.5	Hinweise zur Parametrierung .....	9-60
9.5.1	Antriebseinstellung nach technologischen Randbedingungen .....	9-65
9.5.2	Änderung zum Parameter Funktionsanwahl (P052) VC(alt) .....	9-67
<b>10</b>	<b>STEUERWORT UND ZUSTANDSWORT .....</b>	<b>10-1</b>
10.1	Beschreibung der Steuerwort-Bits .....	10-1
10.2	Beschreibung der Zustandswort-Bits .....	10-11
<b>11</b>	<b>WARTUNG .....</b>	<b>11-1</b>
11.1	Austausch des Lüfters .....	11-2
11.2	Austausch der PMU .....	11-4
11.3	Austausch der Zwischenkreissicherungen .....	11-5
<b>12</b>	<b>FORMIEREN .....</b>	<b>12-1</b>

---

<b>13</b>	<b>TECHNISCHE DATEN .....</b>	<b>13-1</b>
13.1	Hinweise zu wassergekühlten Geräten .....	13-12
13.1.1	Installations- und Bauteilhinweise .....	13-13
13.1.2	Einsatzbereich .....	13-15
13.1.3	Kühlmittel .....	13-17
13.1.3.1	Kühlwasserdefinition.....	13-17
13.1.3.2	Frostschutzmittelzusatz .....	13-18
13.1.3.3	Korrosionsschutzmittel.....	13-20
13.1.4	Betauungsschutz .....	13-21
13.1.5	Hinweise zu Materialien.....	13-22
<b>14</b>	<b>STÖRUNGEN UND WARNUNGEN.....</b>	<b>14-1</b>
14.1	Störungen .....	14-1
14.2	Warnungen .....	14-18
14.3	Fatale Fehler (FF).....	14-26
<b>15</b>	<b>UMWELTVERTRÄGLICHKEIT.....</b>	<b>15-1</b>



# 1 Definitionen und Warnungen

## Qualifiziertes Personal

im Sinne der Dokumentation bzw. der Warnhinweise auf dem Produkt selbst sind Personen, die mit Aufstellung, Montage, Inbetriebsetzung, Betrieb und Instandhaltung des Produktes vertraut sind und über die ihrer Tätigkeit entsprechenden Qualifikationen verfügen, z. B.:

- ◆ Ausbildung oder Unterweisung bzw. Berechtigung, Stromkreise und Geräte gemäß den Standards der Sicherheitstechnik ein- und auszuschalten, zu erden und zu kennzeichnen.
- ◆ Ausbildung oder Unterweisung gemäß den Standards der Sicherheitstechnik in Pflege und Gebrauch angemessener Sicherheitsausrüstung.
- ◆ Schulung in Erster Hilfe.

## GEFAHR



bedeutet, dass Tod, schwere Körperverletzung oder erheblicher Sachschaden eintreten **werden**, wenn die entsprechenden Vorsichtsmaßnahmen nicht getroffen werden.

## WARNUNG



bedeutet, dass Tod, schwere Körperverletzungen oder erheblicher Sachschaden eintreten **können**, wenn die entsprechenden Vorsichtsmaßnahmen nicht getroffen werden.

## VORSICHT



mit Warndreieck bedeutet, dass eine leichte Körperverletzung eintreten kann, wenn die entsprechenden Vorsichtsmaßnahmen nicht getroffen werden.

## VORSICHT

ohne Warndreieck bedeutet, dass ein Sachschaden eintreten kann, wenn die entsprechenden Vorsichtsmaßnahmen nicht getroffen werden.

## ACHTUNG

bedeutet, dass ein unerwünschtes Ergebnis oder Zustand eintreten kann, wenn der entsprechende Hinweis nicht beachtet wird.

## HINWEIS

im Sinne der Dokumentation ist eine wichtige Information über das Produkt oder den jeweiligen Teil der Dokumentation, auf die besonders aufmerksam gemacht werden soll.

**WARNUNG**

---

Beim Betrieb elektrischer Geräte stehen zwangsläufig bestimmte Teile dieser Geräte unter gefährlicher Spannung.

Bei Nichtbeachtung der Warnhinweise können deshalb schwere Körperverletzungen oder Sachschäden auftreten.

Nur entsprechend qualifiziertes Personal darf an diesem Gerät arbeiten.

Dieses Personal muss gründlich mit allen Warnungen und Instandhaltungsmaßnahmen gemäß dieser Dokumentation vertraut sein.

Der einwandfreie und sichere Betrieb dieses Gerätes setzt sachgemäßen Transport, fachgerechte Lagerung, Montage und Installation sowie sorgfältige Bedienung und Instandhaltung voraus.

---

**HINWEIS**

---

Diese Dokumentation enthält aus Gründen der Übersichtlichkeit nicht sämtliche Detailinformationen zu allen Typen des Produktes und kann auch nicht jeden denkbaren Fall der Aufstellung, des Betriebes oder der Instandhaltung berücksichtigen.

Sollten Sie weitere Informationen wünschen oder sollten besondere Probleme auftreten, die in der Dokumentation nicht ausführlich genug behandelt werden, können Sie die erforderliche Auskunft über die örtliche SIEMENS-Niederlassung anfordern.

Außerdem weisen wir darauf hin, dass der Inhalt der Dokumentation nicht Teil einer früheren oder bestehenden Vereinbarung, Zusage oder eines Rechtsverhältnisses ist oder dieses abändern soll. Sämtliche Verpflichtungen der SIEMENS AG ergeben sich aus dem jeweiligen Kaufvertrag, der auch die vollständige und alleingültige Gewährleistungsregelung enthält. Diese vertraglichen Gewährleistungsbestimmungen werden durch die Ausführungen dieser Dokumentation weder erweitert noch beschränkt.

---

**Bestimmungsgemäßer Gebrauch von Siemens-Produkten****WARNUNG**

---

Siemens-Produkte dürfen nur für die im Katalog und in der zugehörigen technischen Dokumentation vorgesehenen Einsatzfälle verwendet werden. Falls Fremdprodukte und -komponenten zum Einsatz kommen, müssen diese von Siemens empfohlen bzw. zugelassen sein. Der einwandfreie und sichere Betrieb der Produkte setzt sachgemäßen Transport, sachgemäße Lagerung, Aufstellung, Montage, Installation, Inbetriebnahme, Bedienung und Instandhaltung voraus. Die zulässigen Umgebungsbedingungen müssen eingehalten werden. Hinweise in den zugehörigen Dokumentationen müssen beachtet werden.

---



**VORSICHT****Elektrostatisch gefährdete Bauelemente (EGB)**

Die Baugruppe enthält elektrostatisch gefährdete Bauteile. Diese Bauelemente können durch unsachgemäße Behandlung sehr leicht zerstört werden. Wenn Sie dennoch mit elektronischen Baugruppen arbeiten müssen, beachten Sie bitte folgende Hinweise:

Elektronische Baugruppen sollten nur berührt werden, wenn es wegen daran vorzunehmender Arbeiten unvermeidbar ist.

Wenn Baugruppen dennoch berührt werden müssen, muss der eigene Körper unmittelbar vorher entladen werden.

Baugruppen dürfen nicht mit hochisolierenden Stoffen – z. B. Kunststoffteilen, isolierenden Tischplatten, Bekleidungsstücken aus Kunstfaser – in Berührung gebracht werden.

Baugruppen dürfen nur auf leitfähigen Unterlagen abgelegt werden.

Baugruppen und Bauelemente dürfen nur in leitfähiger Verpackung (z. B. metallisierten Kunststoff- oder Metallbehältern) aufbewahrt oder versandt werden.

Soweit Verpackungen nicht leitend sind, müssen Baugruppen vor dem Verpacken leitend verhüllt werden. Hier kann z. B. leitender Schaumstoff oder Haushalts-Alufolie verwendet werden.

Die notwendigen EGB-Schutzmaßnahmen sind im folgenden Bild noch einmal verdeutlicht:

- ◆ a = leitfähiger Fußboden
- ◆ b = EGB-Tisch
- ◆ c = EGB-Schuhe
- ◆ d = EGB-Mantel
- ◆ e = EGB-Armband
- ◆ f = Erdungsanschluss der Schränke

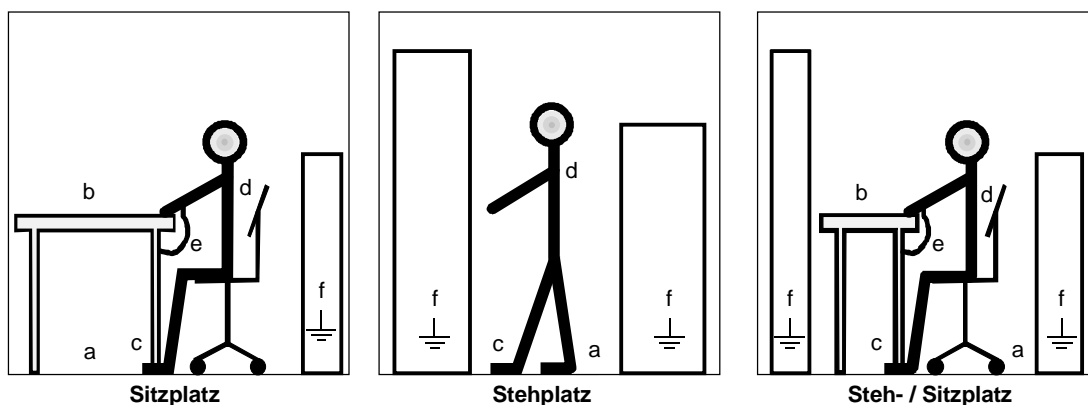



Bild 1-1

EGB-Schutzmaßnahmen

	<b>Sicherheits- und Anwendungshinweise für Antriebsstromrichter</b> (gemäß: Niederspannungsrichtlinie 73/23/EWG)
<p><b>1. Allgemein</b></p> <p>Während des Betriebes können Antriebsstromrichter ihrer Schutzart entsprechend spannungsführende, blanke, gegebenenfalls auch bewegliche oder rotierende Teile sowie heiße Oberflächen besitzen.</p> <p>Bei unzulässigem Entfernen der erforderlichen Abdeckung, bei unsachgemäßem Einsatz, bei falscher Installation oder Bedienung, besteht die Gefahr von schweren Personen- oder Sachschäden.</p> <p>Weitere Informationen sind der Dokumentation zu entnehmen.</p> <p>Alle Arbeiten zum Transport, zur Installation und Inbetriebnahme sowie zur Instandhaltung sind <b>von qualifiziertem Fachpersonal</b> auszuführen (IEC 60364 bzw. CENELEC HD 384 oder DIN VDE 0100 und IEC 60664 oder DIN VDE 0110 und nationale Unfallverhütungsvorschriften beachten).</p> <p>Qualifiziertes Fachpersonal im Sinne dieser grundsätzlichen Sicherheitshinweise sind Personen, die mit Aufstellung, Montage, Inbetriebsetzung und Betrieb des Produktes vertraut sind und über die ihrer Tätigkeit entsprechenden Qualifikationen verfügen.</p> <p><b>2. Bestimmungsgemäße Verwendung</b></p> <p>Antriebsstromrichter sind Komponenten, die zum Einbau in elektrische Anlagen oder Maschinen bestimmt sind.</p> <p>Bei Einbau in Maschinen ist die Inbetriebnahme der Antriebsstromrichter (d.h. die Aufnahme des bestimmungsgemäßen Betriebes) solange untersagt, bis festgestellt wurde, dass die Maschine den Bestimmungen der EG-Richtlinie 98/37/EG (Maschinenrichtlinie) entspricht; EN 60204 ist zu beachten.</p> <p>Die Inbetriebnahme (d.h. die Aufnahme des bestimmungsgemäßen Betriebes) ist nur bei Einhaltung der EMV-Richtlinie (89/336/EWG) erlaubt.</p> <p>Die Antriebsstromrichter erfüllen die Anforderungen der Niederspannungsrichtlinie 73/23/EWG.</p> <p>Die harmonisierten Normen der Reihe EN 50178 / DIN VDE 0160 in Verbindung mit EN 60439-1 / DIN VDE 0660 Teil 500 und EN 60146 / VDE 0558 werden für die Antriebsstromrichter angewendet.</p> <p>Die technischen Daten sowie die Angaben zu Anschlussbedingungen sind dem Leistungsschild und der Dokumentation zu entnehmen und unbedingt einzuhalten.</p> <p><b>3. Transport, Einlagerung</b></p> <p>Die Hinweise für Transport, Lagerung und sachgemäße Handhabung sind zu beachten.</p> <p>Klimatische Bedingungen sind entsprechend EN 50178 einzuhalten.</p>	<p><b>4. Aufstellung</b></p> <p>Die Aufstellung und Kühlung der Geräte muss entsprechend den Vorschriften der zugehörigen Dokumentation erfolgen.</p> <p>Die Antriebsstromrichter sind vor unzulässiger Beanspruchung zu schützen. Insbesondere dürfen bei Transport und Handhabung keine Bauelemente verbogen und/oder Isolationsabstände verändert werden. Die Berührung elektronischer Bauelemente und Kontakte ist zu vermeiden.</p> <p>Antriebsstromrichter enthalten elektrostatisch gefährdete Bauelemente, die leicht durch unsachgemäße Behandlung beschädigt werden können. Elektrische Komponenten dürfen nicht mechanisch beschädigt oder zerstört werden (unter Umständen Gesundheitsgefährdung!).</p> <p><b>5. Elektrischer Anschluss</b></p> <p>Bei Arbeiten an unter Spannung stehenden Antriebsstromrichtern sind die geltenden nationalen Unfallverhütungsvorschriften (z. B. BGV A3) zu beachten.</p> <p>Die elektrische Installation ist nach den einschlägigen Vorschriften durchzuführen (z. B. Leitungsquerschnitte, Absicherungen, Schutzleiteranbindung). Darüber hinausgehende Hinweise sind in der Dokumentation enthalten.</p> <p>Hinweise für die EMV-gerechte Installation - wie Schirmung, Erdung, Anordnung von Filtern und Verlegung der Leitungen - befinden sich in der Dokumentation der Antriebsstromrichter. Diese Hinweise sind auch bei CE-kennzeichneten Antriebsstromrichtern stets zu beachten. Die Einhaltung der durch die EMV-Gesetzgebung geforderten Grenzwerte liegt in der Verantwortung des Herstellers der Anlage oder Maschine.</p> <p><b>6. Betrieb</b></p> <p>Anlagen, in die Antriebsstromrichter eingebaut sind, müssen ggf. mit zusätzlichen Überwachungs- und Schutzeinrichtungen gemäß den jeweils gültigen Sicherheitsbestimmungen, z.B. Gesetz über technische Arbeitsmittel, Unfallverhütungsvorschriften usw. ausgerüstet werden. Veränderungen der Antriebsstromrichter mit der Bediensoftware sind gestattet.</p> <p>Nach dem Trennen der Antriebsstromrichter von der Versorgungsspannung dürfen spannungsführende Geräteteile und Leistungsanschlüsse wegen möglicherweise aufgeladener Kondensatoren nicht sofort berührt werden. Hierzu sind die entsprechenden Hinweischilder auf dem Antriebsstromrichter zu beachten.</p> <p>Während des Betriebes sind alle Abdeckungen und Türen geschlossen zu halten.</p> <p><b>7. Wartung und Instandhaltung</b></p> <p>Die Dokumentation des Herstellers ist zu beachten.</p> <p><b>Diese Sicherheitshinweise sind aufzubewahren!</b></p>

## Restrisiken von Power Drive Systems (PDS)

### GEFAHR



Die Komponenten für Steuerung und Antrieb eines Power Drive Systems (PDS) sind für den industriellen und gewerblichen Einsatz in Industrienetzen zugelassen. Der Einsatz in öffentlichen Netzen erfordert eine andere Projektierung und / oder zusätzliche Maßnahmen.

Der Betrieb dieser Komponenten ist nur in geschlossenen Gehäusen oder in übergeordneten Schaltschränken und Anwendung sämtlicher Schutzeinrichtungen und Schutzabdeckungen zulässig.

Der Umgang mit diesen Komponenten ist nur qualifiziertem und eingewiesenem Fachpersonal gestattet, das alle Sicherheitshinweise auf den Komponenten und in der zugehörigen Technischen Anwenderdokumentation kennt und einhält.

Der Maschinenhersteller muss bei der gemäß EG-Maschinenrichtlinie durchzuführenden Beurteilung des Risikos seiner Maschine folgende von den Komponenten für Steuerung und Antrieb eines Power Drive Systems (PDS) ausgehende Restrisiken berücksichtigen.

1. Ungewollte Bewegungen angetriebener Maschinenteile bei Inbetriebnahme, Betrieb, Instandhaltung und Reparatur z. B. durch
  - HW- und / oder SW- Fehler in Sensorik, Steuerung, Aktorik und Verbindungstechnik
  - Reaktionszeiten der Steuerung und des Antriebs
  - Betrieb und / oder Umgebungsbedingungen außerhalb der Spezifikation
  - Fehler bei der Parametrierung, Programmierung, Verdrahtung und Montage
  - Benutzung von Funkgeräten / Mobiltelefonen in unmittelbarer Nähe der Steuerung
  - Fremdeinwirkungen / Beschädigungen.
2. Außergewöhnliche Temperaturen sowie Emissionen von Licht, Geräuschen, Partikeln und Gasen z. B. durch
  - Bauelementeversagen
  - Software-Fehler
  - Betrieb und / oder Umgebungsbedingungen außerhalb der Spezifikation
  - Fremdeinwirkungen / Beschädigungen.
3. Gefährliche Berührspannungen z. B. durch
  - Bauelementeversagen
  - Influenz bei elektrostatischen Aufladungen
  - Induktion von Spannungen bei bewegten Motoren
  - Betrieb und / oder Umgebungsbedingungen außerhalb der Spezifikation
  - Betauung / leitfähige Verschmutzung
  - Fremdeinwirkungen / Beschädigungen.
4. Betriebsmäßige elektrische, magnetische und elektromagnetische Felder, die z. B. für Träger von Herzschrittmachern, Implantaten oder metallischen Gegenständen bei unzureichendem Abstand gefährlich sein können.
5. Freisetzung umweltbelastender Stoffe und Emissionen bei unsachgemäßem Betrieb und / oder bei unsachgemäßer Entsorgung von Komponenten.

Weitergehende Informationen zu Restrisiken, die von den Komponenten des PDS ausgehen, finden Sie in den zutreffenden Kapiteln der Technischen Anwenderdokumentation.

**GEFAHR**

---

Durch betriebsmäßig auftretende elektrische, magnetische und elektromagnetische Felder (EMF) kann für Personen, die sich in unmittelbarer Nähe des Produktes aufhalten – insbesondere für Personen mit Herzschrittmachern, Implantaten o. ä. – eine Gefährdung auftreten.

Vom Maschinen-/Anlagenbetreiber und von Personen, die sich in der Nähe des Produkts aufhalten, sind die einschlägigen Richtlinien und Normen zu beachten! Dies sind beispielsweise im Europäischen Wirtschaftsraum (EWR) die EMF-Richtlinie 2004/40/EG, die Normen EN 12198-1 bis -3 sowie in der Bundesrepublik Deutschland die Berufsgenossenschaftliche Unfallverhütungsvorschrift BGV 11 mit zugehöriger Regel BGR 11 "Elektromagnetische Felder".

Danach ist eine Gefährdungsanalyse jedes Arbeitsplatzes durchzuführen, Maßnahmen zur Reduzierung der Gefahren und Belastungen für Personen abzuleiten und anzuwenden sowie Expositions- und Gefahrenbereiche festzulegen und zu beachten.

Diesbezügliche Sicherheitshinweise in den Kapiteln Lagerung, Transport, Montage, Inbetriebnahme, Betrieb, Instandhaltung, Demontage und Entsorgung sind ebenfalls zu beachten.

---

## 2 Beschreibung

### **Anwendungsbereich**

Wechselrichter erzeugen aus der Gleichspannung an den Klemmen C/L+ und D/L- mit dem Verfahren der Pulsweitenmodulation (PWM) ein Drehstromsystem variabler Ausgangsfrequenz zur Speisung von Drehstrommotoren an den Klemmen U2/T1, V2/T2, W2/T3.

Bei geladenem Zwischenkreis erfolgt die Spannungsversorgung der Regelungsbaugruppe durch ein eingebautes Netzteil. Ist der Zwischenkreis entladen, kann die Regelungsbaugruppe über eine externe 24 V-Versorgung an der Klemme X9 gespeist werden.

Die Steuerung der Gerätefunktionen übernimmt die Software auf der Regelungsbaugruppe.

Die Bedienung kann über das Gerätebedienfeld PMU, das Komfortbedienfeld OP1S, die Klemmenleiste oder über die seriellen Schnittstellen erfolgen. Zur Erweiterung der Gerätefunktionen können Optionsbaugruppen eingesetzt werden.

Als Motorgeber können Impulsgeber und Analogtachos eingesetzt werden.

Leistungsteil und Elektronik des Wechselrichters werden von einem Lüfter gekühlt. Zur Versorgung des Lüfters müssen an den Klemmen X18/1...5 kundenseitig 230 V AC (50/60 Hz) angeschlossen werden.

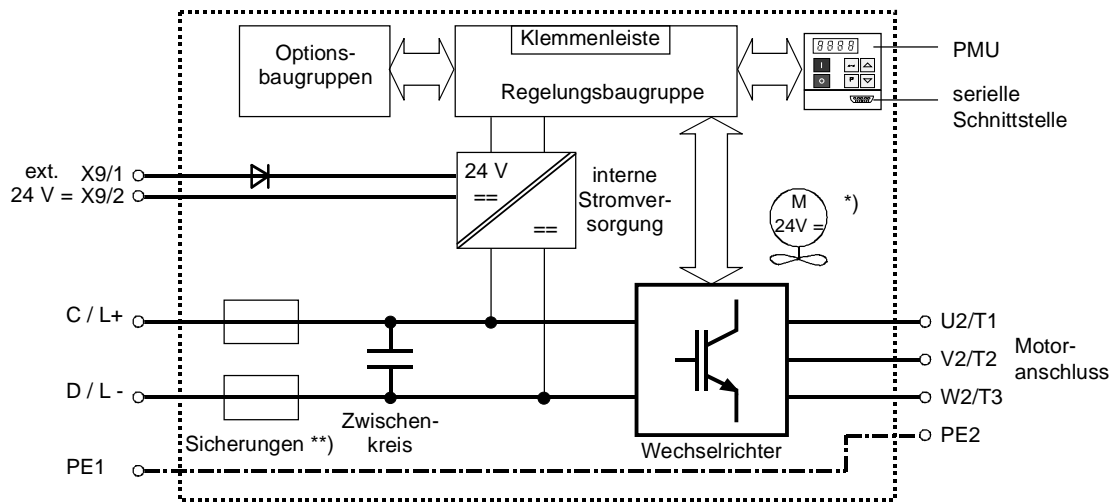


Bild 2-1 Schaltungsprinzip des Wechselrichters, Bauform A bis C

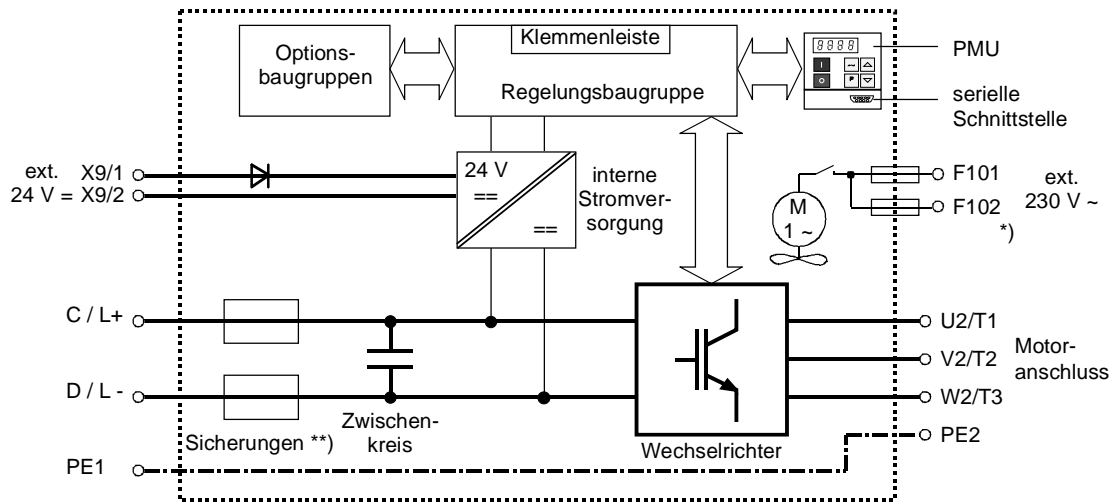


Bild 2-2 Schaltungsprinzip des Wechselrichters, Bauform D

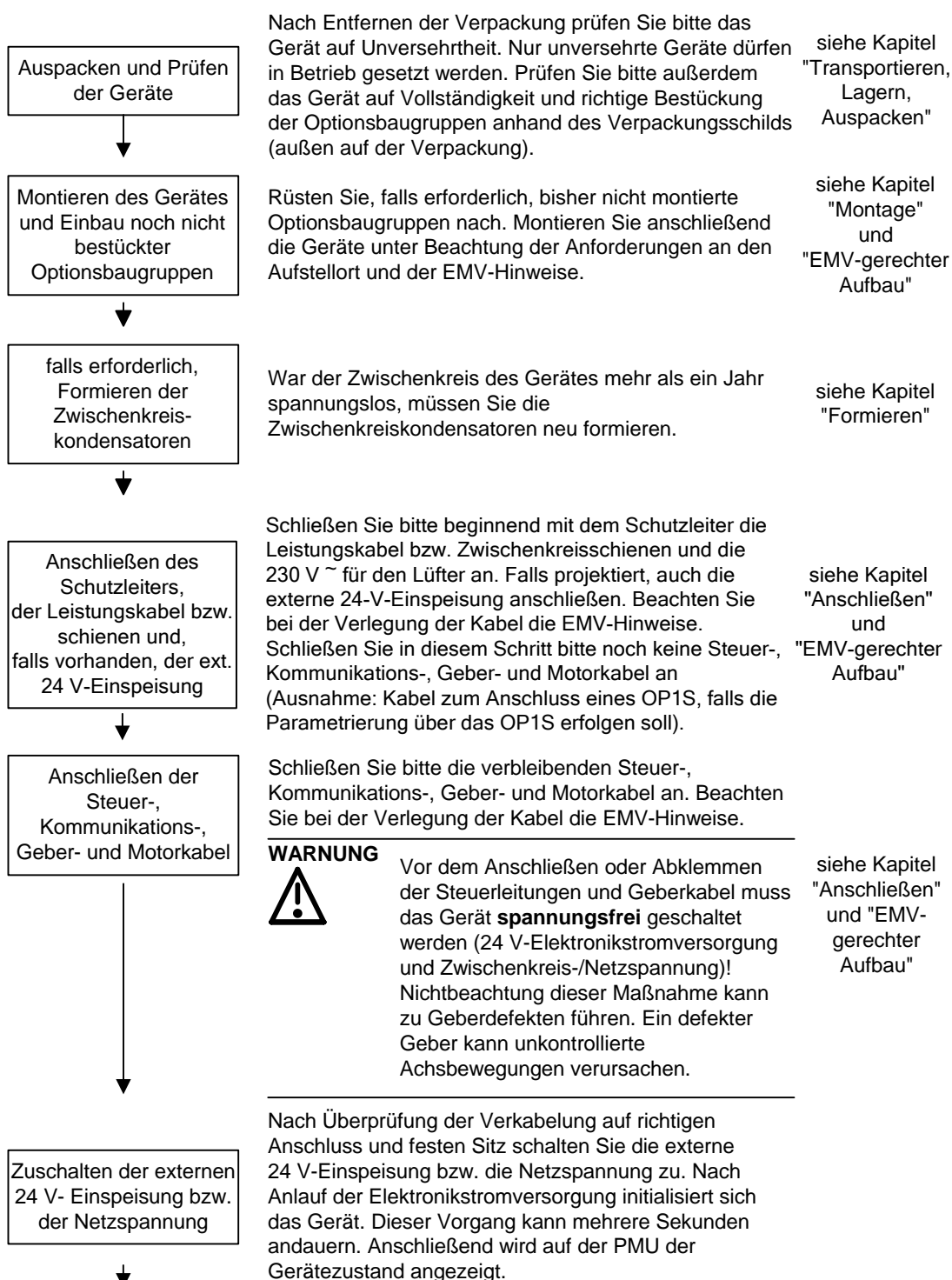
**\*) HINWEIS**

Bauform A bis C: 24 V DC Lüfter intern versorgt  
 Bauform D: 230 V Lüfter

**\*\*\*) HINWEIS**

Bei der Option L33 "Kompaktgerät ohne DC-Sicherungen" sind die DC-Sicherungen durch leitende Verbindungen ersetzt.

### 3 Erstinbetriebsetzung

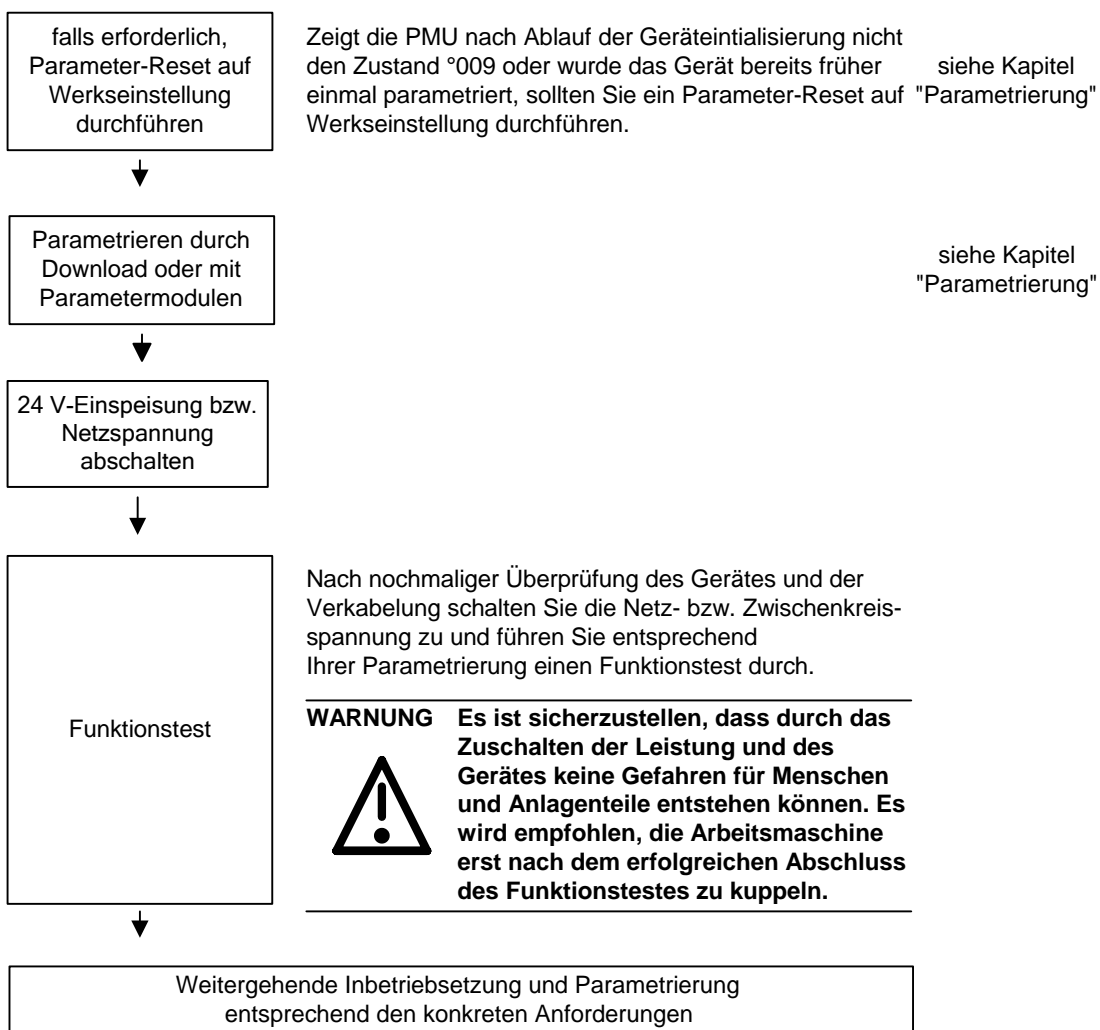


#### WARNUNG



Vor dem Anschließen oder Abklemmen der Steuerleitungen und Geberkabel muss das Gerät **spannungsfrei** geschaltet werden (24 V-Elektronikstromversorgung und Zwischenkreis-/Netzspannung)! Nichtbeachtung dieser Maßnahme kann zu Geberdefekten führen. Ein defekter Geber kann unkontrollierte Achsbewegungen verursachen.

siehe Kapitel "Anschließen" und "EMV-gerechter Aufbau"





## 4 Transportieren, Lagern, Auspacken

	<p>Die Geräte und Komponenten werden im Herstellerwerk entsprechend der Bestellung verpackt. Ein Verpackungsschild befindet sich außen auf der Verpackung. Beachten Sie die Hinweise auf der Verpackung für Transport, Lagerung und sachgemäße Handhabung.</p>
<b>Transportieren</b>	<p>Vermeiden Sie starke Transporterschütterungen und harte Stöße. Sollten Sie einen Transportschaden feststellen, benachrichtigen Sie bitte umgehend Ihren Spediteur.</p>
<b>Lagern</b>	<p>Die Geräte und Komponenten müssen in sauberen trockenen Räumen gelagert werden. Temperaturen zwischen -25 °C (-13 °F) und +70 °C (158 °F) sind zulässig. Auftretende Temperaturschwankungen dürfen nicht größer als 30 K pro Stunde sein.</p>
<b>VORSICHT</b>	<p>Bei Überschreitung der Lagerdauer von zwei Jahren muss das Gerät neu formiert werden. Siehe Kapitel "Formieren".</p>
<b>Auspacken</b>	<p>Die Verpackung besteht aus Karton und Wellpappe. Sie kann entsprechend den örtlichen Vorschriften entsorgt werden. Nach dem Auspacken, der Kontrolle der Sendung auf Vollständigkeit und Überprüfung der Geräte und Komponenten auf Unversehrtheit kann die Montage und Inbetriebsetzung erfolgen.</p>



## 5 Montage

### 5.1 Montage der Geräte

#### WARNUNG



Sicherer Betrieb der Geräte setzt voraus, dass sie von qualifiziertem Personal sachgemäß unter Beachtung der Warnhinweise in dieser Betriebsanleitung montiert und in Betrieb gesetzt werden.

Insbesondere sind sowohl die allgemeinen und nationalen Errichtungs- und Sicherheitsvorschriften für Arbeiten an Starkstromanlagen (z. B. VDE), als auch die den fachgerechten Einsatz von Werkzeugen und die Benutzung persönlicher Schutzeinrichtungen betreffenden Vorschriften zu beachten.

Bei Nichtbeachtung können Tod, schwere Körperverletzung oder erheblicher Sachschaden die Folge sein.

#### HINWEIS

Die Komponenten der Baureihe MASTERDRIVES sind gemäß Schutzart IP20 bzw. IPXXB nach EN 60529 und als open type-Geräte nach UL 50 ausgeführt. Damit ist der Schutz gegen elektrischen Schlag sichergestellt. Um auch den Schutz gegen mechanische und klimatische Beanspruchungen sicherzustellen, müssen die Komponenten in Gehäusen/Schränken/Räumen betrieben werden, die entsprechend den Anforderungen nach EN 60529 ausgeführt und als enclosure type nach UL 50 klassifiziert sind.

#### Abstände

Bei der Platzierung der Geräte ist zu beachten, dass sich der Zwischenkreisanschluss an der Geräteoberseite und der Motoranschluss an der Geräteunterseite befindet.

Die Geräte können bündig nebeneinander montiert werden.

Zur Sicherstellung einer ausreichenden Kühlluftzufuhr müssen Sie an der Geräteoberseite ein Abstand von 100 mm und an der Geräteunterseite 250 mm zu Komponenten einhalten, die den Kühlluftstrom spürbar beeinträchtigen.

Beim Einbau in Schaltschränken muss die Schrankbelüftung entsprechend der Verlustleistung ausgelegt werden. Sie finden die Angaben hierzu in den technischen Daten.

#### Anforderungen an den Aufstellort

- ◆ **Fremdkörper**  
Die Geräte müssen vor dem Eindringen von Fremdkörpern geschützt werden, da sonst die Funktion und Sicherheit nicht gewährleistet ist.
- ◆ **Stäube, Gase, Dämpfe**  
Die Betriebsstätten müssen trocken und staubfrei sein. Die zugeführte Luft darf keine funktionsgefährdenden, elektrisch leitfähigen Stäube, Gase und Dämpfe enthalten. Bei Bedarf sind entsprechende Filter einzusetzen oder andere Abhilfemaßnahmen zu ergreifen.
- ◆ **Kühlluft**  
Die Geräte dürfen nur in einem Umgebungsklima nach DIN IEC 721-3-3 Klasse 3K3 betrieben werden. Bei Temperaturen der Kühlluft von mehr als 40 °C (104 °F) und Aufstellhöhen höher als 1000 m ist eine Leistungsreduzierung erforderlich.

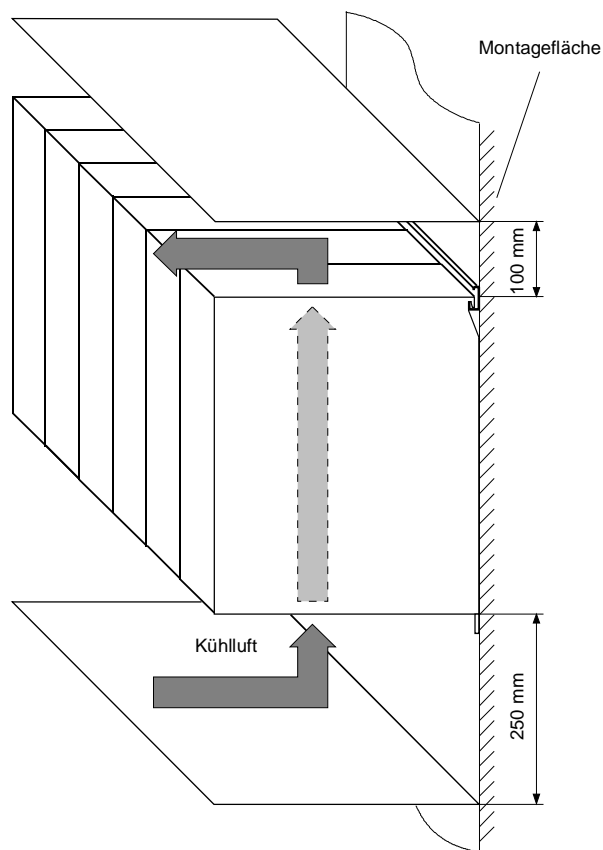


Bild 5-1 Mindestabstände für die Kühlung

## Montage

Die Montage des Gerätes erfolgt direkt auf eine Montagefläche. Dafür benötigen Sie folgende Teile:

- ◆ G-Schiene nach EN50035 mit Schrauben zur Befestigung oben,
- ◆ eine Schraube M6 bei Bauform A bis C, zwei Schrauben M6 bei Bauform D, für die Befestigung unten,
- ◆ Maßbild für die Bauformen A, B bzw. für die Bauformen C, D.

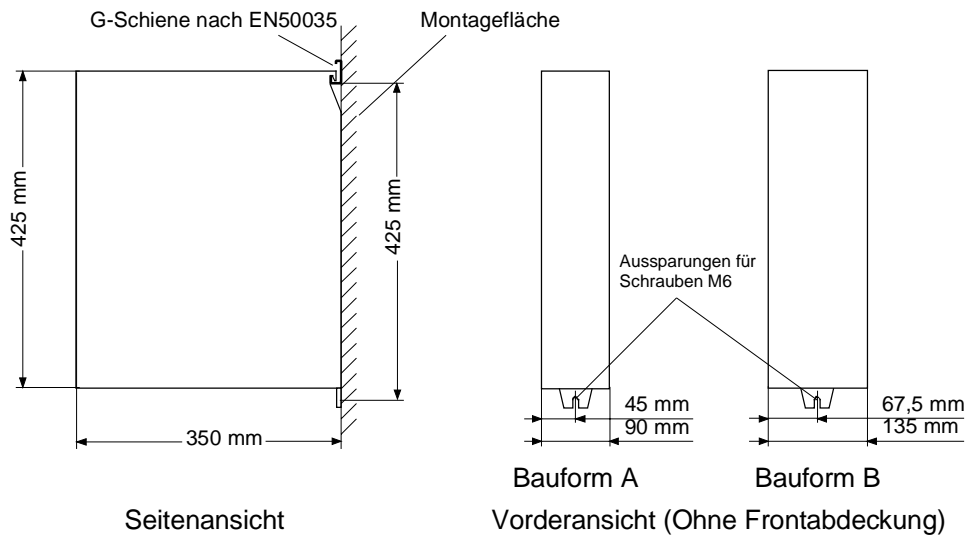


Bild 5-2      Maßbilder Montage Bauformen A, B

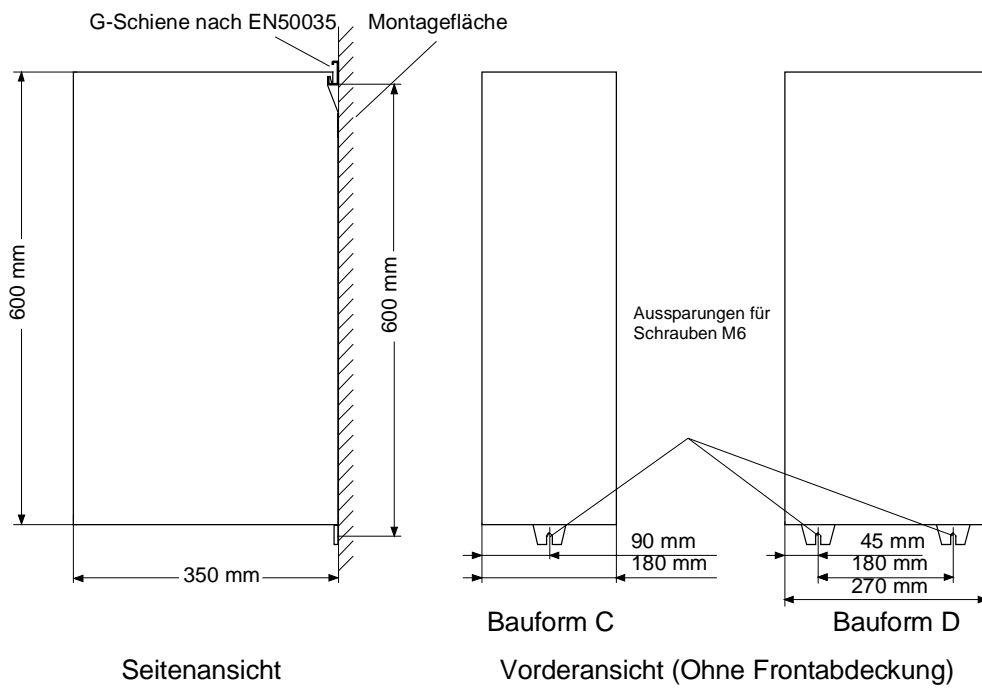


Bild 5-3      Maßbilder Montage Bauformen C, D

## 5.2 Montage von Optionsbaugruppen

### WARNUNG



### Slots

Die Baugruppen dürfen nur von qualifizierten Personal ausgetauscht werden.

Die Baugruppen dürfen nicht unter Spannung gezogen oder gesteckt werden.

In der Elektronikbox des Gerätes stehen Ihnen bis zu sechs Slots für den Einbau von Optionsbaugruppen zur Verfügung. Die Slots werden mit den Buchstaben A bis G bezeichnet. Der Slot B ist in der Elektronikbox nicht vorhanden, er wird in den Geräten der Bauform Kompakt PLUS verwendet.

Falls Sie die Slots D bis G benutzen möchten, benötigen Sie dafür zusätzlich:

- ◆ die Buserweiterung LBA (Local Bus Adapter), die der Aufnahme der Baugruppe CU und bis zu zwei Trägerboards dient, und
- ◆ ein Trägerboard (ADB - Adaption Board) auf dem bis zu zwei Optionsbaugruppen befestigt werden können.

Die Slots befinden sich an folgenden Positionen:

- |          |                               |            |
|----------|-------------------------------|------------|
| ◆ Slot A | Baugruppe CU                  | Lage oben  |
| ◆ Slot C | Baugruppe CU                  | Lage unten |
| ◆ Slot D | Trägerboard auf Einbauplatz 2 | Lage oben  |
| ◆ Slot E | Trägerboard auf Einbauplatz 2 | Lage unten |
| ◆ Slot F | Trägerboard auf Einbauplatz 3 | Lage oben  |
| ◆ Slot G | Trägerboard auf Einbauplatz 3 | Lage unten |

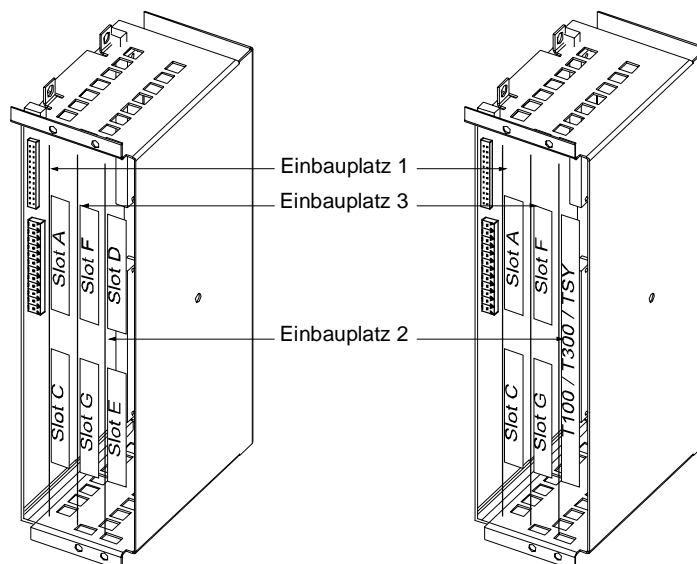


Bild 5-4 Lage der Slots für Kompakt- und Einbaugeräte

### HINWEIS

Der Einbauplatz 2 ist für den Einsatz von Technologiebaugruppen (T100, T300, TSY) verwendbar.

Die Einbauplätze 2 und 3 sind auch für den Einsatz der Kommunikationsbaugruppen SCB1 und SCB2 verwendbar.

**GEFAHR**

Durch die Zwischenkreiskondensatoren ist bis zu 5 Minuten nach dem Freischalten noch gefährliche Spannung im Gerät vorhanden. Das Arbeiten am Gerät oder den Zwischenkreisklemmen ist frühestens nach dieser Wartezeit zulässig.

**VORSICHT**

Die Optionsbaugruppen enthalten elektrostatisch gefährdete Bauteile. Diese Bauelemente können durch unsachgemäße Behandlung sehr leicht zerstört werden. Beachten Sie beim Umgang mit diesen Baugruppen unbedingt die EGB-Hinweise.

**Gerät vom Netz trennen****GEFAHR**

Trennen Sie das Gerät von der Energieeinspeisung (AC- bzw. DC-Einspeisung) und schalten Sie das Gerät stromlos. Entfernen Sie die 24V-Spannungsversorgung für die Elektronik. Entfernen Sie alle Anschlussleitungen.

**Einbau vorbereiten**

Öffnen Sie die Frontabdeckung.

Entnehmen Sie die Baugruppe CU bzw. das Trägerboard aus der Elektronikbox:

- ◆ Lösen Sie die Verbindungsleitungen auf die Baugruppe CU bzw. zu den Optionsbaugruppen.
- ◆ Lösen Sie die beiden Befestigungsschrauben an den Ziehgriffen oberhalb und unterhalb der Baugruppe CU bzw. der Trägerbords.
- ◆ Ziehen Sie die Baugruppe CU bzw. das Trägerboard an den Ziehgriffen aus der Elektronikbox heraus.
- ◆ Legen Sie die Baugruppe CU bzw. das Trägerboard auf eine geerdete Arbeitsplatte.

**Optionsbaugruppe montieren**

Stecken Sie die Optionsbaugruppe von rechts auf den 64-poligen Systemstecker auf der Baugruppe CU bzw. dem Trägerboard. Die Sichtweise bezieht sich auf den eingebauten Zustand.

Schrauben Sie die Optionsbaugruppe mit den beiden beiliegenden Schrauben an den Befestigungspunkten im vorderen Bereich der Optionsbaugruppe fest.

**HINWEIS**

Die Optionsbaugruppe muss fest auf den Stecker gedrückt werden, ein einfaches Anziehen der Schrauben reicht nicht aus!

**Gerät wieder montieren**

Montieren Sie die Baugruppe CU bzw. das Trägerboard wieder in die Elektronikbox:

- ◆ Schieben Sie die Baugruppe CU in den Einbauplatz 1 bzw. das Trägerboard in den Einbauplatz 2 oder 3.

**HINWEIS**

Der Einbauplatz 3 kann erst dann benutzt werden, wenn auf dem Einbauplatz 2 mindestens ein Trägerboard montiert wurde. Es sollten zunächst Baugruppen in den Einbauplatz 2 montiert werden, bevor der Einbauplatz 3 benutzt wird.

- ◆ Sichern Sie die Baugruppe CU bzw. das Trägerboard mit den Befestigungsschrauben an den Ziehgriffen.

Schließen Sie die zuvor entfernten Anschlüsse wieder an.

Überprüfen Sie alle Anschlussleitungen und die Abschirmung auf richtigen Sitz und richtige Position.



## 6 EMV-gerechter Aufbau

### Die Grundregeln der EMV

Die Regeln 1 bis 13 sind allgemein gültig. Die Regeln 14 bis 20 sind besonders zur Begrenzung der Störaussendung wichtig.

- Regel 1** Alle metallischen Teile des Schaltschranks sind flächig und gut leitend miteinander zu verbinden. (Nicht Lack auf Lack!) Gegebenenfalls Kontakt- oder Kratzscheiben verwenden. Die Schranktür ist über möglichst kurze Massebänder mit dem Schaltschrank zu verbinden.
- 
- HINWEIS** Die Erdung von Anlagen/Maschinen ist in erster Linie eine Schutzmaßnahme. Bei Antrieben hat sie jedoch Einfluss auf Störaussendung und Störfestigkeit. Die Erdung eines Systems kann sternförmig oder flächig erfolgen. Bei Antrieben ist die Flächenerdung vorzuziehen, d. h. alle zu erdenden Teile der Anlage werden flächig oder maschenförmig verbunden.
- 
- Regel 2** Signalleitungen und Leistungskabel sind räumlich getrennt voneinander zu verlegen (Koppelstrecken vermeiden!). Mindestabstand: 20 cm. Trennbleche zwischen Leistungs- und Signalleitungen vorsehen. Trennbleche sind mehrmals zu erden.
- Regel 3** Schütze, Relais, Magnetventile, elektromechanische Betriebsstundenzähler etc. im Schaltschrank sind mit Entstörkombinationen zu beschalten, zum Beispiel mit RC-Gliedern, Dioden, Varistoren. Die Beschaltung muss direkt an der jeweiligen Spule erfolgen.
- Regel 4** Ungeschirmte Leitungen des gleichen Stromkreises (Hin- und Rückleiter) sind zu verdrillen, bzw. die Fläche zwischen Hin- und Rückleiter möglichst klein halten um unnötige Rahmenantennen zu vermeiden.
- Regel 5** Unnötige Leitungslängen vermeiden. Koppelkapazitäten und -induktivitäten werden dadurch klein gehalten.
- Regel 6** Reserveadern an beiden Enden erden. Damit wird eine zusätzliche Schirmwirkung erreicht.
- Regel 7** Generell werden Störeinkopplungen verringert, wenn man Leitungen nahe an geerdeten Blechen verlegt. Deshalb Verdrahtungen nicht frei im Schrank verlegen, sondern dicht am Schrankgehäuse bzw. an Montageblechen führen. Dies gilt auch für Reservekabel.
- Regel 8** Tacho, Encoder oder Resolver müssen über eine geschirmte Leitung angeschlossen werden. Der Schirm ist am Tacho, Encoder oder Resolver und am SIMOVERT MASTERDRIVES großflächig aufzulegen. Der Schirm darf keine Unterbrechungen aufweisen, z. B. durch Zwischenklemmen. Für Encoder und Resolver sollten die fertig konfektionierten Leitungen mit Mehrfachschirmung verwendet werden (siehe Katalog DA65).

- Regel 9** Die Schirme von **digitalen** Signalleitungen sind beidseitig (Sender und Empfänger) großflächig und gut leitend auf Erde zu legen. Bei schlechtem Potentialausgleich zwischen den Schirmanbindungen ist zur Reduzierung des Schirmstromes ein zusätzlicher Ausgleichsleiter von mindestens 10 mm<sup>2</sup> parallel zum Schirm zu verlegen. Generell darf man die Schirme auch mehrmals mit Erde (= Schrankgehäuse) verbinden. Auch außerhalb des Schaltschranks dürfen die Schirme mehrmals geerdet werden.
- Folienschirme sind ungünstig. Sie sind in ihrer Schirmwirkung gegenüber Geflechschirmen mindestens um den Faktor 5 schlechter.
- Regel 10** Die Schirme von **analogen** Signalleitungen sind bei gutem Potentialausgleich beidseitig auf Erde zu legen. Guter Potentialausgleich ist erfüllt, wenn Regel 1 eingehalten wird.
- Falls niederfrequente Störungen auf den Analogleitungen auftreten, zum Beispiel: Drehzahl- /Messwertschwankungen als Folge von Ausgleichsströmen (Brummschleifen), erfolgt die Schirmanbindung der analogen Signale einseitig an den SIMOVERT MASTERDRIVES. Die andere Seite des Schirms sollte über einen Kondensator (z. B. 10 nF/100 V Typ MKT) geerdet werden. Mit Hilfe des Kondensators ist der Schirm für Hochfrequenz trotzdem beidseitig aufgelegt.
- Regel 11** Signalleitungen möglichst nur von einer Seite in den Schrank führen.
- Regel 12** Werden die SIMOVERT MASTERDRIVES über eine externe 24-V-Stromversorgung betrieben, darf diese Stromversorgung nicht mehrere Verbraucher speisen, die räumlich getrennt in verschiedenen Schaltschränken eingebaut sind (Brummschleifen!). Die optimale Lösung ist eine eigene Stromversorgung für jeden SIMOVERT MASTERDRIVES.
- Regel 13** Störeinkopplungen über den Netzanschluss vermeiden.
- SIMOVERT MASTERDRIVES und Automatisierungsgeräte/Steuer-elektronik sollten an unterschiedlichen Netzen angeschlossen werden. Ist nur ein gemeinsames Netz vorhanden, sind Automatisierungsgeräte/ Steuerelektronik über einen Trenntransformator vom speisenden Netz zu entkoppeln.
- Regel 14** Zur Einhaltung einer Grenzwertklasse "A1" oder "B1" (EN 55011) ist der Einsatz eines Funk-Entstörfilters obligatorisch, auch wenn Sinusfilter oder du/dt-Filter zwischen Motor und SIMOVERT MASTERDRIVES eingebaut sind.
- Ob ein zusätzliches Filter für weitere Verbraucher installiert werden muss, ist abhängig von der verwendeten Steuerung und der Verdrahtung des restlichen Schaltschranks.

- Regel 15** Platzierung eines Funk-Entstörfilters immer in der Nähe der Störquelle. Das Filter ist flächig mit dem Schrankgehäuse, Montageblech etc. zu verbinden. Am günstigsten ist eine metallisch blanke Montageplatte (z. B. aus Edelstahl, Stahl verzinkt), weil hier die gesamte Anlagefläche elektrischen Kontakt herstellt. Bei einer lackierten Montageplatte müssen die Schraubstellen zur Befestigung von Frequenzumrichter und Funk-Entstörfilter vom Lack befreit werden, damit sich elektrischer Kontakt ergibt.  
Ein- und Ausgangsleitungen des Funk-Entstörfilters sind räumlich zu trennen.
- Regel 16** Zur Begrenzung der Störaussendung sind alle drehzahlveränderbaren Motoren mit geschirmten Leitungen anzuschließen, wobei die Schirme niederinduktiv (großflächig) beidseitig mit den jeweiligen Gehäusen verbunden werden. Auch innerhalb des Schaltschranks sind die Motorleitungen zu schirmen oder zumindest über geerdete Trennbleche abzuschirmen. Geeignete Motorleitung, z. B. Siemens PROTOFLEX-EMV-CY (4 x 1,5 mm<sup>2</sup> ... 4 x 120 mm<sup>2</sup>) mit Cu-Schirm. Stahlgeschirmte Leitungen sind ungeeignet.  
Am Motor kann zur Schirmauflage eine geeignete PG-Verschraubung mit Schirmkontaktierung verwendet werden. Es ist auf eine niederimpedante Verbindung zwischen Motorklemmenkasten und Motorgehäuse zu achten. Gegebenenfalls mit zusätzlicher Erdungslitze verbinden. **Motorklemmenkasten nicht aus Kunststoff!**
- Regel 17** Zwischen Funk-Entstörfilter und den SIMOVERT MASTER DRIVES ist eine Netzdrossel einzubauen.
- Regel 18** Die Netzleitung ist von den Motorleitungen räumlich zu trennen, z. B. durch geerdete Trennbleche.
- Regel 19** Die Schirmung zwischen Motor und SIMOVERT MASTERDRIVES darf durch den Einbau von Komponenten wie Ausgangsdrosseln, Sinusfiltern, du/dt-Filtern, Sicherungen, Schützen nicht unterbrochen werden. Die Komponenten sind auf einem Montageblech aufzubauen, das gleichzeitig als Schirmauflage für die ankommende und abgehende Motorleitung dient. Gegebenenfalls sind geerdete Trennbleche zur Abschirmung der Komponenten erforderlich.
- Regel 20** Um die Funkstörstrahlung zu begrenzen (speziell für Grenzwertklasse "B1"), müssen außer der Netzleitung alle Leitungen, die von extern am Schaltschrank angeschlossen sind, geschirmt sein.  
Beispiele zu den Grundregeln:

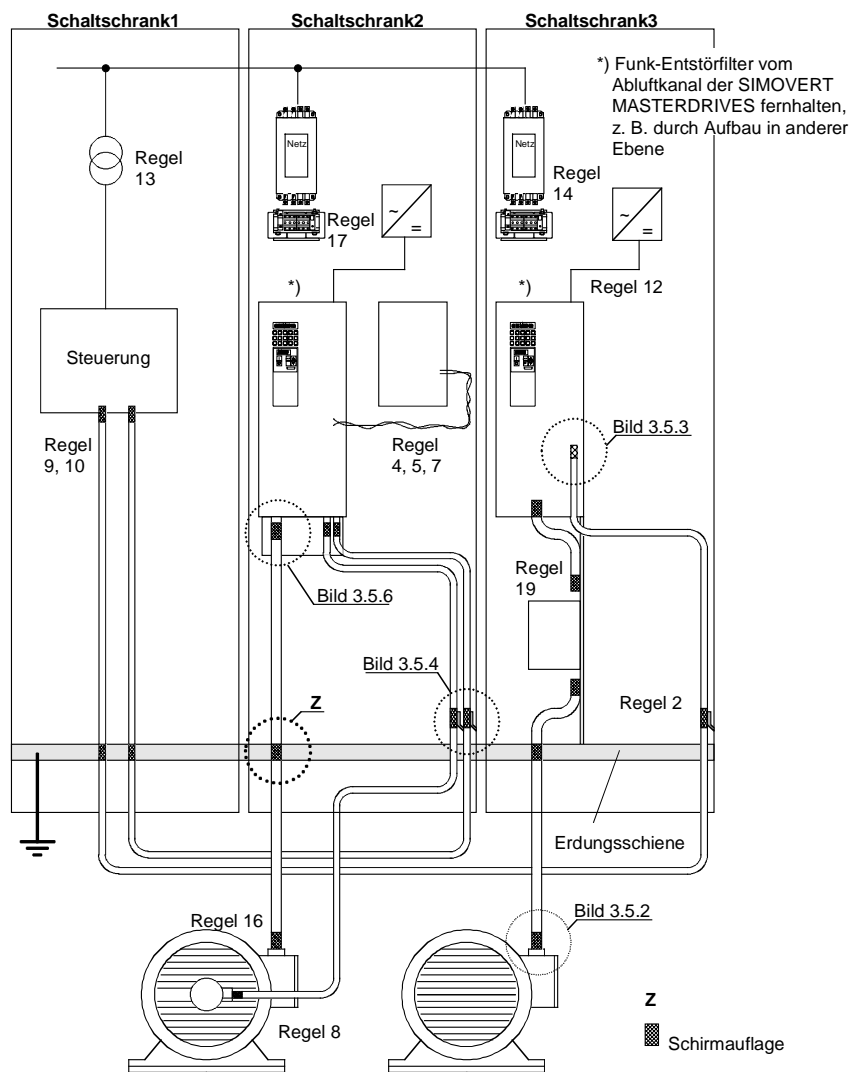


Bild 6-1 Beispiele für die Anwendung der Grundregeln der EMV

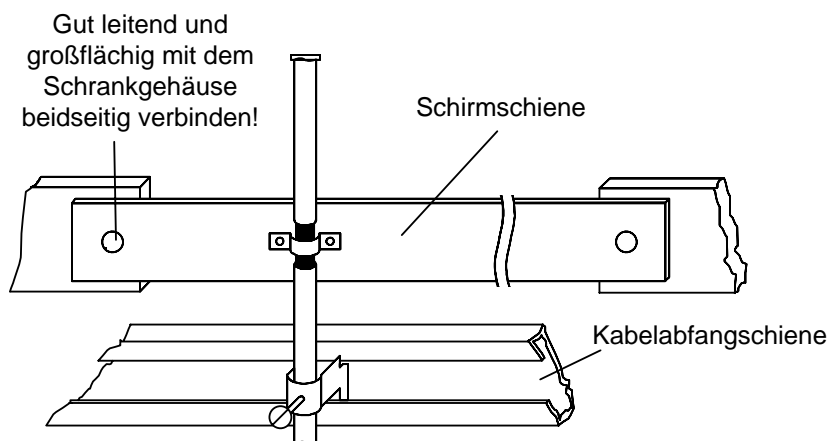


Bild 6-2 Schirmanbindung der Motorleitung bei Einführung in den Schaltschrank

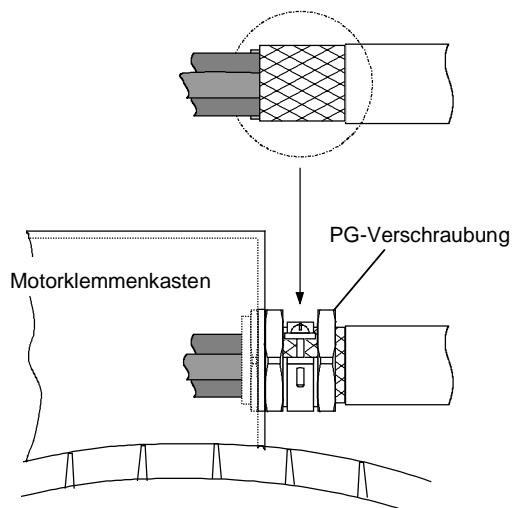


Bild 6-3 Schirmanbindung am Motor

Der Schirm kann über eine PG- bzw. metrische Verschraubung (Messing vernickelt) mit Zugentlastungsbügel aufgelegt werden. Damit lässt sich die Schutzart IP20 erreichen.

Für höhere Schutzarten (bis IP68) gibt es spezielle PG-Verschraubungen mit Schirmauflage, z. B.:

- ◆ SKINDICHT SHVE, Fa. Lapp, Stuttgart
- ◆ UNI IRIS Dicht oder UNI EMV Dicht, Fa. Pflitsch, Hückeswagen

#### Motorklemmenkasten nicht aus Kunststoff!

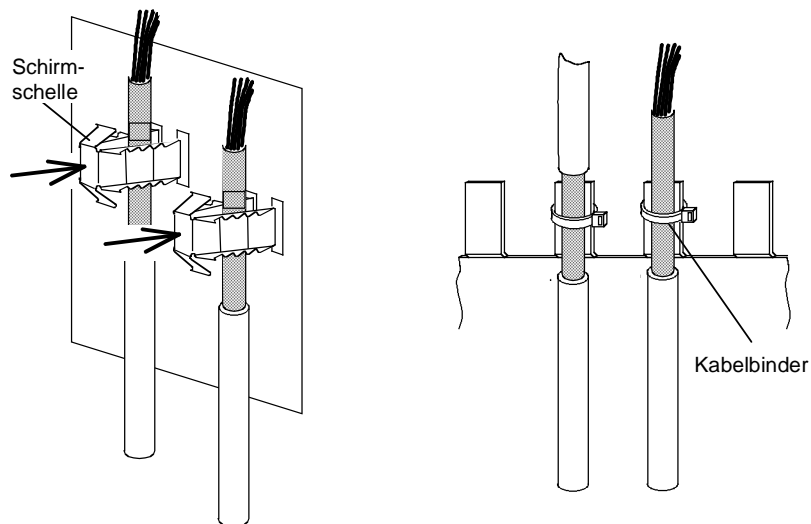


Bild 6-4 Schirmanbindung der Signalleitungen bei SIMOVERT MASTERDRIVES

- ◆ Jedem SIMOVERT MASTER-DRIVES sind zur Schirmanbindung der Signalleitungen Schirmschellen beigelegt.
- ◆ Bei den Einbaugeräten (Bauformen  $\geq E$ ) lassen sich die Schirme zusätzlich mit Hilfe von Kabelbindern an kammartigen Schirmstellen auflegen.

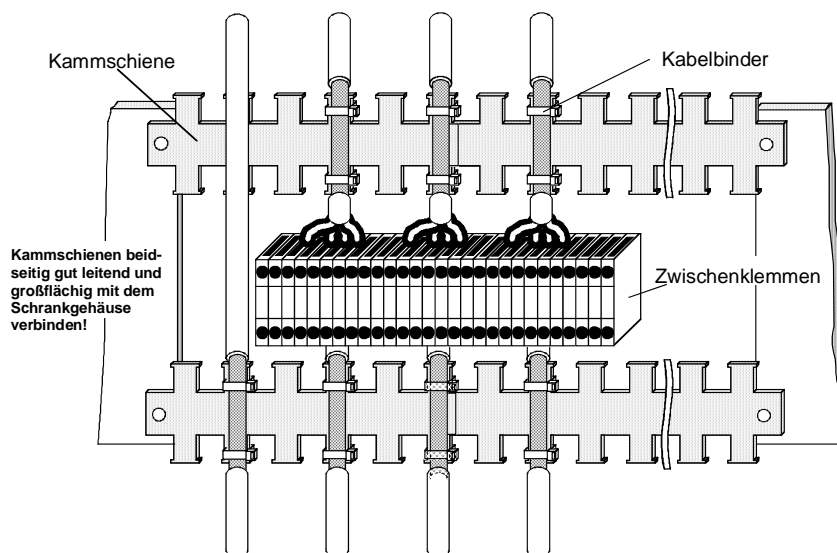


Bild 6-5 Schirmanbindung der Signalleitungen im Schaltschrank

Wo immer möglich sollte auf Zwischenklemmen verzichtet werden, weil sie die Schirmwirkung verschlechtern!

## 7 Anschließen

### GEFAHR



Die Geräte SIMOVERT MASTERDRIVES werden mit hohen Spannungen betrieben.  
Alle Arbeiten dürfen nur im spannungslosen Zustand durchgeführt werden!

Alle Arbeiten dürfen nur von qualifiziertem Personal durchgeführt werden!

Bei Nichtbeachtung dieser Warnhinweise können Tod, schwere Körperverletzung oder erheblicher Sachschaden die Folge sein.

Durch die Zwischenkreiskondensatoren ist bis zu 5 min nach dem Freischalten noch gefährliche Spannung im Gerät vorhanden. Deshalb ist das Arbeiten am Gerät oder den Zwischenkreisklemmen frühestens nach einer entsprechenden Wartezeit zulässig.

Auch bei Motorstillstand können die Leistungs- und Steuerklemmen Spannung führen.

Bei zentraler Versorgung der Zwischenkreisspannung ist auf eine sichere Trennung der Umrichter von der Zwischenkreisspannung zu achten!

Beim Hantieren am geöffneten Gerät ist zu beachten, dass spannungsführende Teile freiliegen.

Der Benutzer ist dafür verantwortlich, dass alle Geräte nach den anerkannten technischen Regeln im Aufstellungsland sowie anderen regional gültigen Vorschriften aufgestellt und angeschlossen werden. Dabei sind die Kabeldimensionierung, Absicherung, Erdung, Abschaltung, Trennung und der Überstromschutz besonders zu berücksichtigen.

### HINWEIS

Die Wechselrichter sind geeignet zum Anschluss an

- ◆ Einspeiseeinheiten,
- ◆ Einspeise-/Rückspeiseeinheiten und
- ◆ selbstgeführte Einspeise-/Rückspeiseeinheiten (AFE),

die aus Netzen mit geerdetem Sternpunkt oder ohne geerdeten Sternpunkt gespeist werden (TN-Netze und TT-Netze bzw. IT-Netze nach EN 60364-3) oder Netzen mit einem geerdetem Außenleiter.

Die Wechselrichter sind ausgelegt für Überspannungskategorie III nach IEC 60664-1.

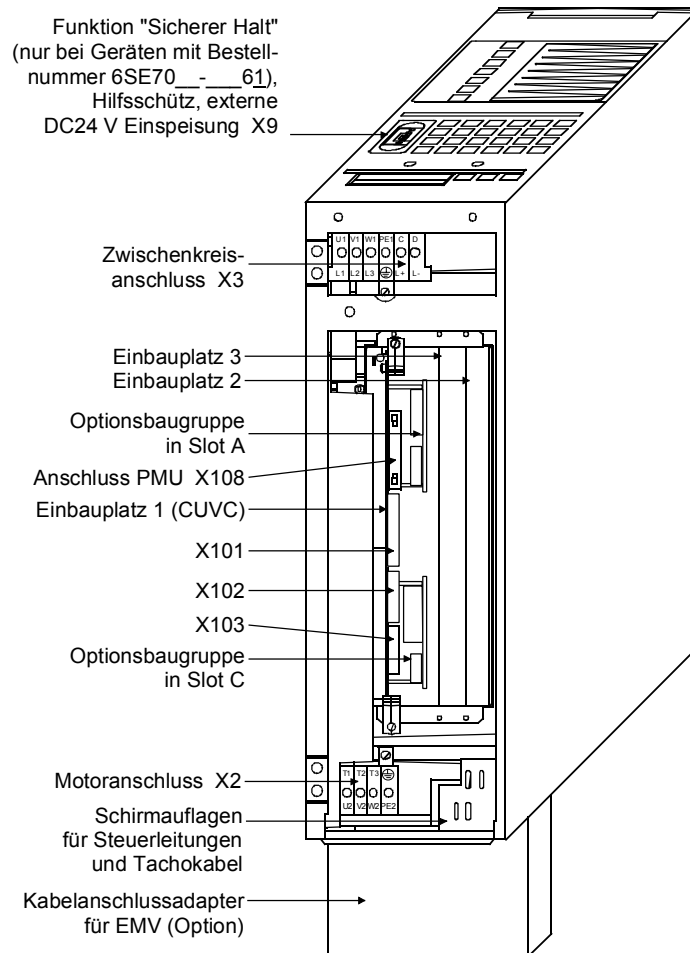


Bild 7-1 Anschlussübersicht Bauform A, B und C



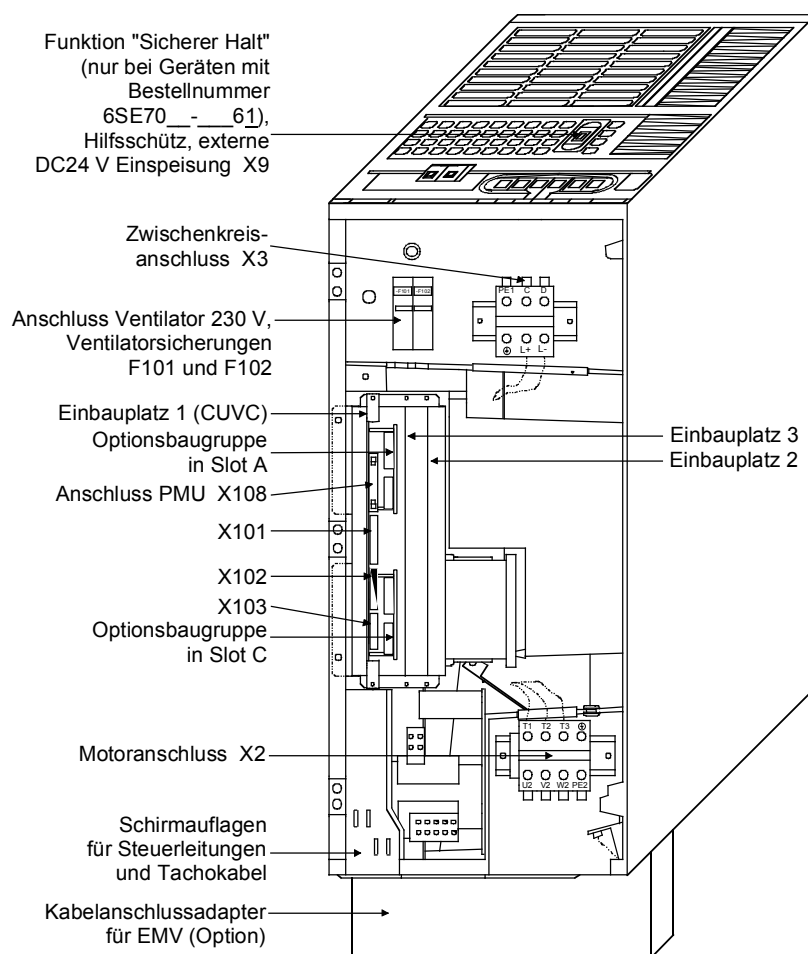


Bild 7-2 Anschlussübersicht Bauplast D

**HINWEIS**

Bei Bauplast D muss an F101 und F102 eine externe Hilfsspannung von AC 230 V angeschlossen werden. Die Hilfsspannung wird für den Ventilator im Gerät benötigt.

## 7.1 Leistungsanschlüsse

### WARNUNG



---

#### Schutzleiter

Der Schutzleiter muss sowohl netz- als auch motorseitig angeschlossen werden.

Aufgrund von Ableitströmen durch die Entstörkondensatoren ist gemäß EN 50178

- ein Mindestquerschnitt von 10 mm<sup>2</sup> Cu zu verwenden oder
  - bei Verwendung von Netzanschlüssen mit Querschnitten kleiner 10 mm<sup>2</sup> sind zwei Schutzleiter anzuschließen. Querschnitt jedes der Schutzleiter entspricht Querschnitt eines Außenleiters.
- 

### HINWEIS

---

Ist das Gerät über eine gut leitende Verbindung auf einer geerdeten Montagefläche befestigt, kann der Querschnitt des Schutzleiters gleich dem der Außenleiter sein. Die Funktion des zweiten Schutzleiters übernimmt die geerdete Montagefläche.

---

Gleichspannung DC 510 V bis 650 V												
Bestell- nummer 6SE70...	Bemessungs- gleich- strom [A]	Querschnitt <sup>1)</sup>		Einspeiseseite					Motorseite		Querschnitt <sup>1)</sup>	
		VDE [mm <sup>2</sup> ]	AWG	Empfohlene Sicherung gR (SITOR) [A]	3NE...	Interne DC- Sicherung Typ FWP...	[V]	[A]	Bemessungs- ausgangs- spannung [V]	strom [A]	VDE [mm <sup>2</sup> ]	AWG
16-1TA61	7,3	2,5	14	25	8015	25A14F	700	25	0 bis 480	6,1	2,5	14
18-0TA61	9,5	2,5	14	25	8015	50A14F	700	50	0 bis 480	8,0	2,5	14
21-0TA61	12,1	2,5	14	25	8015	50A14F	700	50	0 bis 480	10,2	2,5	14
21-3TB61	15,7	4	12	50	8017	50A22F	700	50	0 bis 480	13,2	2,5	14
21-8TB61	20,8	6	10	50	8017	50A22F	700	50	0 bis 480	17,5	4,5	12
22-6TC61	30,4	10	8	80	8020 <sup>2)</sup>	100A22F	700	100	0 bis 480	25,5	10	8
23-4TC61	40,5	16	6	80	8020 <sup>2)</sup>	100A22F	700	100	0 bis 480	34,0	10	8
23-8TD61	44,6	16	6	125	8022 <sup>2)</sup>	100A22F	700	100	0 bis 480	37,5	16	6
24-7TD61	55,9	25	4	125	8022 <sup>2)</sup>	100A22F	700	100	0 bis 480	47,0	25	4
26-0TD61	70,2	35	2	160	8024 <sup>2)</sup>	80A22F	700	2x80	0 bis 480	59,0	25	4
27-2TD61	85,7	50	1	160	8024 <sup>2)</sup>	80A22F	700	2x80	0 bis 480	72,0	35	2
Gleichspannung DC 675 V bis 810 V												
Bestell- nummer 6SE70...	Bemessungs- gleich- strom [A]	Querschnitt <sup>1)</sup>		Einspeiseseite					Motorseite		Querschnitt <sup>1)</sup>	
		VDE [mm <sup>2</sup> ]	AWG	Empfohlene Sicherung gR (SITOR) [A]	3NE...	Interne DC- Sicherung Typ FWP...	[V]	[A]	Bemessungs- ausgangs- spannung [V]	strom [A]	VDE [mm <sup>2</sup> ]	AWG
14-5UB61	5,4	2,5	14	32	4101	50A22F	700	50	0 bis 600	4,5	2,5	14
16-2UB61	7,4	2,5	14	32	4101	50A22F	700	50	0 bis 600	6,2	2,5	14
17-8UB61	9,3	2,5	14	32	4101	50A22F	700	50	0 bis 600	7,8	2,5	14
21-1UB61	13,0	2,5	14	32	4101	50A22F	700	50	0 bis 600	11,0	2,5	14
21-5UB61	18,0	4	12	32	4101	50A22F	700	50	0 bis 600	15,1	4	12
22-2UC61	26,2	10	8	50	4117	50A22F	700	50	0 bis 600	22,0	6	10
23-0UD61	34,5	10	8	80	4120 <sup>2)</sup>	100A22F	700	100	0 bis 600	29,0	10	8
23-4UD61	40,5	16	6	80	4120 <sup>2)</sup>	100A22F	700	100	0 bis 600	34,0	10	8
24-7UD61	55,4	25	2	100	4121 <sup>2)</sup>	100A22F	700	100	0 bis 600	46,5	16	6

Tabelle 7-1 Leiterquerschnitte, Sicherungen

1) Die Angaben gelten für ein-/mehrdrähtige Leiter, dazu auch Tabelle 7-2 "mögliche Anschlussquerschnitte" beachten.

2) Sicherung aR (SITOR)

## HINWEIS

Die Anschlussquerschnitte sind ermittelt für Kupferkabel bei 40 °C (104 °F) Umgebungstemperatur und Leitungen mit einer zulässigen Betriebstemperatur am Leiter von 70 °C (Verlegeart C (Faktor für Häufung 0,75 berücksichtigt) gemäß DIN VDE 0298-4 / 08.03).

Bei Bemessungsgleichspannungen 510 V bis 810 V sind aufgrund der im Gerät integrierten DC-Sicherungen zusätzliche Sicherungen auf der Einspeiseseite nicht erforderlich, sofern die Anschlussleitungen zur DC-Schiene kurzschlussicher verlegt sind und eine Überlastung der Leitung durch andere Verbraucher ausgeschlossen werden kann.

**mögliche Anschlussquerschnitte, Anzugsmomente**

Bauform	Bestellnummer	feindrätig		mehr-, eindrätig		Anzugsmomente Nm
		mm <sup>2</sup>	AWG	mm <sup>2</sup>	AWG	
A	6SE702_-__A__	1,5 bis 10	16 bis 8	2,5 bis 16	14 bis 6	2
B	6SE702_-__B__	1,5 bis 10	16 bis 8	2,5 bis 16	14 bis 6	2
C	6SE702_-__C__	4 bis 16	12 bis 4	10 bis 25	8 bis 4	2
D	6SE702_-__D__	10 bis 35	10 bis 2	10 bis 50	8 bis 1	3,5

Tabelle 7-2 mögliche Anschlussquerschnitte, Anzugsmomente

### 7.1.1 Klemmleiste X9 (nur für Geräte mit Bemessungseingangsspannung DC 510 - 650 V und DC 675 - 810 V)

**X9 - externe DC24 V-Einspeisung, Sicherer Halt, Hauptschützensteuerung**

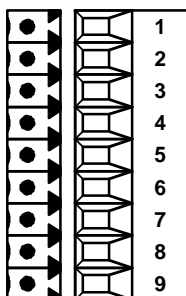
Die 9-polige Klemmleiste dient zum Anschluss einer 24 V-Spannungsversorgung, eines Haupt- bzw. Überbrückungsschützes sowie der Funktion "Sicherer Halt".

Die Spannungsversorgung wird benötigt, wenn der Wechselrichter über ein Haupt- bzw. Überbrückungsschütz angeschlossen wird.

Die Anschlüsse für die Schützensteuerung sind potentialfrei ausgeführt.

Die Funktion "Sicherer Halt" gewährleistet, dass an den Motorklemmen kein Drehfeld auftreten kann, d.h. der Motor kann sich nicht drehen.

Durch das Öffnen der Brücke zwischen den Klemmen X9.5 und X9.6 (durch einen externen Kontakt) wird die Funktion "Sicherer Halt" aktiviert. Die Auslieferung des Wechselrichters erfolgt mit gebrückten Klemmen X9.5 und X9.6.



Klemme	Bezeichnung	Beschreibung	Bereich
1	+24 V (in)	24 V-Spannungsversorgung	DC 24 V ≤ 2,5 A
2	0 V	(DC 22 V ... 30 V)	
3	Kontakt 1	Rückmeldung "Sicherer Halt"	DC 30 V
4	Kontakt 2	Rückmeldung "Sicherer Halt"	1 A
5	P24 DC	Versorgungsspannung "Sicherer Halt"	DC 24 V / 30 mA
6	Steuereingang "Sicherer Halt"	Nennwiderstand der Erregerspule ≥ 823 Ω ± 10 % bei 20 °C	DC 20 - 30 V Max. Schalthäufigkeit: 6/min
7	HS-Ansteuerung	Hauptschützensteuerung	DC 30 V
8	nicht belegt	nicht verwendet	
9	HS-Ansteuerung	Hauptschützensteuerung	0,5 A

anschließbarer Querschnitt: 1,5 mm<sup>2</sup> (AWG 16)

Tabelle 7-3 Anschluss externe Hilfsspannungsversorgung DC24 V, Sicherer Halt, Hauptschützensteuerung

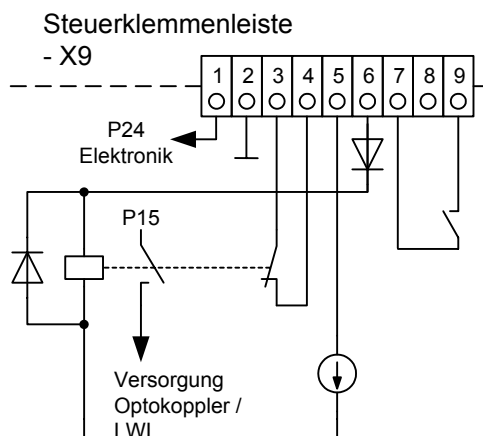
**WARNUNG**

Die Leistungsklemmen können trotz aktivierter Funktion "Sicherer Halt" Spannung führen!

Die Erregerspule des Sicherheitsrelais ist mit einer Seite auf die geerdete Elektronikmasse gelegt. Bei Speisung der Erregerspule über eine externe 24 V-Spannungsversorgung muss deren Minuspol mit Erdpotential verbunden sein. Die externe 24 V-Spannungsversorgung muss die Anforderungen für PELV Stromkreise nach EN 50178 (DIN VDE 0160) erfüllen.

Im Auslieferungszustand ist eine Brücke zwischen Klemme 5 und 6 eingelegt. Um die Funktion "SICHERER HALT" zu nutzen muss die Brücke entfernt und eine externe Steuerung zur Anwahl der Funktion angeschlossen werden.

Wird das Sicherheitsrelais über die interne Stromversorgung X9:5 versorgt, muss die externe 24 V-Stromversorgung an Klemme X9:1/2 mindestens 22 V liefern, damit das Sicherheitsrelais zuverlässig anzieht (interner Spannungsabfall).



Die Rückmeldekontakte des Sicherheitsrelais erlauben bei der angegebenen Belastung (30 V DC / 1 A) mindestens 100.000 Schaltspiele. Die mechanische Lebensdauer beträgt ca. 10 Mio Schaltspiele. Das Sicherheitsrelais ist ein wichtiges Bauteil für Sicherheit und Verfügbarkeit der Maschine. Daher muss bei einer Fehlfunktion die Leiterplatte mit dem Sicherheitsrelais ausgetauscht werden. Das Gerät ist in diesem Fall zur Reparatur einzusenden oder auszutauschen. Zum Erkennen einer Fehlfunktion sind in regelmäßigen Abständen Funktionsprüfungen erforderlich. Für den Zeitrahmen sind die in der berufsgenossenschaftlichen Vorschrift BGV A3 §39, Absatz 3 angegebenen Intervalle maßgebend. Die Funktionsprüfung ist daher je nach Einsatzbedingungen, mindestens jedoch einmal jährlich und zusätzlich nach Erstinbetriebnahme sowie nach Änderungen und Instandsetzungen durchzuführen.

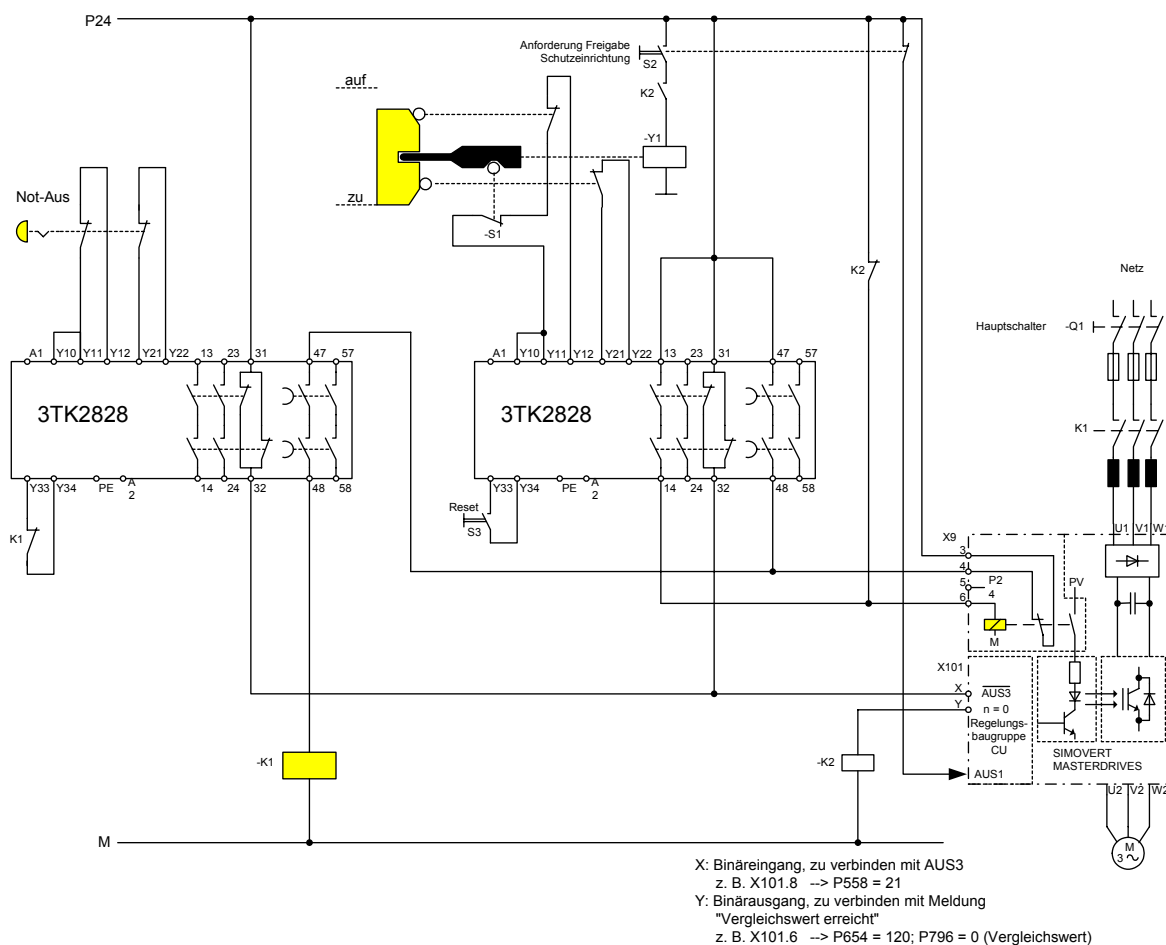


Bild 7-3 Anwendungsbeispiel Funktion "Sicherer Halt" mit Schütz-sicherheitskombination für die Überwachung einer beweglichen Schutz-einrichtung in Sicherheitskategorie 3 nach EN 954-1

Alle externen sicherheitsrelevanten Leitungen sind geschützt, z. B. im Kabelkanal zu verlegen, damit Kurz- und Querschlüsse auszuschließen sind. Die Anforderungen an die Verdrahtungstechnik nach EN 60204-1, Abschnitt 14 sind zu beachten.

Bei der Schaltung nach Bild 7-3 gibt die Zuhaltung die bewegliche Schutzeinrichtung erst nach Stillstand des Antriebs frei. Die Zuhaltung ist ggfs. verzichtbar, wenn die Risikobeurteilung der Maschine dies zulässt. In diesem Fall wird der Öffnerkontakt der Schutzeinrichtung direkt an die Klemmen Y11 und Y12 angeschlossen und der Elektromagnet Y1 entfällt.

Der Binäreingang X ist invertiert mit dem Befehl "AUS3" belegt, d.h. bei 24 V fährt der Umrichter den Motor an der parametrisierten Rücklaufbremse auf Drehzahl Null. Der Umrichter meldet über den Binärausgang Y Drehzahl Null und steuert damit das Relais K2 an.

Ist der Stillstand erreicht, wird das Sicherheitsrelais im Umrichter abgeschaltet und über den Rückmeldekontakt bleibt die Spule des Hauptschützes K1 an 24 V. Sind Kontakte im Sicherheitsrelais verklebt, schließen sich die Rückmeldekontakte nicht und die Sicherheitskombination rechts schaltet über die verzögerten Kontakte 47/48 das Hauptschütz K1 nach Ablauf der eingestellten Verzögerungszeit ab.

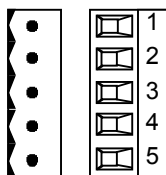
### 7.1.2 Klemmleiste X9 (nur für Geräte mit Bemessungseingangsspannung DC 270 - 310 V)

#### X9 - externe DC24 V-Einspeisung, Hauptschütz-ansteuerung

Die 5-polige Klemmleiste dient zum Anschluss einer 24 V-Spannungsversorgung sowie zum Anschluss eines Haupt- bzw. Überbrückungsschützes.

Die Spannungsversorgung wird benötigt, wenn der Wechselrichter über ein Haupt- bzw. Überbrückungsschütz angeschlossen wird.

Die Anschlüsse für die Schützensteuerung sind potentialfrei ausgeführt.



Klemme	Bezeichnung	Beschreibung	Bereich
1	+24 V (in)	24 V-Spannungsversorgung	DC24 V ≤ 2,5 A
2	0 V	Bezugspotential	0 V
3	nicht belegt	nicht verwendet	
4	HS-Ansteuerung	Hauptschützensteuerung	1 kVA
5	HS-Ansteuerung	Hauptschützensteuerung	AC 230 V

anschließbarer Querschnitt: 2,5 mm<sup>2</sup> (AWG 12)

Tabelle 7-4 Anschluss externe Hilfsspannungsversorgung DC24 V und Hauptschützensteuerung (nur bei Geräten für Spannungsversorgung DC 270 V bis 310 V)

## 7.2 Steueranschlüsse

**Standardanschlüsse** Das Gerät besitzt in der Grundausführung folgende Steueranschlüsse auf der Baugruppe CUVC:

- ◆ serielle Schnittstelle (RS232 / RS485) für PC oder OP1S
- ◆ eine serielle Schnittstellen (USS-Bus, RS485)
- ◆ eine Steuerklemmleiste für den Anschluss eines Impulsgebers HTL unipolar und einen Motortemperatursensor (PTC / KTY84)
- ◆ zwei Steuerklemmleisten mit digitalen und analogen Ein- und Ausgängen.

### WARNUNG



Vor dem Anschließen oder Abklemmen der Steuerleitungen und Geberkabel muss das Gerät spannungsfrei geschaltet werden (24 V-Elektronikstromversorgung **und** Zwischenkreis-/Netzspannung)!

Nichtbeachtung dieser Maßnahme kann zu Geberdefekten führen. Ein defekter Geber kann unkontrollierte Achsbewegungen verursachen.

### WARNUNG



Die externe 24-V-Einspeisung und alle mit den Steueranschlüssen verbundenen Stromkreise müssen nach EN 50178 die Anforderungen der Sicherer elektrischer Trennung erfüllen (PELV-Stromkreis = Protective Extra Low Voltage).

### HINWEIS

Die Masse der Steueranschlüsse ist geräteintern mit dem Schutzleiter (Erde) verbunden (PELV-Stromkreis).



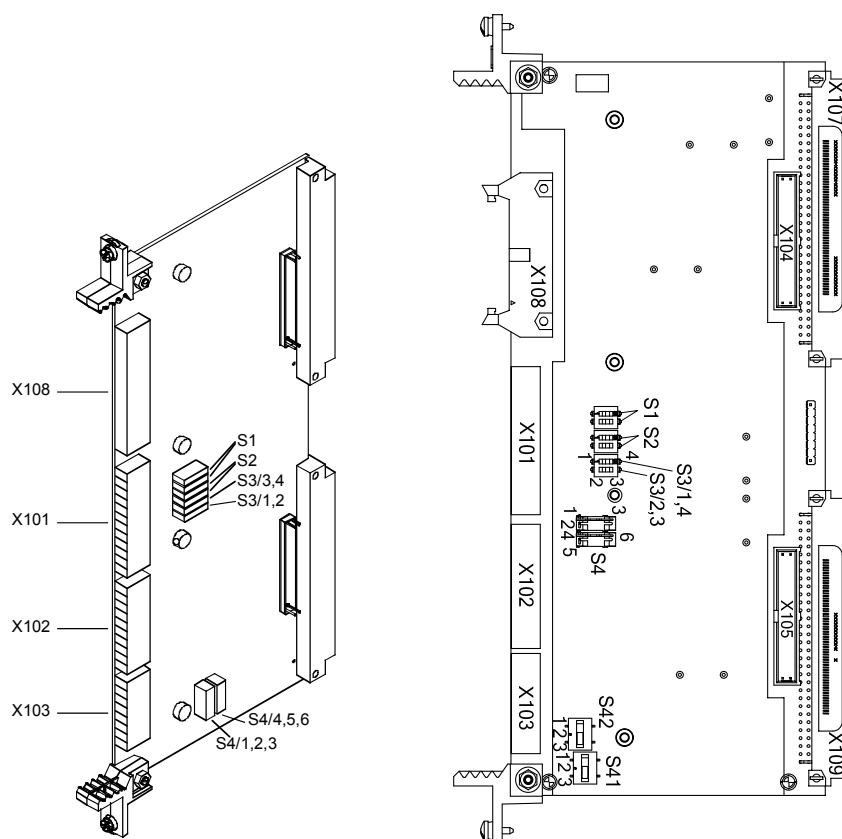
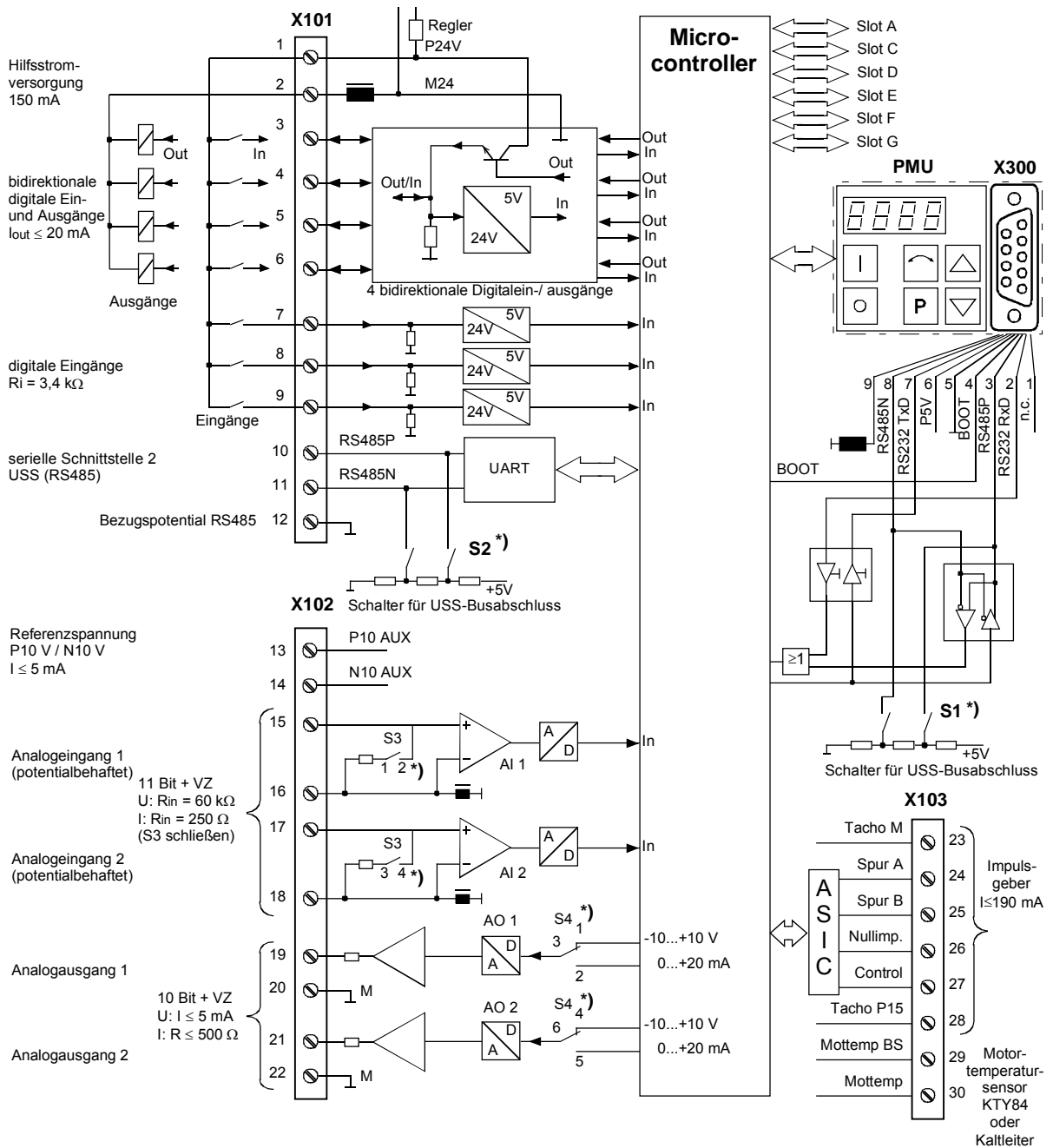


Bild 7-4 Ansicht der CUVC

**HINWEIS**

Bei CUVC ab 11/2005 sind die Schalter geändert:

- ◆ S1, S2, S3: Ausführung als Schiebeschalter  
Kontaktbelegung siehe Abschnitt "Schaltereinstellungen bei Ausführung als Schiebeschalter".
- ◆ Es sind die Schalter S4 oder S41 und S42 bestückt.  
Kontaktbelegung je nach Schalterausführung unterschiedlich (siehe Abschnitt "Schaltereinstellungen").



\*) Kontaktbelegung entsprechend Schalterausführung, siehe Abschnitt "Schaltereinstellungen"

Bild 7-5 Übersicht der Standardanschlüsse

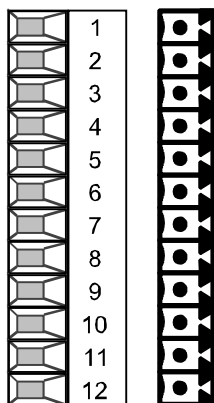
**X101 - Steuerklemmleiste**

Auf der Steuerklemmleiste befinden sich die folgenden Anschlüsse:

- ◆ 4 wahlweise parametrierbare digitale Ein- und Ausgänge
- ◆ 3 digitale Eingänge
- ◆ 24 V Hilfsspannungsversorgung (max. 150 mA) für die Ein- und Ausgänge
- ◆ 1 serielle Schnittstelle SST2 (USS / RS485)

**WARNUNG**

Werden die Digitaleingänge mit einer externen 24 V-Spannungsquelle versorgt, muß diese auf die Masse X101.2 bezogen werden. Die Klemme X101.1 (P24 AUX) darf dabei **nicht** mit der externen 24 V-Versorgung verbunden werden.

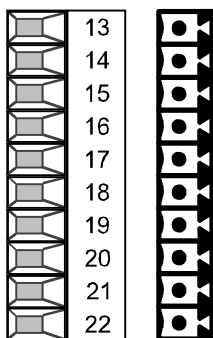


Klemme	Bezeichnung	Bedeutung	Bereich
1	P24 AUX	Hilfsspannungsversorgung	DC 24 V / 150 mA
2	M24 AUX	Bezugspotential	0 V
3	DIO1	digitaler Ein-/Ausgang 1	24 V, 10 mA / 20 mA; L ≤ 3 V, H ≥ 13 V
4	DIO2	digitaler Ein-/Ausgang 2	
5	DIO3	digitaler Ein-/Ausgang 3	
6	DIO4	digitaler Ein-/Ausgang 4	
7	DI5	digitaler Eingang 5	24 V, 10 mA; L ≤ 3 V, H ≥ 13 V
8	DI6	digitaler Eingang 6	
9	DI7	digitaler Eingang 7	
10	RS485 P	USS-Busanschluss SST2	RS485
11	RS485 N	USS-Busanschluss SST2	RS485
12	M RS485	Bezugspotential RS485	

anschließbarer Querschnitt: 0,14 mm<sup>2</sup> bis 1,5 mm<sup>2</sup> (AWG 16)

Klemme 1 befindet sich im eingebauten Zustand oben.

Tabella 7-5 Steuerklemmenleiste X101

**X102 - Steuerklemmleiste**

Auf der Steuerklemmleiste befinden sich die folgenden Anschlüsse:

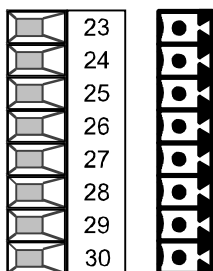
- ◆ 10 V Hilfsspannung (max. 5 mA) für die Versorgung externer Potentiometer
- ◆ 2 analoge Eingänge, verwendbar als Strom- oder Spannungseingang
- ◆ 2 analoge Ausgänge, verwendbar als Strom- oder Spannungsausgang

Klemme	Bezeichnung	Bedeutung	Bereich
13	P10 V	+10 V-Versorgung für ext. Potentiometer	+10 V $\pm$ 1,3 %, I <sub>max</sub> = 5 mA
14	N10 V	-10 V-Versorgung für ext. Potentiometer	-10 V $\pm$ 1,3 %, I <sub>max</sub> = 5 mA
15	AI1+	analoger Eingang 1 +	11 Bit + Vz
16	M AI1	Masse analoger Eingang 1	<u>Spannung:</u>
17	AI2+	analoger Eingang 2 +	$\pm$ 10 V / R <sub>i</sub> = 60 k $\Omega$
18	M AI2	Masse analoger Eingang 2	<u>Strom:</u> R <sub>in</sub> = 250 $\Omega$
19	AO1	analoger Ausgang 1	10 Bit + Vz
20	M AO1	Masse analoger Ausgang 1	<u>Spannung:</u>
21	AO2	analoger Ausgang 2	$\pm$ 10 V / I <sub>max</sub> = 5 mA
22	M AO2	Masse analoger Ausgang 2	<u>Strom:</u> 0...20 mA R $\geq$ 500 $\Omega$

anschließbarer Querschnitt: 0,14 mm<sup>2</sup> bis 1,5 mm<sup>2</sup> (AWG 16)

Klemme 13 befindet sich im eingebauten Zustand oben.

Tabelle 7-6 Steuerklemmenleiste X102

**X103 - Impulsgeberanschluss**

Auf der Steuerklemmleiste befindet sich der Anschluss für einen Impulsgeber (HTL unipolar).

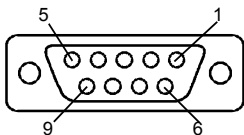
Klemme	Bezeichnung	Bedeutung	Bereich
23	- V <sub>SS</sub>	Masse für Stromversorgung	
24	Spur A	Anschluss Spur A	
25	Spur B	Anschluss Spur B	HTL unipolar; L $\leq$ 3 V, H $\geq$ 8 V
26	Nullimpuls	Anschluss Nullimpuls	
27	CTRL	Anschluss Kontrollspur	
28	+ V <sub>SS</sub>	Stromversorgung Impulsgeber	15 V I <sub>max</sub> = 190 mA
29	+ Temp	Plus (+) - Anschluss KTY84/PTC	KTY84: 0...200 °C
30	- Temp	Minus (-) - Anschluss KTY84/PTC	PTC: R <sub>kalt</sub> $\leq$ 1,5 k $\Omega$

anschließbarer Querschnitt: 0,14 mm<sup>2</sup> bis 1,5 mm<sup>2</sup> (AWG 16)

Klemme 23 befindet sich im eingebauten Zustand oben.

Tabelle 7-7 Steuerklemmenleiste X103

### X300 - serielle Schnittstelle



Über die 9polige Sub-D-Buchse kann wahlweise ein OP1S oder ein PC angeschlossen werden.

Pin	Name	Bedeutung	Bereich
1	n.c.	nicht verwendet	
2	RS232 RxD	Empfangsdaten über RS232	RS232
3	RS485 P	Daten über RS485	RS485
4	Boot	Steuersignal für Software-Update	Digital signal, Low aktiv
5	M5V	Bezugspotential zu P5V	0 V
6	P5V	5 V Hilfsspannungsversorgung	+5 V, I <sub>max</sub> = 200 mA
7	RS232 TxD	Sendedaten über RS232	RS232
8	RS485 N	Daten über RS485	RS485
9	M_RS232/485	Digitale Masse (verdrosselt)	

Tabelle 7-8 serielle Schnittstelle X300

**Schalter-  
einstellungen bei  
Ausführung als  
DipFix-Schalter**

Schalter	Bedeutung
<b>S1</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• offen</li> <li>• geschlossen</li> </ul>	<b>SST1 (X300): Busabschlusswiderstand</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Widerstand offen</li> <li>• Widerstand geschlossen</li> </ul>
<b>S2</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• offen</li> <li>• geschlossen</li> </ul>	<b>SST2 (X101/10,11): Busabschlusswiderstand</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Widerstand offen</li> <li>• Widerstand geschlossen</li> </ul>
<b>S3 (1,2)</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• offen</li> <li>• geschlossen</li> </ul>	<b>AI1: Umschaltung Strom-/ Spannungseingang</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Spannungseingang</li> <li>• Stromeingang</li> </ul>
<b>S3 (3,4)</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• offen</li> <li>• geschlossen</li> </ul>	<b>AI2: Umschaltung Strom-/ Spannungseingang</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Spannungseingang</li> <li>• Stromeingang</li> </ul>
<b>S4 (1,2,3)</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Brücke 1, 3</li> <li>• Brücke 2, 3</li> </ul>	<b>AO1: Umschaltung Strom-/ Spannungsausgang</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Spannungsausgang</li> <li>• Stromausgang</li> </ul>
<b>S4 (4,5,6)</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Brücke 4, 6</li> <li>• Brücke 5, 6</li> </ul>	<b>AO2: Umschaltung Strom-/ Spannungsausgang</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Spannungsausgang</li> <li>• Stromausgang</li> </ul>

**Schalter-  
einstellungen bei  
Ausführung als  
Schiebeschalter**

Schalter	Kontakt	Zustand	Bedeutung
S1	1-4	offen	Busabschlusswiderstand offen
S1	1-4	geschlossen	Busabschlusswiderstand geschlossen
S2	2-3	offen	Busabschlusswiderstand offen
S2	2-3	geschlossen	Busabschlusswiderstand geschlossen
S3	1-4	offen	AI1: Spannungseingang
S3	1-4	geschlossen	AI1: Stromeingang
S3	2-3	offen	AI2: Spannungseingang
S3	2-3	geschlossen	AI2: Stromeingang
S41	1-2	geschlossen	AO1: Stromausgang
S41	2-3	geschlossen	AO1: Spannungsausgang
S42	1-2	geschlossen	AO2: Stromausgang
S42	2-3	geschlossen	AO2: Spannungsausgang

**HINWEIS**

Kontakte S41 (4, 5, 6) und Kontakte S42 (4, 5, 6) sind ungenutzt.

### 7.3 Lüftersicherungen (nur Bauform D)

Netzspannung DC 270 V bis 310 V	
Bestellnummer 6SE70..	Lüftersicherung (F101 / F102)
25-4RD60 25-4RD60-1AA1	FNQ-R-2
27-0RD60 27-0RD60-1AA1	FNQ-R-2
28-1RD60 28-1RD60-1AA1	FNQ-R-2
Hersteller: FNQ-R Bussmann	

Netzspannung DC 510 V bis 660 V	
Bestellnummer 6SE70..	Lüftersicherung (F101 / F102)
23-8TD61 23-8TD61-1AA1	FNQ-R-2
24-7TD61 24-7TD61-1AA1	FNQ-R-2
26-0TD61 26-0TD61-1AA1	FNQ-R-2
27-2TD61 27-2TD61-1AA1	FNQ-R-2
Hersteller: FNQ-R Bussmann	

Netzspannung DC 675 V bis 810 V	
Bestellnummer 6SE70..	Lüftersicherung (F101 / F102)
23-0UD61 23-0UD61-1AA1	FNQ-R-2
23-4UD61 23-4UD61-1AA1	FNQ-R-2
24-7UD61 24-7UD61-1AA1	FNQ-R-2
Hersteller: FNQ-R Bussmann	





## 8 Parametrierung

Die Parametrierung der Gerätereihe SIMOVERT MASTERDRIVES ist über verschiedene Eingabewege möglich. Jedes Gerät lässt sich ohne die Verwendung zusätzlicher Komponenten über die Geräteeigene Parametriereinheit (Parameterization Unit, PMU) einstellen.

Jedem Gerät liegt die Anwendersoftware DriveMonitor und umfangreiche elektronische Dokumentation auf CD bei. Bei Installation auf einem Standard PC kann die Geräteparametrierung über die serielle Schnittstelle des PC durchgeführt werden. Die Software stellt umfangreiche Parametrierhilfen sowie eine geführte Inbetriebnahme zur Verfügung.

Weitere Möglichkeiten bieten die Parametereingabe über das Handbediengerät OP1S und die Parametrierung über eine Steuerung auf Feldebene (z. B. Profibus).

### 8.1 Parametermenüs

Um den in den Geräten hinterlegten Parametersatz zu strukturieren, sind funktionell zusammengehörende Parameter in Menüs zusammengefasst. Ein Menü stellt damit eine Selektion von Parametern aus dem Gesamtvorrat an Parametern des Gerätes dar.

Es ist möglich, dass ein Parameter mehreren Menüs angehört. Die Zugehörigkeit der Parameter zu den einzelnen Menüs ist in der Parameterliste angegeben. Die Zuordnung erfolgt über die jedem Menü zugeordnete Menünummer.

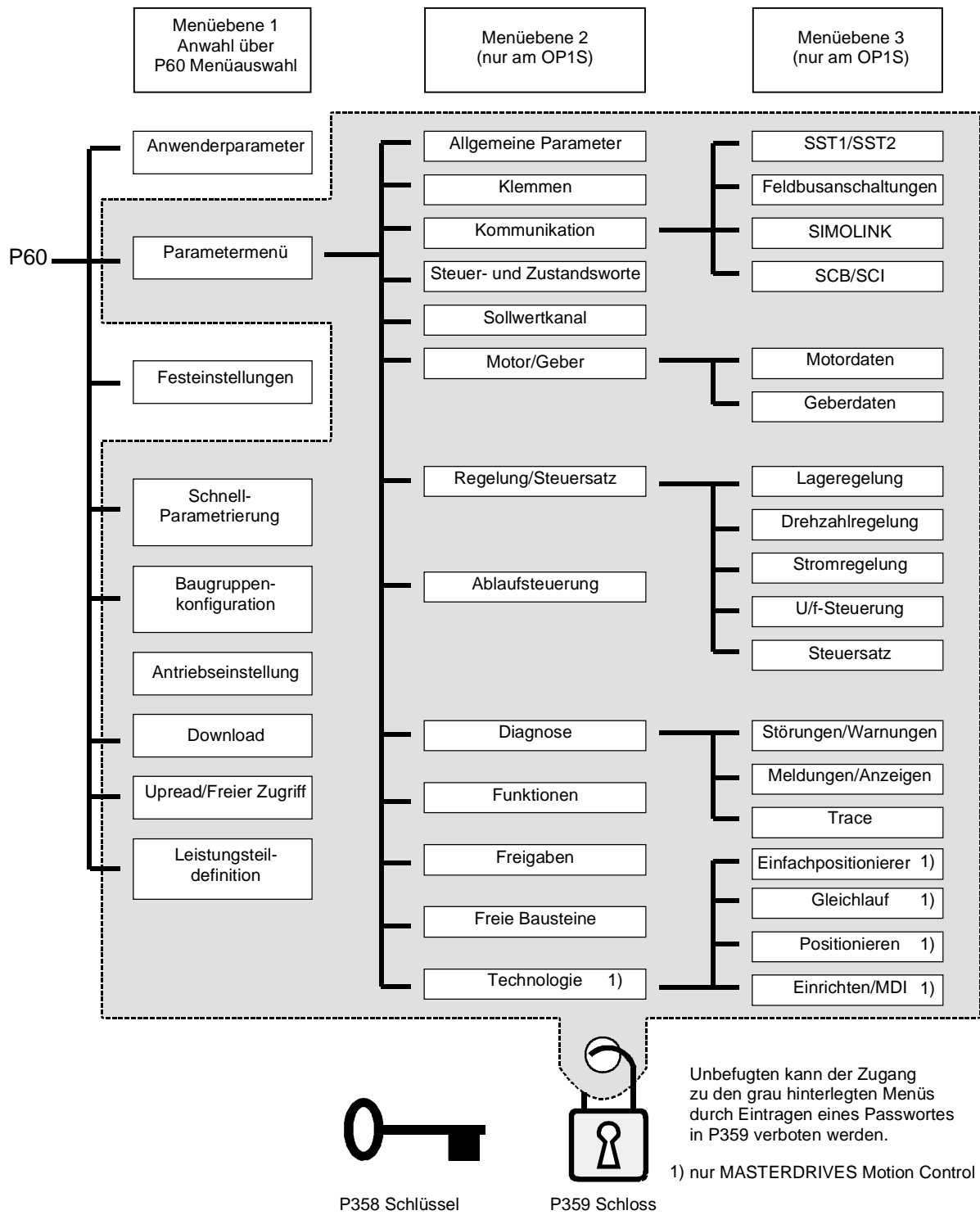


Bild 8-1 Parametermenüs

## Menüebenen

Die Parametermenüs weisen mehrere Menüebenen auf. Die erste Ebene enthält die Hauptmenüs. Diese sind für alle Quellen von Parametereingaben (PMU, OP1S, DriveMonitor, Feldbusanschlungen) wirksam.

Die Anwahl der Hauptmenüs erfolgt im Parameter P60 Menüanwahl.

Beispiele:

P060 = 0 Menü "Anwenderparameter" angewählt

P060 = 1 "Parametermenü" angewählt

...

P060 = 8 Menü "Leistungsteildefinition" angewählt

Die Menüebenen 2 und 3 ermöglichen eine weitergehende Strukturierung des Parametersatzes. Sie sind bei der Parametrierung der Geräte mit dem Operation Panel OP1S nutzbar.

## Hauptmenüs

P060	Menü	Beschreibung
0	Anwenderparameter	<ul style="list-style-type: none"> <li>frei konfigurierbares Menü</li> </ul>
1	Parametermenü	<ul style="list-style-type: none"> <li>enthält kompletten Parametersatz</li> <li>ist bei Verwendung eines Operation Panels OP1S funktionell weitergehend strukturiert</li> </ul>
2	Festeinstellungen	<ul style="list-style-type: none"> <li>dient der Durchführung eines Parameter-Resets auf eine Werks- oder Anwendereinstellung</li> </ul>
3	Schnell-Parametrierung	<ul style="list-style-type: none"> <li>dient der Schnell-Parametrierung mit Parametermodulen</li> <li>bei Anwahl geht das Gerät in den Zustand 5 "Antriebseinstellung" über</li> </ul>
4	Baugruppen-konfiguration	<ul style="list-style-type: none"> <li>dient der Konfiguration der Optionsbaugruppen</li> <li>bei Anwahl geht das Gerät in den Zustand 4 "Baugruppen-konfiguration" über</li> </ul>
5	Antriebseinstellung	<ul style="list-style-type: none"> <li>dient der ausführlichen Parametrierung wichtiger Motor-, Geber- und Regelungsdaten</li> <li>bei Anwahl geht das Gerät in den Zustand 5 "Antriebseinstellung" über</li> </ul>
6	Download	<ul style="list-style-type: none"> <li>dient dem Laden von Parametern aus einem OP1S, PC oder Automatisierungsgerät</li> <li>bei Anwahl geht das Gerät in den Zustand 21 "Download" über</li> </ul>
7	Upread/Freier Zugriff	<ul style="list-style-type: none"> <li>enthält den kompletten Parametersatz und dient dem freien Zugriff auf alle Parameter ohne Einschränkungen durch weitere Menüs</li> <li>Ermöglicht Upread/Upload aller Parameter durch ein OP1S, PC oder Automatisierungsgerät</li> </ul>
8	Leistungsteildefinition	<ul style="list-style-type: none"> <li>dient der Definition des Leistungsteils (nur bei Geräten der Bauformen Kompakt und Einbaugerät notwendig)</li> <li>bei Anwahl geht das Gerät in den Zustand 0 "Leistungsteildefinition" über</li> </ul>

Tabelle 8-1 Hauptmenüs

**Anwenderparameter** Die Zuordnung der Parameter zu den Menüs ist prinzipiell fest vorgegeben. Eine Sonderstellung nimmt jedoch das Menü "Anwenderparameter" ein. Die Zuordnung der Parameter in dieses Menü ist nicht fest sondern kann geändert werden. Sie sind damit in der Lage, die für Ihre Anwendung wesentlichen Parameter in diesem Menü zusammenzufassen und eine Strukturierung entsprechend Ihren Bedürfnissen vorzunehmen. Die Auswahl der Anwenderparameter erfolgt über P360 (Ausw.Anwenderpar.).

**Schlüssel und Schloss** Um die ungewollte Parametrierung der Geräte zu vermeiden und Ihr in der Parametrierung hinterlegtes Know-how zu schützen, können Sie den Zugriff auf die Parameter einschränken und eigene Passworte definieren. Dazu dienen die Parameter:

- ◆ P358 Schlüssel und
- ◆ P359 Schloss.

## 8.2 Änderbarkeit von Parametern

Die in den Geräten hinterlegten Parameter sind nur unter bestimmten Bedingungen änderbar. Folgende Voraussetzungen müssen für die Änderbarkeit erfüllt werden:

Voraussetzungen	Bemerkungen
<ul style="list-style-type: none"> <li>Es muss sich um einen Funktions- oder BICO-Parameter handeln (Kennzeichnung durch Großbuchstaben in der Parameternummer).</li> </ul>	Beobachtungsparameter (Kennzeichnung durch Kleinbuchstaben in der Parameternummer) sind nicht änderbar.
<ul style="list-style-type: none"> <li>Für die Quelle, von der aus die Parameteränderung erfolgen soll, muss die Parametrierfreigabe erteilt sein.</li> </ul>	Die Freigabe erfolgt in P053 Parametrierfreigabe.
<ul style="list-style-type: none"> <li>Es muss ein Menü angewählt sein, in dem der zu ändernde Parameter enthalten ist.</li> </ul>	Die Menüzugehörigkeit ist für jeden Parameter in der Parameterliste angegeben.
<ul style="list-style-type: none"> <li>Das Gerät muss sich in einem Zustand befinden, der die Parameteränderung zulässt.</li> </ul>	Die Zustände, in denen ein Parameter änderbar ist, sind in der Parameterliste angegeben.

Tabelle 8-2 Voraussetzungen für die Änderbarkeit von Parametern

### HINWEIS

Der augenblickliche Zustand der Geräte kann im Parameter r001 abgefragt werden.

### Beispiele

Zustand (r001)	P053	Ergebnis
"Einschaltbereit" (09)	2	P222 Q.n(ist) ist nur über die PMU änderbar
"Einschaltbereit" (09)	6	P222 Q.n(ist) ist über die PMU und SST1 (z. B. OP1S) änderbar
"Betrieb" (14)	6	P222 Q.n(ist) ist aufgrund des Gerätezustandes nicht änderbar

Tabelle 8-3 Einfluss des Gerätezustandes (r001) und der Parametrierfreigabe (P053) auf die Änderbarkeit eines Parameters

## 8.3 Parametereingabe über DriveMonitor

### HINWEIS

Detailinformationen zu DriveMonitor entnehmen Sie bitte der Online-Hilfe (-Button bzw. F1-Taste).

### 8.3.1 Installation und Verbindung

#### 8.3.1.1 Installation

Den Geräten der MASTERDRIVES Serie ist bei Auslieferung eine CD beigelegt. Das auf der CD gelieferte Bedientool (DriveMonitor) lässt sich von dieser CD aus automatisch installieren. Ist auf dem PC für das CD-Laufwerk "automatische Benachrichtigung beim Wechsel" aktiviert, startet beim Einlegen der CD eine Benutzerführung, über die sich DriveMonitor installieren lässt. Ist dies nicht der Fall, ist die Datei "Autoplay.exe" im Root-Verzeichnis der CD zu starten.

#### 8.3.1.2 Verbindung

Es bestehen zwei Möglichkeiten, einen PC mit einem Gerät der SIMOVERT MASTERDRIVES Serie über USS-Schnittstelle zu verbinden. Die Geräte der SIMOVERT MASTERDRIVES Serie besitzen sowohl eine RS232 als auch eine RS485 Schnittstelle.

#### RS232-Schnittstelle

Die standardmäßig auf PCs vorhandene serielle Schnittstelle arbeitet als RS232 Schnittstelle. Diese Schnittstelle eignet sich nicht für den Bus-Betrieb und ist somit nur zur Bedienung eines SIMOVERT MASTERDRIVES Gerätes vorgesehen.

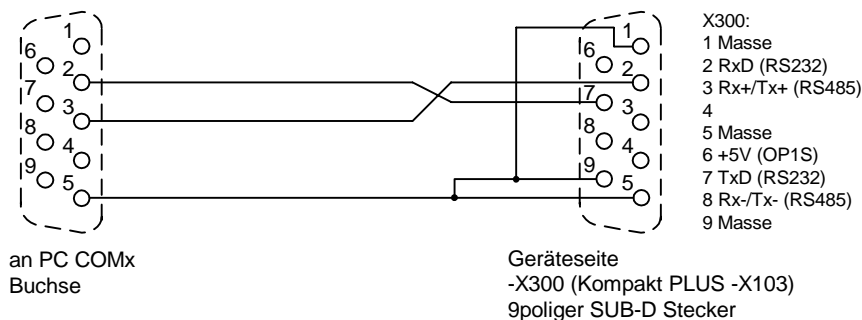


Bild 8-2 Verbindungskabel, für die Verbindung von PC COM(1-4) mit SIMOVERT MASTERDRIVES X300

### ACHTUNG

DriveMonitor darf nicht über die Sub-D-Buchse X300 betrieben werden, wenn die dazu parallele SST1-Schnittstelle schon anderweitig genutzt wird, z. B. Busbetrieb mit SIMATIC als Master.

**RS485 Schnittstelle** Die RS485 Schnittstelle ist mehrpunktfähig und somit für den Bus-Betrieb geeignet. Mit ihr lassen sich 31 SIMOVERT MASTERDRIVES mit einem PC verbinden. PC-seitig ist dazu entweder eine integrierte RS485 Schnittstelle oder ein Schnittstellenumsetzer RS232 ↔ RS485 nötig. Auf Geräteseite ist eine RS485 Schnittstelle im -X300 (Kompakt PLUS -X103) Anschluss integriert. Kabel: siehe Steckerbelegung -X300 und Gerätedokumentation des Schnittstellenumsetzer.

## 8.3.2 Verbindungsaufbau DriveMonitor – Gerät

### 8.3.2.1 USS-Schnittstelle einstellen

Über das Menü *Extras* → *ONLINE-Einstellungen* lässt sich die Schnittstelle konfigurieren.

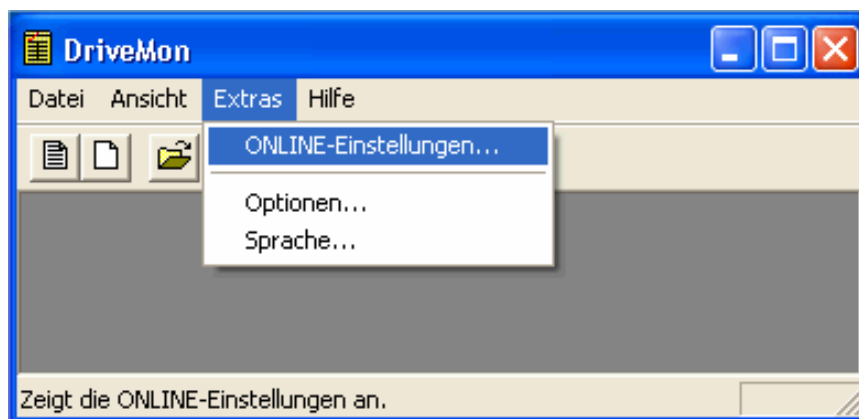


Bild 8-3 Online Einstellungen

Folgende Einstellmöglichkeiten (Bild 8-4) sind gegeben:

- ◆ **Registerkarte "Bustyp"**, Auswahlmöglichkeit  
USS (Betrieb über serielle Schnittstelle)  
Profibus DP (nur wenn DriveMonitor unter Drive ES betrieben wird).
- ◆ **Registerkarte "Schnittstelle"**  
Die gewünschte COM-Schnittstelle des PC (COM1 bis COM4) und die gewünschte Baudrate kann hier angegeben werden.

**HINWEIS**

Die Baudrate ist entsprechend der im SIMOVERT MASTERDRIVES parametrierten Baudrate (P701) einzustellen (Werkseinstellung 9600 Baud).

Weitere Einstellmöglichkeiten: Betriebsart des Busses bei RS485-Betrieb; Einstellung nach Beschreibung des Schnittstellenumsetzers RS232/RS485

- ◆ **Registerkarte "Erweitert"**  
Auftragswiederholungen und Antwortverzugszeit; hier können die Vorgabewerte bei häufigen Kommunikationsstörungen erhöht werden.

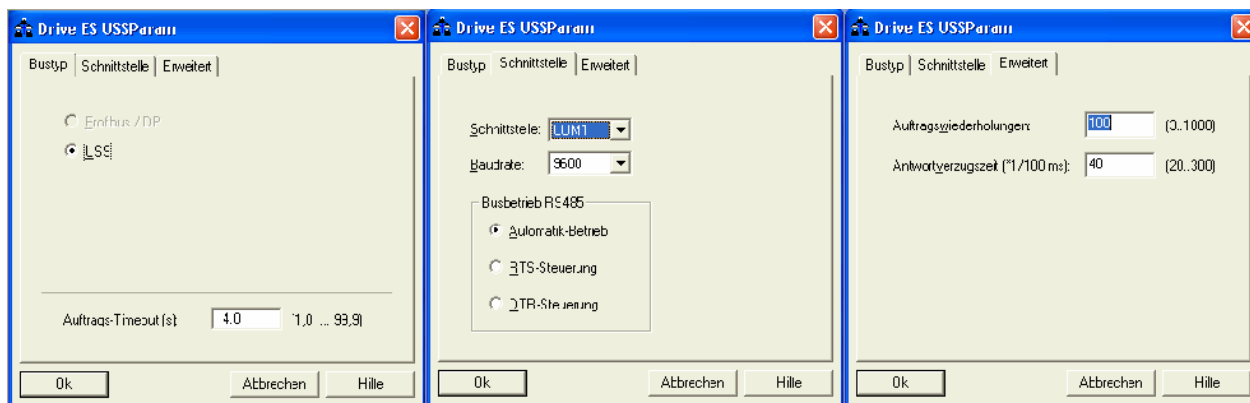


Bild 8-4 Schnittstellenkonfiguration



### 8.3.2.2 USS-Busscan starten

DriveMonitor startet mit leerem Antriebsfenster. Über das Menü "USS-Onlineverbindung herstellen" lässt sich der USS-Bus nach angeschlossenen Geräten absuchen:

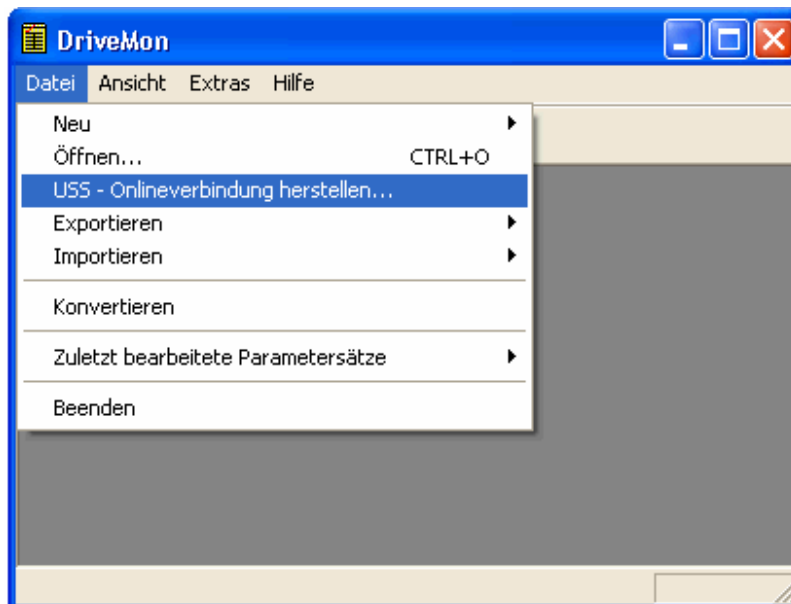


Bild 8-5 USS-Busscan starten

#### HINWEIS

Das Menü "USS-Online-Verbindung herstellen" ist erst ab Version 5.2 gültig.

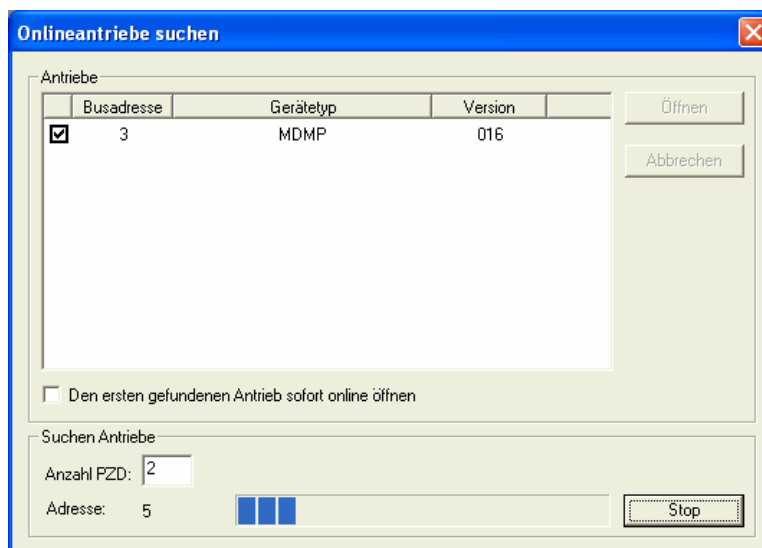


Bild 8-6 Onlineantriebe werden gesucht

Bei der Suche wird **nur mit der eingestellten Baudrate** der USS-Bus abgesucht. Die Baudrate kann über "Extras -> Online-Einstellungen" geändert werden, siehe Abschnitt 8.3.2.1.

### 8.3.2.3 Parametersatz anlegen

Über das Menü *Datei* → *Neu* → ... lässt sich ein neuer Antrieb zur Parametrierung anlegen (siehe Bild 8-7). Das System erzeugt dazu eine Downloaddatei (\*.dnl), in der zusätzlich die Antriebskenndaten (Typ, Geräteversion) hinterlegt sind. Die Downloaddatei lässt sich basierend auf einem leeren Parametersatz oder basierend auf der Werkseinstellung erstellen.

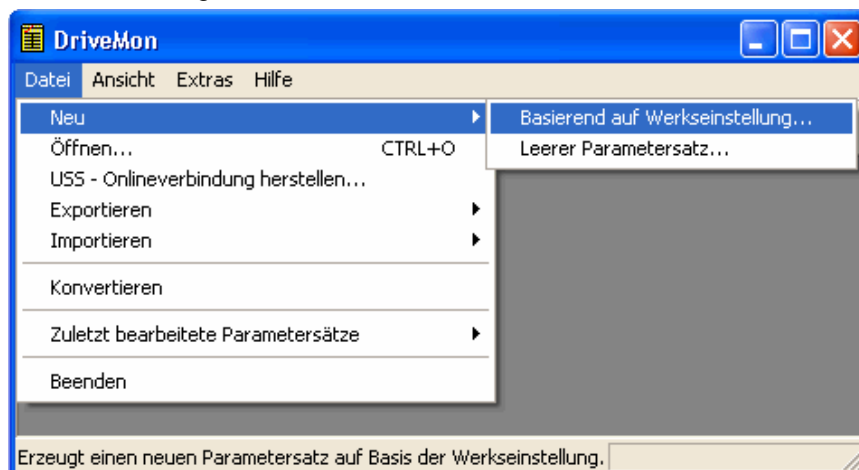


Bild 8-7 neuen Antrieb anlegen

Basierend auf Werkseinstellung:

- ◆ Die Parameterliste ist mit den Werten der Werkseinstellung vorbelegt

Leerer Parametersatz:

- ◆ Für Zusammenstellung von individuell verwendeten Parametern Soll ein bereits angelegter Parametersatz umparametriert werden, so ist dies möglich, in dem man die zugehörige Downloaddatei über die Menüfunktion *Datei* → *Öffnen* aufruft. Die letzten vier Antriebe lassen sich über "*zuletzt bearbeitete Parametersätze*" öffnen.

Wird ein neuer Antrieb angelegt öffnet sich das Fenster "Antriebseigenschaften" (Bild 8-8), hier müssen folgende Angaben gemacht werden:

- ◆ In dem Dropdown-Listenfeld "Gerätetyp" ist der Typ des Geräts (z. B. MASTERDRIVES MC) auswählbar. Es sind nur hinterlegte Geräte anwählbar.
- ◆ Über das Dropdown-Listenfeld "Geräteversion" lässt sich die Software-Version des Geräts auswählen. Datenbanken für nicht aufgeführte (neuere) Softwareversionen können beim Start der Online-Parametrierung erzeugt werden.
- ◆ Busadresse des Antriebs, ist nur bei Online-Betrieb anzugeben (Umschaltung durch Schaltfläche Online/Offline)

**HINWEIS**

Die angegebene Busadresse muss mit der parametrierten SST-Busadresse im SIMOVERT MASTERDRIVES (P700) übereinstimmen.

Mit dem Button "Vernetzung lösen" wird dem Antrieb **keine** Busadresse zugewiesen.

**HINWEIS**

Das Feld "Anzahl PZD" besitzt keine weitere Bedeutung für die Parametrierung von MASTERDRIVES und sollte auf "2" belassen werden.

Bei einer Änderung des Wertes muss sichergestellt bleiben/werden, dass der Einstellungswert im Programm mit dem Wert im Parameter P703 des Antriebes immer übereinstimmt.

**Antriebseigenschaften**

Gerätetyp	MASTERDRIVES VC(CUVC)
Kurzbezeichnung	MDW
Geräteversion	03.3
Technologietyp	Kein Technologietyp
Busadresse	0 <input type="button" value="Vernetzung lösen"/>
Anzahl PZD	2

Bild 8-8 Datei anlegen; Antriebseigenschaften

Nach Bestätigung der Antriebseigenschaften mit *ok* ist noch der Name und der Speicherort der zu erstellenden Downloaddatei anzugeben.

### 8.3.3 Parametrierung

#### 8.3.3.1 Aufbau der Parameterlisten, Parametrierung über DriveMonitor

Die Parametrierung über die Parameterliste erfolgt im Prinzip entsprechend der Parametrierung über PMU (siehe Kapitel 9, "Parametrierschritte"). Die Parameterliste bietet folgende Vorteile:

- ◆ gleichzeitige Sichtbarkeit einer größeren Anzahl von Parametern
- ◆ Textanzeige für Parameternamen, Indexnummer, Indextext, Parameterwert, Binektoren und Konnektoren
- ◆ Bei Änderung der Parameter: Anzeige der Parametergrenzen bzw. möglichen Parameterwerte

Die Parameterliste ist dabei folgendermaßen aufgebaut:

Feld Nr.	Feld Name	Funktion
1	P. Nr	Hier wird die Parameternummer angezeigt. Das Feld ist nur im Menü <i>Freie Parametrierung</i> vom Benutzer änderbar.
2	Name	Anzeige des Parameternamens, entsprechend der Parameterliste
3	Ind	Anzeige des Parameterindex bei indizierten Parametern. Um mehr als den Index 1 zu sehen, ist das [+] Symbol anzuklicken. Die Anzeige wird dann erweitert und alle Indizes des Parameters angezeigt
4	Indextext	Bedeutung des jeweiligen Index des Parameters
5	Parameterwert	Anzeige des aktuellen Parameterwertes. Änderbar durch Doppelklick oder Markierung und <i>Enter</i> .
6	Dim	Physikalische Größe des Parameters, wenn vorhanden

Über die Schaltflächen *Offline*, *Online-RAM*, *Online-EEPROM* (Bild 8-9 [1]) lässt sich die Betriebsart wechseln. Beim Wechsel in den Onlinemodus wird eine Geräteidentifikation durchgeführt. Stimmen konfiguriertes und reales Gerät nicht überein (Gerätetyp, Softwareversion), so erscheint eine Warnung. Wird eine unbekannte Softwareversion erkannt, so wird die Möglichkeit angeboten, die Datenbasis zu erzeugen (Vorgang dauert einige Minuten).

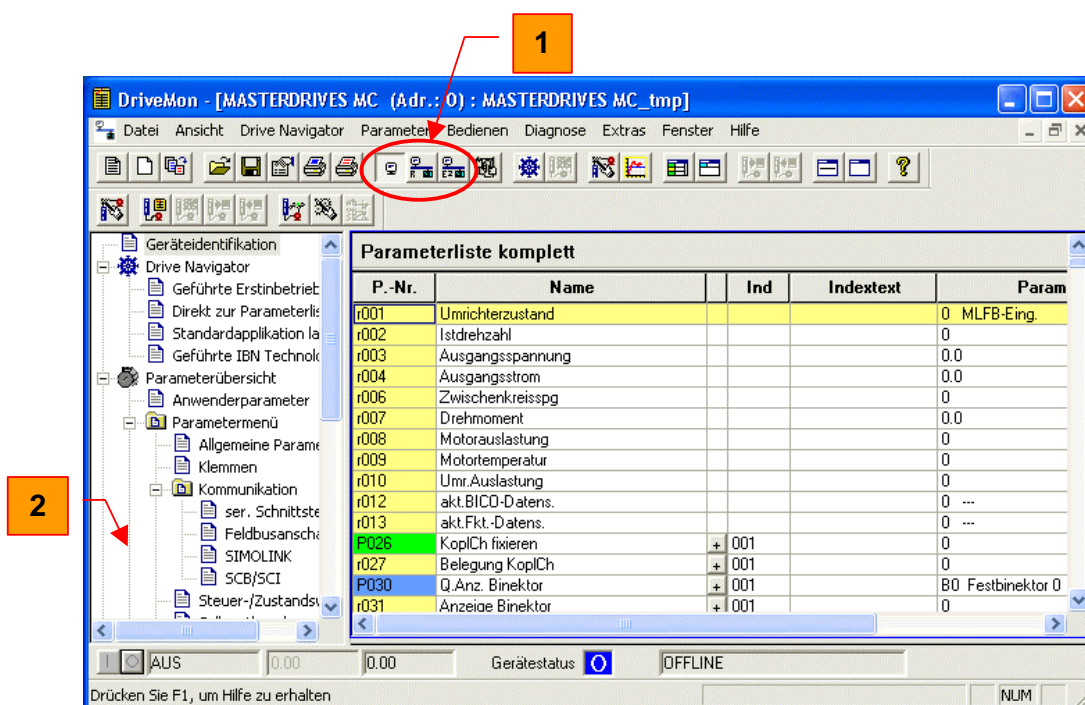


Bild 8-9 Antriebsfenster/Parameterliste

Das DriveMonitor-Antriebsfenster besitzt einen Verzeichnisbaum zur Navigation (Bild 8-9 [2]). Diese zusätzliche Bedienungshilfe lässt sich über das Menü *Ansicht-Parameterauswahl* abwählen.

Das Antriebsfenster beinhaltet alle Elemente zur Parametrierung sowie zur Bedienung des angeschlossenen Gerätes. In der unteren Zeile wird der Status der Verbindung zum Gerät angezeigt:



Verbindung und Gerät ok



Verbindung ok, Gerät im Zustand Störung



Verbindung ok, Gerät im Zustand Warnung



Gerät wird offline parametrier



keine Verbindung zum Gerät aufbaubar  
(parametrieren nur offline möglich).

## HINWEIS

Sollte keine Verbindung zum Gerät aufbaubar sein, weil das Gerät physikalisch nicht vorhanden, bzw. nicht verbunden ist, lässt sich eine Offline-Parametrierung durchführen. Dazu muss in den Offline-Modus gewechselt werden. In diesem Modus ist der Parameterdatensatz editierbar. So kann eine individuell angepasste Download-Datei erstellt werden, die zu einem späteren Zeitpunkt in das Gerät geladen werden kann.

**Drive Navigator**

Dient der schnellen Erreichbarkeit von wichtigen Funktionen des DriveMonitors.

Einstellungen zu Drive Navigator unter *Extras -> Optionen* (Bild 8-11):

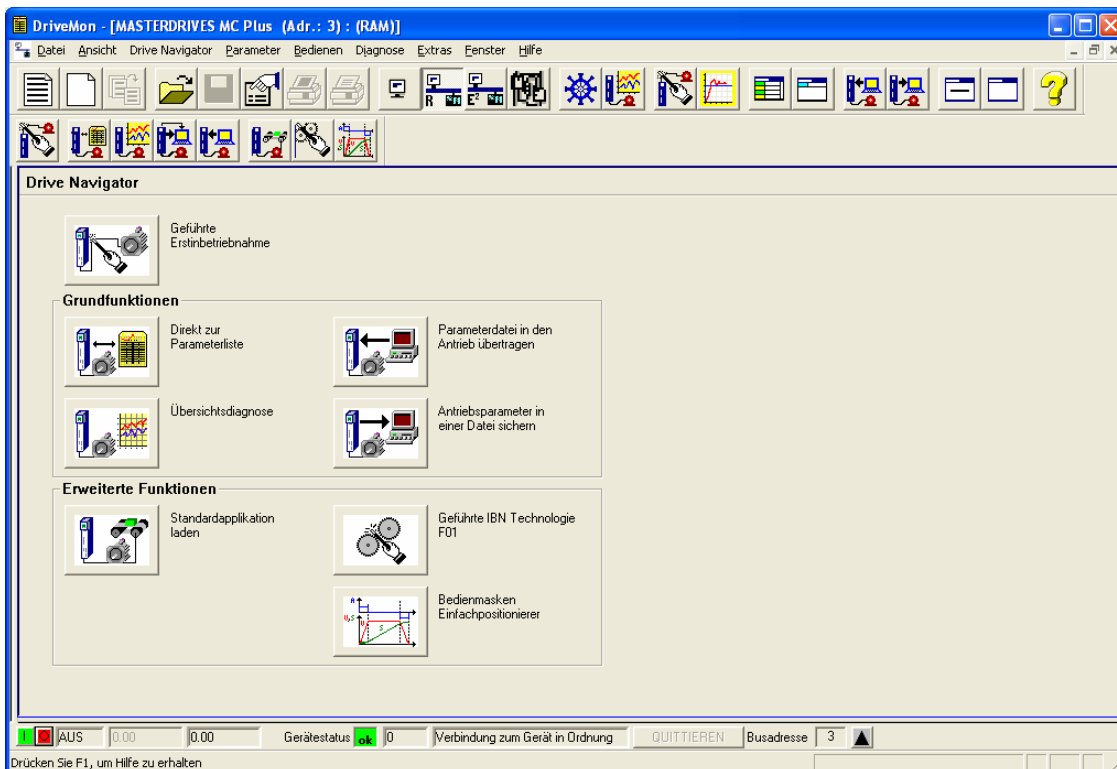


Bild 8-10 Drive Navigator

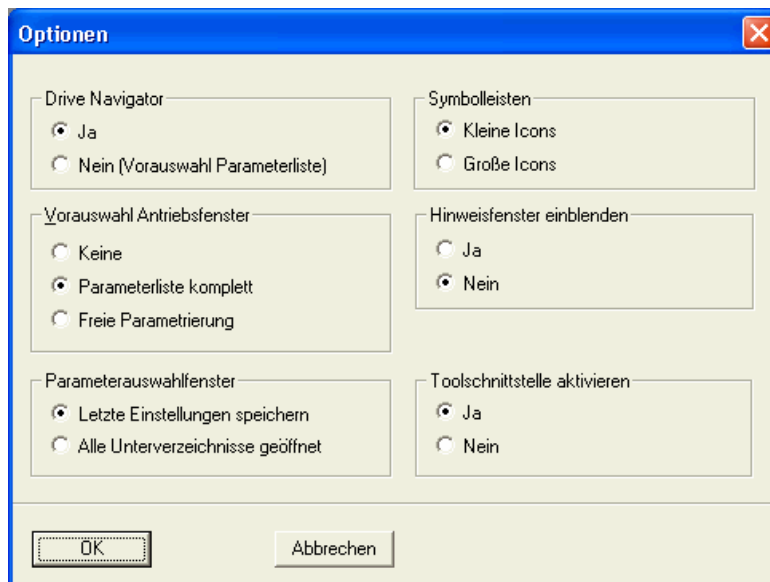


Bild 8-11 Menübild Optionen

**Funktionsleiste des Drive Navigators**

	=		Geführte Erstinbetriebnahme
	=		Direkt zur Parameterliste
	=		Übersichtsdiagnose
	=		Antriebsparameter in einer Datei sichern
	=		Parameterdatei in den Antrieb übertragen
	=		Standardapplikation laden
	=		Geführte IBN Technologie F01
	=		Bedienmasken Einfachpositionierer



### 8.3.3.2 Übersichtsdiagnose

Über das Menü *Diagnose* → *Übersichtsdiagnose* öffnet sich die unten abgebildete Übersichtsdiagnose. Hier erhält man einen Überblick der aktiven Warnungen und Störungen und deren Historie. Es wird sowohl die Warnungs-/Störungsnummer als auch der Klartext angezeigt.

**Übersichtsdiagnose**

Aktive Warnungen			Aktive Störung				
Nr.	Warnungstext	Info	Nr.	Störungstext	Störw...	Störzeit	Info
2	Warnung Anlauf SIMOLINK	...	153	Lebenszeichenausfall Toolschnittstelle	0	0000:0000:0017	...
18	Anpassung Motorgeber	...					
19	Geberdaten serielles Protokoll fehler...	...					
23	Motortemperatur	...					

Störungs-Historie						
	Nr.	Störungstext	Störw...	Störzeit	Info	
2	153	Lebenszeichenausfall Toolschnittstelle	0	0000:0000:0017	...	
3	2	Störung Vorladung	1	0000:0000:0017	...	

Betriebsstunden	17	d	1	h	17	s	Zwischenkreisspg	541	V
Firmwareversion	V2.20.0						Ausgangsstrom	13.9	A
Freie Rechenzeit	27			%	Drehmoment	79.78	%		
Umr.Temp.	23			°C	Motortemperatur	35	°C		
Umr.Auslastung	66			%	Istdrehzahl	3000	min <sup>-1</sup>		

Bild 8-12 Übersichtsdiagnose

Über den Button *Erweiterte Diagnose* gelangt man zu weiteren Diagnosefenstern.

**Erweiterte Diagnose**

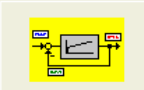
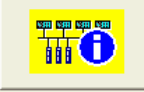
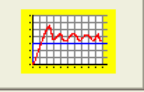
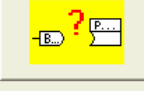
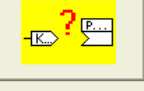
	Grafische Diagnose		
	Profibusdiagnose		Trace-Funktion
	Crossreferenz Binektoren		Crossreferenz Konnektoren

Bild 8-13 Erweiterte Diagnose

## 8.4 Parametereingabe über PMU

Die Parametriereinheit (Parameterization Unit, PMU) dient der Parametrierung, Bedienung und Beobachtung der Um- und Wechselrichter direkt am Gerät. Sie ist fester Bestandteil der Grundgeräte. Sie verfügt über eine vierstellige Sieben-Segment-Anzeige und mehrere Tasten.

Die PMU kommt vorzugsweise bei der Parametrierung von einfachen Anwendungen mit einer geringen Anzahl von einzustellenden Parametern sowie bei der Schnell-Parametrierung zum Einsatz.

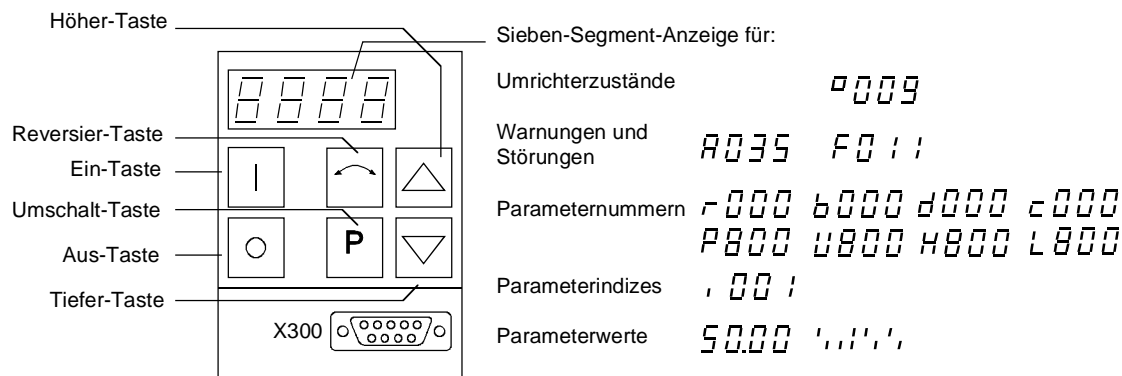


Bild 8-14 Parametriereinheit PMU







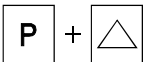
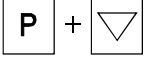
Taste	Bedeutung	Funktion
	Ein-Taste	<ul style="list-style-type: none"> <li>Einschalten des Antriebs (Freigabe der Motoransteuerung)</li> <li>bei Störung: zurück zur Störanzeige</li> </ul>
	Aus-Taste	<ul style="list-style-type: none"> <li>Ausschalten des Antriebs; je nach Parametrierung über AUS1, AUS2 oder AUS3 (P554 bis 560)</li> </ul>
	Reversier-Taste	<ul style="list-style-type: none"> <li>Umkehrung der Drehrichtung des Antriebes (Reversieren). Die Funktion muss mit P571 und P572 freigegeben werden</li> </ul>
	Umschalt-Taste	<ul style="list-style-type: none"> <li>Umschaltung zwischen Parameternummer, Parameterindex und Parameterwert in der angegebenen Reihenfolge (Befehl wird bei Loslassen der Taste wirksam)</li> <li>bei aktiver Störanzeige: Quittieren der Störung</li> </ul>
	Höher-Taste	<p>Angezeigten Wert erhöhen:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>kurz drücken: erhöhen um Einzelschritt</li> <li>lang drücken: Wert läuft hoch</li> </ul>
	Tiefer-Taste	<p>Angezeigten Wert vermindern:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>kurz drücken: vermindern um Einzelschritt</li> <li>lang drücken: Wert läuft nach unten</li> </ul>
	Umschalt-Taste halten und Höher-Taste betätigen	<ul style="list-style-type: none"> <li>bei aktiver Parameternummer-Ebene: Hin- und Herspringen zwischen der zuletzt angewählten Parameternummer und der Betriebsanzeige (r000)</li> <li>bei aktiver Störanzeige: Umschalten auf Parameternummer-Ebene</li> <li>bei aktiver Parameterwert-Ebene: Verschieben der Anzeige um eine Stelle nach rechts, falls der Parameterwert nicht mit 4 Ziffern dargestellt werden kann (linke Ziffer blinkt, wenn links weitere unsichtbare Ziffern vorhanden sind)</li> </ul>
	Umschalt-Taste halten und Tiefer-Taste betätigen	<ul style="list-style-type: none"> <li>bei aktiver Parameternummer-Ebene: Direktsprung zur Betriebsanzeige (r000)</li> <li>bei aktiver Parameterwert-Ebene: Verschieben der Anzeige um eine Stelle nach links, falls der Parameterwert nicht mit 4 Ziffern dargestellt werden kann (rechte Ziffer blinkt, wenn rechts weitere unsichtbare Ziffern vorhanden sind)</li> </ul>

Tabelle 8-4 Bedienelemente der PMU

**Umschalt-Taste  
(P-Taste)**

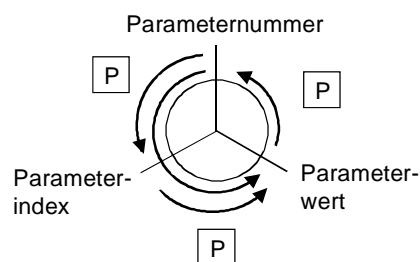
Da die PMU lediglich über eine vierstellige Sieben-Segment-Anzeige verfügt, können die 3 Beschreibungselemente eines Parameters

- ◆ Parameternummer,
- ◆ Parameterindex (falls der Parameter indiziert ist) und
- ◆ Parameterwert

nicht gleichzeitig angezeigt werden. Es muss deshalb zwischen den einzelnen Beschreibungselementen umgeschaltet werden. Die Umschaltung erfolgt über die Umschalttaste. Nach Anwahl der gewünschten Ebene kann die Verstellung mit der Höher- bzw. Tiefer-Taste erfolgen.

Sie schalten mit der Umschalt-Taste:

- von der Parameternummer zum Parameterindex
- vom Parameterindex zum Parameterwert
- vom Parameterwert zur Parameternummer



Falls der Parameter nicht indiziert ist, wird direkt von der Parameternummer zum Parameterwert gesprungen.

**HINWEIS**

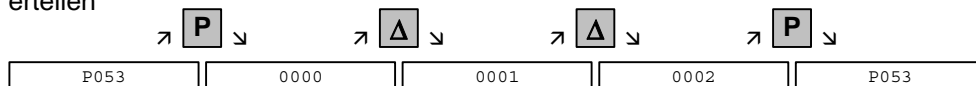
Falls Sie den Wert eines Parameters ändern, wird die Änderung im allgemeinen sofort wirksam. Lediglich bei Bestätigungsparametern (sind in der Parameterliste mit einem Stern " \* " gekennzeichnet) wird eine Änderung erst nach Umschaltung vom Parameterwert zur Parameternummer wirksam.

Parameteränderungen, die über die PMU erfolgen, werden nach Betätigung der Umschalt-Taste immer netzausfallsicher im EEPROM gespeichert.

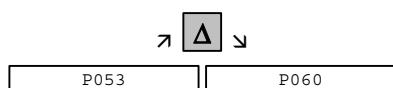
**Beispiel**

Im nachfolgenden Beispiel sind die einzelnen an der PMU durchzuführenden Bedienschritte für ein Parameter-Reset auf die Werkseinstellung angegeben.

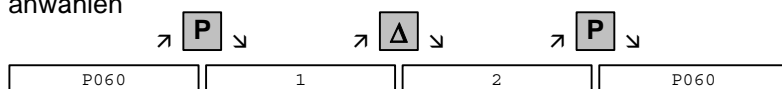
P053 auf 0002 setzen und Parametrierfreigabe über PMU erteilen



P060 anwählen



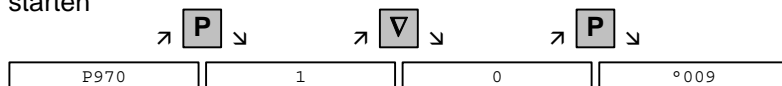
P060 auf 0002 setzen und Menü "Festeinstellungen" anwählen



P970 anwählen



P970 auf 0000 setzen und Parameter-Reset starten



## 8.5 Parametereingabe über OP1S

Das Bedienfeld (Operation Panel, OP1S) ist ein optionales Ein-/Ausgabegerät, mit dem die Parametrierung und Inbetriebnahme der Geräte vorgenommen werden kann. Die Parametrierung erfolgt komfortabel über Anzeigen in Klartext.

Das OP1S verfügt über einen nichtflüchtigen Speicher und ist in der Lage, vollständige Parametersätze permanent zu speichern. Es ist deshalb zum Archivieren von Parametersätzen verwendbar. Die Parametersätze müssen zuvor aus den Geräten ausgelesen werden (Upread). Es können auch abgespeicherte Parametersätze in andere Geräte übertragen werden (Download).

Die Kommunikation zwischen dem OP1S und dem zu bedienenden Gerät erfolgt über eine serielle Schnittstelle (RS485) mit USS-Protokoll. In der Kommunikation übernimmt das OP1S die Funktion des Masters. Die angeschlossenen Geräte arbeiten als Slaves.

Das OP1S kann mit Baudraten von 9,6 kBd und 19,2 kBd betrieben werden. Es ist in der Lage, mit bis zu 32 Slaves (Adressen 0 bis 31) zu kommunizieren. Es kann deshalb sowohl in einer Punkt-zu-Punkt-Kopplung (z. B. Erstparametrierung) als auch in einer Buskonfiguration verwendet werden.

Für die Anzeigen in Klartext kann unter 5 Sprachen ausgewählt werden (Deutsch, Englisch, Spanisch, Französisch, Italienisch). Die Auswahl erfolgt über den entsprechenden Parameter des angewählten Slaves.

### Bestellnummern

Komponente	Bestellnummer
OP1S	6SE7090-0XX84-2FK0
Anschlusskabel 3 m	6SX7010-0AB03
Anschlusskabel 5 m	6SX7010-0AB05
Adapter für Schranktüreinbau incl. 5 m Kabel	6SX7010-0AA00

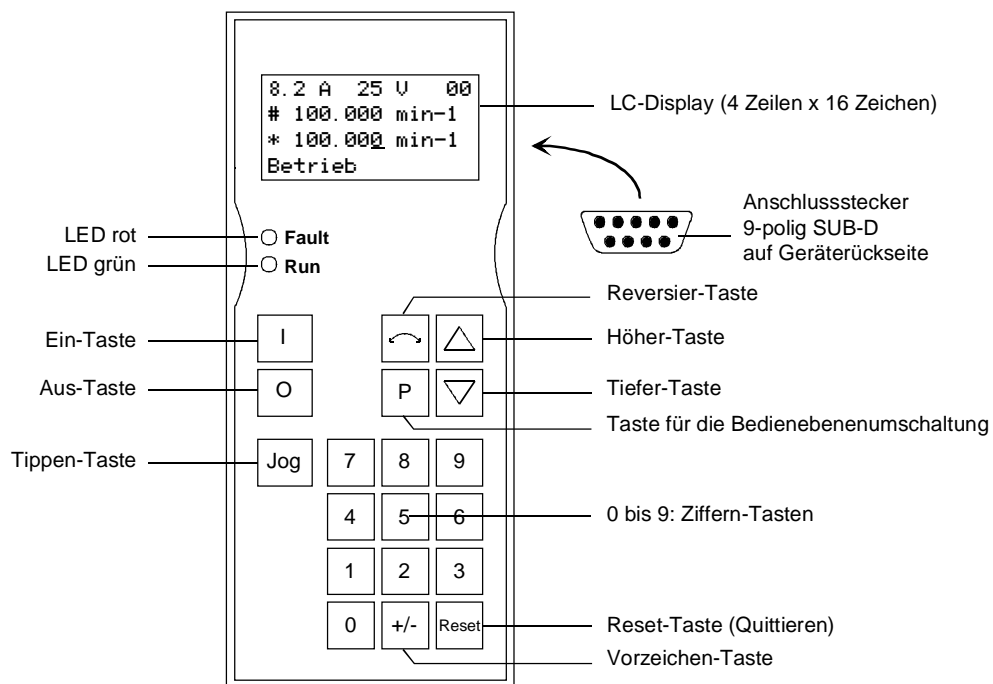


Bild 8-15 Ansicht OP1S

## 8.5.1 Anschließen, Hochlauf

### 8.5.1.1 Anschließen

Es gibt folgende Möglichkeiten zum Anschluss des OP1S an die Geräte:

- ◆ Anschließen über Kabel 3 m oder 5 m (z. B. als Handeingabegerät zur Inbetriebsetzung)
- ◆ Anschließen über Kabel mit Einbau des OP1S in eine Schranktür über Adapter
- ◆ Aufstecken auf MASTERDRIVES-Geräte der Bauform Kompakt (für Punkt-zu-Punkt-Kopplung oder Buskonfiguration)
- ◆ Aufstecken auf MASTERDRIVES-Geräte der Bauform Kompakt PLUS (für Buskonfiguration)

#### Anschließen über Kabel

Das Kabel wird auf die Sub-D-Buchse X103 bei Geräten der Bauform Kompakt PLUS bzw. auf die Sub-D-Buchse X300 bei Geräten der Bauform Kompakt und Einbaugerät aufgesteckt.

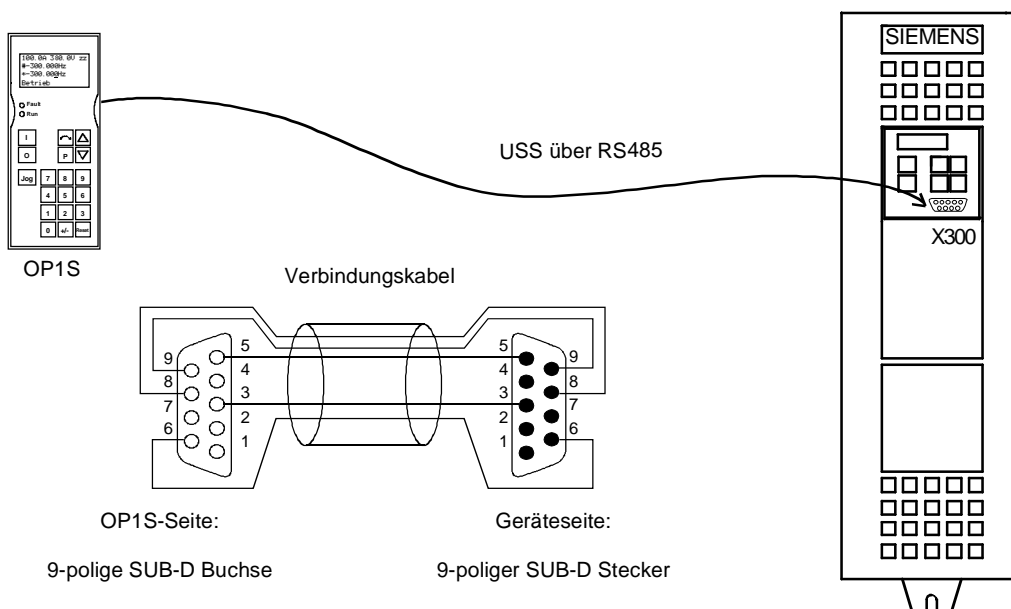


Bild 8-16 OP1S bei direktem Anschluss an das Gerät



**8.5.1.2 Hochlauf**

Nach Einschalten der Stromversorgung des Gerätes, mit dem das OP1S verbunden ist, oder nach Aufstecken des OP1S auf ein in Betrieb befindliches Gerät erfolgt eine Hochlaufphase.

**ACHTUNG**

Das OP1S darf nicht auf die Sub-D-Buchse aufgesteckt werden wenn die dazu parallele SST1-Schnittstelle schon anderweitig genutzt wird, z. B. Busbetrieb mit SIMATIC als Master.

**HINWEIS**

Im Auslieferungszustand bzw. nach Durchführung eines Parameter-Resets auf die Werkseinstellung mit dem geräteeigenen Bedienfeld kann ohne weitere vorbereitende Maßnahmen eine Punkt-zu-Punkt-Kopplung mit dem OP1S aufgenommen werden.

Bei der Inbetriebnahme eines Bussystems mit dem OP1S müssen die Slaves erst einzeln konfiguriert werden. Dazu sind die Stecker der Busleitung abzuziehen.

Mit der Funktion "OP: Download" kann ein im OP1S abgespeicherter Parametersatz in den angeschlossenen Slave geschrieben werden. Ausgehend vom Grundmenü wird mit "Tiefer" bzw. "Höher" die Funktion "OP: Download" angewählt und mit "P" aktiviert.

↗ **P** ↘

VectorControl *Menüauswahl OP: Upread #OP: Download	Download *1909199701 MASTERDRIVES VC
--	--

Beispiel Anwahl und Aktivierung der Funktion "Download"

Jetzt muss unter einem der im OP1S abgespeicherten Parametersätze mit "Tiefer" bzw. "Höher" ausgewählt werden (Anzeige in der zweiten Zeile). Mit "P" wird die ausgewählte Kennung bestätigt. Nun kann die Slavekennung mit "Tiefer" bzw. "Höher" angezeigt werden (siehe Abschnitt "Slavekennung"). Anschließend wird mit "P" der Vorgang "Download" gestartet. Während des Downloads zeigt das OP1S den aktuell geschriebenen Parameter an.

↗ **P** ↘      ↗ **P** ↘

Download *1909199701 MASTERDRIVES VC	Download *1909199701 MASTERDRIVES VC	VectorControl 00 Download Pxxx
--	--	--------------------------------------

Beispiel Bestätigen der Kennung und Start des Vorgangs "Download"

Mit "Reset" kann der Vorgang jederzeit abgebrochen werden. Wurde das Download vollständig durchgeführt, erfolgt die Meldung "Download ok" und der Übergang zum Grundmenü.

Falls nach der Auswahl des für den Download vorgesehenen Datensatzes die Kennung der abgespeicherten Softwareversion nicht mit der aktuellen Gerätesoftwareversion übereinstimmt, erscheint für ca. 2 sec eine Fehlermeldung. Anschließend erscheint die Abfrage, ob der Download abgebrochen werden soll.

↗ **P** ↘      ↗ **P** ↘      ↗ **2 s** ↘

Download *1909199701 MASTERDRIVES VC	Download *1909199701 MASTERDRIVES VC	Fehler: Kennungen ungleich	VectorControl 00 Download abbr.? #ja nein
--	--	----------------------------------	--

- Ja: Der Vorgang "Download" wird abgebrochen.
- Nein: Der Vorgang "Download" wird durchgeführt.

## 9 Parametrierschritte

Das Kapitel "Parametrierschritte" beschreibt die unterschiedlichen Parametrierungen hinsichtlich der Inbetriebnahme von SIMOVERT MASTERDRIVES:

In Ergänzung zu diesem Kapitel sollten die Kapitel 3 (Erstinbetriebsetzung) und Kapitel 8 (Parametrierung) in den Betriebsanleitungen beachtet werden.

Die Parametrierschritte sind hinsichtlich der Art der Parametrierung aufgeteilt in

- ◆ Parameter-Reset auf Werkseinstellung (9.1)
- ◆ Schnellverfahren zur Parametrierung (9.2)
- ◆ Ausführliche Parametrierung (9.4)

### **Parameter-Reset auf Werkseinstellung**

Die Werkseinstellung ist ein definierter Ausgangszustand von allen Parametern eines Gerätes. In diesem Zustand werden die Geräte ausgeliefert.

Eine genaue Beschreibung kann dem Kapitel 9.1 entnommen werden.

### **Schnellverfahren zur Parametrierung**

Die Schnellverfahren sind immer dann anwendbar, wenn die Einsatzbedingungen der Geräte exakt bekannt und keine Tests und damit verbunden umfangreiche Parameteranpassungen erforderlich sind.

In Kapitel 9.2 werden folgende Schnellverfahren beschrieben:

1. Schnellparametrierung, P060 = 3  
(Parametrieren mit Parametermodulen)
2. Parametrieren mit Anwendereinstellungen  
(Festeinstellung bzw. Werkseinstellung, P060 = 2)
3. Parametrieren mit vorhandenen Parameterdateien  
(Download, P060 = 6)

Je nach den konkret herrschenden Bedingungen erfolgt die Parametrierung ausführlich (siehe Kapitel 9.4) oder nach einem der angegebenen Schnellverfahren.

Durch Aktivierung einer Festeinstellung (P060 = 2) können die Parameter des Gerätes auch auf die Ausgangswerte zurückgesetzt werden.

**Ausführliche Parametrierung**

Die ausführliche Parametrierung ist immer dann anzuwenden, wenn die Einsatzbedingungen der Geräte zuvor nicht exakt bekannt und detaillierte Parameteranpassungen vor Ort erforderlich sind, z. B. Erstinbetriebsetzungen.

In Kapitel 9.4 ist die ausführliche Parametrierung in folgende Hauptschritte untergliedert beschrieben:

1. Leistungsteildefinition (P060 = 8)
2. Baugruppendefinition (P060 = 4)
3. Antriebsdefinition (P060 = 5)
4. Funktionsanpassung.

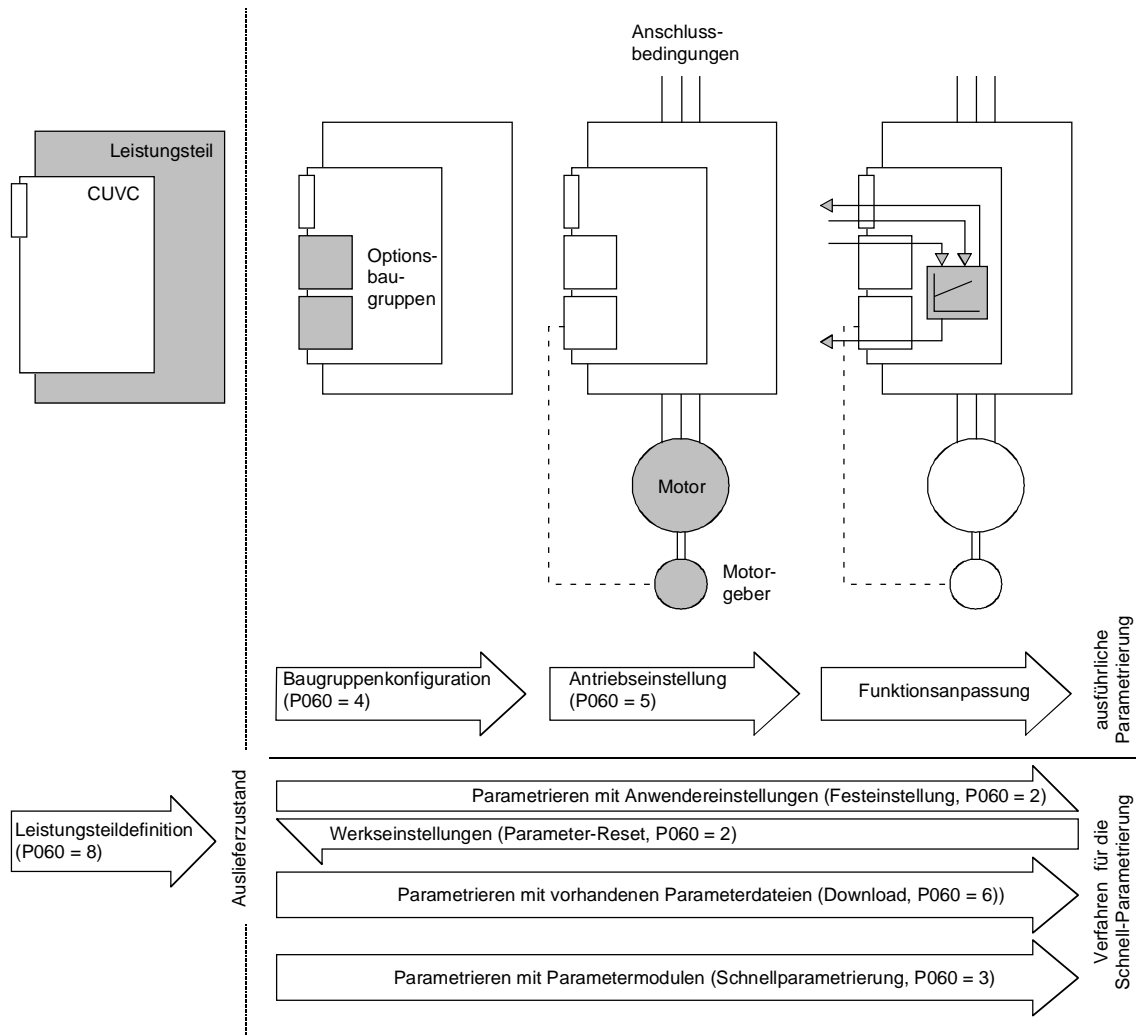


Bild 9-1 Ausführliche und Schnell-Parametrierung

## 9.1 Parameter-Reset auf Werkseinstellung

Die Werkseinstellung ist ein definierter Ausgangszustand von allen Parametern eines Gerätes. In diesem Zustand werden die Geräte ausgeliefert.

Durch Parameter-Reset auf die Werkseinstellung können Sie diesen Ausgangszustand jederzeit wieder herstellen und alle seit der Auslieferung vorgenommenen Parameteränderungen rückgängig machen.

Die Parameter zur Definition des Leistungsteiles und zur Freigabe der Technologieoptionen sowie der Betriebsstundenzähler und der Störspeicher werden durch ein Parameter-Reset auf Werkseinstellung nicht verändert.

Parameternummer	Parametername
P050	Sprache
P070	Best.Nr. 6SE70..
P072	Umr.Strom(n)
P073	Umr.Leistung(n)
P366	Ausw.Werkseinst.
P947	Störspeicher
P949	Störwert

Tabelle 9-1 Parameter, die durch die Werkseinstellung nicht verändert werden

Wird ein Parameter-Reset auf die Werkseinstellung über eine der Schnittstellen (SST1, SST2, SCB, 1.CB/TB, 2.CB/TB) durchgeführt, so werden die Schnittstellenparameter dieser Schnittstelle gleichfalls nicht verändert. Damit bleibt nach dem Parameter-Reset auf die Werkseinstellung die Kommunikation über diese Schnittstelle erhalten.

Parameternummer	Parametername
P053	Parametrierfreigabe
P700	SST Busadresse
P701	SST Baudrate
P702	SST PKW Anzahl
P703	SST PZD Anzahl
P704	SST Telegrammausfall

Tabelle 9-2 Werkseinstellung wird über die Schnittstelle SST1 oder SST2 durchgeführt: Parameter, die durch die Werkseinstellung gleichfalls nicht verändert werden. Es bleiben **alle** Indizes der Parameter unverändert.

Parameternummer	Parametername
P053	Parametrierfreigabe
P696	SCB Protokoll
P700	SST Busadresse
P701	SST Baudrate
P702	SST PKW Anzahl
P703	SST PZD Anzahl
P704	SST Telegrammausfall

*Tabelle 9-3 Werkseinstellung wird über die Schnittstelle SCB2 durchgeführt: Parameter, die durch die Werkseinstellung gleichfalls nicht verändert werden. Es bleiben **alle** Indizes der Parameter unverändert.*

Parameternummer	Parametername
P053	Parametrierfreigabe
P711 bis P721	CB Parameter 1 bis 11
P722	CB/TB Telegrammausfallzeit
P918	CB Busadresse

*Tabelle 9-4 Werkseinstellung wird über die Schnittstelle 1.CB/TB oder 2.CB/TB durchgeführt: Parameter, die durch die Werkseinstellung gleichfalls nicht verändert werden. Es bleiben **alle** Indizes der Parameter unverändert.*

**HINWEIS**

Parameter-Werkseinstellungen, die von den Umrichter- bzw. Motorparametern abhängen, werden in den Blockschaltbildern mit '(~)' gekennzeichnet.

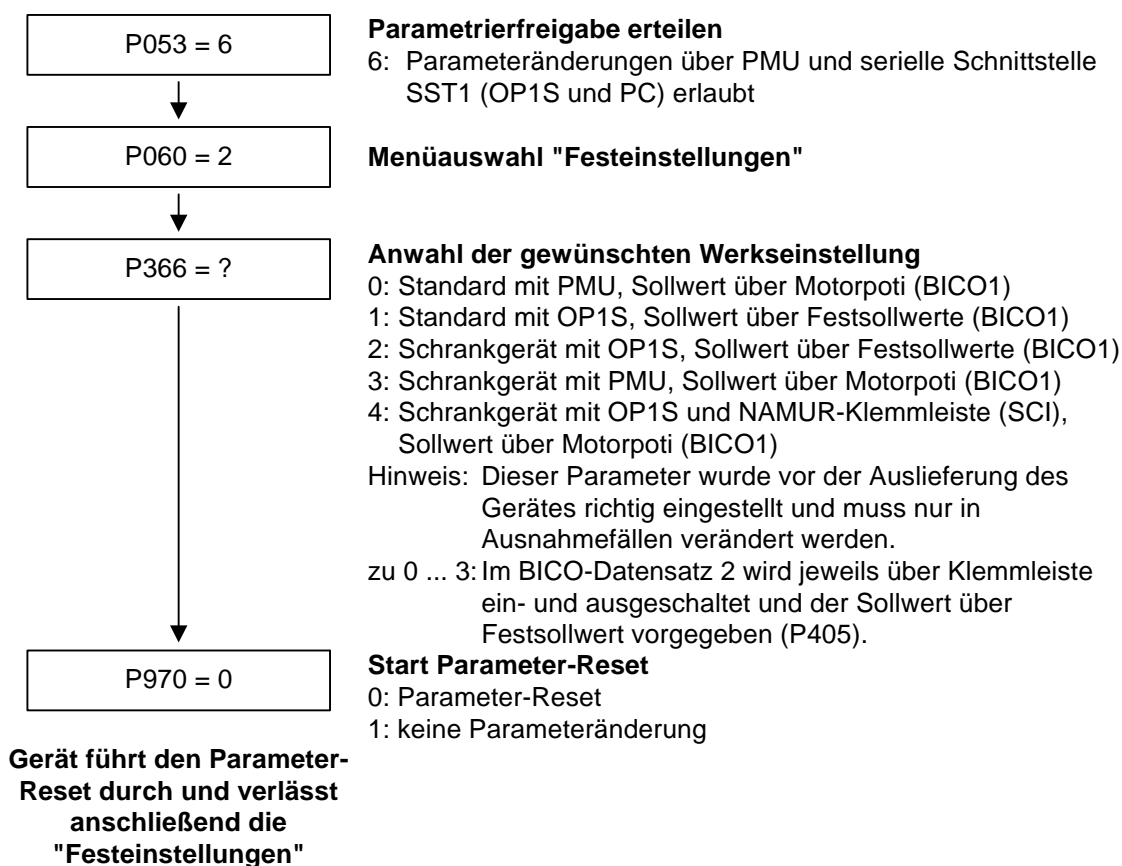


Bild 9-2

Ablauf bei Parameter-Reset auf Werkseinstellung

**Werkseinstellungen  
in Abhängigkeit von  
P366**

Von P366 abh. Parameter	Bezeichner des Parameters am OP1S  (Q. = Quelle)	Werks-einstellung mit PMU		Werks-einstellung mit OP1S		Schrankgerät mit OP1S o. Klemmleiste		Schrankgerät mit PMU oder Klemmleiste		Schrankgerät mit NAMUR Klemmleiste (SCI)	
		P366 = 0		P366 = 1		P366 = 2		P366 = 3		P366 = 4	
		BICO1 (i001)	BICO2 (i002)	BICO1 (i001)	BICO2 (i002)	BICO1 (i001)	BICO2 (i002)	BICO1 (i001)	BICO2 (i002)	BICO1 (i001)	BICO2 (i002)
P443	Q.Hauptsollwert	KK058	KK040	KK040	KK040	KK040	KK040	KK058	KK040	KK058	K4102
P554	Q.Ein/Aus1	B0005	B0022	B2100	B0022	B2100	B0022	B0005	B0022	B2100	B4100
P555	Q. 1Aus2	B0001	B0020	B0001	B0020	B0001	B0001	B0001	B0001	B0001	B0001
P556	Q. 2Aus2	B0001	B0001	B0001	B0001	B0001	B0001	B0001	B0001	B0001	B4108
P565	Q. 1Quittieren	B2107	B2107	B2107	B2107	B2107	B2107	B2107	B2107	B2107	B2107
P566	Q. 2Quittieren	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B4107	B4107
P567	Q. 3Quittieren	B0000	B0018	B0000	B0018	B0000	B0010	B0000	B0010	B0000	B0000
P568	Q. Tippen Bit 0	B0000	B0000	B2108	B0000	B2108	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000
P571	Q. positive DR	B0001	B0001	B2111	B0001	B2111	B0001	B0001	B0001	B2111	B4129
P572	Q. negative DR	B0001	B0001	B2112	B0001	B2112	B0001	B0001	B0001	B2112	B4109
P573	Q. Mot.poti Höher	B0008	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0008	B0000	B2113	B4105
P574	Q. Mot.poti Tiefer	B0009	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0009	B0000	B2114	B4106
P575	Q.k.Störg.ext.1	B0001	B0001	B0001	B0001	B0018	B0018	B0018	B0018	B0018	B0018
P588	Q.k.Warng.ext.1	B0001	B0001	B0001	B0001	B0020	B0020	B0020	B0020	B0020	B0020
P590	Q.BICO-Datensatz	B0014	B0014	B0014	B0014	B0012	B0012	B0012	B0012	B4102	B4102
P651	Q.Digitalausg.1	B0107	B0107	B0107	B0107	B0000	B0000	B0000	B0000	B0107	B0107
P652	Q.Digitalausg.2	B0104	B0104	B0104	B0104	B0000	B0000	B0000	B0000	B0104	B0104
P653	Q.Digitalausg.3	B0000	B0000	B0000	B0000	B0107	B0107	B0107	B0107	B0000	B0000
P693.1	SCI-AA Istwerte 1	K0000	K0000	K0000	K0000	K0000	K0000	K0000	K0000	KK020	KK020
P693.2	SCI-AA Istwerte 2	K0000	K0000	K0000	K0000	K0000	K0000	K0000	K0000	K0022	K0022
P693.3	SCI-AA Istwerte 3	K0000	K0000	K0000	K0000	K0000	K0000	K0000	K0000	K0024	K0024
P698.1	Q.SCI DigAusgang 1	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0100	B0100
P698.2	Q.SCI DigAusgang 2	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0120	B0120
P698.3	Q.SCI DigAusgang 3	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0108	B0108
P698.4	Q.SCI DigAusgang 4	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0107	B0107
P704.3	SST Tlg.Ausz. SCB	0 ms	0 ms	0 ms	0 ms	0 ms	0 ms	0 ms	0 ms	100ms	100ms
P796	Vergleichswert	100.0	100.0	100.0	100.0	100.0	100.0	100.0	100.0	2.0	2.0
P797	Vergleich Hyst.	3.0	3.0	3.0	3.0	3.0	3.0	3.0	3.0	1.0	1.0
P049.4	OP-Betriebsanz.	r229	r229	P405	P405	P405	P405	r229	r229	r229	r229

Tabelle 9-5 Werkseinstellung in Abhängigkeit von P366

Alle anderen Werkseinstellungswerte sind unabhängig von P366 und sind der Parameterliste bzw. den Funktionsplänen (im Kompendium) zu entnehmen.

In der Parameterliste werden die Werkseinstellungen für den Index 1 (i001) des jeweiligen Parameters angezeigt.



**Bedeutung der Binektoren und Konnektoren bei der Werkseinstellung:**

Eintrag	Beschreibung	siehe Funktionsplan (im Kompendium)
B0000	Festbinektor 0	-15.4-
B0001	Festbinektor 1	-15.4-
B0005	PMU EIN/AUS	-50.7-
B0008	PMU Mot.Pot.H	-50.7-
B0009	PMU Mot.Pot.T	-50.7-
B0010	Dig.Eing.1	-90.4-
B0012	Dig.Eing.2	-90.4-
B0014	Dig.Eing.3	-90.4-
B0016	Dig.Eing.4	-90.4-
B0018	Dig.Eing.5	-90.4-
B0020	Dig.Eing.6	-90.4-
B0022	Dig.Eing.7	-90.4-
B0100	Einschaltbereit	-200.5-
B0104	Betrieb	-200.5-
B0107	keine Störung	-200.6-
B0108	kein AUS2	-200.5-
B0120	VerglWert err.	-200.5-
B2100	SST1 Wort1 Bit0	-100.8-
...		
B2115	SST1 Wort1 Bit15	-100.8-
B4100	SCI1 S11 DigEin	-Z10.7- / -Z30.4-
...		
B4115	SCI1 S11 DigEin	-Z30.8-
r229	n/f(soll,glatt)	-360.4- / -361.4- / -362.4- / -363.4- / -364.4-
P405	Festsollwert 5	-290.3-
KK0020	Drehzahl (geglättet)	-350.8- / -351.8- / -352.8-
K0022	Ausgangsstrom (geglättet)	-285.8- / -286.8-
K0024	Drehmoment (geglättet)	-285.8-
KK0040	aktueller FSW	-290.6-
KK0058	Mot.Poti(Ausg.)	-300.8-

Bxxxx = Binektor = freiverschaltbares Digitalsignal  
(Werte 0 und 1)

Kxxxx = Konnektor = freiverschaltbares 16-Bit Signal  
(4000h = 100 %)

KKxxxx = Doppel-Konnektor = freiverschaltbares 32-Bit Signal  
(4000 0000h = 100 %)

Binektorverwendung der **digitalen Eingänge** bei der jeweiligen Werkseinstellung:

Wenn B0010 ... B0017 (Dig.Eing1...4) verwendet wird, so können die zugehörigen digitalen Ausgänge nicht genutzt werden!

P366	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
BICO-Datensatz	1	2	1	2	1	2	1	2	1	2
B0010						P567		P567		
B0012					P590	P590	P590	P590		
B0014	P590	P590	P590	P590						
B0016		P580		P580		P580		P580		P580
B0018		P567		P567	P575	P575	P575	P575	P575	P575
B0020		P555		P555	P588	P588	P588	P588	P588	P588
B0022		P554		P554		P554		P554		

**Bedeutung der Parameter bei der Werkseinstellung:**

Eintrag	Beschreibung	siehe Funktionsplan (im Kompendium)
P554	Q. EIN/AUS1	-180-
P555	Q.1 AUS2(Elekt)	-180-
P567	Q.3 Quittieren	-180-
P575	Q.k. Störg.ext.1	-180-
P580	Q. FSW Bit0	-190-
P588	Q.k Warng.ext.1	-190-
P590	Q.BICO-Datensatz	-190-

## 9.2 Schnellverfahren zur Parametrierung

Die folgenden Schnellverfahren sind immer dann anwendbar, wenn die Einsatzbedingungen der Geräte exakt bekannt und keine Tests und damit verbunden umfangreiche Parameteranpassungen erforderlich sind. Typische Anwendungen dafür sind der Einbau von Geräten in Serienmaschinen oder der Gerätetausch.

### 9.2.1 Schnellparametrierung, P060 = 3 (Parametrieren mit Parametermodulen)

In den Geräten sind vordefinierte, funktionell geordnete Parametermodule hinterlegt. Diese Parametermodule können Sie miteinander kombinieren und so Ihr Gerät mit wenigen Parametrierschritten an die gewünschte Anwendung anpassen. Detailkenntnisse über den vollständigen Parametersatz des Gerätes sind nicht erforderlich.

Zu folgenden Funktionsgruppen stehen Parametermodule zur Verfügung:

1. Motoren (Eingabe der Typenschilddaten mit Automatischer Parametrierung der Steuerung und Regelung)
2. Regelungs- und Steuerungsarten
3. Sollwert- und Befehlsquellen

Die Parametrierung erfolgt derart, dass Sie aus jeder Funktionsgruppe ein Parametermodul auswählen und anschließend die Schnellparametrierung starten. Entsprechend Ihrer Auswahl werden die erforderlichen Geräteparameter so gesetzt, dass die gewünschte Regelungsfunktionalität entsteht. Mit Hilfe der Automatischen Parametrierung (vgl. P115 = 1) werden die Motorparameter und die entsprechenden Reglereinstellungen berechnet.

#### HINWEIS

Die Parametrierung mit Parametermodulen erfolgt ausschließlich im BICO-Datensatz 1 und im Funktions- und Motordatensatz 1.

Die Schnellparametrierung findet im Umricherzustand "Download" statt. Da die Schnellparametrierung eine Werkseinstellung aller Parameter beinhaltet, gehen dabei alle vorherigen Parametereinstellungen verloren.

Die Schnellparametrierung beinhaltet eine verkürzte Antriebseinstellung (z. B. Impulsgeber immer mit Strichzahl 1024). Im Kapitel "Antriebseinstellung" wird der komplette Ablauf dargestellt.

**Funktionsplan-  
module**

Nach dem Ablaufdiagramm sind die Funktionsplanmodule (Funktionspläne) für die in der Gerätesoftware hinterlegten Parametermodule dargestellt. Auf den ersten Seiten befinden sich die

- ◆ Sollwert- und Befehlsquellen (Blatt s0 ... s81), dann die
- ◆ Analogausgaben und die Anzeigeparameter (Blatt a0) und die
- ◆ Steuerungs- und Regelungsarten (Blatt r0 ... r5).

Damit ist es möglich, sich genau die Funktionspläne zusammenzustellen, die der gewählten Kombination von Sollwert-/ Befehlsquelle und Steuerungs-/ Regelungsart entsprechen. Sie erhalten so eine Übersicht über die in den Geräten parametrisierte Funktionalität sowie die erforderliche Belegung der Klemmen.

Die auf den Funktionsplänen angegebenen Funktions- und Beobachtungsparameter werden automatisch in das Anwendermenü (P060 = 0) übernommen und können dort beobachtet bzw. geändert werden.

Die Parameternummern des Anwendermenüs werden in P360 eingetragen.

In den Funktionsplänen wird auf die jeweiligen Funktionsplannummern (Blatt [xxx]) der Detailpläne (im Kompendium) hingewiesen.

P060 = 3

### Menüauswahl "Schnellparametrierung"

P071 = ?

### Eingabe der Geräteanschlussspannung in V

AC-Geräte: Effektivwert der Netzanschlussspannung  
 DC-Geräte: Eingangsgleichspannung (Zwischenkreisspannung)  
 Die Eingabe ist z. B. wichtig für die Spannungsbegrenzungsregelung (Udmax-Regelung, P515 = 1)

P095 = ?

### Eingabe des Motortyps

- 2: Kompakt-Asynchronmotor 1PH7 (=1PA6)/1PL6/1PH4
- 10: Async./Sync. IEC (internationale Norm)
- 11: Async./Sync. NEMA (US-Norm)

P095=2 P095=10 P095=11

P097 = ?

### Eingabe der Codenummer für den angeschlossenen Motor der Reihe 1PH7(=1PA6)/1PL6/1PH4

(siehe Abschnitt "Motorenlste")

(die Automatische Parametrierung wird durchgeführt, sobald P095 = 2 und P097 > 0 eingestellt wird)

P100 = ?

### Eingabe der Steuer-/Regelart (Blatt r0...r5)

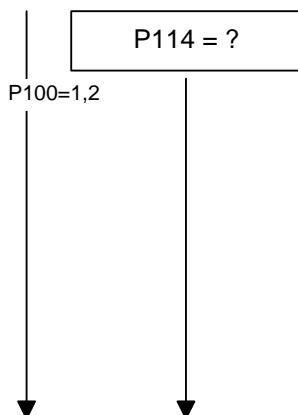
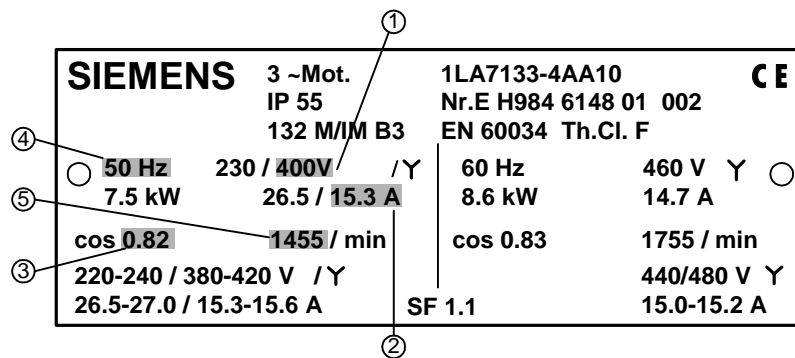
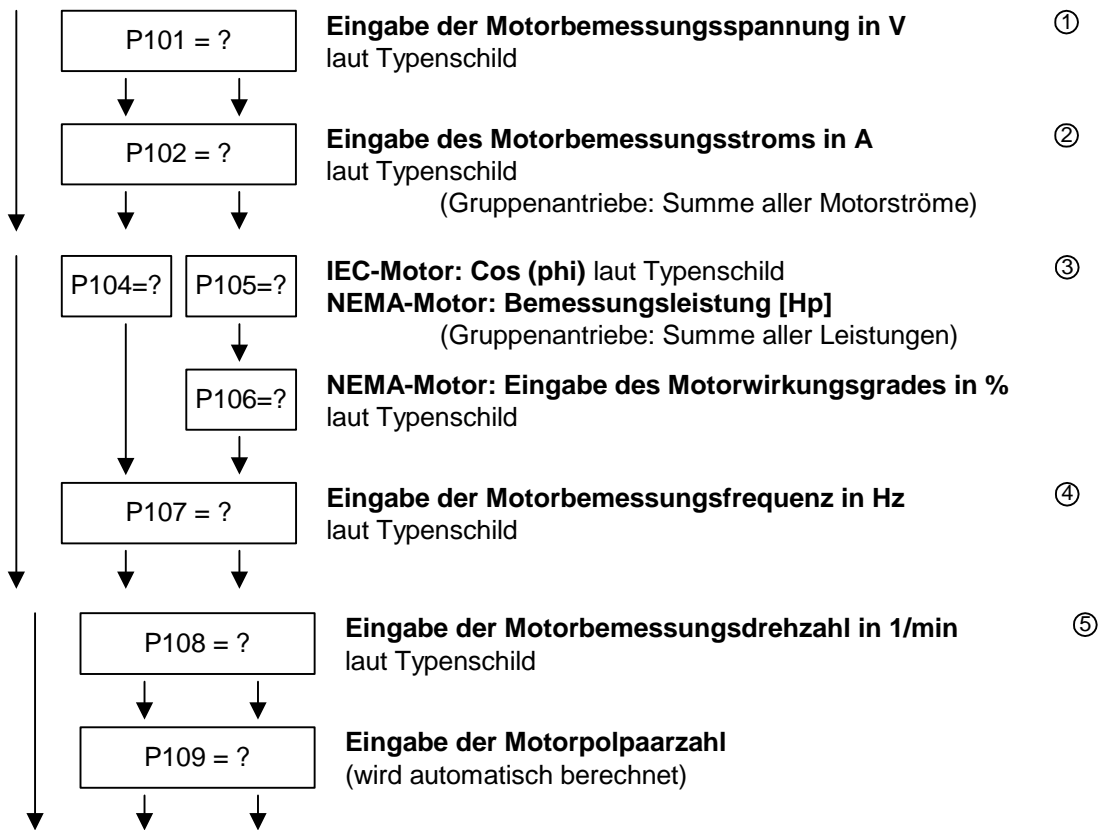
- 0: U/f-Steuerung + n-Regler mit Impulsgeber (P130 = 11)
- 1: U/f-Steuerung
- 2: U/f-Steuerung Textil
- 3: Vektorregelung ohne Drehzahlgeber (f-Regelung)
- 4: Vektorregelung mit Drehzahlgeber (n-Regelung) mit Impulsgeber (P130 = 11)
- 5: Drehmomentregelung (M-Regelung) mit Impulsgeber (P130 = 11)

Für U/f-Steuerung (0..2) wird in P330 eine lineare Kennlinie eingestellt (P330 = 1: parabolisch).

Der Impulsgeber hat eine Strichzahl von P151 = 1024 je Umdrehung.

Die nachfolgenden Eingaben der Motordaten sind notwendig, wenn der Motor von den Umrichterdaten abweicht, eine der Vektorregelungsarten (P100 = 3, 4, 5) gewählt wurde oder die Drehzahlrückführung verwendet wird (P100 = 0). Bei Motorleistungen über ca. 200 kW sollte eine der Vektorregelungsarten verwendet werden.

P095=2  
P097>0

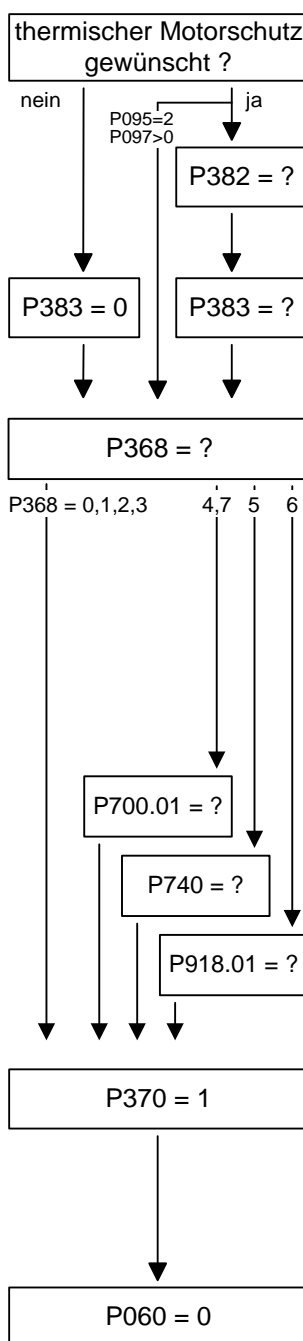


**WARNUNG!**  
**GEFAHR BEI UNSACHGEMÄßER EINSTELLUNG!**

**Nur bei Vektorregelung:**  
**Technologische Randbedingungen für die Regelung**

- 0: Standardantriebe (übliche Einstellung)
- 1: Torsion, Getriebeispiel
- 2: Beschleunigungsantriebe
- 3: Laststoß
- 4: Rundlaufgüte
- 5: Wirkungsgradoptimierung
- 6: Schweranlauf
- 7: M-Dynamik Feldschwächbereich

**Beschreibung: siehe Abschnitt "Antriebseinstellung"**

**Anlage mit Motorschutz nach UL-Vorschrift?**

Die Motortemperatur wird über den Motorstrom berechnet.  
(In der Voreinstellung ist der Motorüberlastschutz gemäß UL-Vorschrift aktiviert!)

**Angabe der Motorkühlung**

0: eigenbelüftet

1: fremdbelüftet

(automatisch vorbelegt für P095 = 2, P097 > 0)

**Eingabe der thermischen Zeitkonstante des Motors in s**

Die Werte sind der Tabelle auf der nächsten Seite zu entnehmen (automatisch vorbelegt für P095 = 2, P097 > 0).  
Die Motorlastgrenze (P384.2) wird auf 100 % vorbelegt.

**Auswahl der Sollwert- und Befehlsquelle (Blatt s0...s4, s6, s7)**

0: PMU + Motorpoti (Bedienung über das Bedienfeld,  
Beschreibung siehe nächste Seite)

1: Analog- und Digitaleingänge auf der Klemmleiste

2: Festsollwerte und Digitaleingänge auf der Klemmleiste

3: Motorpoti und Digitaleingänge auf der Klemmleiste

4: USS1 (z.B. mit SIMATIC)

5: nicht verwendet

6: PROFIBUS (CBP)

7: OP1S und Festsollwerte über SST1 (X300: PMU)

8: OP1S und Motorpoti über SST1 (X300: PMU)

**Eingabe der USS-Busadresse****Eingabe der SIMOLINK-Moduladresse****Eingabe der PROFIBUS-Adresse****Start der Schnell-Parametrierung**

0: keine Parameteränderung

1: Parameteränderung entsprechend der gewählten  
Kombination von Parametermodulen

(automatische Werkseinstellung entsprechend P366)

(anschließend Automatische Parametrierung entsprechend  
P115 = 1)






**Rückkehr in das Anwendermenü**


Ende der Schnellparametrierung

**P368  
Sollwertquelle**


**Einstellung PMU und Motorpoti (P368 = 0)**

Mit dieser Einstellung kann der Antrieb über die PMU verfahren werden:

- EIN / AUS =  , 
- schneller / langsamer = Pfeil hoch / tief   

- Linkslauf / Rechtslauf = Pfeil links / rechts 

Mit der " -Taste" wird der Motor eingeschaltet und läuft auf die in P457 eingestellte minimale Drehzahl hoch.

Danach kann mit der ""-Taste die Drehzahl erhöht werden.

Mit der Taste "" wird die Drehzahl erniedrigt.

Die Wahl der Sollwertquellen (P368) wird evtl. durch die Art der Werkseinstellung (P366) eingeschränkt.

Werkseinstellung P366	Sollwertquelle P368
0 = PMU	0 ... 8 = alle Quellen möglich
1 = OP1S	7 = OP1S
2 = Schrankgerät OP1S	7 = OP1S
3 = Schrankgerät PMU	0 = PMU
4 = OP1S und SCI	8 = OP1S

**P383 Mot.Tmp. T1**

Thermische Zeitkonstante des Motors

**Einstellhinweise**

Die Aktivierung der  $i^2t$ -Rechnung erfolgt durch Einstellung eines Parameterwerts  $\geq 100$  Sekunden.

Beispiel: für einen Motor 1LA5063, 2-polige Ausführung ist der Wert 480 s einzustellen.

Für Siemens Normmotoren sind in der folgenden Tabelle die thermischen Zeitkonstanten in Sekunden angegeben:



**1LA-/1LL-Motoren**

Type	2-polig	4-polig	6-polig	8-polig	10-polig	12-polig
1LA5063	480	780	-	-	-	-
1LA5070	480	600	720	-	-	-
1LA5073	480	600	720	-	-	-
1LA5080	480	600	720	-	-	-
1LA5083	600	600	720	-	-	-
1LA5090	300	540	720	720	-	-
1LA5096	360	660	720	840	-	-
1LA5106	480	720	720	960	-	-
1LA5107	-	720	-	960	-	-
1LA5113	840	660	780	720	-	-
1LA5130	660	600	780	600	-	-
1LA5131	660	600	-	-	-	-
1LA5133	-	600	840	600	-	-
1LA5134	-	-	960	-	-	-
1LA5163	900	1140	1200	720	-	-
1LA5164	900	-	-	-	-	-
1LA5166	900	1140	1200	840	-	-
1LA5183	1500	1800	-	-	-	-
1LA5186	-	1800	2400	2700	-	-
1LA5206	1800	-	2700	-	-	-
1LA5207	1800	2100	2700	3000	-	-
1LA6220	-	2400	-	3300	-	-
1LA6223	2100	2400	3000	3300	-	-
1LA6253	2400	2700	3000	3600	-	-
1LA6280	2400	3000	3300	3900	-	-
1LA6283	2400	3000	3300	3900	-	-
1LA6310	2700	3300	3600	4500	-	-
1LA6313	2700	3300	3600	4500	-	-
1LA6316	2880	3480	3780	4680	-	-
1LA6317	2880	3480	3780	4680	-	-
1LA6318	-	-	3780	4680	-	-
1LA831.	2100	2400	2700	2700	3000	3000
1LA835.	2400	2700	3000	3000	3300	3300
1LA840.	2700	3000	3300	3300	3600	3600
1LA845.	3300	3300	3600	3600	4200	4200
1LL831.	1500	1500	1800	1800	2100	2100
1LL835.	1800	1800	2100	2100	2400	2400
1LL840.	2100	2100	2100	2100	2400	2400
1LL845.	2400	2100	2400	2400	2700	2700

Type	2-polig	4-polig	6-polig	8-polig	10-polig	12-polig
1LA135.	1800	2100	2400	-	-	-
1LA140.	2100	2400	2700	2700	-	-
1LA145.	2400	2700	3000	3000	3300	3300
1LA150.	3000	3000	3300	3300	3900	3900
1LA156.	3600	3300	3600	3600	4200	4200
1LL135.	1200	1200	1500	-	-	-
1LL140.	1500	1500	1800	1800	-	-
1LL145.	1800	1800	1800	1800	2100	2100
1LL150.	2100	1800	2100	2100	2400	2400
1LL156.	2400	2100	2100	2100	2400	2400

**1LA7-Motoren**

Die Angaben für 1LA5-Motoren gelten auch für die 1LA7-Motoren mit gleicher Bezeichnung.

**1LG4-Motoren**

Typ	2-polig	4-polig	6-polig	8-polig
183	1200	1500	-	-
186	-	1500	1800	2100
188	1200	2100	2100	2400
206	1500	-	2100	-
207	1500	2100	2400	2400
208	1800	2700	2700	3000
220	-	2700	-	2700
223	2100	2400	2700	2700
228	2100	2700	3000	3300
253	2700	2700	3000	3000
258	2400	3000	3600	3000
280	2400	2700	3000	3300
283	2400	3000	2700	3300
288	2400	3300	3000	3300
310	2400	2700	3000	2700
313	2400	2400	3300	4200
316	2100	3600	3600	3600
317	3000	3600	4200	4500
318	3300	4200	4500	4800

**1LG6-Motoren**

Typ	2-polig	4-polig	6-polig	8-polig
183	1800	1800	-	-
186	-	1800	2700	2100
206	1800	-	2700	-
207	1800	2700	2700	2700
220	-	2400	-	2700
223	2400	2700	3300	2400
253	2700	3000	2700	3000
280	2400	3300	3000	3600
283	2400	3000	3600	3900
310	2700	3300	3600	3900
313	2700	3900	3600	4200
316	2700	3900	4200	4200
317	2700	3900	4500	3900
318	3600	3900	4500	5700

**1PH6-Motoren**

Typ	1PH610	1PH613	1PH616	1PH618	1PH620	1PH622
T1 in s	1500	1800	2100	2400	2400	2400

Ausnahmen: 1PH610 mit  $n = 1150$  1/min:  $T1 = 1200$  s

**1PA6-Motoren  
(= 1PH7-Motoren)**

Achshöhe	100	132	160	180	225
T1 in s	1500	1800	2100	2400	2400

Typ	1PH7284	1PH7286	1PH7288
T1 in s	4500	5000	5400

**1PL6-Motoren**

Achshöhe	180	225
T1 in s	1800	1800

Typ	1PL6284	1PH6286	1PH6288
T1 in s	3200	3900	4300

**1PH4-Motoren**

Achshöhe	100	132	160
T1 in s	1500	1800	2100

**HINWEIS**

Werden 1PH7-, 1PL6- bzw. 1PH4-Motoren über die Listenauswahl (P097) parametrierd, wird sowohl die Motorkühlung (P382) als auch die thermische Motorzeitkonstante (P383) richtig vorgelegt.

**Bezugsgrößen**

Die Darstellung von Funktionsparametern, Beobachtungsparametern und Konnektoren sind auf 2-fachen Bezugswert begrenzt.

Nach Durchführung der Schnellparametrierung sind Bezugs- und Motorbemessungsgrößen identisch. Dadurch ist eine Signaldarstellung (z. B. über Konnektoren) bis zu den 2-fachen Motorbemessungsgrößen möglich. Reicht dies nicht aus, muss in das Menü "Antriebseinstellung" (P060 = 5) gewechselt werden, um die Bezugsgrößen anzupassen. Dafür stehen folgende Parameter zur Verfügung:

P350	Bezugsstrom	in A
P351	Bezugsspannung	in V
P352	Bezugsfrequenz	in Hz
P353	Bezugsdrehzahl	in 1/min
P354	Bezugsmoment	in Nm

**Abhängige Bezugswerte**

Drehzahl- Bezugsfrequenz und Bezugsdrehzahl sind immer über die Polpaarzahl miteinander verkoppelt.

$$P353 = P352 \times \frac{60}{P109}$$

Wird eine der beiden Parameter verstellt, so wird der zweite mit Hilfe dieser Gleichung umgerechnet.

Die Bezugsleistung (in W) errechnet sich aus Bezugsmoment und Bezugsdrehzahl:

$$R_{W,bezug} = \frac{P354 \times P353 \times 2 \times \pi}{60}$$

Leistungswerte der Regelung werden ebenfalls immer in Prozent angegeben und beziehen sich auf die genannte Bezugsleistung. Eine Umrechnung auf Motorbemessungsleistung ist über das Verhältnis von  $P_{W,bezug} / P_{mot,nenn}$  möglich.

$$P_{mot,nenn} = \frac{P113 \times 2 \times \pi \times P108}{60}$$

**Automatische Motoridentifizierung**

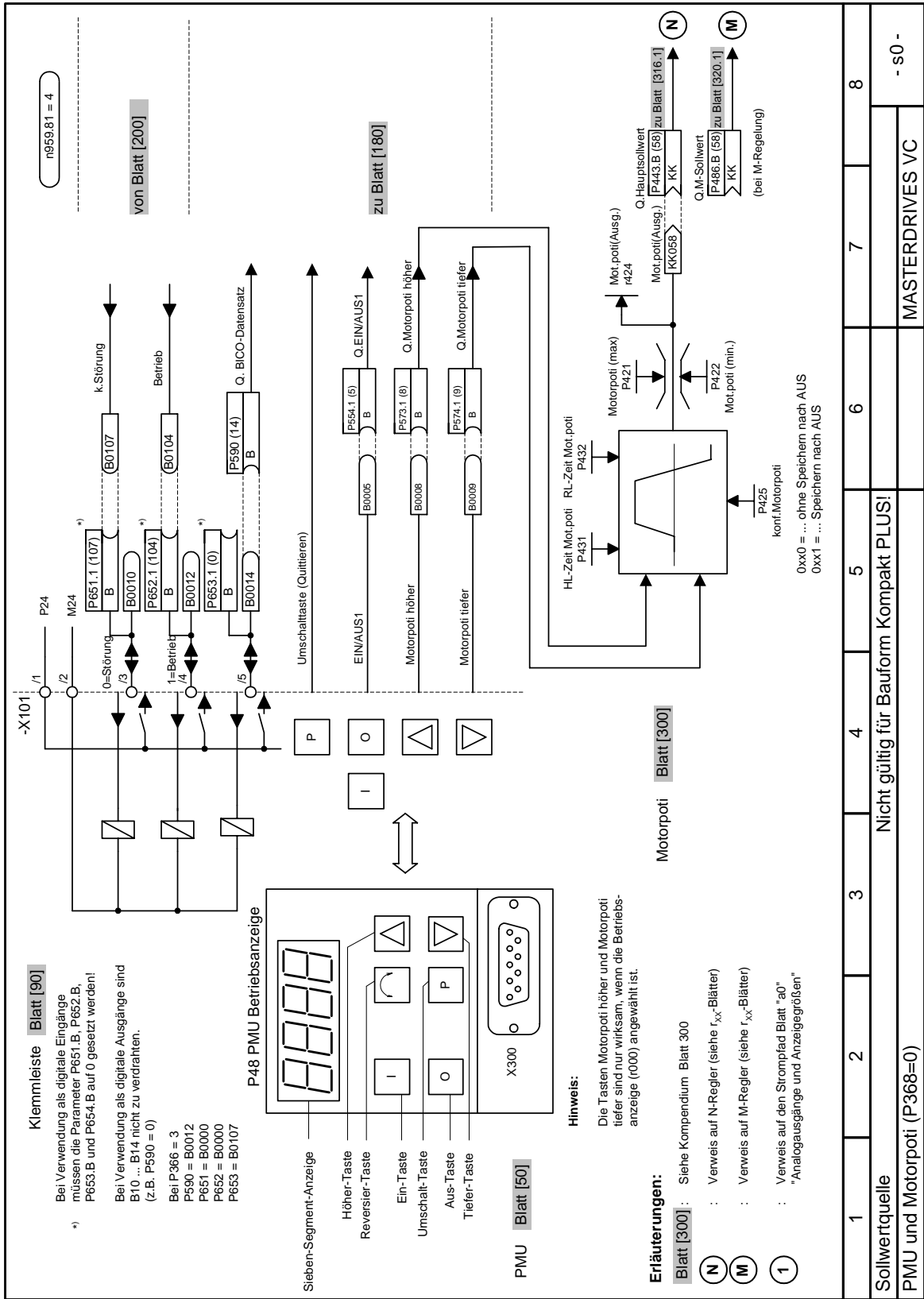
Zur genaueren Bestimmung der Motorparameter ist es möglich, eine automatische Motoridentifizierung und Drehzahlregloptimierung durchzuführen.

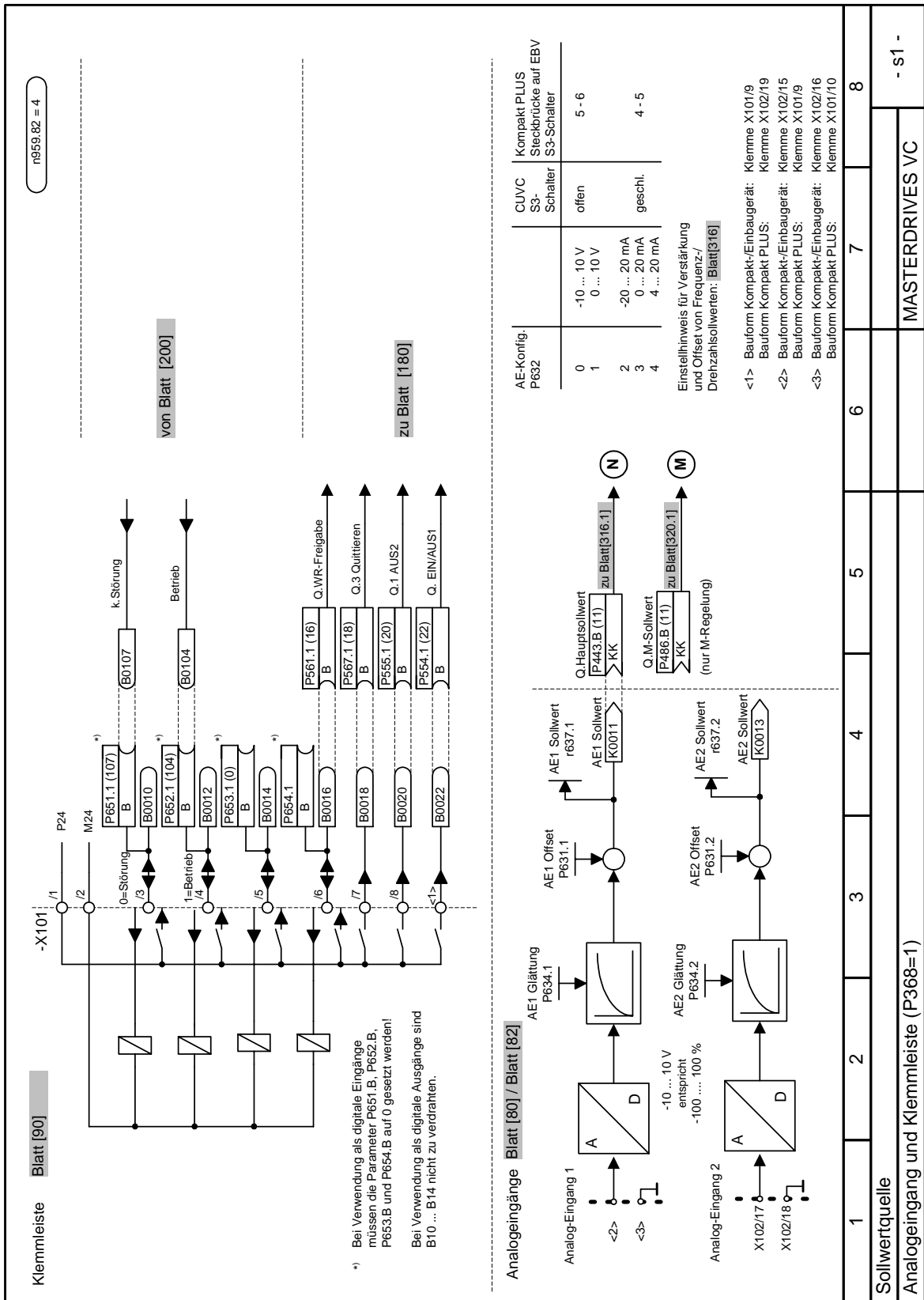
Dazu sind die Abläufe der "Antriebseinstellung" zu beachten. Bei Verwendung einer der Vektorregelungsarten (P100 = 3, 4, 5) eines Umrichters ohne Sinus-Ausgangfilter und eines Asynchronmotors ohne Geber oder mit Impulsgeber (korrekte Strichzahl in P151) kann das Verfahren der Motoridentifizierung verkürzt werden. Dazu ist die "Vollständige Motoridentifizierung" (P115 = 3) anzuwählen und der Umrichter jeweils bei Erscheinen der Warnungen A078 und A080 einzuschalten.

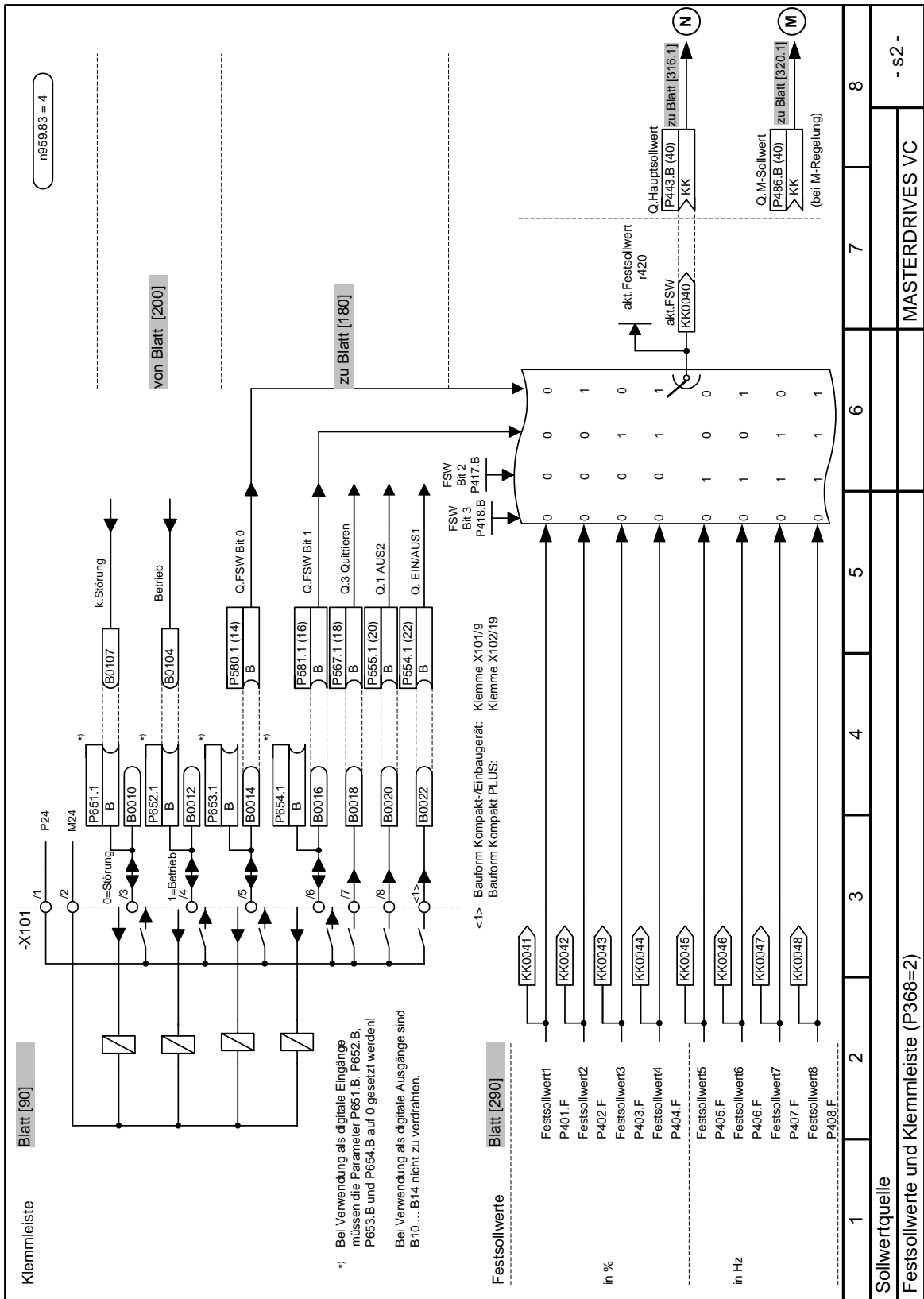
**WARNUNG**

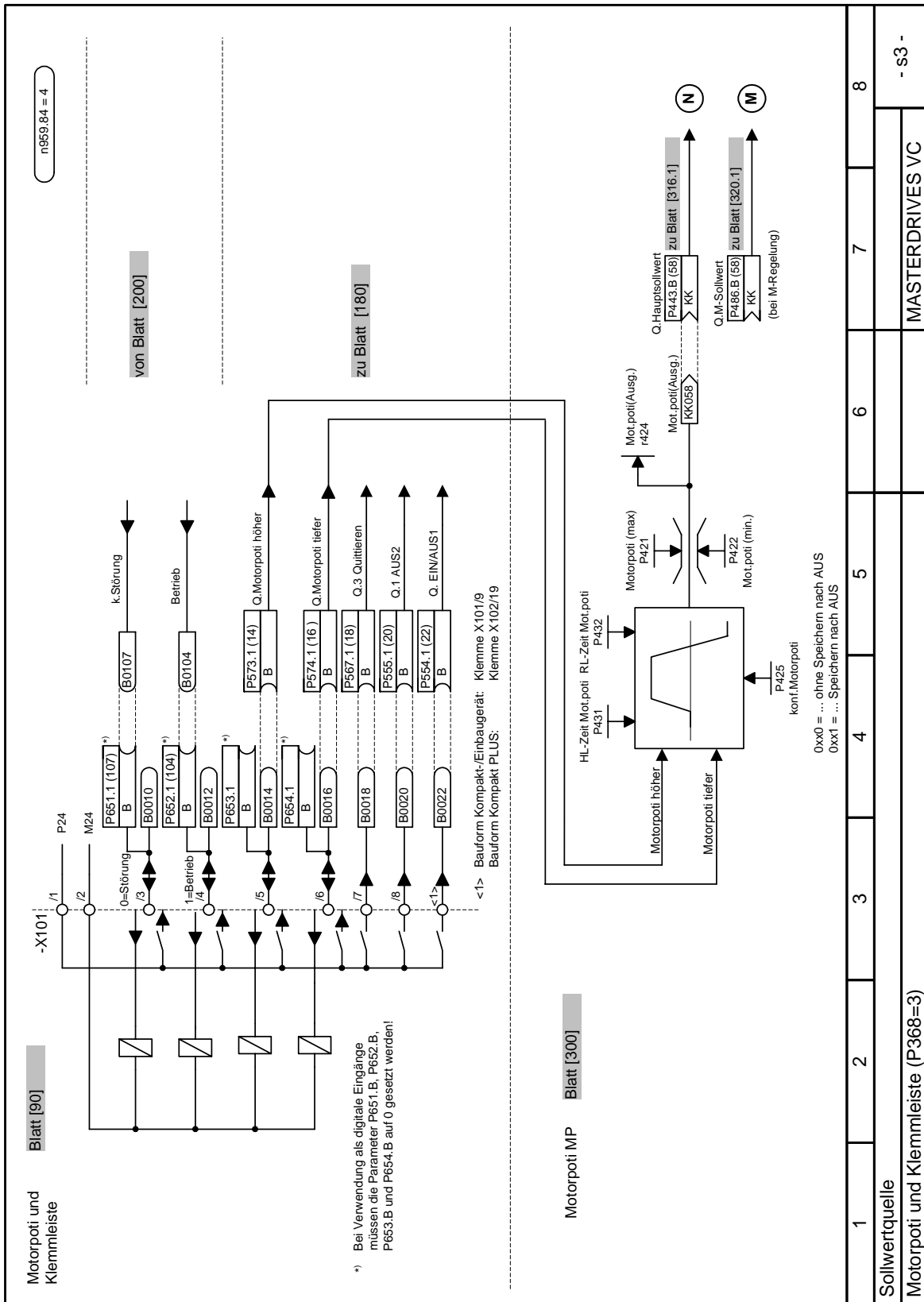
Bei der Motoridentifizierung werden die Wechselrichterimpulse freigegeben und der Antrieb dreht sich!

Aus Sicherheitsgründen sollte die drehende Messung zunächst möglichst ohne Lastkupplung erfolgen.

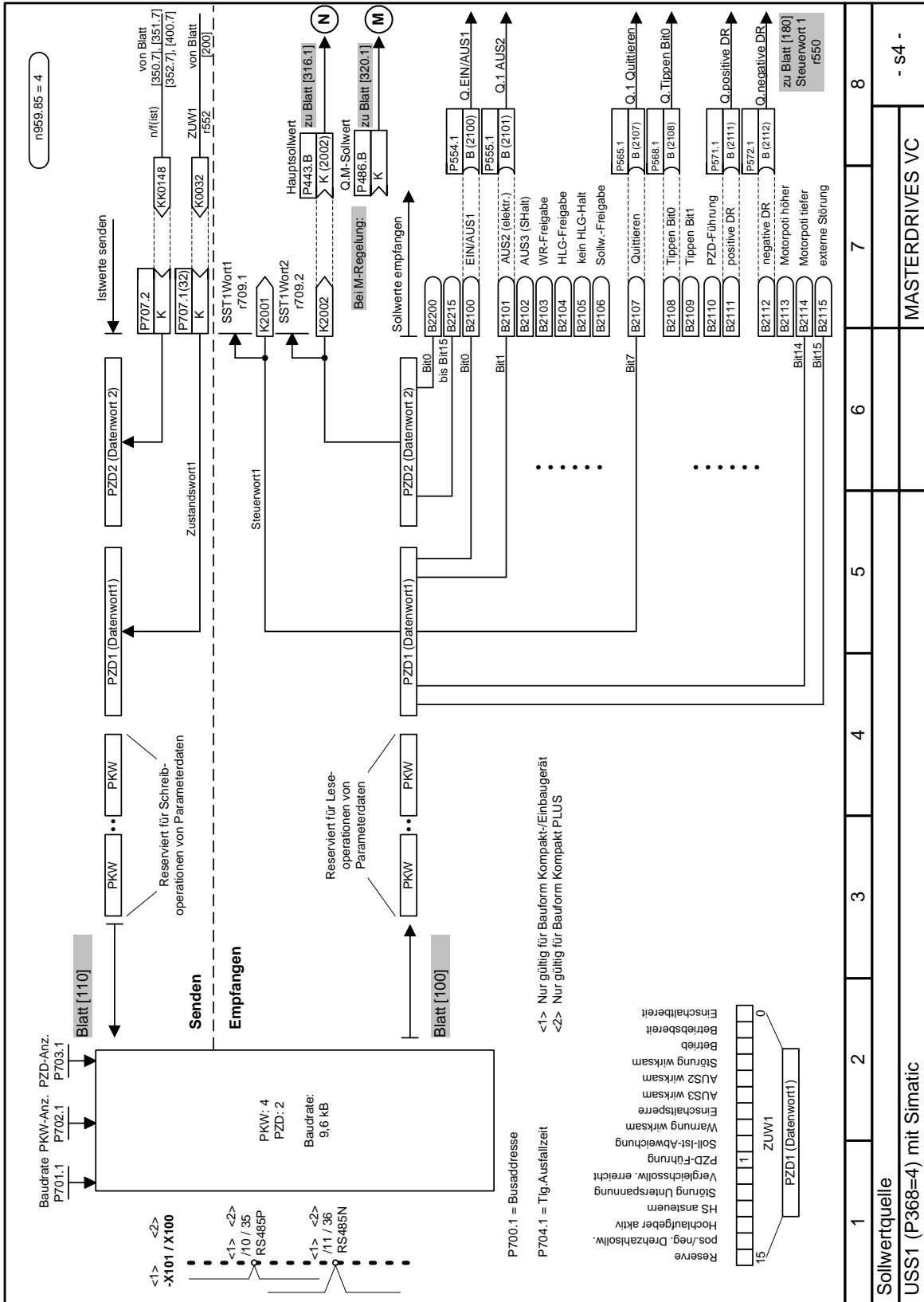


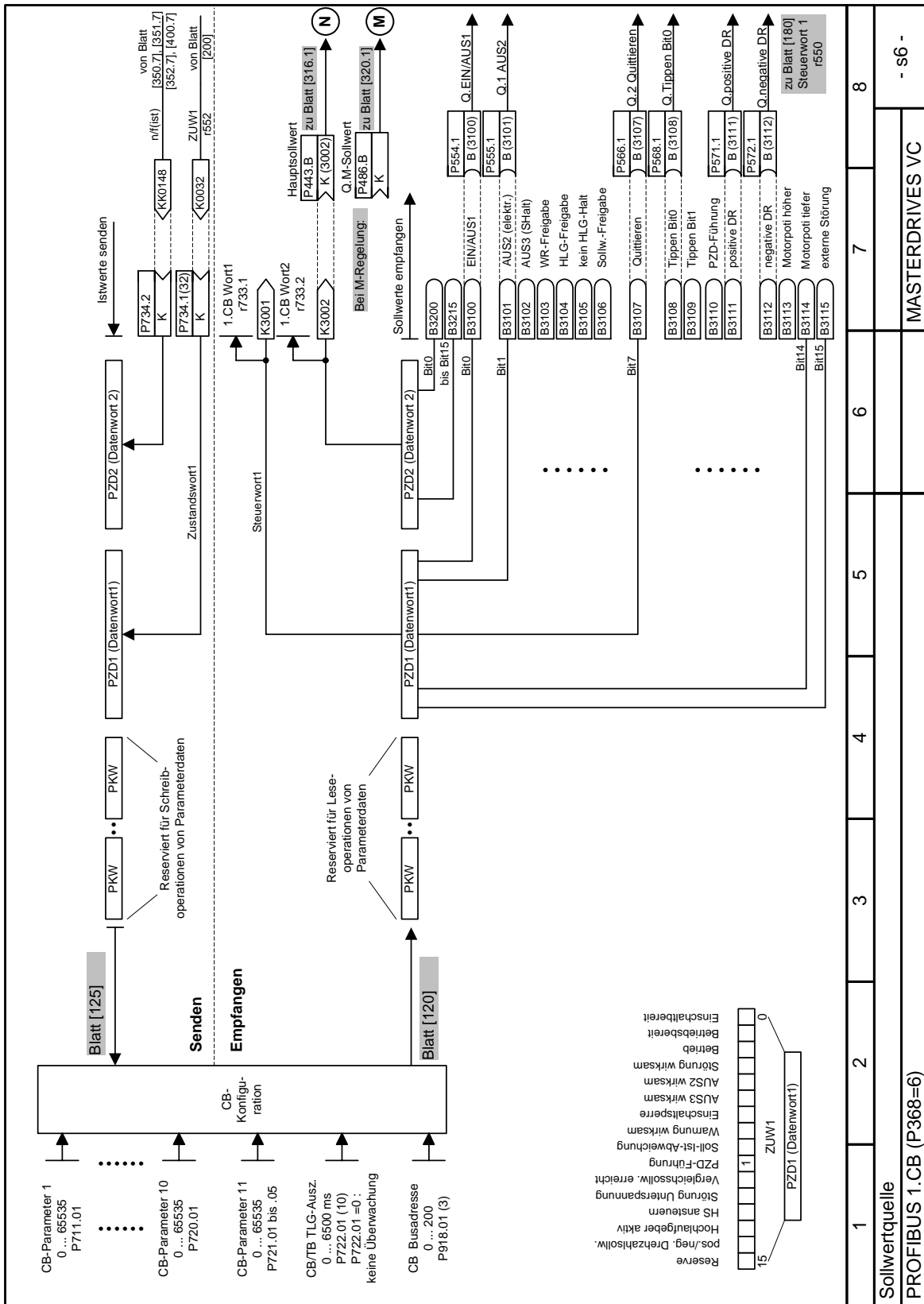




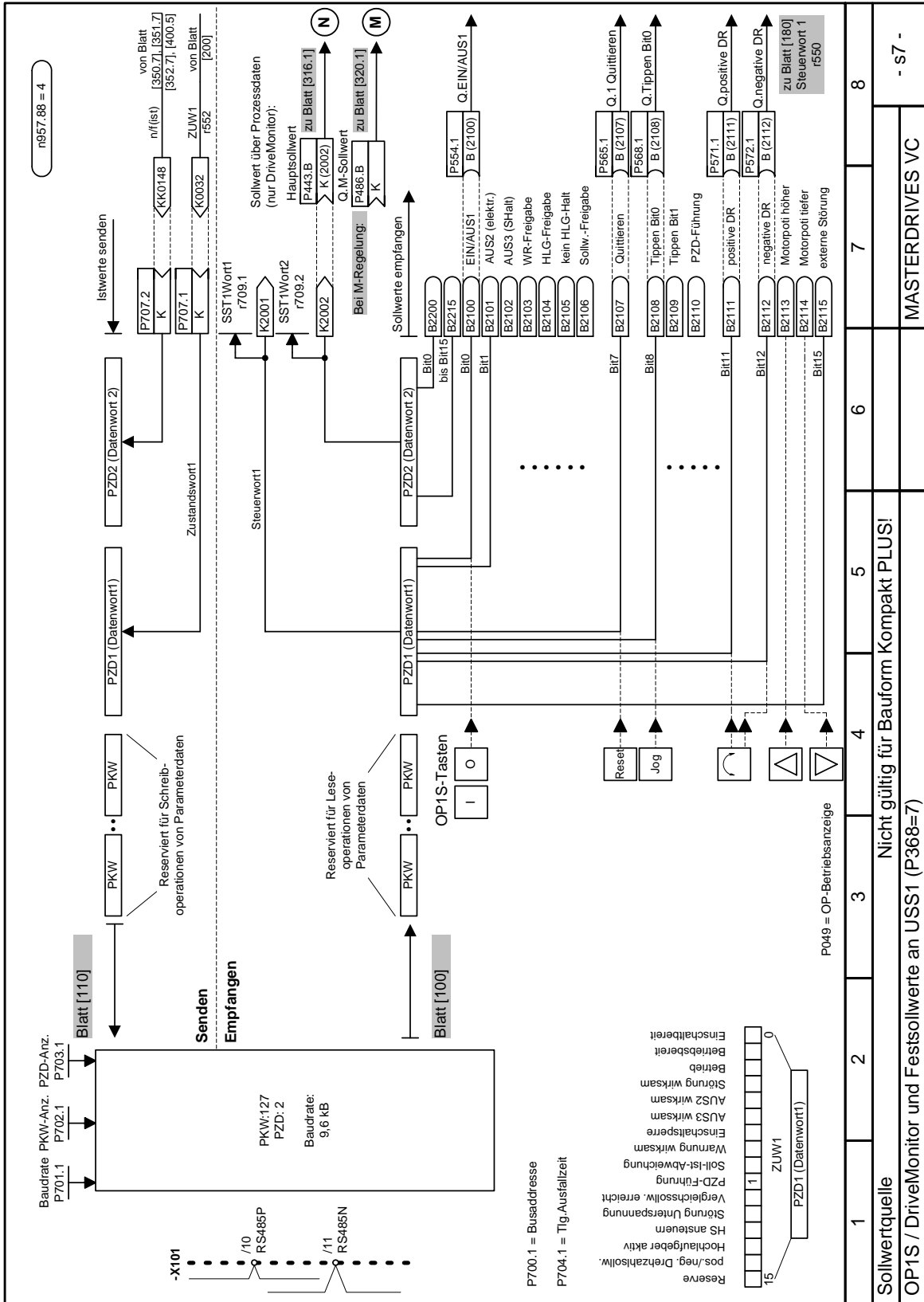








1	2	3	4	5	6	7	8	
Sollwertquelle							MASTERDRIVES VC	- S6 -
PROFIBUS 1.CB (P368=6)								



**Klemmleiste Blatt [90]**

von Blatt [200]

zu Blatt [180]

Bei Verwendung als digitale Eingänge müssen die Parameter P651.B, P652.B, P653.B und P654.B auf 0 gesetzt werden!

Bei Verwendung als digitale Ausgänge sind B10 ... B14 nicht zu verdrahten.

\*) Bei P366 = 2  
P590 = B0012  
P651 = B0000  
P652 = B0000  
P653 = B0107

**Blatt [290]**

Festsollwerte	1	2	3	4	5	6	7	8
Festsollwert1	KK0041							
P401.F	KK0042							
Festsollwert2								
P402.F	KK0043							
Festsollwert3								
P403.F	KK0044							
Festsollwert4								
P404.F	KK0045							
Festsollwert5								
P405.F	KK0046							
Festsollwert6								
P406.F	KK0047							
Festsollwert7								
P407.F	KK0048							
Festsollwert8								
P408.F								

FSW Bit 3 P418.B 0  
FSW Bit 2 P417.B 0  
FSW Bit 1 P581.B 0  
FSW Bit 0 P580.B 0

akt.Festsollwert r420  
akt.FSW KK0040

Q.Hauptsollwert P443.B (40) zu Blatt [316.1] KK

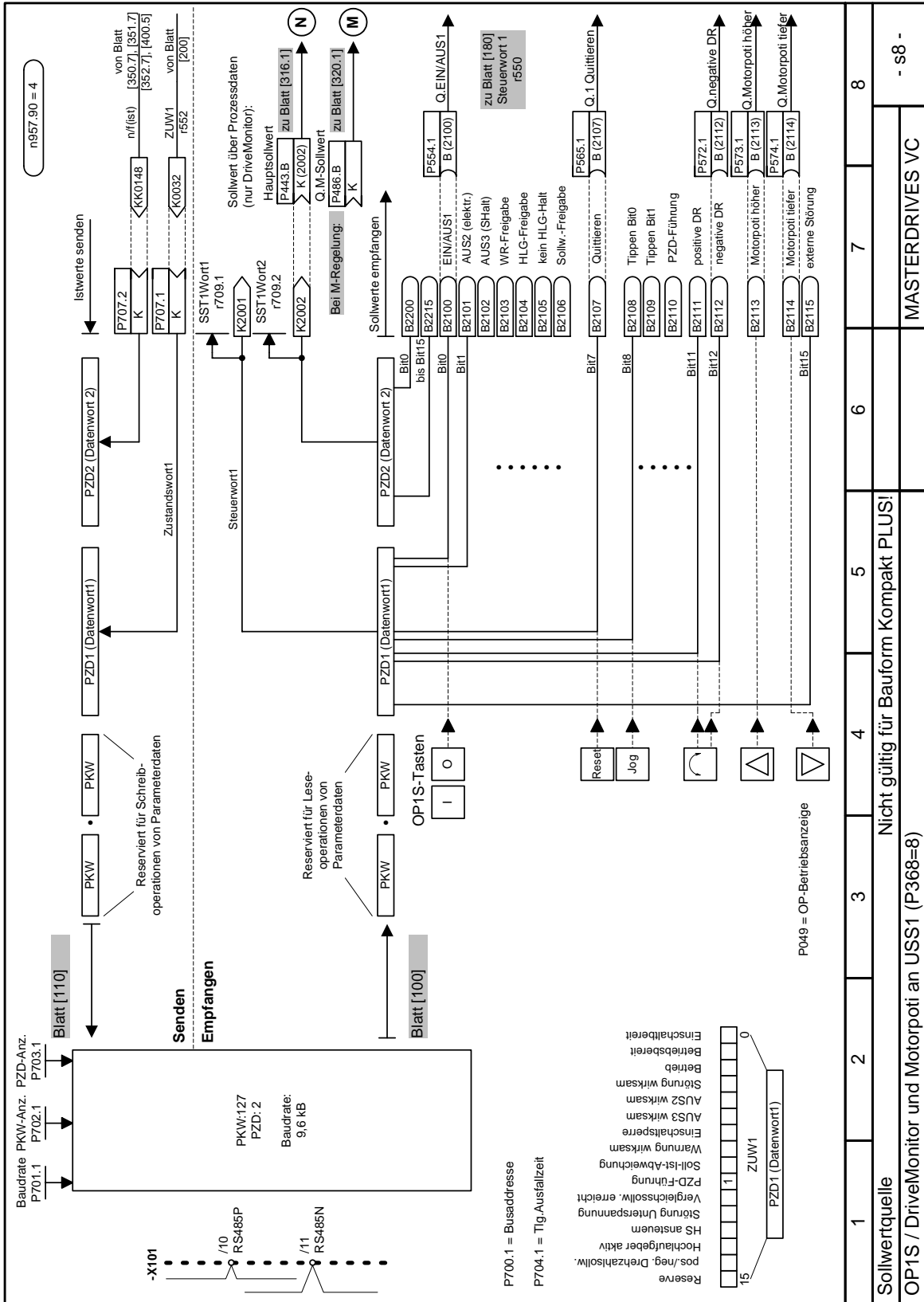
Q.M-Sollwert P486.B (40) zu Blatt [320.1] KK (bei M-Regelung)

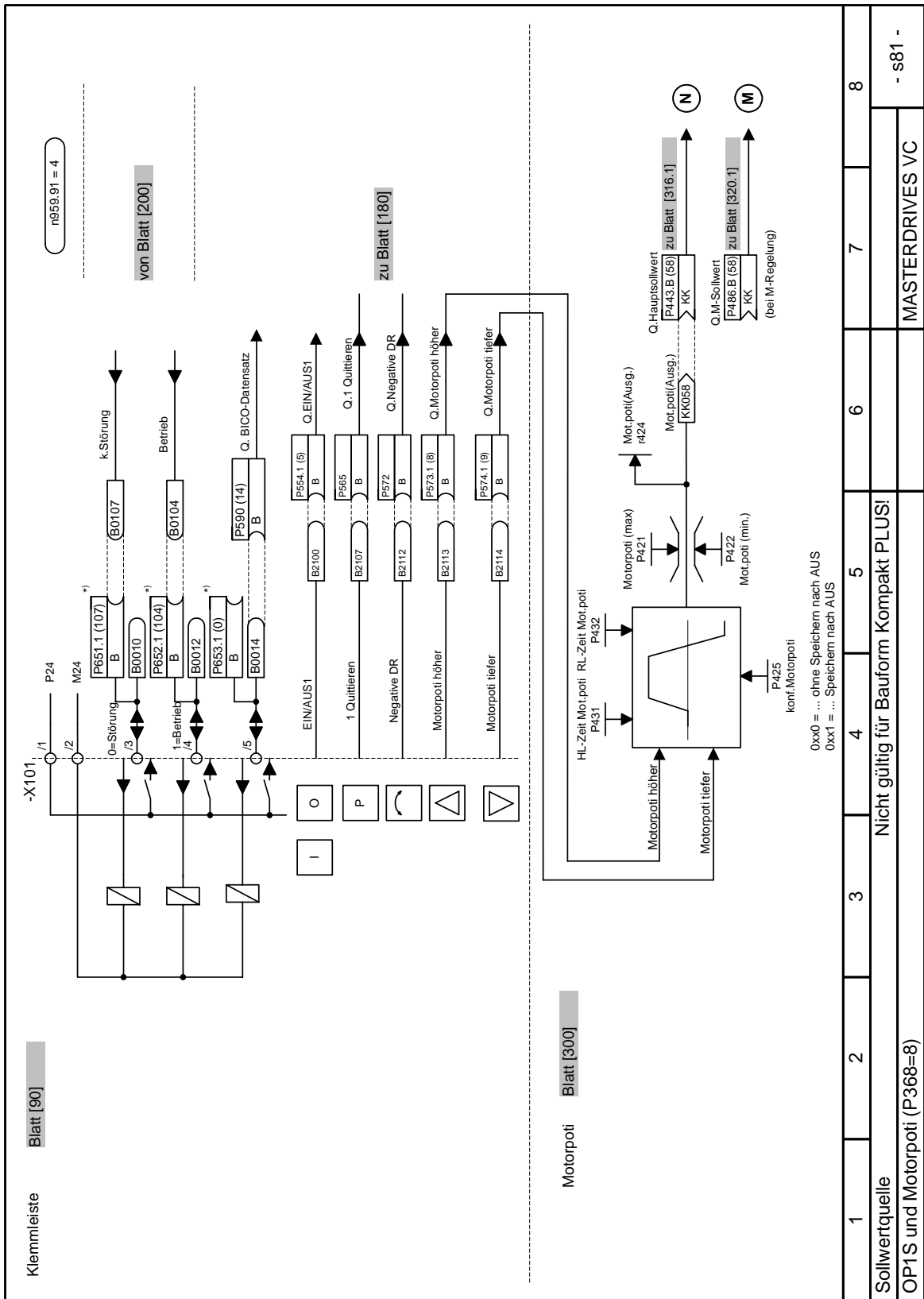
**Sollwertquelle**

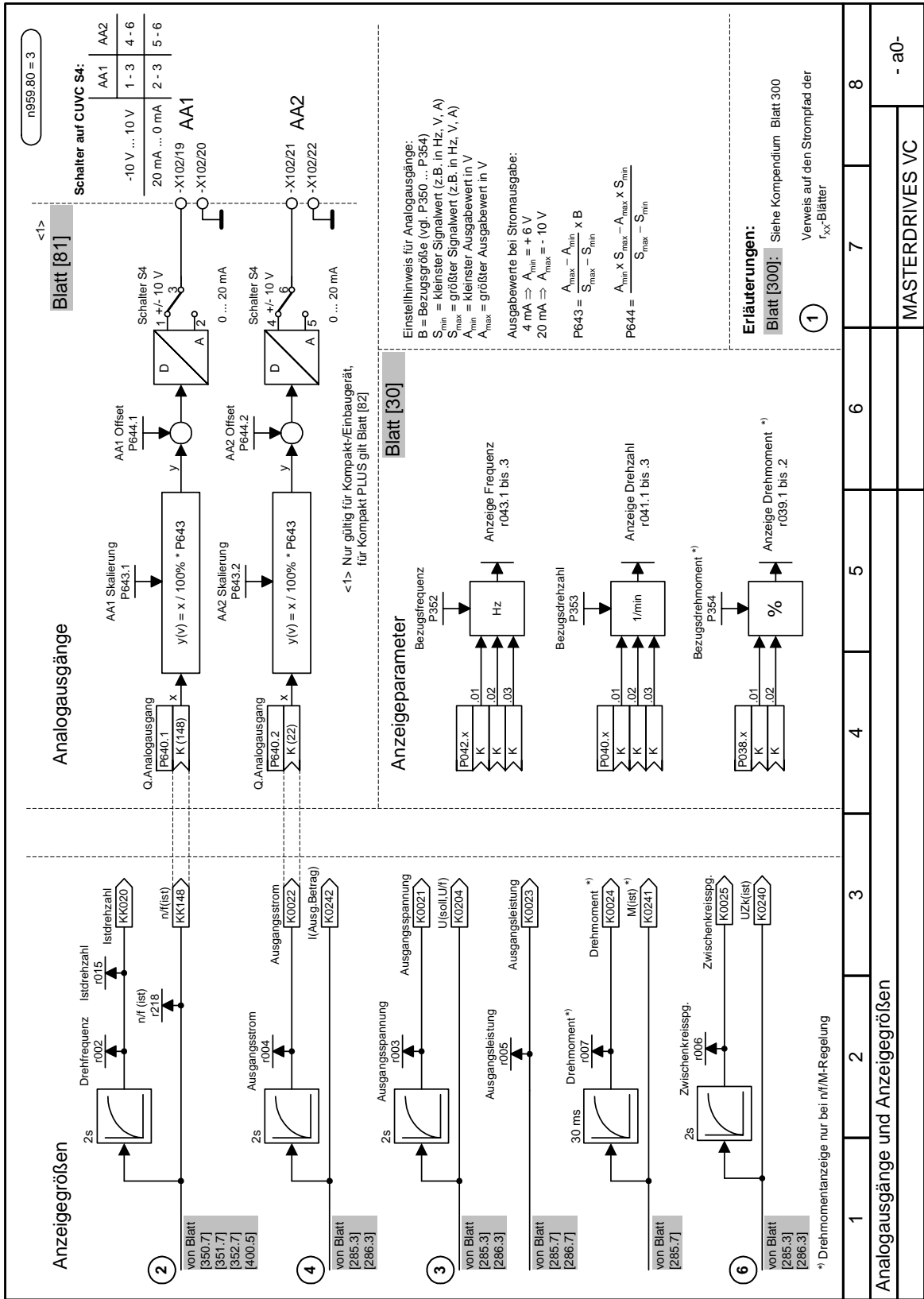
OP1S und Festsollwerte (P368=7)

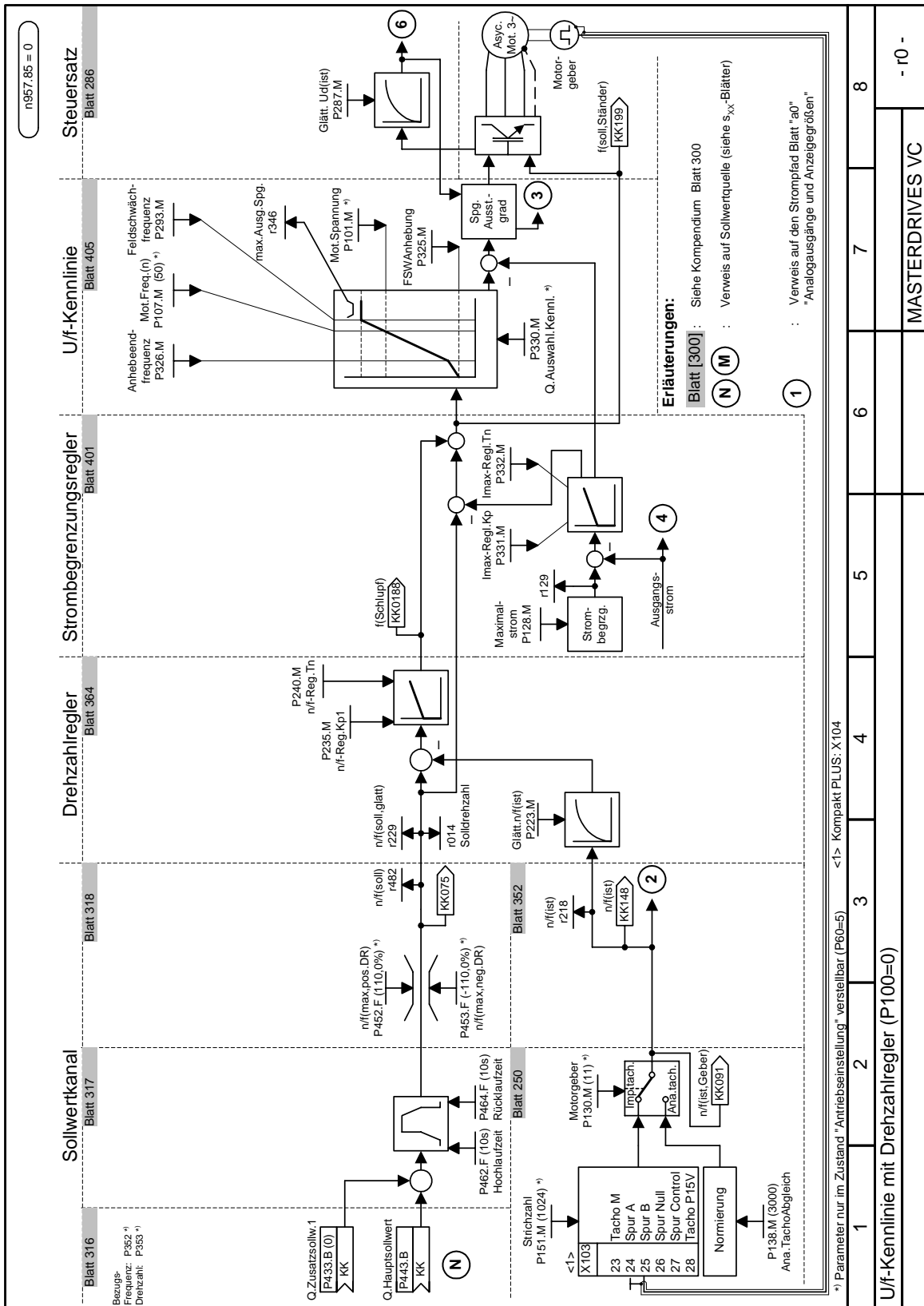
MASTERDRIVES VC

- s71 -



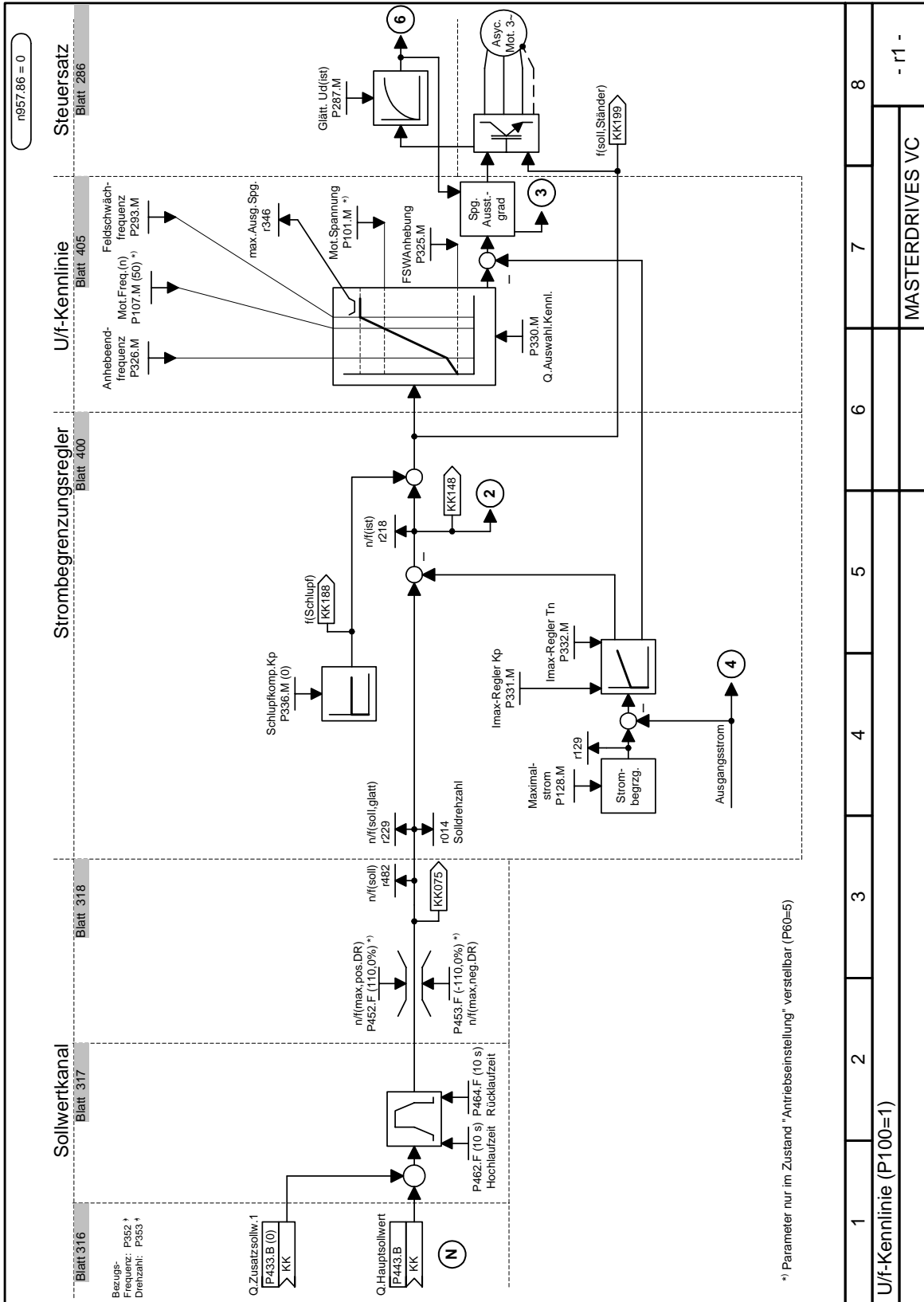






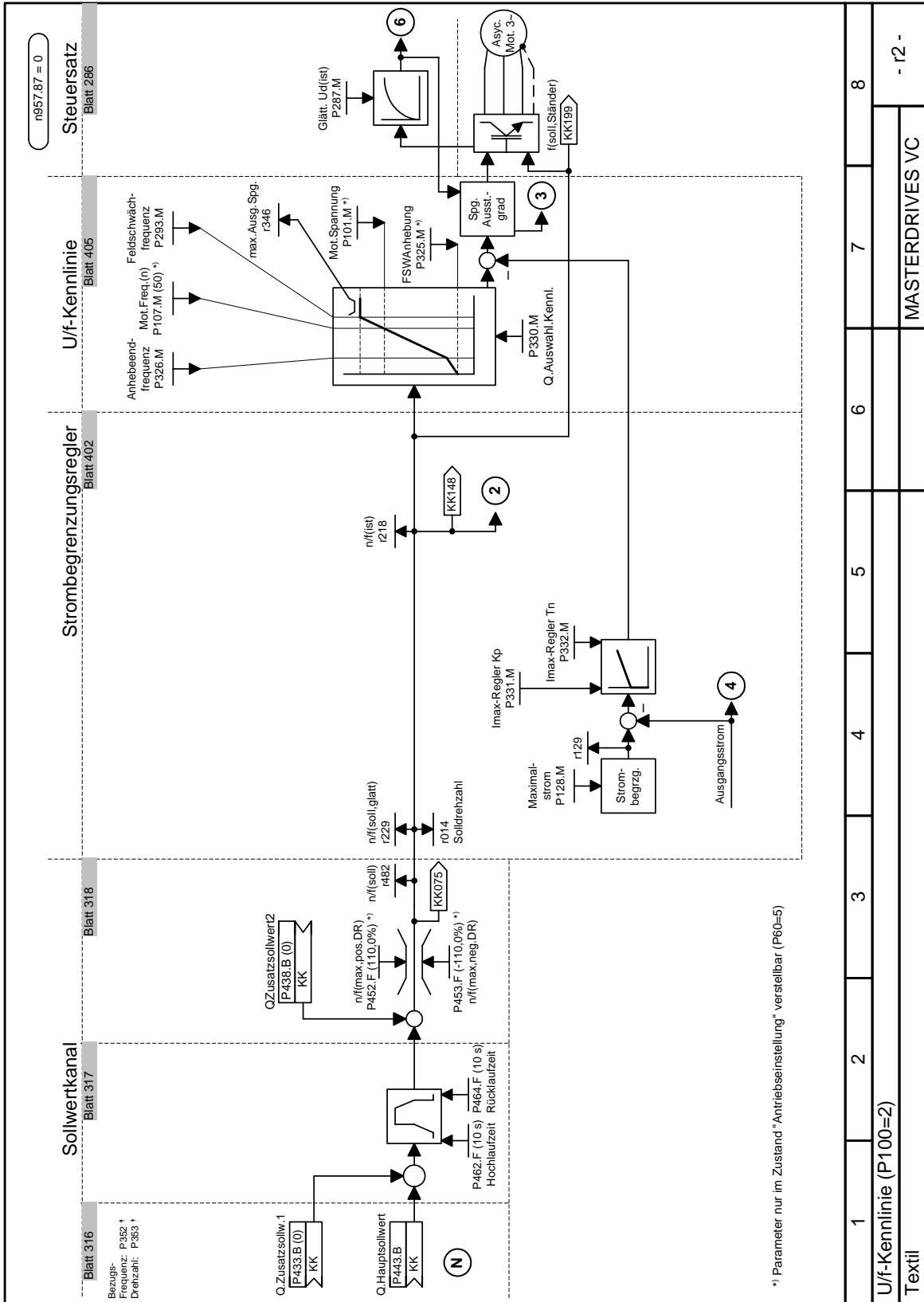
1	2	3	4	5	6	7	8
U/f-Kennlinie mit Drehzahlregler (P100=0)							
MASTERDRIVES VC							
- r0 -							

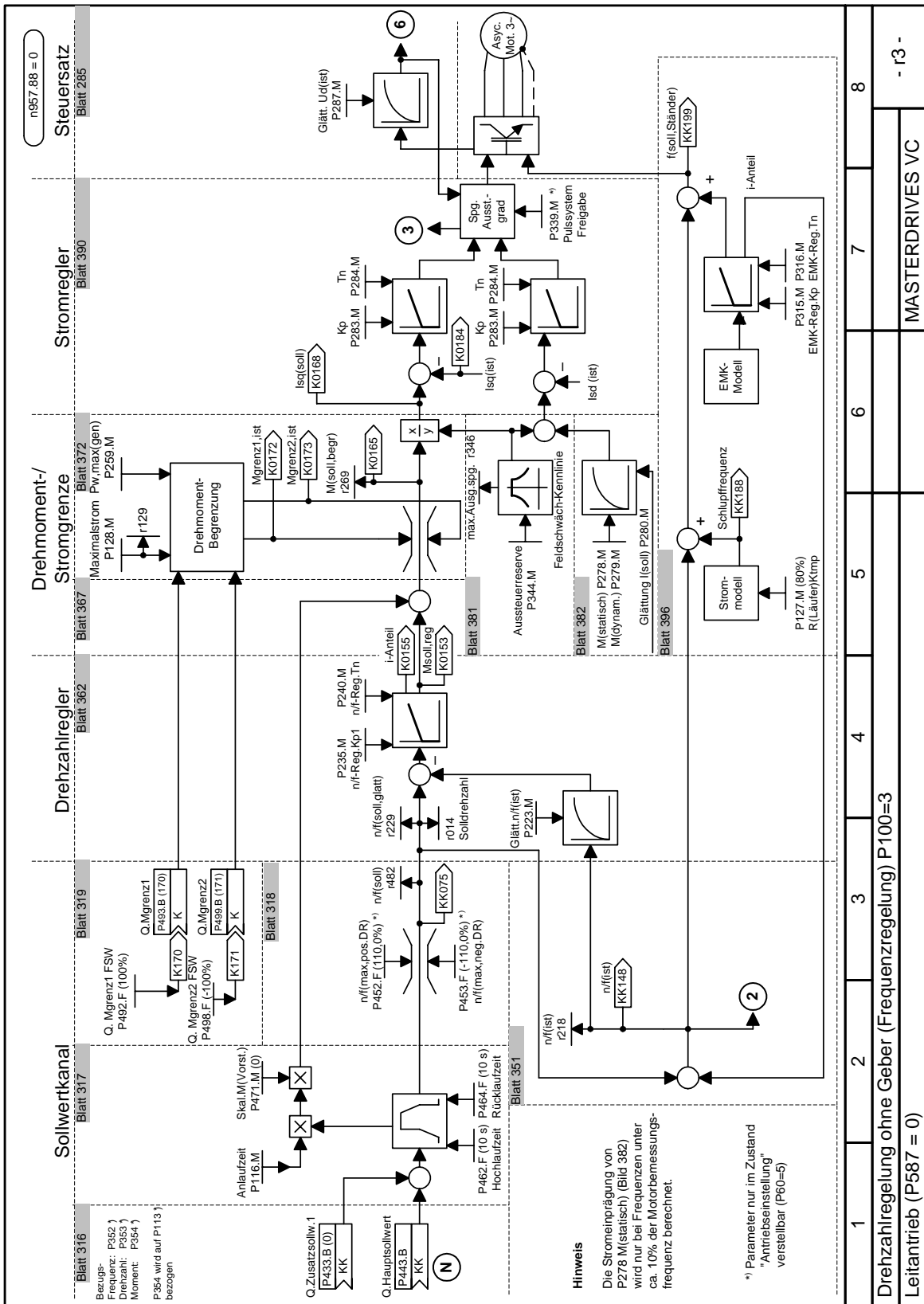


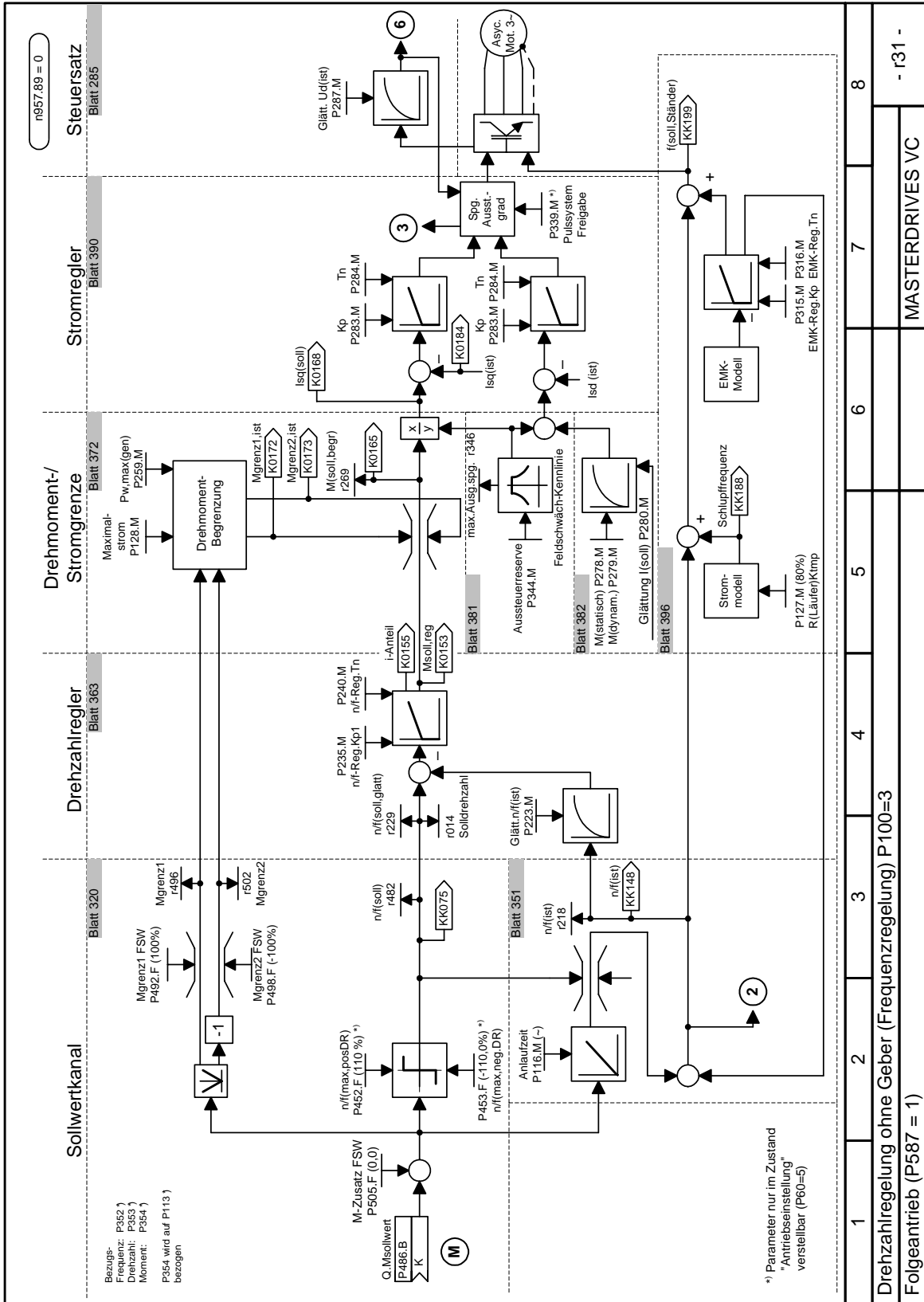


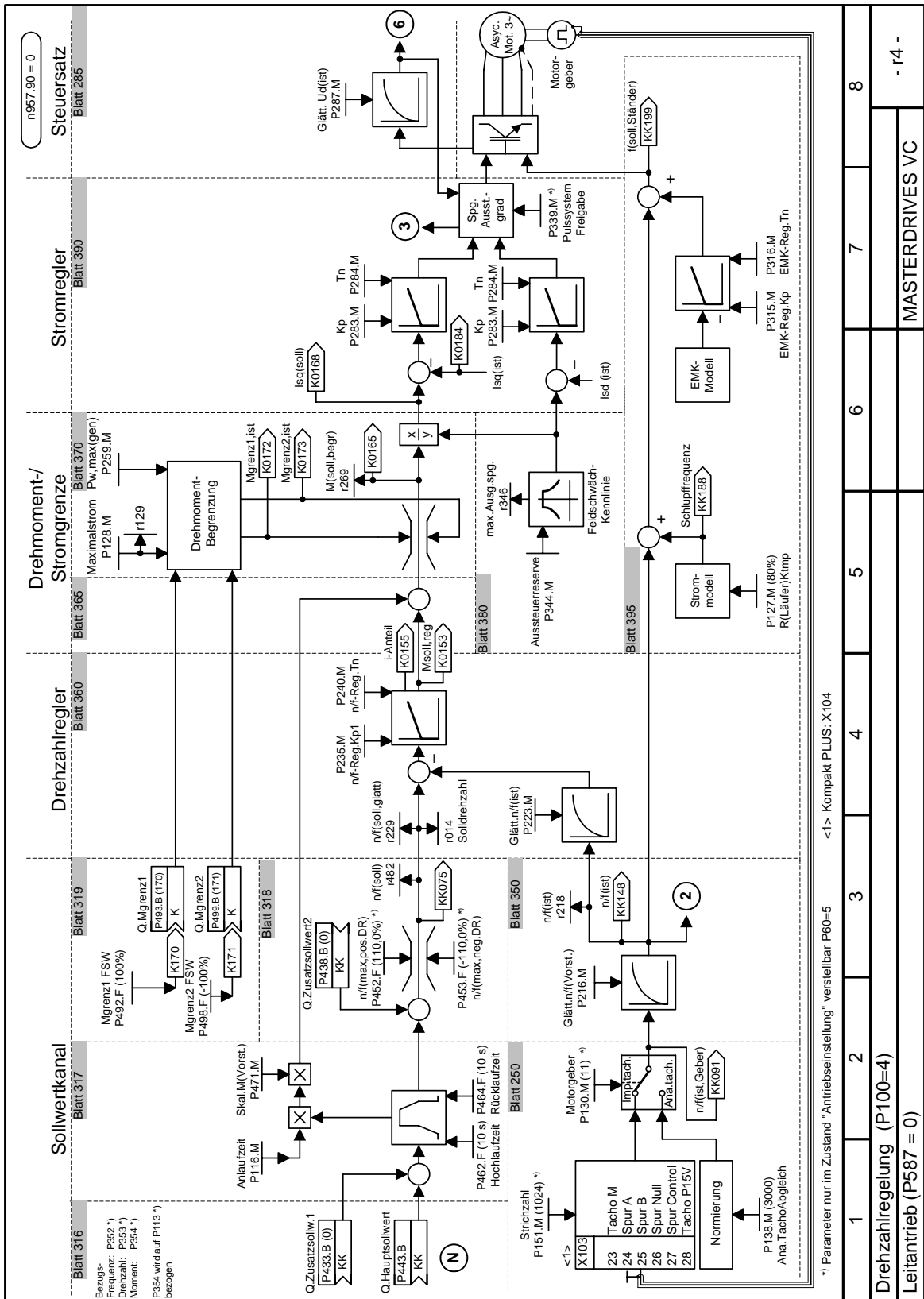
\*) Parameter nur im Zustand "Antriebseinstellung" verstellbar (P60=5)

1	2	3	4	5	6	7	8
U/f-Kennlinie (P100=1)							
MASTERDRIVES VC							
- r1 -							



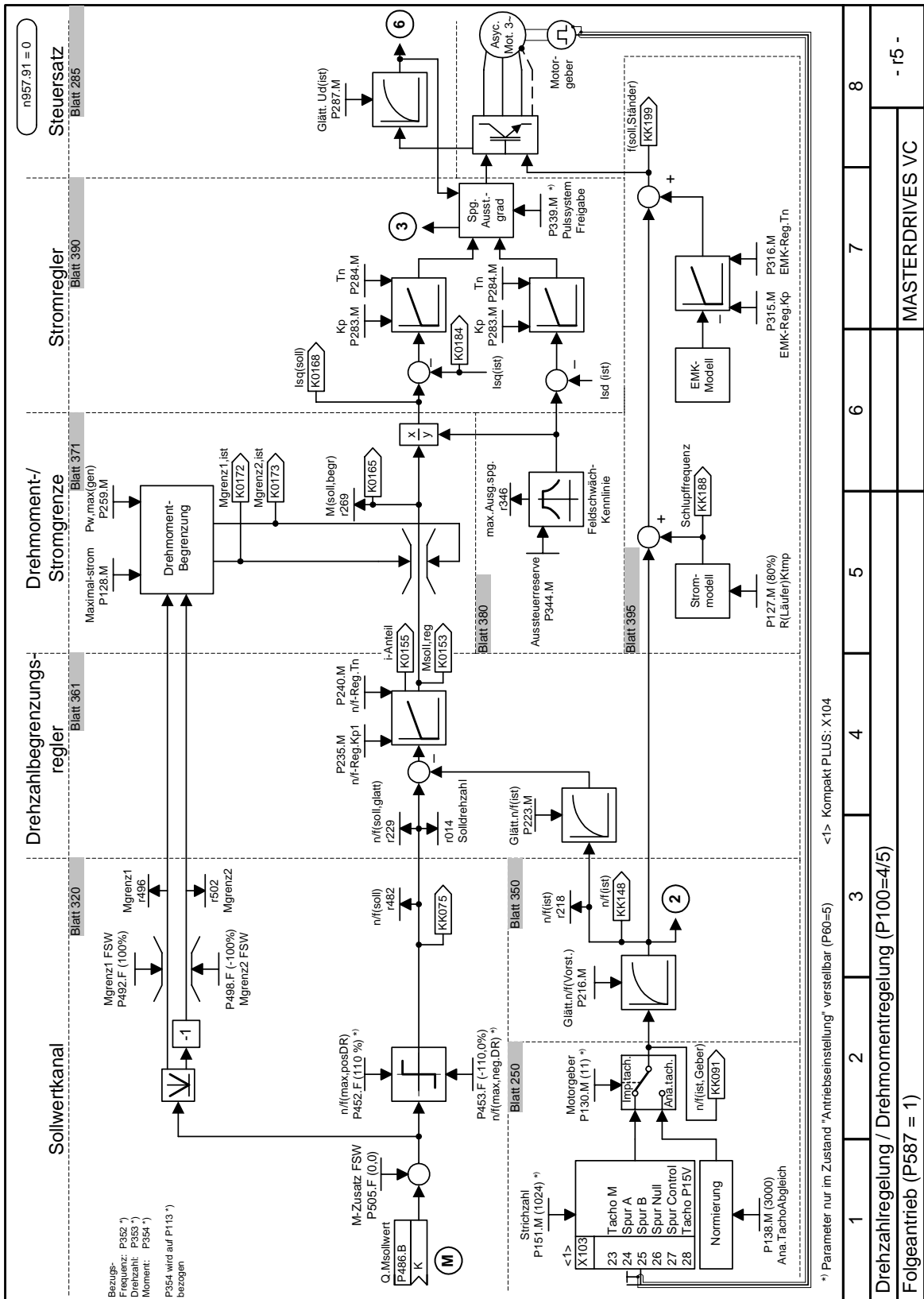






\*) Parameter nur im Zustand "Antriebsbereitstellung" verstellbar P60=5 <-1> Kompakt PLUS: X104

1	2	3	4	5	6	7	8
Drehzahlregelung (P100=4)							
Leitantrieb (P587 = 0)							
MASTERDRIVES VC							
- I4 -							



### Parameterbelegungen je nach Sollwertquelle (P368) und Regelungsart (P100):

Parameterbeschreibung		P368 = Sollwertquelle							
		P368 = 0 PMU + Motor- poti	P368 = 1 Analog- eing. + Klemmen	P368 = 2 FSW + Klemmen	P368 = 3 Motor- poti + Klemmen	P368 = 4 USS	P368 = 6 PROFI- BUS	P368 = 7 OP1S + FSW	P368 = 8 OP1S + Motor- poti
P554.1	Q. EIN/AUS1	B0005	B0022	B0022	B0022	B2100	B3100	B2100	B2100
P555.1	Q. AUS2	1	B0020	B0020	B0020	B2101	B3101	1	1
P561.1	Q. WR-Freigabe	1	B0016	1	1	1	1	1	1
P565.1	Q. 1Quittieren	B2107	B2107	B2107	B2107	B2107	B2107	B2107	B2107
P567.1	Q. 3Quittieren	0	B0018	B0018	B0018	0	0	0	0
P568.1	Q. Tippen Bit 0	0	0	0	0	B2108	B3108	B2108	0
P571.1	Q. Positive DR	1	1	1	1	B2111	B3111	B2111	1
P572.1	Q. Negative DR	1	1	1	1	B2112	B3112	B2112	B2112
P573.1	Q. Mot.poti Höher	B0008	0	0	B0014	0	0	0	B2113
P574.1	Q. Mot.poti Tiefer	B0009	0	0	B0016	0	0	0	B2114
P580.1	Q. FSW Bit 0	0	0	B0014	0	0	0	0	0
P581.1	Q. FSW Bit 1	0	0	B0016	0	0	0	0	0
P590	Q. BICO-Datensatz	B0014 *	0	0	0	0	B0014	B0014 *	B0014 **
P651.1	Q. Digitalausg. 1	B0107 *	B0107	B0107	B0107	B0107	B0107	B0107 *	B0107 *
P652.1	Q. Digitalausg. 2	B0104 *	B0104	B0104	B0104	B0104	B0104	B0104 *	B0104 *
P653.1	Q. Digitalausg. 3	0 *	B0115	0	0	0	0	0 *	0 *
P654.1	Q. Digitalausg. 4	0	0	0	0	0	0	0	0
Sollwert-K.-Parameter		KK0058	K0011	KK0040	KK0058	K2002	K3002	KK0040	KK0058

#### \* bei Werkseinstellung P366 = 2, 3

- ◆ P590 = B0012
- ◆ P651 = B0000
- ◆ P652 = B0000
- ◆ P653 = B0107

#### \*\* bei Werkseinstellung P366 = 4:

- ◆ P590 = B4102

Bxxxx = Binektor (Digitalsignal; Werte 0 und 1)

Kxxxx = Konnektor (16-Bit Signal; 4000h = 100 %)

KKxxxx = Doppel-Konnektor (32-Bit Signal; 4000 0000h = 100 %)

U/f-Kennlinie + n/f-Regelung: Sollwert-K.-Parameter (Sw-KP) = P443

M-Regelung + n/f-Regelung: Sollwert-K.-Parameter (Sw-KP) = P486

Parameterbeschreibung		P100 = Regelungsart					
		P100 = 0 U/f + n	P100 = 1 U/f	P100 = 2 Textil	f-Reg. (P587 = 0)	n-Reg. (P587 = 0)	P100 = 5 M-Reg.
P038.1	Drehm.kon.Anz.r39.1	-	-	-	-	-	Sw-KP
P038.1	Drehm.kon.Anz.r39.2	-	-	-	-	-	K0165
P040.1	Drehz.kon.Anz.r41.1	Sw-KP	Sw-KP	Sw-KP	Sw-KP	Sw-KP	KK0150
P040.2	Drehz.kon.Anz.r41.2	KK0148	KK0148	KK0148	KK0148	KK0148	KK0148
P040.3	Drehz.kon.Anz.r41.3	-	-	-	KK0091	KK0091	KK0091
P042.1	Frequ.kon.Anz.r43.1	Sw-KP	Sw-KP	Sw-KP	Sw-KP	Sw-KP	KK0150
P042.2	Frequ.kon.Anz.r43.2	KK0148	KK0148	KK0148	KK0148	KK0148	KK0148
P042.3	Frequ.kon.Anz.r43.3	KK0199	KK0199	KK0199	KK0091	KK0091	KK0091

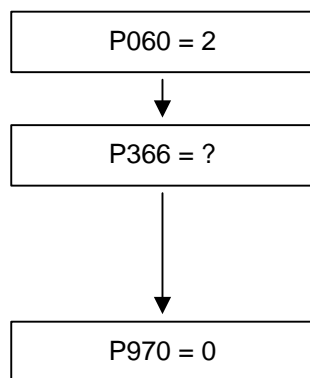
### 9.2.2 Parametrieren mit Anwendereinstellungen

Bei der Parametrierung durch Anwahl anwenderspezifischer Festeinstellungen werden die Parameter des Gerätes mit in der Software fest hinterlegten Werten beschrieben. Auf diese Weise kann durch Setzen einiger weniger Parameter in einem Schritt die vollständige Parametrierung der Geräte erfolgen.

Die anwenderspezifischen Festeinstellungen sind nicht in der Standardfirmware enthalten, sondern werden kundenspezifisch erstellt.

#### HINWEIS

Wenn Sie an der Erstellung und Implementierung spezieller auf Ihre Anwendungen zugeschnittener Festeinstellungen interessiert sind, nehmen Sie bitte Kontakt mit Ihrer nächst gelegenen SIEMENS-Niederlassung auf.



**Anwahl Menü "Festeinstellungen"**

**Anwahl der gewünschten Werkseinstellung**

- 0...4: Werkseinstellungen
- 5: Anwendereinstellung 1 (derzeit wie P366 = 0)
- 6: Anwendereinstellung 2 (derzeit wie P366 = 0)
- :
- 10: Lift und Hebezeuge

**Start Parameter-Reset**

- 0: Parameter-Reset
- 1: keine Parameteränderung

**Gerät führt den Parameter-Reset durch und verlässt anschließend die "Festeinstellungen"**

Bild 9-3

Ablauf beim Parametrieren mit Anwendereinstellungen



### 9.2.3 Parametrieren durch Laden von Parameterdateien (Download, P060 = 6)

#### Download

Bei der Parametrierung mittels Download werden die in einem Mastergerät gespeicherten Parameterwerte über eine serielle Schnittstelle in das zu parametrierende Gerät übertragen. Als Mastergeräte können dienen:

1. Operation Panel OP1S
2. PC's mit Serviceprogramm DriveMonitor
3. Automatisierungsgeräte (z. B. SIMATIC)

Als serielle Schnittstellen kommen die Schnittstelle des Grundgerätes SST1 oder SST2 mit USS-Protokoll und für die Parameterübertragung nutzbare Feldbusanschlungen (z. B. CBP für PROFIBUS DP) in Betracht.

Mit Hilfe des Downloads können alle änderbaren Parameter auf neue Werte gesetzt werden.

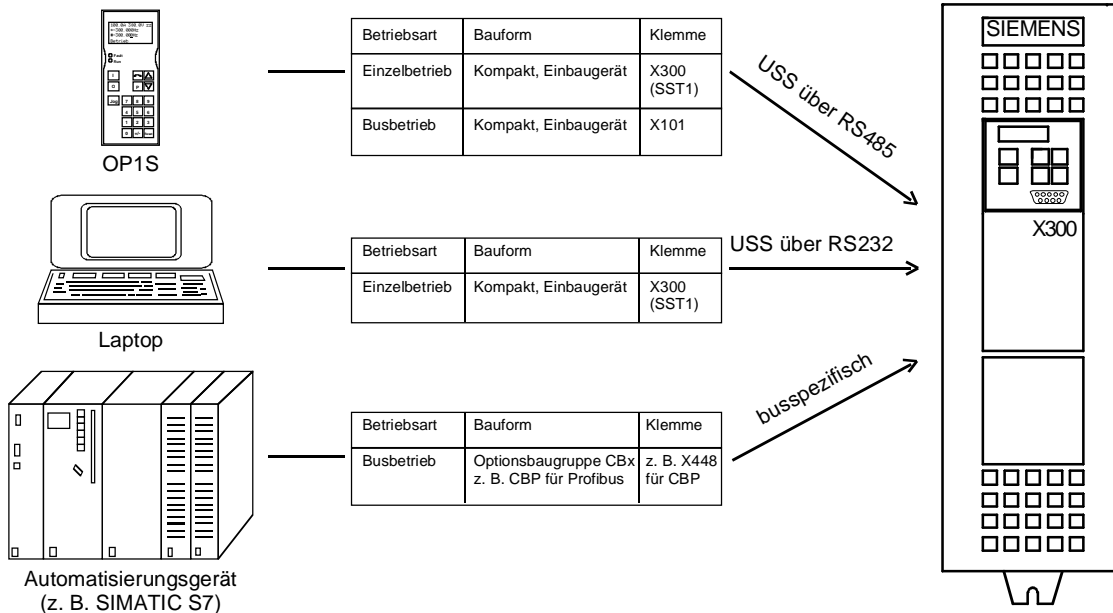


Bild 9-4 Parameterübertragung von verschiedenen Quellen per Download

**Download mit OP1S** Das Operation Panel OP1S ist in der Lage, Parametersätze aus den Geräten auszulesen (Upread) und zu speichern. Diese Parametersätze können dann auf andere Geräte per Download übertragen werden. Der bevorzugte Einsatzfall für ein Download mittels OP1S ist deshalb die Parametrierung von Ersatzgeräten im Servicefall.

Beim Download mit OP1S wird davon ausgegangen, dass sich die Geräte im Auslieferungszustand befinden. Die Parameter zur Leistungsteildefinition werden deshalb nicht mit übertragen. (Siehe dazu Abschnitt "Ausführliche Parametrierung, Leistungsteildefinition")

Parameternummer	Parametername
P060	Menüauswahl
P070	Best.Nr. 6SE70..
P072	Umr.Strom(n)
P073	Umr.Leistung(n)

Tabelle 9-6 beim Download nicht änderbare Parameter

Das Operation Panel OP1S speichert und überträgt auch die Parameter zur Konfiguration der USS-Schnittstelle (P700 bis P704). Je nach Parametrierung des Gerätes, aus dem der Parametersatz ursprünglich per Upread ausgelesen wurde, kann nach Abschluss des Downloads die Kommunikation zwischen OP1S und Gerät aufgrund geänderter Schnittstellenparameter unterbrochen werden. Um die Kommunikation wieder anlaufen zu lassen, unterbrechen Sie kurzzeitig die Verbindung zwischen OP1S und Gerät (OP1S oder Kabel abziehen). Das OP1S wird dann neu initialisiert und stellt sich über den hinterlegten Suchalgorithmus nach kurzer Zeit auf die geänderte Parametrierung ein.

**Download mit DriveMonitor**

Mit Hilfe des PC-Programms DriveMonitor können die Parametersätze aus Geräten ausgelesen (Upload), auf der Festplatte oder Disketten gespeichert und Offline editiert werden. Über Download lassen sich diese in Parameterdateien gespeicherten Parametersätze dann wieder in die Geräte übertragen.

Durch die Möglichkeit die Parameter Offline zu editieren, können auf die Anwendung zugeschnittene Parameterdateien erstellt werden. Dabei müssen die Dateien nicht den vollständigen Parameterumfang beinhalten, sondern können sich auf die für die Anwendung relevanten Parameter beschränken. Vorgehen beim Upload / Download siehe Abschnitt "Upload / Download" im Kapitel "Parametrierung".

**ACHTUNG**

Die erfolgreiche Parametrierung der Geräte per Download ist nur dann gesichert, wenn sich das Gerät während der Datenübertragung im Zustand "Download" befindet. Der Übergang in diesen Zustand erfolgt nach Anwahl des Menüs "Download" in P060.

Nach Aktivierung der Downloadfunktion im OP1S oder im Serviceprogramm DriveMonitor wird P060 automatisch auf 6 gesetzt.

Wird die CU eines Umrichters ersetzt, so ist vor dem Download von Parameterdateien die Leistungsteildefinition durchzuführen.

Werden nur Teile der gesamten Parameterliste mittels Download übertragen, so müssen die Parameter der folgenden Tabelle immer mit übertragen werden, da diese bei der Antriebseinstellung automatisch aus der Eingabe anderer Parameter resultieren. Beim Download erfolgt diese automatische Anpassung jedoch **nicht**.

Parameternummer	Parametername
P109	Polpaarzahl
P352	Bezugsfrequenz = $P353 \times P109 / 60$
P353	Bezugsdrehzahl = $P352 \times 60 / P109$

Tabelle 9-7 Parameter, die bei Download immer zu laden sind

Wird beim Download der Parameter P115 = 1 beschrieben, so wird anschließend die Automatische Parametrierung (entsprechend der Einstellung von Parameter P114) durchgeführt. In der Automatischen Parametrierung werden die Reglereinstellungen aus den Motor-Typenschilddaten berechnet und die Bezugsgrößen P350 ... P354 auf die Motor-Bemessungsgrößen des ersten Motordatensatzes gesetzt.

Werden folgende Parameter beim Download beschrieben, so werden sie anschließend **nicht** von der Automatischen Parametrierung neu berechnet:

P116, P128, P215, P216, P217, P223, P235, P236, P237, P240, P258, P259, P278, P279, P287, P291, P295, P303, P313, P337, P339, P344, P350, P351, P352, P353, P354, P388, P396, P471, P525, P536, P602, P603.

## 9.2.4 Parametrieren durch das Ausführen von Scriptfiles

**Beschreibung**

Script-Dateien dienen zum Parametrieren der Geräte der MASTERDRIVES-Reihe als Alternative zu einem Parametersatz-Download. Eine Script-Datei ist eine reine Textdatei, welche die Dateinamenerweiterung **\*.ssc** besitzen muss. Die Script-Datei führt mittels einfacher Befehlssyntax einzelne Befehle aus, die der Geräteparametrierung dienen. (Die Script-Dateien können mit einfachen Texteditoren z. B. WordPad erstellt werden.)

**HINWEIS**

Die Scriptfiles entnehmen Sie bitte der Online-Hilfe.

## 9.3 Motorenliste

### Asynchronmotoren 1PH7(=PA6) / 1PL6 / 1PH4

Eingabe in P097	Motor- Bestellnummer (MLFB)	Nenn- drehzahl $n_n$ [1/min]	Frequenz $f_n$ [Hz]	Strom $I_n$ [A]	Spannung $U_n$ [V]	Drehmoment $M_n$ [Nm]	$\cos \varphi$	$i_U$ [%]
1	1PH7101-2_F_	1750	60,0	9,7	398	23,5	0,748	58,3
2	1PH7103-2_D_	1150	40,6	9,7	391	35,7	0,809	51,8
3	1PH7103-2_F_	1750	60,95	12,8	398	34	0,835	41,3
4	1PH7103-2_G_	2300	78,8	16,3	388	31	0,791	50,4
5	1PH7105-2_F_	1750	60,0	17,2	398	43,7	0,773	54,1
6	1PH7107-2_D_	1150	40,3	17,1	360	59,8	0,807	51,4
7	1PH7107-2_F_	1750	60,3	21,7	381	54,6	0,802	48,8
8	1PH7131-2_F_	1750	59,65	23,7	398	71	0,883	34,2
9	1PH7133-2_D_	1150	39,7	27,5	381	112	0,853	46,2
10	1PH7133-2_F_	1750	59,65	33,1	398	95,5	0,854	41,1
11	1PH7133-2_G_	2300	78,0	42,4	398	93	0,858	40,4
12	1PH7135-2_F_	1750	59,45	40,1	398	117	0,862	40,3
13	1PH7137-2_D_	1150	39,6	40,6	367	162	0,855	45,8
14	1PH7137-2_F_	1750	59,5	53,1	357	136	0,848	43,0
15	1PH7137-2_G_	2300	77,8	54,1	398	120	0,866	39,3
16	1PH7163-2_B_	400	14,3	28,2	274	227	0,877	40,4
17	1PH7163-2_D_	1150	39,15	52,2	364	208	0,841	48,7
18	1PH7163-2_F_	1750	59,2	69,0	364	185	0,855	41,2
19	1PH7163-2_G_	2300	77,3	78,5	398	158	0,781	55,3
20	1PH7167-2_B_	400	14,3	35,6	294	310	0,881	39,0
21	1PH7167-2_D_	1150	39,1	66,4	357	257	0,831	50,9
22	1PH7167-2_F_	1750	59,15	75,2	398	224	0,860	40,3
23	1PH7184-2_B_	400	14,2	49,5	271	390	0,840	52,5
24	1PH7184-2_D_	1150	39,1	87,5	383	366	0,820	48,0
25	1PH7184-2_F_	1750	59,0	120,0	388	327	0,780	52,9
26	1PH7184-2_L_	2900	97,4	158,0	395	267	0,800	48,7
27	1PH7186-2_B_	400	14,0	67,0	268	505	0,810	58,3
28	1PH7186-2_D_	1150	39,0	116,0	390	482	0,800	50,4
29	1PH7186-2_F_	1750	59,0	169,0	385	465	0,800	50,0
30	1PH7186-2_L_	2900	97,3	206,0	385	333	0,780	52,0
31	1PH7224-2_B_	400	14,0	88,0	268	725	0,870	41,5
32	1PH7224-2_D_	1150	38,9	160,0	385	670	0,810	49,4
33	1PH7224-2_U_	1750	58,9	203,0	395	600	0,840	43,4

Eingabe in P097	Motor-Bestellnummer (MLFB)	Nenn-drehzahl $n_n$ [1/min]	Frequenz $f_n$ [Hz]	Strom $I_n$ [A]	Spannung $U_n$ [V]	Drehmoment $M_n$ [Nm]	$\cos \varphi$	$i_U$ [%]
34	1PH7224-2_L_	2900	97,3	274,0	395	490	0,840	42,0
35	1PH7226-2_B_	400	14,0	114,0	264	935	0,860	43,4
36	1PH7226-2_D_	1150	38,9	197,0	390	870	0,840	44,4
37	1PH7226-2_F_	1750	58,9	254,0	395	737	0,820	47,4
38	1PH7226-2_L_	2900	97,2	348,0	390	610	0,830	44,4
39	1PH7228-2_B_	400	13,9	136,0	272	1145	0,850	45,2
40	1PH7228-2_D_	1150	38,9	238,0	390	1070	0,850	41,4
41	1PH7228-2_F_	1750	58,8	342,0	395	975	0,810	49,6
42	1PH7228-2_L_	2900	97,2	402,0	395	708	0,820	46,4
43	1PL6184-4_B_	400	14,4	69,0	300	585	0,860	47,8
44	1PL6184-4_D_	1150	39,4	121,0	400	540	0,860	46,3
45	1PL6184-4_F_	1750	59,3	166,0	400	486	0,840	41,0
46	1PL6184-4_L_	2900	97,6	209,0	400	372	0,850	37,8
47	1PL6186-4_B_	400	14,3	90,0	290	752	0,850	52,2
48	1PL6186-4_D_	1150	39,4	158,0	400	706	0,860	39,3
49	1PL6186-4_F_	1750	59,3	231,0	400	682	0,840	39,8
50	1PL6186-4_L_	2900	97,5	280,0	390	494	0,840	38,7
51	1PL6224-4_B_	400	14,2	117,0	300	1074	0,870	38,5
52	1PL6224-4_D_	1150	39,1	218,0	400	997	0,850	39,5
53	1PL6224-4_F_	1750	59,2	292,0	400	900	0,870	30,8
54	1PL6224-4_L_	2900	97,5	365,0	400	675	0,870	32,3
55	1PL6226-4_B_	400	14,0	145,0	305	1361	0,850	46,2
56	1PL6226-4_D_	1150	39,2	275,0	400	1287	0,870	33,5
57	1PL6226-4_F_	1750	59,1	355,0	400	1091	0,870	34,4
58	1PL6226-4_L_	2900	97,4	470,0	395	889	0,870	32,4
59	1PL6228-4_B_	400	14,0	181,0	305	1719	0,860	42,5
60	1PL6228-4_D_	1150	39,2	334,0	400	1578	0,880	30,5
61	1PL6228-4_F_	1750	59,0	470,0	400	1448	0,860	36,8
62	1PL6228-4_L_	2900	97,3	530,0	400	988	0,870	35,0
63	1PH4103-4_F_	1750	61,2	20,5	400	48	0,75	56,1
64	1PH4105-4_F_	1750	61,3	28,0	400	70	0,78	48,2
65	1PH4107-4_F_	1750	61,0	36,0	400	89	0,78	50,0
66	1PH4133-4_F_	1750	60,2	36,0	400	96	0,82	33,3
67	1PH4135-4_F_	1750	59,8	52,0	400	139	0,79	42,3
68	1PH4137-4_F_	1750	59,9	63,0	400	172	0,81	36,5
69	1PH4163-4_F_	1750	59,3	88,0	400	235	0,78	47,7
70	1PH4167-4_F_	1750	59,4	107,0	400	295	0,80	41,1

Eingabe in P097	Motor-Bestellnummer (MLFB)	Nenn-drehzahl $n_n$ [1/min]	Frequenz $f_n$ [Hz]	Strom $I_n$ [A]	Spannung $U_n$ [V]	Drehmoment $M_n$ [Nm]	$\cos \varphi$	$i_U$ [%]
71	1PH4168-4_F_	1750	59,4	117,0	400	333	0,82	36,8
72	1PH7107-2_G_	2300	78,6	24,8	398	50	0,80	48,8
73	1PH7167-2_G_	2300	77,4	85,0	398	183	0,84	47,1
74	1PH7284-__B_	500	17,0	144,0	400	1529	0,87	41,7
75	1PH7284-__D_	1150	38,6	314,0	400	1414	0,82	50,3
76	1PH7284-__F_	1750	58,7	393,0	400	1228	0,86	41,5
77	1PH7286-__B_	500	17,0	180,0	400	1909	0,86	43,3
78	1PH7286-__D_	1150	38,6	414,0	380	1745	0,81	52,7
79	1PH7286-__F_	1750	58,7	466,0	400	1474	0,87	39,5
80	1PH7288-__B_	500	17,0	233,0	400	2481	0,87	42,6
81	1PH7288-__D_	1150	38,6	497,0	385	2160	0,82	50,7
82	1PH7288-__F_	1750	58,7	586,0	400	1856	0,87	39,9
83 bis 99	für zukünftige Verwendung							
100	1PL6284-__D_	1150	38,9	478,0	400	2325	0,89	32,6
101	1PL6284-__F_	1750	59,0	616,0	400	2019	0,90	26,3
102	1PL6286-__D_	1150	38,9	637,0	380	2944	0,89	33,6
103	1PL6286-__F_	1750	59,0	736,0	400	2429	0,91	24,7
104	1PL6288-__D_	1150	38,9	765,0	385	3607	0,89	32,4
105	1PL6288-__F_	1750	59,0	924,0	400	3055	0,91	25,1
106 bis 127	für zukünftige Verwendung							

Tabelle 9-8 Motorenliste 1PH7 (=1PA6) / 1PL6 / 1PH4

## 9.4 Ausführliche Parametrierung

Die ausführliche Parametrierung ist immer dann anzuwenden, wenn die Einsatzbedingungen der Geräte zuvor nicht exakt bekannt und detaillierte Parameteranpassungen vor Ort erforderlich sind. Typische Anwendungen dafür sind Erstinbetriebsetzungen.

### 9.4.1 Leistungsteildefinition

Im Auslieferungszustand ist die Leistungsteildefinition bereits abgeschlossen. Sie ist deshalb nur beim Austausch der CUVC notwendig und unter normalen Bedingungen nicht erforderlich.

Bei der Leistungsteildefinition wird der Regelelektronik mitgeteilt, mit welchem Leistungsteil sie zusammenarbeitet. Dieser Schritt ist bei allen Geräten der Bauformen Kompakt-, Einbau- und Schrankgerät erforderlich.

#### WARNUNG



Werden CUVC-Baugruppen zwischen verschiedenen Geräten getauscht, ohne dass das Leistungsteil erneut definiert wurde, kann nach Anlegen der Versorgungsspannung und Einschalten des Gerätes das Gerät zerstört werden.

Für die Leistungsteildefinition muss das Gerät in den Zustand "Leistungsteildefinition" gebracht werden. Das geschieht bei der Anwahl des Menüs "Leistungsteildefinition". In diesem Menü wird dann durch Eingabe einer Codenummer das Leistungsteil definiert.

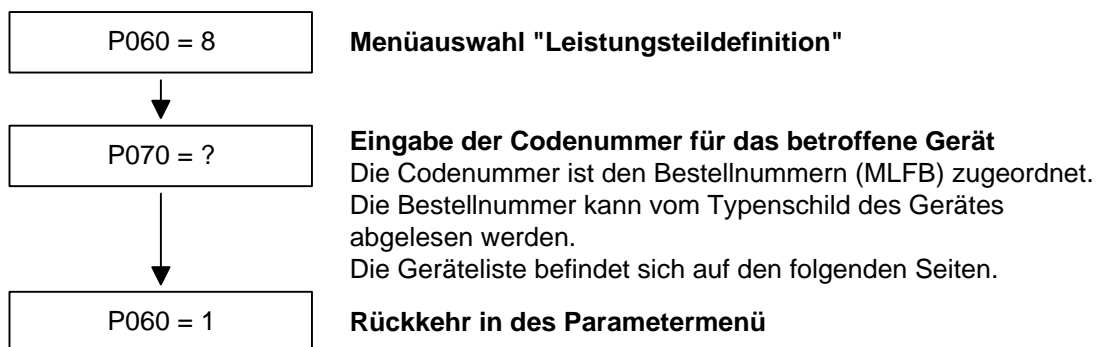


Bild 9-5 Ablauf bei Durchführung der Leistungsteildefinition

#### WARNUNG



Zur Kontrolle der Eingaben sollten die Werte für die Umrichter-Anschlussspannung in P071 und den Umrichter-Strom in P072 nach Rückkehr in das Parametermenü überprüft werden. Sie müssen mit den Angaben des Typenschildes übereinstimmen.

PWE: Parameterwert P070

In [A]: Ausgangsbemessungsstrom in Ampere (P072)

#### DC 270 V bis 310 V

Bestellnummer	In [A]	PWE
6SE7021-1RA60	10,6	15
6SE7021-3RA60	13,3	22
6SE7021-8RB60	17,7	28
6SE7022-3RB60	22,9	33
6SE7023-2RB60	32,2	40
6SE7024-4RC60	44,2	49
6SE7025-4RD60	54,0	55
6SE7027-0RD60	69,0	65
6SE7028-1RD60	81,0	71

#### DC 510 V bis 650 V

Bestellnummer	In [A]	PWE
6SE7016-1TA61	6,1	4
6SE7018-0TA61	8,0	10
6SE7021-0TA61	10,2	12
6SE7021-3TB61	13,2	19
6SE7021-8TB61	17,5	26
6SE7022-6TC61	25,5	36
6SE7023-4TC61	34,0	43
6SE7023-8TD61	37,5	47
6SE7024-7TD61	47,0	53
6SE7026-0TD61	59,0	57
6SE7027-2TD61	72,0	67

#### DC 675 V bis 810 V

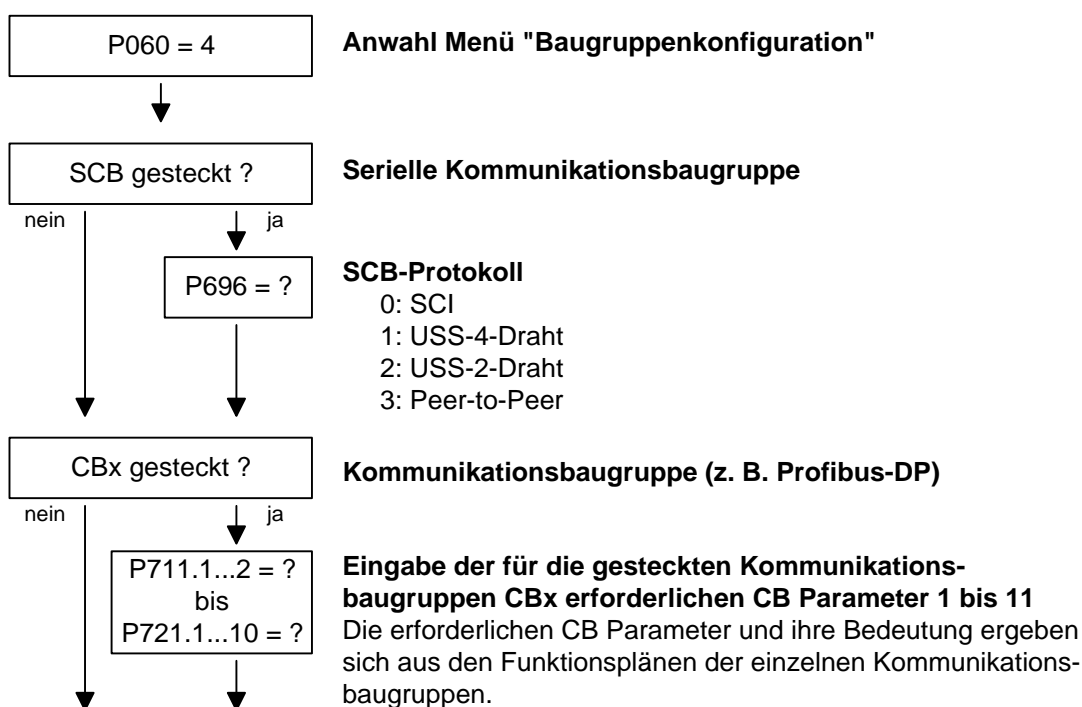
Bestellnummer	In [A]	PWE
6SE7014-5UB61	4,5	2
6SE7016-2UB61	6,2	6
6SE7017-8UB61	7,8	8
6SE7021-1UB61	11,0	17
6SE7021-5UB61	15,1	24
6SE7022-2UC61	22,0	31
6SE7023-0UD61	29,0	38
6SE7023-4UD61	34,0	45
6SE7024-7UD61	46,5	51

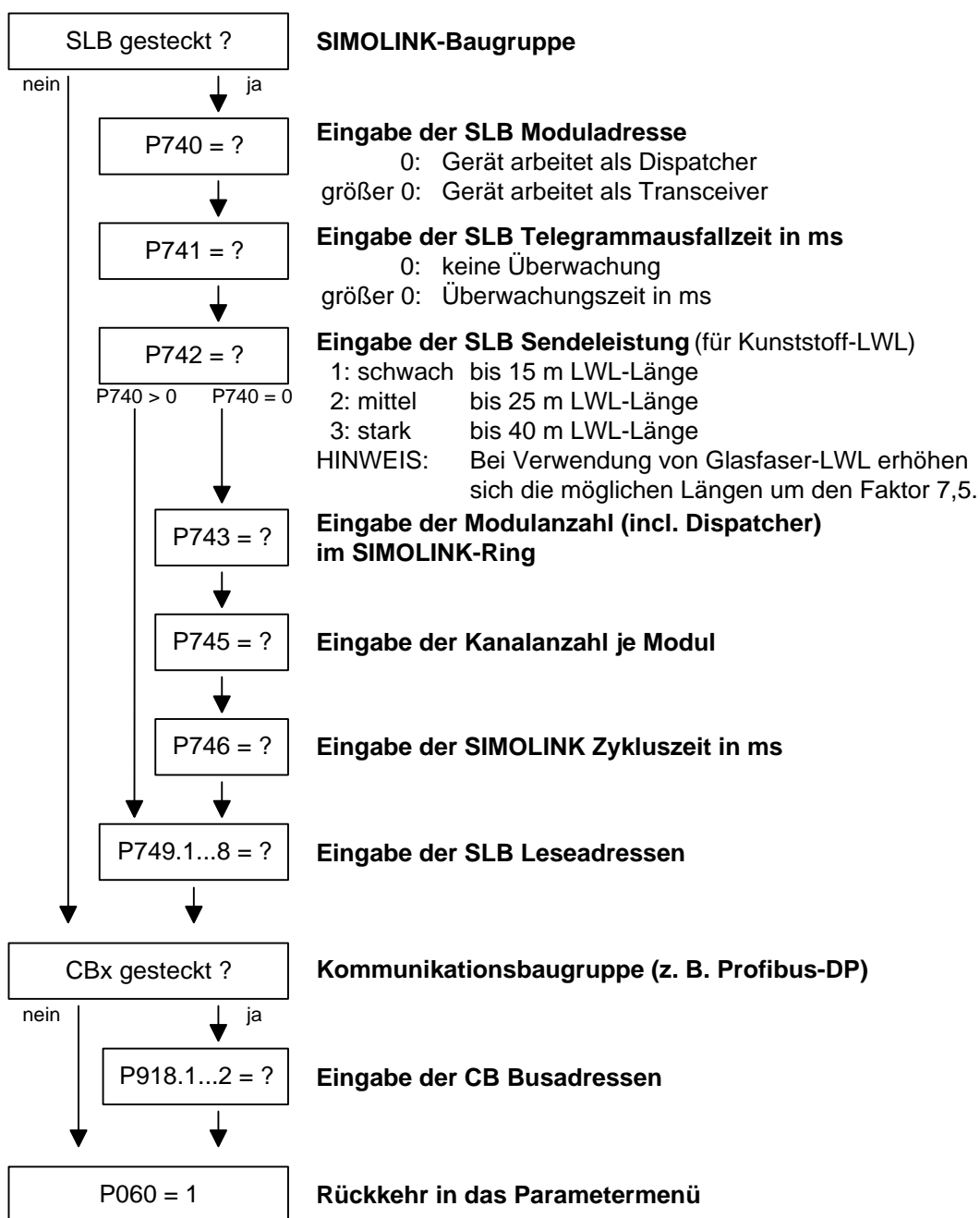


## 9.4.2 Baugruppenkonfiguration

Bei der Baugruppenkonfiguration wird der Regelelektronik mitgeteilt, wie die eingebauten Optionsbaugruppen zu konfigurieren sind. Dieser Schritt ist immer dann erforderlich, wenn die Optionsbaugruppen CBx oder SLB verwendet werden.

Für die Baugruppenkonfiguration muss das Gerät in den Zustand "Baugruppenkonfiguration" gebracht werden. Das geschieht bei der Anwahl des Menüs "Baugruppenkonfiguration". In diesem Menü werden Parameter eingestellt, die für die Anpassung der Optionsbaugruppen an die konkrete Anwendung benötigt werden (z. B. Busadressen, Baudraten usw.). Nach Verlassen des Menüs werden die eingestellten Parameter übertragen und die Optionsbaugruppen initialisiert.





**Baugruppencodes**

Der Beobachtungsparameter r826.x dient zur Anzeige der Baugruppencodes. Anhand dieser Codes kann der Typ der eingebauten Elektronikbaugruppen ermittelt werden.

Parameter	Index	Position
r826	1	Grundbaugruppe
r826	2	Slot A
r826	3	Slot B
r826	4	Slot C
r826	5	Slot D
r826	6	Slot E
r826	7	Slot F
r826	8	Slot G

Wird eine Technologiebaugruppe T100, T300, TSY (Einbauplatz 2) bzw. eine SCB1 oder SCB2 (Einbauplatz 2 bzw. 3) eingesetzt, findet sich deren Baugruppenkennung in folgenden Indizes:

Parameter	Index	Position
r826	5	Einbauplatz 2
r826	7	Einbauplatz 3

**Allgemeine Baugruppencodes**

Parameterwert	Bedeutung
90 bis 109	Mainboards oder Control Unit
110 bis 119	Sensor Board (SBx)
120 bis 129	Serial Communication Board (Scx)
130 bis 139	Technology Board
140 bis 149	Communication Board (Cbx)
150 bis 169	Sonderbaugruppen (Ebx, SLB)

**Spezielle  
Baugruppencodes**

<b>Baugruppe</b>	<b>Bedeutung</b>	<b>Parameterwert</b>
CUVC	Control Unit Vector Control	92
CUMC	Control Unit Motion Control	93
CUMC+	Control Unit Motion Control Compact PLUS	94
CUVC+	Control Unit Vector Control Compact PLUS	95
CUPM	Control Unit Motion Control Performance 2	96
CUMP	Control Unit Motion Control Kompakt PLUS Performance 2	97
CUSA	Control Unit Sinus AFE	108
TSY	Tacho- und Synchronisierbaugruppe	110
SBP	Sensor Board Puls	111
SCB1	Serial Communication Board 1 (LWL)	121
SCB2	Serial Communication Board 2	122
T100	Technologiebaugruppe	131
T300	Technologiebaugruppe	131
T400	Technologiebaugruppe	134
CBX	Communication Board	14x
CBP	Communication Board PROFIBUS	143
CBD	Communication Board DeviceNet	145
CBC	Communication Board CAN Bus	146
CBL	Communication Board CC-Link	147
CBP2	Communication Board PROFIBUS 2	148
EB1	Expansion Board 1	151
EB2	Expansion Board 2	152
SLB	SIMOLINK-Bus-Interface	161

### 9.4.3 Antriebseinstellung

Die Antriebseinstellung stellt gegenüber der Schnellparametrierung eine erweiterte Inbetriebnahme dar.

Bei der Antriebseinstellung wird der Regelelektronik mitgeteilt, an welcher Einspeisespannung der Umrichter arbeitet, welcher Motor angeschlossen ist und über welchen Motorgeber dieser verfügt. Außerdem erfolgt die Auswahl der Motorregelung (U/f-Steuerung oder Vektorregelung) und der Pulsfrequenz. Bei Bedarf können die für das Motormodell benötigten Parameter automatisch berechnet werden. Zusätzlich werden während der Antriebseinstellung die Normierungen für die Strom-, Spannungs-, Frequenz-, Drehzahl- und Drehmomentsignale festgelegt.

Bei der Inbetriebnahme des Asynchronmotors werden zunächst die Parameter des Herstellers vollständig (s.u.) eingetragen:

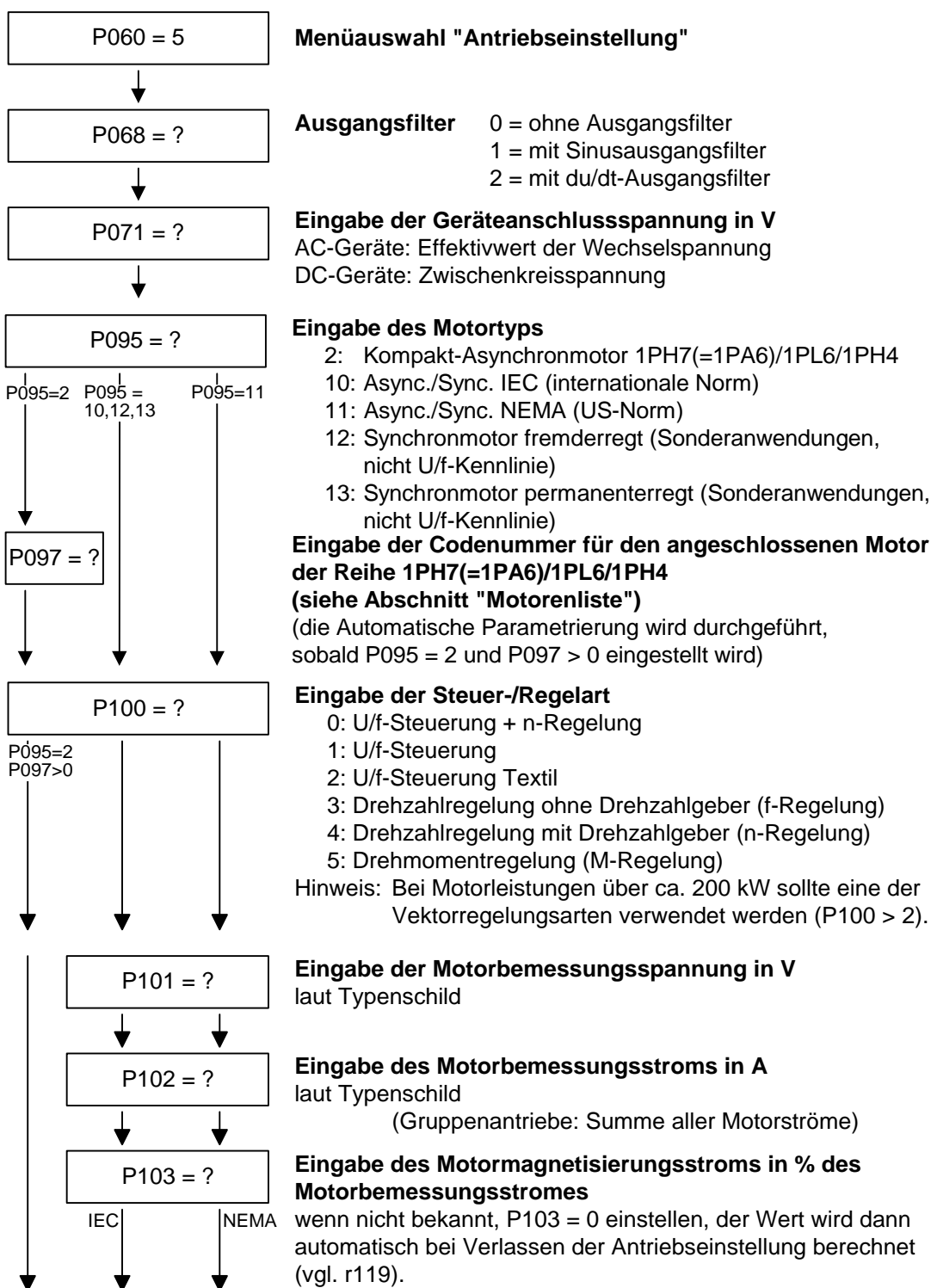
- ◆ Dabei müssen Sie beachten, ob die Asynchronmaschine in Stern- oder Dreieckschaltung betrieben wird.
- ◆ Vom Typenschild müssen Sie immer die S1-Daten verwenden.
- ◆ Sie müssen den Grundwellen-Effektivwert der Bemessungsspannung eintragen und nicht den Gesamteffektivwert (enthält Oberwellenanteile) für Umrichterbetrieb.
- ◆ Sie müssen immer den richtigen Motor-Bemessungsstrom **P102** eintragen (Typenschild). Wenn bei speziellen Lüftermotoren auf dem Typenschild zwei unterschiedliche Nennströme vorhanden sind, dann müssen Sie den Wert für  $M \sim n$  für Konstantmoment (nicht  $M \sim n^2$ ) einsetzen. Ein höheres Drehmoment kann mit den Momenten- und Stromgrenzen eingestellt werden.
- ◆ Die Genauigkeit des Motor-Bemessungsstromes wirkt sich direkt auf die Drehmomentgenauigkeit aus, da das Bemessungsmoment auf den Bemessungsstrom normiert wird. Ein um 4 % erhöhter Bemessungsstrom führt näherungsweise auch zu einem um 4 % erhöhten Drehmoment (bezogen auf das Bemessungsmoment des Motors).
- ◆ Bei Gruppenantrieben müssen Sie den Gesamt-Bemessungsstrom eintragen  $\mathbf{P102} = x \cdot I_{\text{mot,nenn}}$
- ◆ Ist der Bemessungs-Magnetisierungsstrom bekannt, so sollten Sie ihn bei der Antriebseinstellung in **P103** eintragen (in %  $I_{\text{mot,nenn}}$ ). Dadurch werden die Ergebnisse der "automatischen Parametrierung" (**P115** = 1) genauer.

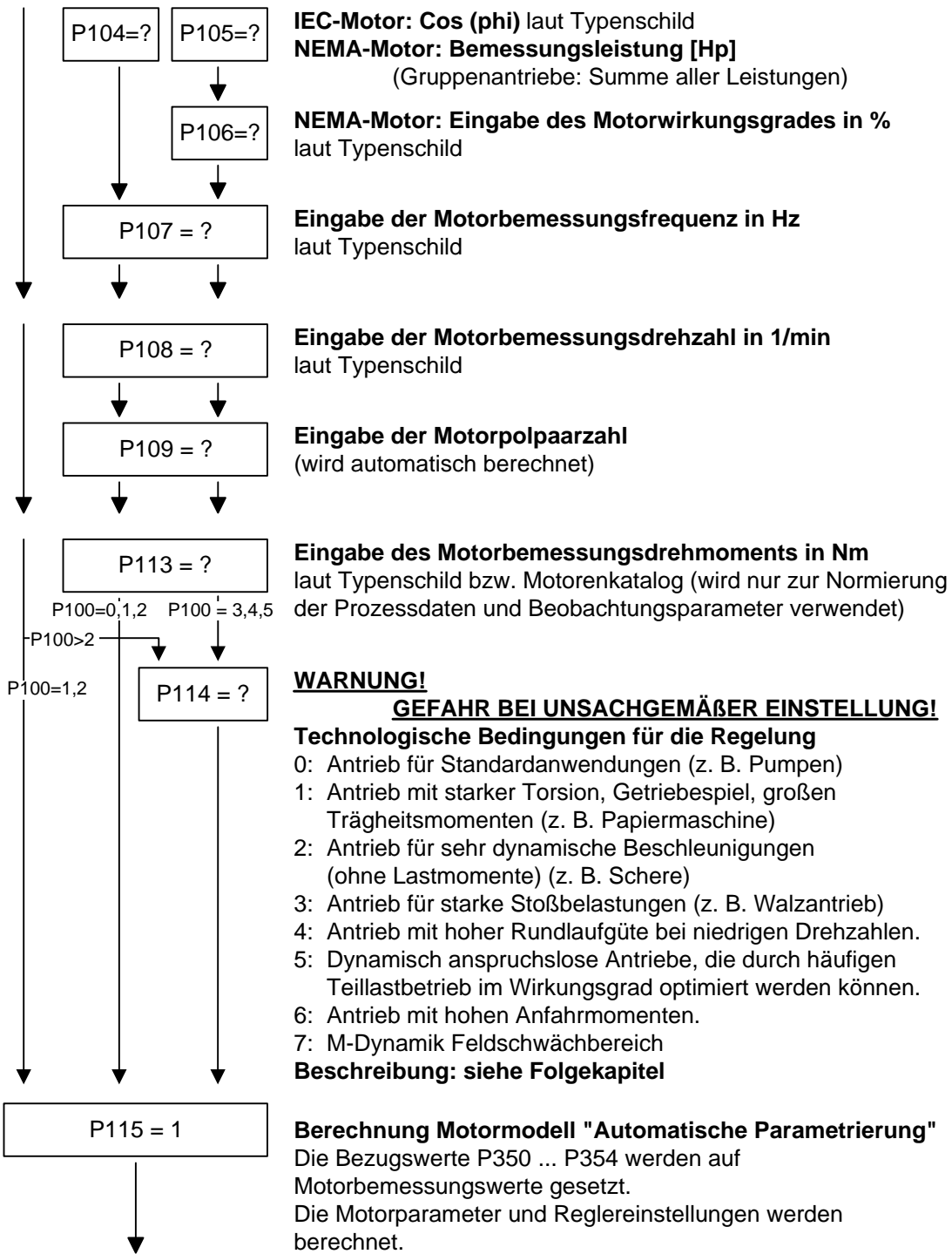
- ◆ Da der Bemessungs-Magnetisierungsstrom **P103** (nicht zu verwechseln mit dem Leerlaufstrom bei Betrieb mit Bemessungsfrequenz **P107** und Bemessungsspannung **P101**) meist nicht bekannt ist, können Sie zunächst 0.0 % eintragen. Mit Hilfe des Leistungsfaktors (cosPHI) **P104** wird ein Näherungswert errechnet und in **r119** angezeigt.  
Die Erfahrung zeigt, dass die Näherung bei Motoren großer Leistung (über 800 kW) eher etwas zu große Werte liefert und bei Motoren kleiner Leistung (unter 22 kW) eher etwas zu kleine Werte. Der Magnetisierungsstrom ist definiert als feldbildende Stromkomponente bei Betrieb im Bemessungspunkt der Maschine ( $U = \mathbf{P101}$ ,  $f = \mathbf{P107}$ ,  $n = \mathbf{P108}$ ,  $i = \mathbf{P102}$ ).
- ◆ Die Bemessungsfrequenz **P107** und die Bemessungsdrehzahl **P108** führen automatisch zur Berechnung der Polpaarzahl **P109**. Wenn der angeschlossene Motor als Generator ausgelegt ist und auf dem Typenschild die Generatordaten stehen (übersynchrone Bemessungsdrehzahl), dann müssen Sie die Polpaarzahl manuell richtig stellen (um 1 erhöhen, wenn der Motor mindestens 4-polig ist), damit der Bemessungsschlupf (**r110**) richtig berechnet werden kann.
- ◆ Bei Asynchronmotoren dürfen Sie nicht die synchrone Leerlaufdrehzahl sondern die wirkliche Motor-Bemessungsdrehzahl in **P108** eintragen, d.h. die Schlupffrequenz bei Nennlast muss sich aus den Parametern **P107...P109** ergeben.
- ◆ Der Motorbemessungsschlupf ( $1 - \mathbf{P108}/60 \times \mathbf{P109}/\mathbf{P107}$ ) sollte üblicherweise größer sein als  $0,35 \% \times \mathbf{P107}$ .  
Diese niedrigen Werte werden allerdings erst bei Motoren mit sehr großer Leistung (ab ca. 1000 kW) erreicht.  
Motoren mittlerer Leistung (45...800 kW) haben Schlupfwerte um 2,0...0.6 %.  
Motoren niedriger Leistung (unter 22 kW) können auch Schlupfwerte bis 10 % aufweisen.
- ◆ Eine genauere Bewertung des Bemessungsschlupfes kann nach der Stillstandsmessung (**P115** = 2) durch Heranziehen der Temperaturbewertung für den Läuferwiderstand **P127** erfolgen. Bei kalten Motoren (ca. 20 °C) liegt der Wert üblicherweise bei 70 % ( $\pm 10$  %) bei warmen Motoren (Betriebstemperatur) bei 100 % ( $\pm 10$  %). Bei sehr starken Abweichungen können Sie davon ausgehen, dass die Bemessungsfrequenz **P107** oder die Bemessungsdrehzahl **P108** nicht den realen Werten entsprechen.
- ◆ Liegt die Motor-Bemessungsfrequenz (Projektierung!) unter 8 Hz, so müssen Sie in der Antriebseinstellung **P107** = 8.0 Hz setzen. Die Motor-Bemessungsspannung **P101** ist im Verhältnis  $8 \text{ Hz} / f_{\text{Mot,N}}$  hochzurechnen, die Bemessungsdrehzahl **P108** sollte zu einer gleichen Schlupfdrehzahl führen:  
$$\mathbf{P108} = ((8 \text{ Hz} - \mathbf{P107}_{\text{alt}}) \times 60 / \mathbf{P109}) + \mathbf{P108}_{\text{alt}}$$

**WARNUNG**

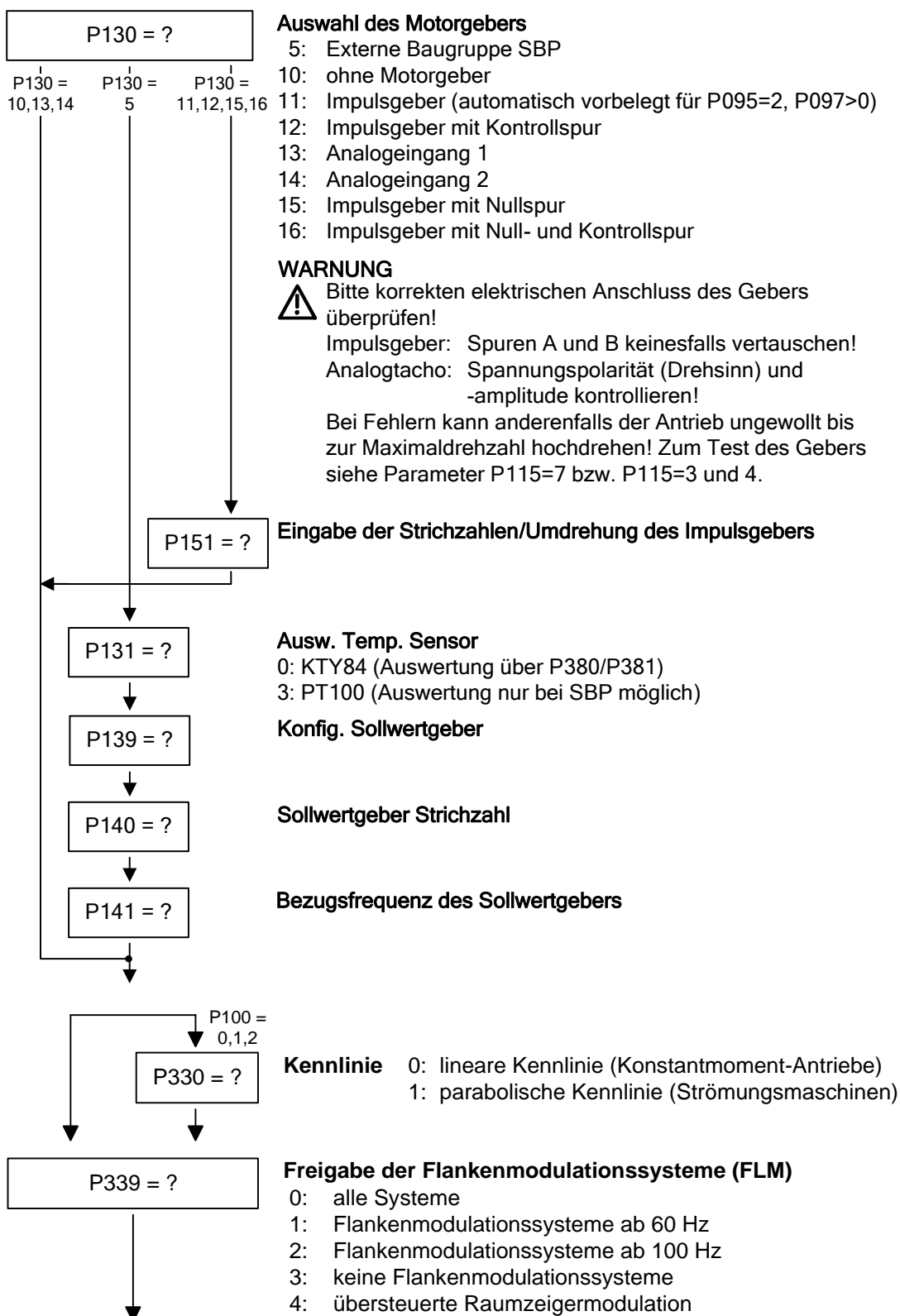
Bei der Motoridentifizierung (P115 = 2...7) werden die Wechselrichterimpulse freigegeben und der Antrieb dreht sich!

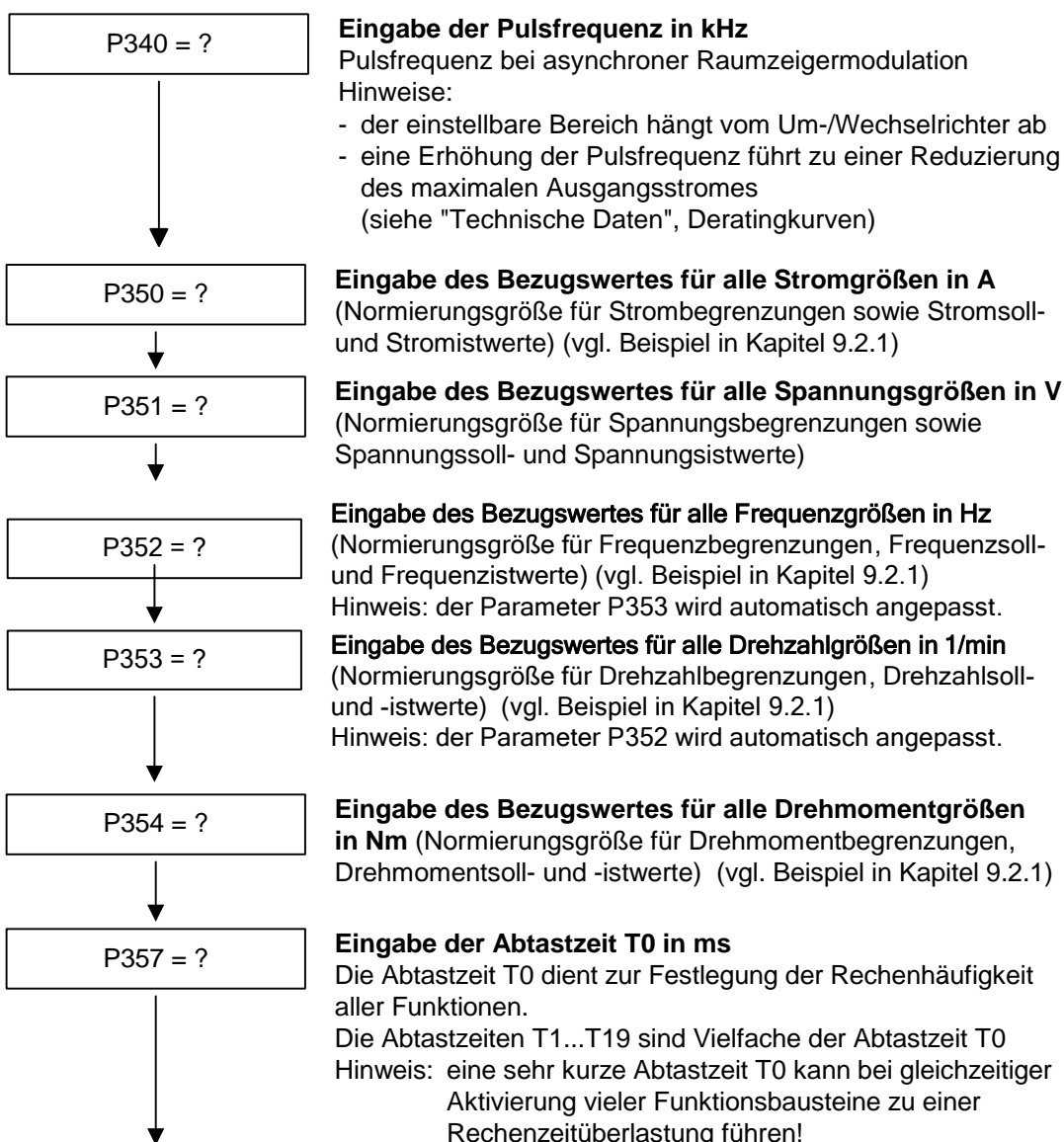
Aus Sicherheitsgründen sollte die drehende Messung zunächst möglichst ohne Lastkupplung erfolgen.

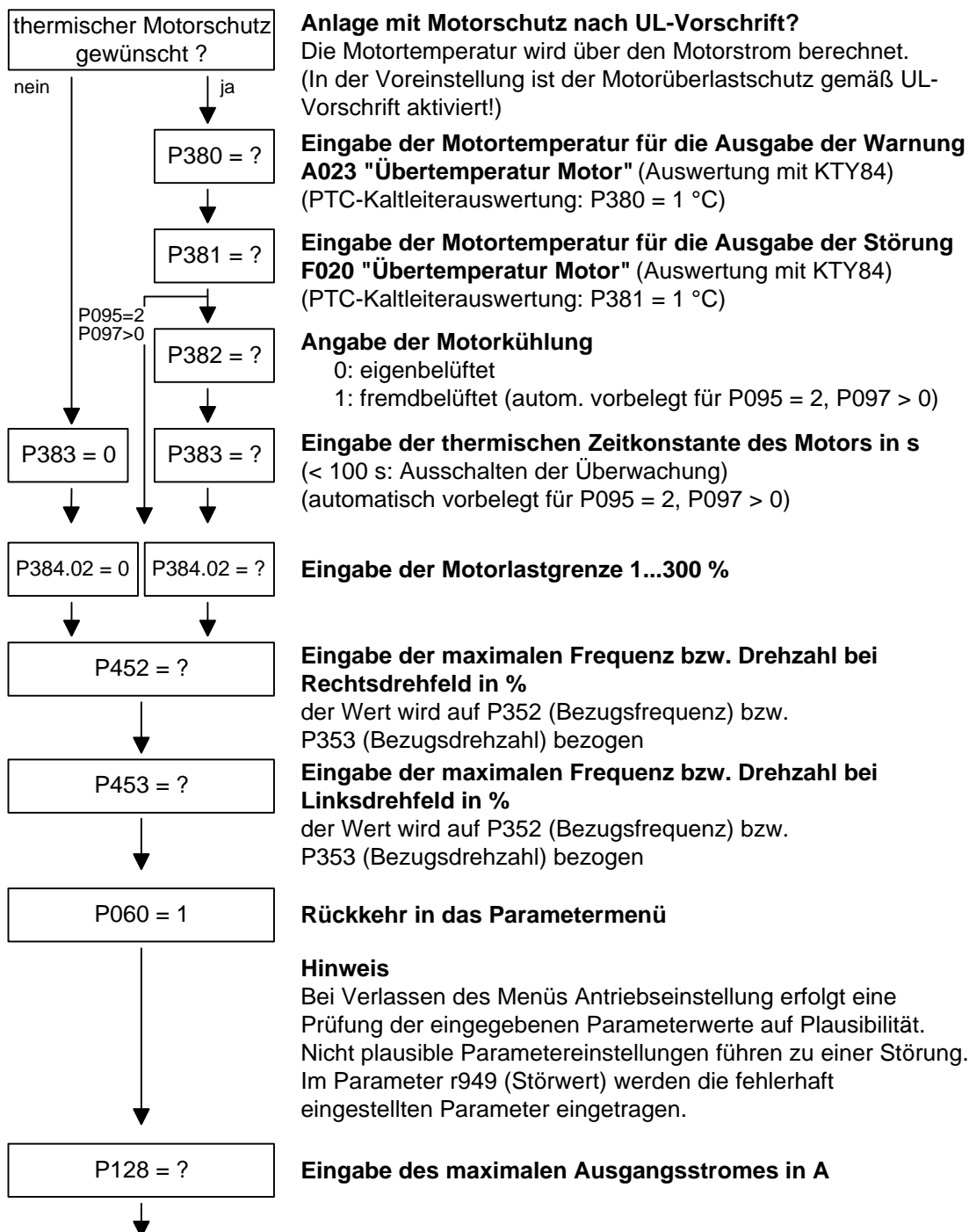


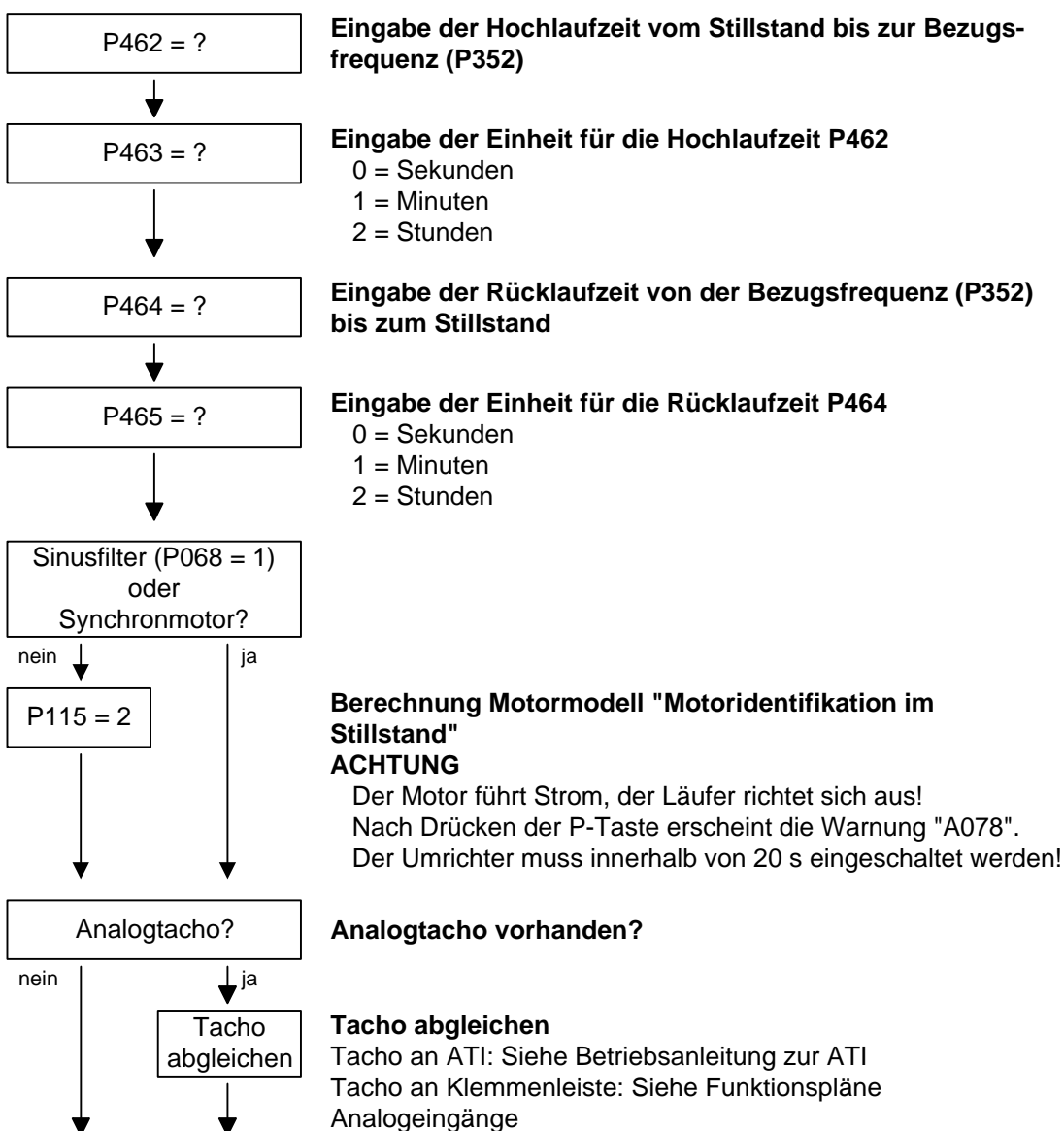


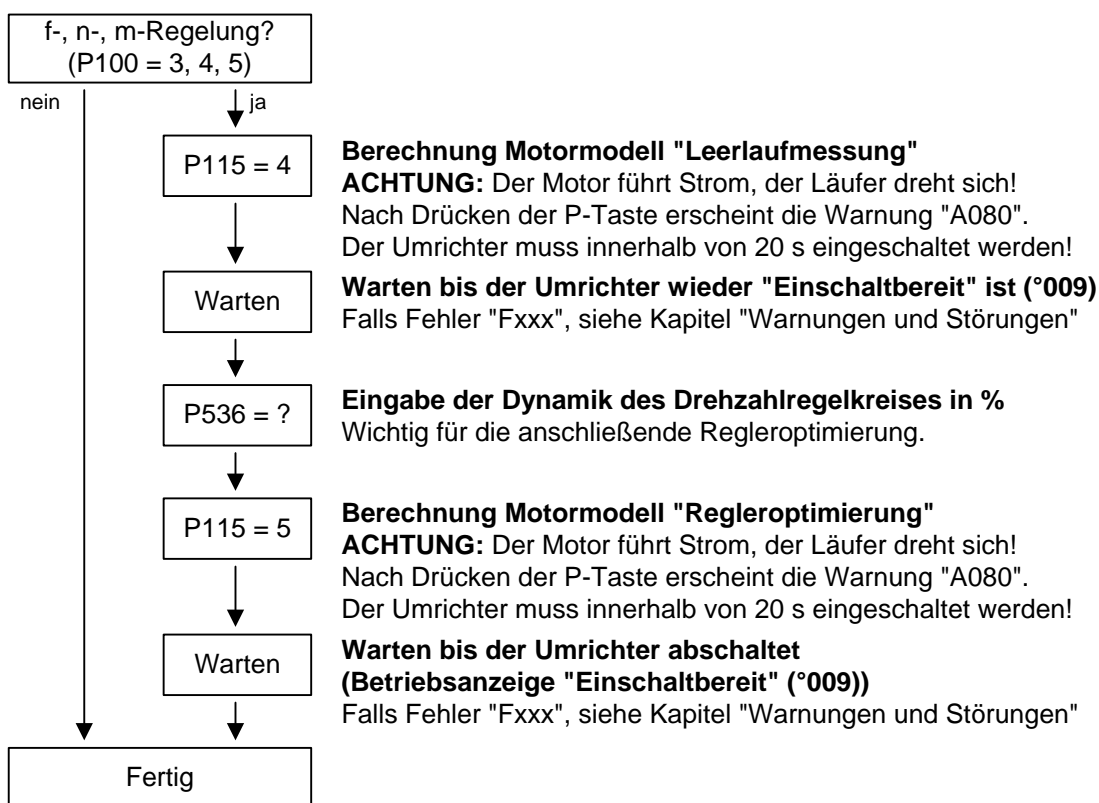












## 9.5 Hinweise zur Parametrierung

Die Parameterliste umfasst die Einstell- und Beobachtungsparameter aller verfügbaren Motortypen (Asynchron- und Synchronmotoren) sowie alle möglichen Steuer- und Regelungsarten (z. B. U/f-Kennlinie, Drehzahlregelung).

In der Parameterbeschreibung wird unter "Voraussetzungen" gekennzeichnet, in welcher Konstellation ein Einfluss dieses Parameters vorliegt bzw. ob er überhaupt angezeigt wird.

Wenn nicht anders vermerkt, sind alle Prozentangaben auf die Bezugsgrößen in P350 bis P354 bezogen.

Werden Bezugsgrößen geändert, ändert sich somit auch die Bedeutung der Parameter mit Prozentnormierung (z. B. P352 = Maximalfrequenz).

### Bezugsgrößen

Bezugsgrößen sind dafür gedacht, Soll- und Istsignale in einheitlicher Weise darstellbar zu machen. Dies gilt ebenso für fest einstellbare Parameter, die in der Einheit "Prozent" vorgegeben werden. Ein Wert von 100 % entspricht außerdem einem Prozessdatenwert von 4000h bzw. 4000 0000h bei Doppelworten.

Alle Soll- und Istsignale (z. B. Soll- und Istdrehzahl) beziehen sich auf die physikalisch zugehörige Bezugsgröße. Dafür stehen folgende Parameter zur Verfügung:

P350	Bezugsstrom	in A
P351	Bezugsspannung	in V
P352	Bezugsfrequenz	in Hz
P353	Bezugsdrehzahl	in 1/min
P354	Bezugsmoment	in Nm

Sowohl bei der Schnellparametrierung als auch bei der Automatischen Parametrierung (P115 = 1(2,3)) werden diese Bezugsgrößen auf die Motorbemessungsgrößen gesetzt. Bei der Automatischen Parametrierung geschieht dies nur, wenn sie im Umrichterzustand "Antriebseinstellung" aktiviert wird.

### Drehzahl-, Frequenz- Bezugswerte

Drehzahl- Bezugsfrequenz und Bezugsdrehzahl sind immer über die Polpaarzahl miteinander verkoppelt.

$$P353 = P352 \times \frac{60}{P109}$$

Wird eine der beiden Parameter verstellt, so wird der zweite mit Hilfe dieser Gleichung umgerechnet.

Da beim Download (vgl. Kap. 9.2.3) diese Berechnung nicht erfolgt, sind immer beide Größen in korrekter Abhängigkeit zueinander zu laden.

Werden Soll- und Istsignale der Regelung auf eine gewünschte Bezugsdrehzahl in 1/min bezogen, so ist dementsprechend P353 einzustellen (P352 wird automatisch umgerechnet). Soll der Bezug jedoch eine Drehfrequenz in Hz sein (umgerechnet mit der Polpaarzahl P109), so ist P352 einzustellen.

**Drehmoment-  
Bezugswert**

Da Drehmomentsignale und –parameter in der Regelung immer in Prozent vorgegeben und angezeigt werden, ist für die Genauigkeit immer das Verhältnis von Bezugsmoment (P354) zum Motorbemessungsmoment (P113) entscheidend. Sind beide Werte gleich, so entspricht ein Anzeigewert von 100 % genau dem Motorbemessungsmoment, unabhängig davon, welche konkreten Werte in P354 und P113 eingetragen wurden.

Aus Gründen der Übersicht ist es allerdings ratsam, in P113 das wirkliche Bemessungsmoment des Antriebs (z. B. aus Katalogdaten) einzutragen.

$$P113 = \frac{P_{W(mot,nenn)}}{\frac{2 \cdot \pi \cdot n(mot,nenn)}{60}}$$

**Leistungs-  
Bezugswert**

Die Bezugsleistung (in W) errechnet sich aus Bezugsmoment und Bezugsdrehzahl:

$$R_{W,bezug} = \frac{P354 \cdot P353 \cdot 2 \cdot \pi}{60}$$

Leistungswerte der Regelung werden ebenfalls immer in Prozent angegeben und beziehen sich auf die genannte Bezugsleistung. Eine Umrechnung auf Motorbemessungsleistung ist über das Verhältnis von  $P_{W,bezug} / P_{mot,nenn}$  möglich.

$$P_{mot,nenn} = \frac{P113 \cdot 2 \cdot \pi \cdot P108}{60}$$

**Strom-  
Bezugswert**

Der Bezugsstrom P350 ist bei Erhöhung des Bezugsmomentes P354 beispielsweise um denselben Faktor zu erhöhen, da bei größeren Drehmomenten auch der Strom entsprechend ansteigt.

**HINWEIS**

Auch Einstell- und Beobachtungsparameter in physikalischer Darstellung (z. B.  $I_{max}$  in A) sind auf 2-fachen Bezugswert begrenzt.

Bei Änderung der Bezugsgrößen ändert sich der physikalische Wert aller Parameter, die in Prozent vorgegeben werden; das sind alle Parameter des Sollwertkanals, sowie die Leistungsbegrenzung der Regelung (P258, P259) und der statische Strom bei f-Regelung (P278, P279).

Sind Bezugs- und Motorbemessungsgrößen identisch (z. B. nach Schnellparametrierung), ist eine Signaldarstellung (z. B. über Konnektoren) bis zu den 2fachen Motorbemessungsgrößen möglich. Reicht dies nicht aus, muss in das Menü "Antriebseinstellung" (P060 = 5) gewechselt werden, um die Bezugsgrößen anzupassen.

**Beispiel**

P107 = 52,00 Hz Motor-Bemessungsfrequenz

P108 = 1500,0 1/min Motor-Bemessungsdrehzahl

P109 = 2 Motor-Polpaarzahl

Vorbelegung:

P352 = 52,00 Hz Bezugsfrequenz

P353 = 1560 1/min Bezugsdrehzahl

Für eine Maximaldrehzahl von 4-facher Motorbemessungsdrehzahl müssen Sie die Bezugsdrehzahl mindestens auf den Wert 3000 1/min setzen. Dabei erfolgt automatisch eine Anpassung der Bezugsfrequenz ( $P352 = P353 / 60 \times P109$ ).

P352 = 100,00 Hz

P353 = 3000 1/min

Eine Solldrehzahl von 1500 1/min entspricht einer Sollfrequenz von 50,00 Hz bzw. einem Automatisierungswert von 50,0 %.

Der Darstellungsbereich endet bei 6000 1/min (2 x 3000 1/min).

Der interne Darstellungsbereich der Regelung ist davon nicht betroffen. Da die internen Regelungssignale sich auf Motorbemessungsgrößen beziehen, sind immer genügend Regelreserven vorhanden.

Üblicherweise ist die Bezugsdrehzahl auf die gewünschte Maximaldrehzahl zu legen.

Für die Rechenzeit erweisen sich Bezugsfrequenzen von  $P352 = P107$ ,  $P352 = 2 \times P107$ ,  $P352 = 4 \times P107$  als günstig.

Für ein maximales Drehmoment von 3-fachem Motorbemessungsmoment (P113) ist das Bezugsmoment vorzugsweise auf das 2- bis 4-fache des Parameterwertes P113 zu setzen (für einen 4- bis 8-fachen Darstellungsbereich).

**Fremderregte Synchronmotoren**

Funktionspläne und Inbetriebnahmeanleitung für fremderregte Synchronmotoren (mit Dämpferkäfig und Erregung über Schleifringe) stehen in einer gesonderten Anleitung zur Verfügung.

Folgende Parameter wirken sich nur bei diesen Synchronmotoren aus:

P75 bis P88; P155 bis r168, P187, P258, P274, P297, P298, P301, r302, P306 bis P312.



**Automatische  
Parametrierung und  
Motoridentifikation**

In der Automatischen Parametrierung (P115 = 1) werden folgende Parameter berechnet bzw. auf feste Werte gesetzt:

P116	P236	P295	P337
P117	P240	P303	P339
P120	P258	P306	P344
P121	P259	P313	P347
P122	P273	P315	P348
P127	P274	P316	P388
P128	P278	P319	P392
P161	P279	P322	P396
P215	P283	P325	P471
P216	P284	P326	P525
P217	P287	P334	P536
P223	P291	P335	P602
P235	P293	P336	P603

- ◆ P350 bis P354 werden nur im Umrichterzustand Antriebseinstellung (P060 = 5) oder Schnellparametrierung (P060 = 3) auf die Motorbemessungsgrößen gesetzt.
- ◆ Im Umrichterzustand "Antriebseinstellung" (nicht im Umrichterzustand "Bereit") wird bei Anwahl der Stillstandsmessung P115 = 2, 3 auch die Automatische Parametrierung durchgeführt.
- ◆ Bei der Stillstandsmessung P115 = 2, 3 werden folgende Parameter gemessen bzw. berechnet:
  - P103, P120, P121, P122, P127, P347, P349.  
Daraus resultieren die Reglereinstellungen in: P283, P284, P315, P316.
- ◆ Bei der drehenden Messung P115 = 3, 4 wird P103 und P120 angepasst.
- ◆ Bei der n/f-Regleroptimierung P115 = 5 werden die Parameter P116, P223, P235, P236, P240 und P471 ermittelt.

Prinzipiell sollte die Automatische Parametrierung (P115 = 1) oder die Motoridentifizierung (P115 = 2, 3) durchgeführt werden, sobald im Umrichterzustand "Antriebseinstellung" (P060 = 5) eine der folgenden Parameter verstellt werden:

P068 = Ausgangsfilter

P095 = Motortyp

P097 = Motornummer

P100 = Regelungsart

P101...P109 = Motortypenschilddaten

P339 = Freigabe Modulationssystem

P340 = Pulsfrequenz

P357 = Abtastzeit

In Ausnahmefällen ist dies nicht notwendig:

- ◆ wenn P068 lediglich zwischen 0 und 2 (du/dt-Filter) verstellt wird.
- ◆ wenn P340 in ganzzahligen Schritten verstellt wird, z. B. von 2,5 kHz auf 5,0 kHz...7,5 kHz... usw.
- ◆ wenn P339 nicht auf übersteuerte Raumzeigermodulation gestellt wird; wenn P339 = 4, 5 (übersteuerte Raumzeigermodulation) muss zusätzlich die Aussteuergrenze P342 reduziert werden, um Drehmomentwelligkeit und Motorerwärmung zu begrenzen.
- ◆ wenn zwischen Drehzahl- und Drehmomentregelung (P100 = 4, 5) gewechselt wird.
- ◆ wenn zwischen Drehzahl- und Frequenzregelung gewechselt wird und folgende Parameter angepasst werden:

	f-Regelung (P100 = 3)	n-Regelung (P100 = 4)
P315 = EMK-Reg.Kp	2 x Kp	Kp
P223 = Glätt.n/f(ist)	≥ 0 ms	≥ 4 ms
P216 = Glätt.n/f(Vorst)	≥ 4,8 ms	≥ 0,0 ms
P222 = Q.n/f(ist)	KK0000	KK0000 (KK0091)

Die Drehzahlreglerdynamik ist bei geberloser Drehzahlregelung (Frequenzregelung) ggf. zu reduzieren (Kp (P235) verkleinern; Tn (P240) vergrößern).

**Temperaturüberwachung des Motors**

Die Aktivierung der Messwert- oder Kaltleiterüberwachung für den Motor führt beim Ansprechen je nach Einstellung der Parameter P380 und P381 zu unterschiedlichen Stör- und Warnmeldungen. Diese sind in der folgenden Tabelle aufgelistet:

P380 / °C	P381 / °C	Sensor	r009	Warnung A23 in Bereit	Warnung A23 in Betrieb	Störung F20 in Bereit	Störung F20 in Betrieb
= 0	= 0	KTY84 für RL-Adapt.	wenn P386 = 2	-	-	-	-
= 0	= 1	PTC	nein	-	-	-	ja 1)
= 1	= 0	PTC	nein	ja 1)	ja 1)	-	-
= 1	= 1	PTC	nein	ja 1)	-	-	ja 1)
= 0	> 1	KTY84	ja	-	-	-	ja 3)
> 1	= 0	KTY84	ja	ja 3)	ja 3)	ja 4)	ja 2)
> 1	> 1	KTY84	ja	ja 3)	ja 3)	ja 4)	ja 3)
= 1	> 1	KTY84	nein	ja 1)	-	-	ja 3) 2)
> 1	= 1	KTY84	nein	ja 3)	ja 3)	ja 4)	ja 2)

- 1) Warnung bzw. Störung werden bei Überschreiten der Kaltleitertemperatur oder bei Drahtbruch ausgelöst (nicht bei Leitungskurzschluss).
- 2) Störung wird nur bei Drahtbruch oder Leitungskurzschluss ausgelöst.
- 3) Störung bzw. Warnung bei Überschreiten des Temperaturgrenzwertes.
- 4) Störung wird nur bei Leitungskurzschluss ausgelöst.

## 9.5.1 Antriebseinstellung nach technologischen Randbedingungen

Zur Unterstützung der Inbetriebsetzung können in **P114** technologische Eigenschaften eingetragen werden. In einer nachfolgenden Automatischen Parametrierung (**P115** = 1) bzw. Motoridentifizierung (**P115** = 2, 3) und Regleroptimierung (**P115** = 3, 5) werden Parameteranpassungen in der Regelung vorgenommen, die für den ausgewählten Fall erfahrungsgemäß von Vorteil sind.

Die Parameteranpassungen sind der nachfolgenden Tabelle zu entnehmen. Aus der Tabelle wird deutlich, welche Parameter entscheidenden Einfluss auf die Regelung haben. Die Werte selbst sind qualitativ zu verstehen und können je nach technologischer Erfordernis weiter verstellt werden.

Sollte nicht klar sein, welche Art technologischer Randbedingung im aktuellen Fall vorliegt (z. B. hohe Rundlaufgüte bei kleinen Drehzahlen bei gleichzeitig schnellen Beschleunigungsvorgängen), so sind die Parametereinstellungen auch (manuell) zu kombinieren. Es ist auf jeden Fall immer sinnvoll, die Inbetriebnahme mit der **Standardeinstellung** vorzunehmen, um anschließend die angegebenen Parameter nacheinander einzustellen.

Die Einstellungen von P114 = 2...4 sind nur möglich, wenn keine Getriebelose vorliegen.

- P114 = 0: Standardantrieb (z. B. Pumpen, Lüfter)
- 1: Torsion, Getriebespiel und große Trägheitsmomente (z. B. Papiermaschinen)
  - 2: Beschleunigungsantriebe mit konstanter Trägheit (z. B. Scheren)
  - 3: hohe Laststoßanforderungen (bei f-Regelung erst ab ca. 20% $f_{mot,n}$  möglich)
  - 4: hohe Rundlaufgüte bei kleinen Drehzahlen (bei n-Regelung; mit hoher Geberstrichzahl)
  - 5: Wirkungsgradoptimierung b. Teillast durch Flussabsenkung (dynamisch anspruchslose Antriebe)
  - 6: hohe Anfahrmomente (Schweranlauf)
  - 7: Drehmomentdynamik im Feldschwäcbereich (z. B. Motorprüfstände)

Es werden nur Abweichungen von der Standardeinstellung (P114 = 0) angegeben:

	P114 = 0	P114 = 1	P114 = 2	P114 = 3	P114 = 4	P114 = 5	P114 = 6	P114 = 7
P216=Glätt n/f(Vorst)	0ms (n-Reg.) 4ms (f-Reg.)	4.8ms (n-R.)						
P217=SchleppfKorr.	0=aus		2=ein (n-R.)					2=ein
P223=Glätt. n/f(ist)	4ms (n-Reg.) 0ms (f-Reg.)	100ms						
P235=n/f-Reg. Kp1	3.0 bzw 5.0				12.0 (n-Reg.)			
P236=n/f-Reg. Kp2	3.0 bzw 5.0				12.0 (n-Reg.)			
P237=Glättg Isq(soll)	6*P357 (T0)							3*P357
P240=n/f-Reg. Tn	400ms				40ms (n-R.)			
P279=M(dynamisch)	20.0%						80% (f-Reg.)	
P287=Glättg. Ud(ist)	9		0	0				
P291=FSW Psi(soll)	100%					110%		
P295=Wirk.grad Optim.	100%=aus	99.9%				50%		
P303=Glätt. Psi(soll)	10-20ms	60ms				100 (n-Reg.) 500 (f-Reg.)		
P315=EMK-Reg. Kp	Kp(n)		1.5*Kp(n) (f-Reg.)	1.5*Kp(n) (f-Reg.)				
P339=PulssystemFreig.	0=Alle Syst	3=nur RZM	3=nur RZM	3=nur RZM	3=nur RZM			3=nur RZM
P344=Aussteuerreserve	0.0%	3.0%	3.0%					30.0%
P536=n/f-RegDyn(soll)	50%	20%	100 (n-Reg.) 50% (f-Reg.)	200 (n-Reg.) 100 (f-Reg.)	200 (n-Reg.) 50% (f-Reg.)	25%	100 (n-Reg.) 50% (f-Reg.)	100% (n-Reg.)

RZM=Raumzeigermodulation

Die Verstärkung Kp des Drehzahlreglers (P235, P236) ist von der Trägheit des Antriebs abhängig und muss ggf. angepasst werden:

$$\text{Symmetrisches Optimum: } P235 = 2 \times P116 / P240$$

$$Kp = 2 \times T_{\text{Anlauf}} / Tn$$

Die Anlaufzeit ist die Hochlaufzeit des Antriebs auf die Bemessungsdrehzahl bei Vorgabe des Bemessungsmomentes. Sie wird u. a. bei der automatischen Drehzahlregler-Optimierung bestimmt.

## 9.5.2 Änderung zum Parameter Funktionsanwahl (P052) VC(alt)

Der Parameter Funktionsanwahl P052 der Firmwareversionen zu den bisherigen MASTERDRIVES VC Geräten umfasste die Anwahl der verschiedenen Sonderfunktionen und Inbetriebnahmeschritte. Um eine bessere Überschaubarkeit dieses wichtigen Parameters zu erhalten, wurden die Funktionsgruppen "Sonderfunktionen" und "Inbetriebnahmeschritte" in der CUVC-Firmware in zwei unterschiedlichen Parametern hinterlegt.

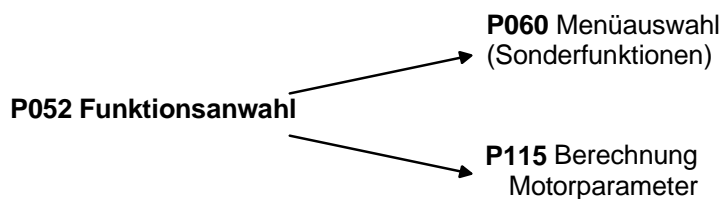


Bild 9-6 Aufteilung des Parameters P052 (VCalt)

Zusätzlich wurde die neue Sonderfunktion "Anwenderparameter" eingeführt, und die Sonderfunktion "Antriebseinstellung" (P052 = 5) in die Funktionen "Schnellparametrierung" und "Antriebseinstellung" unterteilt. Hinter der neuen Sonderfunktion "Schnellparametrierung" verbirgt sich die Parametrierung für die Standard-Anwendung, und hinter der neuen Sonderfunktion "Antriebseinstellung" die Parametrierung für die Experten-Anwendung.

Die Sonderfunktion "Download/Upread" (P052 = 3) wurde in die Funktionen "Download" und "Upread" unterteilt.

P060	Menüanwahl	P052 (alt)	Funktionsanwahl
0=	Anwenderparameter	--	siehe Parameterliste P060
1=	Parametermenü	0=	Rückkehr
2=	Festeinstellungen 1)	1=	Par.-Reset
3=	Schnell-Parametrierung	5=	Antr.Einst.
4=	Baugruppenkonfiguration	4=	HW-Konfig.
5=	Antriebseinstellung	5=	Antr.Einst.
6=	Download	3=	Download
7=	Upread	3=	Download
8=	Leistungsteildefinition	2=	MLFB-Eing.

1) Auswahl Werkseinstellungsmenü (P366 Werkeinstellungstyp, Aktivierung mit P970)

<b>P115</b>	<b>Berechnung Motormodell</b>	<b>P052 (alt)</b>	<b>Funktionsanwahl</b>
1=	Automatische Parametrierung	6=	AutomParam
2=	Motoridentifikation im Stillstand	7=	MotidStill
3=	vollständige Motoridentifikation	8=	MotidVollst
4=	Leerlaufmessung	9=	Leerlmess
5=	n/f Regleroptimierung	10=	Regleropt
6=	Selbsttest	11=	Selbsttest
7=	Tachotest	12=	Tachotest

Die neue Sonderfunktion P060 = 0 (Anwenderparameter) bietet dem Anwender die Möglichkeit sich eine speziell für seine Anwendung wichtige Liste von Parametern zu erstellen.

Nach Anwahl P060 = 0 (Anwenderparameter) sind neben den Parametern P053, P060 und P358 nur die Parameter sichtbar, deren Nummern in den Indizes 4 bis 100 des Parameters P360 eingegeben wurden.

# 10 Steuerwort und Zustandswort

## 10.1 Beschreibung der Steuerwort-Bits

Die Betriebszustände sind im Beobachtungsparameter r001 lesbar: z.B. EINSCHALTBEREIT: r001 = 009

Die Funktionsabläufe werden in der Reihenfolge beschrieben, in der sie erfolgen.

In den Funktionsplänen 180 und 190 wird auf weitere Funktionspläne im Kompendium verwiesen.

### Bit 0: EIN-/ AUS1-Befehl (↑ "EIN") / (L "AUS1")

<b>Bedingung</b>	Positiver Flankenwechsel von L nach H (L → H) im Zustand EINSCHALTBEREIT (009).
<b>Folge</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ VORLADUNG (010) Hauptschütz (Option)/ Überbrückungsschütz werden, falls vorhanden, zugeschaltet. Die Vorladung wird durchgeführt.</li> <li>◆ BETRIEBSBEREIT (011) Wenn zuletzt mit "AUS2" abgeschaltet wurde, wird erst nach Ablauf der Entregungszeit (P603) seit dem letzten Abschaltzeitpunkt in den nächsten Zustand gewechselt.</li> <li>◆ ERDSCHLUSSTEST (012), nur bei angewähltem Erdschlusstest (P375).</li> <li>◆ FANGEN (013), falls Fangen (Steuerwortbit 23 über P583) freigegeben ist.</li> <li>◆ BETRIEB (014).</li> </ul>
<b>Bedingung</b>	LOW-Signal und P100 = 3, 4 (f- /n-Regelung)
<b>Folge</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ AUS1 (015), falls ein Zustand mit Wechselrichterfreigabe vorliegt. <ul style="list-style-type: none"> <li>• Bei P100 = 3, 4 und Folgeantrieb wird abgewartet, bis die übergeordnete Steuerung/Regelung den Antrieb stillsetzt.</li> <li>• Bei P100 = 3, 4 und Leitantrieb wird der Sollwert am HLG-Eingang gesperrt (Sollwert = 0), so dass der Antrieb an der parametrisierten Rücklauframpe (P464) bis zur AUS-Abschaltfrequenz (P800) herunterfährt.</li> </ul> </li> </ul> <p>Nach abgelaufener AUS-Wartezeit (P801) werden die Wechselrichterimpulse gesperrt und das Hauptschütz (Option)/ Überbrückungsschütz, falls vorhanden, wird geöffnet. Wenn der AUS1-Befehl während des Rücklaufs wieder weggenommen wird (z. B. durch EIN-Befehl), wird der Rücklauf abgebrochen und wieder in den Zustand BETRIEB (014) gewechselt.</p>

<b>Bedingung</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ bei VORLADUNG (010), BETRIEBSBEREIT (011), FANGEN (013) oder MOT-ID-STILLSTAND (018) werden die Wechselrichterimpulse gesperrt, und das Hauptschütz (Option)/Überbrückungsschütz, falls vorhanden, wird geöffnet.</li> <li>◆ EINSCHALTSPERRE (008), vgl. Zustandswort 1, Bit 6</li> <li>◆ EINSCHALTBEREIT (009), falls nicht "AUS2" oder "AUS3" anliegt.</li> </ul>
<b>Folge</b>	<p>LOW-Signal und P100 = 5 (M-Regelung)</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Es wird ein AUS2-Befehl (elektrisch) durchgeführt.</li> </ul>

#### Bit 1: AUS2-Befehl (L "AUS2") (elektrisch)

<b>Bedingung</b>	LOW-Signal
<b>Folge</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Die Wechselrichterimpulse werden gesperrt, und das Hauptschütz (Option)/Überbrückungsschütz, falls vorhanden, wird geöffnet.</li> <li>◆ EINSCHALTSPERRE (008), bis der Befehl aufgehoben wird.</li> </ul>
<b>Hinweis</b>	Der <b>AUS2</b> -Befehl ist gleichzeitig von drei Quellen (P555, P556 und P557) wirksam!

#### Bit 2: AUS3-Befehl (L "AUS3") (Schnellhalt)

<b>Bedingung</b>	LOW-Signal
<b>Folge</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Dieser Befehl hat zwei mögliche Auswirkungen:             <ul style="list-style-type: none"> <li>• DC-Bremsen ist freigegeben (P395 = 1): DC-BREMSEN (017) Der Antrieb fährt bis zum Erreichen der DC-Brems-Einsatzfrequenz (P398) an der parametrisierten Rücklaufbrampe für AUS3 (P466) herunter. Dann werden für die Dauer der Entregungszeit (P603) die Wechselrichterimpulse gesperrt. Danach wird eine Gleichstrombremsung mit einem einstellbaren Bremsstrom (P396) über eine parametrierbare Bremsdauer (P397) durchgeführt. Anschließend werden die Wechselrichterimpulse gesperrt, und das Hauptschütz (Option)/ Überbrückungsschütz, falls vorhanden, wird geöffnet.</li> <li>• DC-Bremsen ist nicht freigegeben (P395 = 0): Der Sollwert wird am HLG-Eingang gesperrt (Sollwert = 0), so dass der Antrieb an der parametrisierten Rücklaufbrampe für AUS3 (P466) bis zur AUS-Abschaltfrequenz (P800) herunterfährt. Nach abgelaufener AUS-Wartezeit (P801) werden die Wechselrichterimpulse gesperrt, und das Haupt-/Überbrückungsschütz, falls vorhanden, wird geöffnet. Wenn der AUS3-Befehl während des Rücklaufs wieder weggenommen wird, so wird der Rücklauf trotzdem weiter durchgeführt.</li> </ul> </li> </ul>



- ◆ Bei VORLADUNG (010), BETRIEBSBEREIT (011), FANGEN (013) oder MOT-ID-STILLSTAND (018) werden die Wechselrichterimpulse gesperrt, und das Haupt-/Überbrückungsschütz, falls vorhanden, wird geöffnet.
- ◆ Falls der Antrieb als Folgeantrieb arbeitet, schaltet er bei einem AUS3-Befehl automatisch auf Leitantrieb um.
- ◆ EINSCHALTSPERRE (008), bis der Befehl aufgehoben wird.

**HINWEIS**

Der **AUS3**-Befehl ist gleichzeitig von drei Quellen (P558, P559 und P560) wirksam!

Priorität der **AUS**-Befehle: **AUS2 > AUS3 > AUS1**

**Bit 3: WR-Freigabe-Befehl (H "WR-Freigabe") / (L "WR-Sperren")**

<b>Bedingung</b>	HIGH-Signal, BETRIEBSBEREIT (011) und Ablauf der Entregungszeit (P603) seit dem letzten Abschaltzeitpunkt.
<b>Folge</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ BETRIEB (014) Die Wechselrichterimpulse werden freigegeben, und der Sollwert wird über den Hochlaufgeber angefahren.</li> </ul>
<b>Bedingung</b>	LOW-Signal
<b>Folge</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Bei FANGEN (013), BETRIEB (014), KINETISCHE PUFFERUNG mit Impulsfreigabe, OPTIMIERUNG DES DREHZAHLREGELKREISES (019) oder SYNCHRONISIEREN (020):</li> <li>◆ Wechsel in den Zustand BETRIEBSBEREIT (011), die Wechselrichterimpulse werden gesperrt.</li> <li>◆ Bei AUS1 aktiv (015) werden die Wechselrichterimpulse gesperrt, das Haupt-/Überbrückungsschütz, falls vorhanden, wird geöffnet, Wechsel in EINSCHALTSPERRE (008).</li> <li>◆ Bei AUS3 aktiv (016 / Schnellhalt) wird der Befehl WR-Sperren ignoriert, der Schnellhalt wird weiter durchgeführt und nach dem Stillsetzen (P800, P801) die Wechselrichter-Impulse gesperrt.</li> </ul>

**Bit 4: HLG-sperren-Befehl (L "HLG-sperren")**

<b>Bedingung</b>	LOW-Signal im Zustand BETRIEB (014).
<b>Folge</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Der Ausgang des Hochlaufgebers wird auf den Sollwert = 0 gesetzt.</li> </ul>

**Bit 5: HLG-Halt-Befehl (L "HLG-Halt")**

<b>Bedingung</b>	LOW-Signal im Zustand BETRIEB (014).
<b>Folge</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Der aktuelle Sollwert wird am Ausgang des Hochlaufgebers eingefroren.</li> </ul>

**Bit 6: Sollwert-Freigabe-Befehl (H "Sollwert-Freigabe")**

<b>Bedingung</b>	HIGH-Signal und Ablauf der Erregungszeit (P602).
<b>Folge</b>	◆ Der Sollwert wird am Eingang des Hochlaufgebers freigegeben.

**Bit 7: Quittieren-Befehl (↑ "Quittieren")**

<b>Bedingung</b>	Positiver Flankenwechsel von L nach H (L → H) im Zustand STÖRUNG (007).
<b>Folge</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Löschen aller aktuellen Störungen nach vorheriger Übernahme in den Diagnosespeicher.</li> <li>◆ EINSCHALTSPERRE (008), falls keine aktuellen Störungen mehr anliegen.</li> <li>◆ STÖRUNG (007), falls noch weitere aktuelle Störungen anliegen.</li> </ul>
<b>HINWEIS</b>	Der <b>Quittieren</b> -Befehl ist gleichzeitig von drei Quellen (P565, P566 und P567) und stets von der PMU wirksam!

**Bit 8: Tippen 1 EIN-Befehl (↑ "Tippen 1 EIN") / (L "Tippen 1 AUS")**

<b>Bedingung</b>	Positiver Flankenwechsel von L nach H (L → H) im Zustand EINSCHALTBEREIT (009).
<b>Folge</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Es wird automatisch ein EIN-Befehl (siehe Steuerwort-Bit 0) durchgeführt und die Tippfrequenz 1 (P448) im Sollwertkanal freigegeben.</li> </ul> <p><b>Der EIN/AUS1-Befehl (Bit 0) wird bei aktivem Tippbetrieb ignoriert!</b> Der Ablauf der Entregungszeit (P603) muss abgewartet werden.</p>
<b>Bedingung</b>	LOW-Signal
<b>Folge</b>	◆ Es wird automatisch ein AUS1-Befehl (siehe Steuerwort-Bit 0) durchgeführt.

**Bit 9: Tippen 2 EIN-Befehl (↑ "Tippen 2 EIN") / (L "Tippen 2 AUS")**

<b>Bedingung</b>	Positiver Flankenwechsel von L nach H (L → H) im Zustand EINSCHALTBEREIT (009).
<b>Folge</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Es wird automatisch ein EIN-Befehl (siehe Steuerwort-Bit 0) durchgeführt und die Tippfrequenz 2 (P449) im Sollwertkanal freigegeben.</li> </ul> <p><b>Der EIN/AUS1-Befehl (Bit 0) wird bei aktivem Tippbetrieb ignoriert.</b> Der Ablauf der Entregungszeit (P603) muss abgewartet werden.</p>
<b>Bedingung</b>	LOW-Signal
<b>Folge</b>	◆ Es wird automatisch ein AUS1-Befehl (siehe Steuerwort-Bit 0) durchgeführt.

**Bit 10: Führung von AG-Befehl (H "Führung von AG")**

<b>Bedingung</b>	HIGH-Signal; Nur mit akzeptiertem Befehl werden die Prozessdaten PZD (Steuerwort, Sollwerte) ausgewertet, die über die SST1-Schnittstelle der CU, die CB/TB-Schnittstelle (Option) und die SST/SCB-Schnittstelle (Option) gesendet werden.
<b>Folge</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Bei Betrieb mehrerer Schnittstellen werden nur die Prozessdaten der Schnittstellen ausgewertet, die das H-Signal senden.</li> <li>◆ Bei L-Signal bleiben die letzten Werte im entsprechenden Dual-Port-Ram der Schnittstelle erhalten.</li> </ul>
<b>HINWEIS</b>	Im Beobachtungsparameter r550 "Steuerwort 1" erscheint ein H-Signal, wenn <b>eine</b> der Schnittstellen ein H-Signal sendet!

**Bit 11: Rechtsdrehfeld-Befehl (H "Rechtsdrehfeld")**

<b>Bedingung</b>	HIGH-Signal
<b>Folge</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ In Verbindung mit Bit 12 "Linksdrehfeld" wird der Sollwert beeinflusst.</li> </ul>

**Bit 12: Linksdrehfeld-Befehl (H "Linksdrehfeld")**

<b>Bedingung</b>	HIGH-Signal
<b>Folge</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ In Verbindung mit Bit 11 "Rechtsdrehfeld" wird der Sollwert beeinflusst.</li> </ul>

<b>HINWEIS</b>	Der <b>Linksdrehfeld-</b> sowie <b>Rechtsdrehfeld-</b> Befehl hat keinen Einfluss auf den Zusatzsollwert 2, der hinter dem HLG addiert wird!
----------------	--

**Bit 13: Motorpoti Höher-Befehl (H "Motorpoti Höher")**

<b>Bedingung</b>	HIGH-Signal
<b>Folge</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ In Verbindung mit Bit 14 "Motorpoti Tiefer" wird das Motorpoti im Sollwertkanal angesteuert.</li> </ul>

**Bit 14: Motorpoti Tiefer-Befehl (H "Motorpoti Tiefer")**

<b>Bedingung</b>	HIGH-Signal
<b>Folge</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ In Verbindung mit Bit 13 "Motorpoti Höher" wird das Motorpoti im Sollwertkanal angesteuert.</li> </ul>

**Bit 15: Störung extern 1-Befehl (L "Störung extern 1")**

<b>Bedingung</b>	LOW-Signal
<b>Folge</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ STÖRUNG (007) und Störungsmeldung (F035). Die Wechselrichterimpulse werden gesperrt, das Hauptschütz/Überbrückungsschütz, falls vorhanden, wird geöffnet.</li> </ul>

**Bit 16: Funktionsdatensatz FDS Bit-0-Befehl**

- Folge** ♦ In Verbindung mit Bit 17 "FDS BIT 1" wird einer der vier möglichen Funktionsdatensätze angesteuert.

**Bit 17: Funktionsdatensatz FDS Bit-1-Befehl**

- Folge** ♦ In Verbindung mit Bit 16 "FDS BIT 0" wird einer der vier möglichen Funktionsdatensätze angesteuert.

**Bit 18: Motordatensatz MDS Bit-0-Befehl**

- Bedingung** EINSCHALTBEREIT (009), VORLADUNG (010) oder BETRIEBSBEREIT (011)
- Folge** ♦ In Verbindung mit Bit 19 "MDS BIT 1" wird einer der vier möglichen Motordatensätze angesteuert.

**Bit 19: Motordatensatz MDS Bit 1-Befehl**

- Bedingung** EINSCHALTBEREIT (009), VORLADUNG (010) oder BETRIEBSBEREIT (011)
- Folge** ♦ In Verbindung mit Bit 18 "MDS BIT 0" wird einer der vier möglichen Motordatensätze angesteuert.

**Bit 20: Festsollwert FSW Bit 0 (LSB)-Befehl**

- Folge** ♦ In Verbindung mit Bit 21 "FSW BIT 1" wird einer der vier möglichen Festsollwerte für die Vorgabe als prozentuale Festsollwerte, bezogen auf Bezugsfrequenz P352 oder Bezugsdrehzahl P353, angesteuert.

**Bit 21: Festsollwert FSW Bit 1 (MSB)-Befehl**

- Folge** ♦ In Verbindung mit Bit 20 "FSW BIT 0" einer der vier möglichen Festsollwerte für die Vorgabe als prozentuale Festsollwerte, bezogen auf Bezugsfrequenz P352 oder Bezugsdrehzahl P353, angesteuert.

**Bit 22: Synchronisier-Freigabe-Befehl (H "Synchronisier-Freigabe")**

- Bedingung** ♦ Für Umrichtersynchronisierung (P534 = 1): HIGH-Signal, TSY (Option) vorhanden und P100 = 2 (U/f-Kennlinie für Textilanwendung).
- ♦ Für Netzsynchronisierung (P534 = 2): HIGH-Signal, TSY (Option) P100 = 1, 2 oder 3
- Folge** ♦ Der Befehl gibt die Funktion Synchronisieren frei.

**Bit 23: Fangen-Freigabe-Befehl (H "Fangen-Freigabe")**

<b>Bedingung</b>	HIGH-Signal
<b>Folge</b>	◆ Der Befehl gibt die Funktion Fangen frei.

**Bit 24: Statik/Technologieregler-Freigabe-Befehl (H "Statik/Technologieregler-Freigabe")**

<b>Bedingung</b>	HIGH-Signal
<b>Folge</b>	◆ Der Befehl gibt die Funktion Statik frei, wenn P100 (Steuer/Regel-Art) mit 3 (Frequenzregelung) oder 4 (Drehzahl-Regelung) belegt ist, der Parameter P246 $\neq$ 0 ist und die Wechselrichterimpulse des Umrichter freigegeben sind. Über die Parameter P245 (Quelle Statik) und P246 (Skalierung Statik) kann der auf den n/f-Sollwert negativ zurückgekoppelte n/f-Reglerausgang eingestellt werden.

**Bit 25: Reglerfreigabe-Befehl (H "Reglerfreigabe")**

<b>Bedingung</b>	HIGH-Signal und Freigabe der Wechselrichterimpulse des Umrichters.
<b>Folge</b>	◆ Der Ausgang des n-Reglers für die entsprechende Regelungsart (P100 = 0,4,5) wird freigegeben.

**Bit 26: Störung extern 2-Befehl (L "Störung extern 2")**

<b>Bedingung</b>	LOW-Signal; Aktivierung erst ab dem Zustand BETRIEBSDREHZAHL (011) und nach einer zusätzlichen Zeitverzögerung von 200 ms.
<b>Folge</b>	◆ STÖRUNG (007) und Störungsmeldung (F036). Die Wechselrichterimpulse werden gesperrt, das Hauptschütz wird, falls vorhanden, geöffnet.

**Bit 27: Folge-/Leitantrieb-Befehl (H "Folgeantrieb") / (L "Leitantrieb")**

<b>Bedingung</b>	HIGH-Signal, P100 (Steuer/Regel-Art) = 3, 4 (f-/n-Regelung) und Freigabe der Wechselrichterimpulse des Umrichters.
<b>Folge</b>	◆ Folgeantrieb: Die Regelung arbeitet als Drehmomentenregelung (M-Regelung). Bei f-Regelung ist eine genaue Drehmomentregelung erst ab ca. 10 % Motorbemessungsdrehzahl möglich.
<b>Bedingung</b>	LOW-Signal, P100 (Steuer/Regel-Art) = 3, 4 (f-/n-Regelung) und Freigabe der Wechselrichterimpulse des Umrichters.
<b>Folge</b>	◆ Leitantrieb: Die Regelung arbeitet als Drehzahl- bzw. Frequenzregelung (f-/n-Regelung).

**Bit 28: Warnung extern 1-Befehl (L "Warnung extern 1")**

<b>Bedingung</b>	LOW-Signal
<b>Folge</b>	◆ Der Betriebs-Zustand bleibt erhalten. Es wird eine Warnmeldung (A015) abgesetzt.

**Bit 29: Warnung extern 2-Befehl (L "Warnung extern 2")**

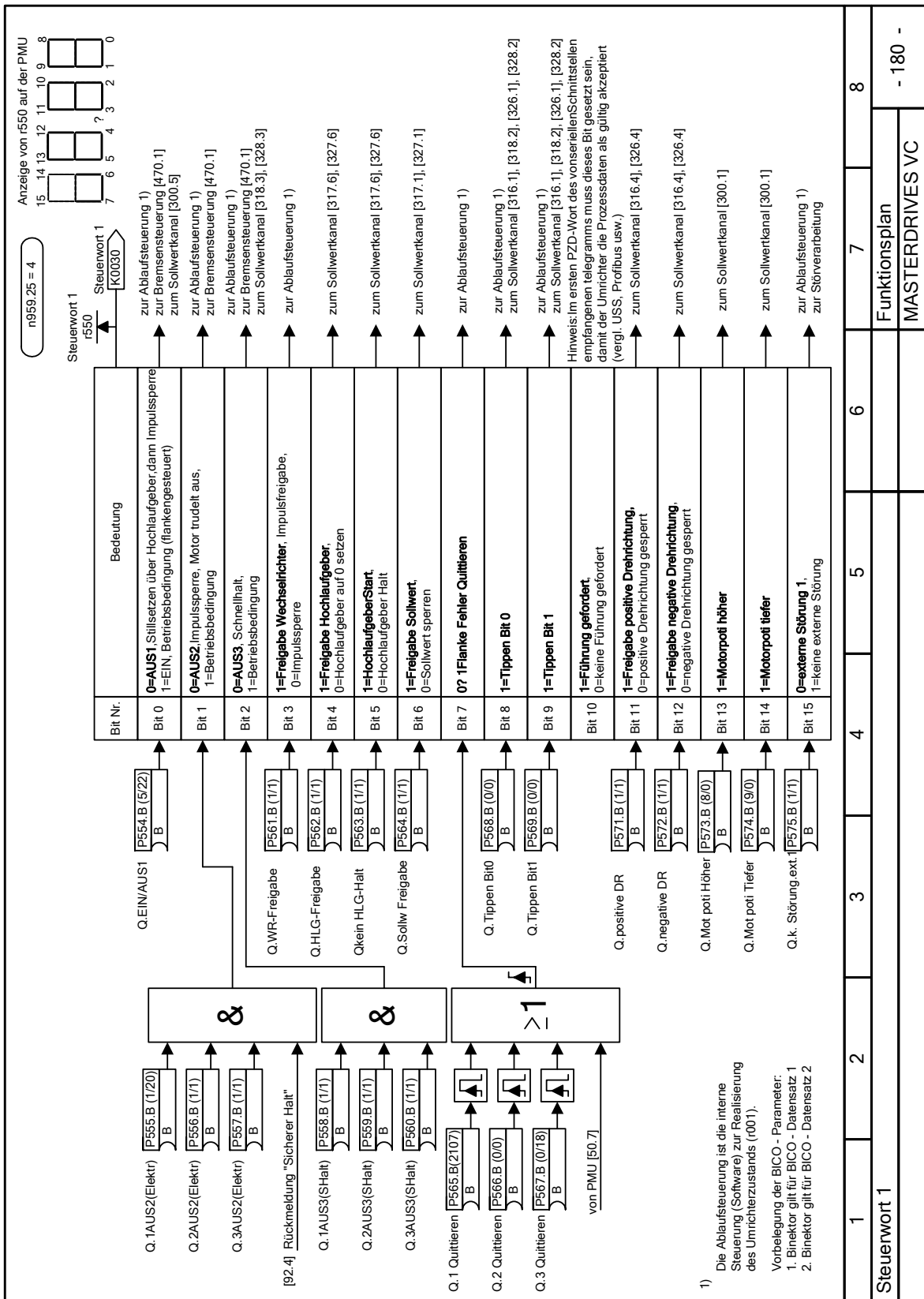
<b>Bedingung</b>	LOW-Signal
<b>Folge</b>	◆ Der Betriebs-Zustand bleibt erhalten. Es wird eine Warnmeldung (A016) abgesetzt.

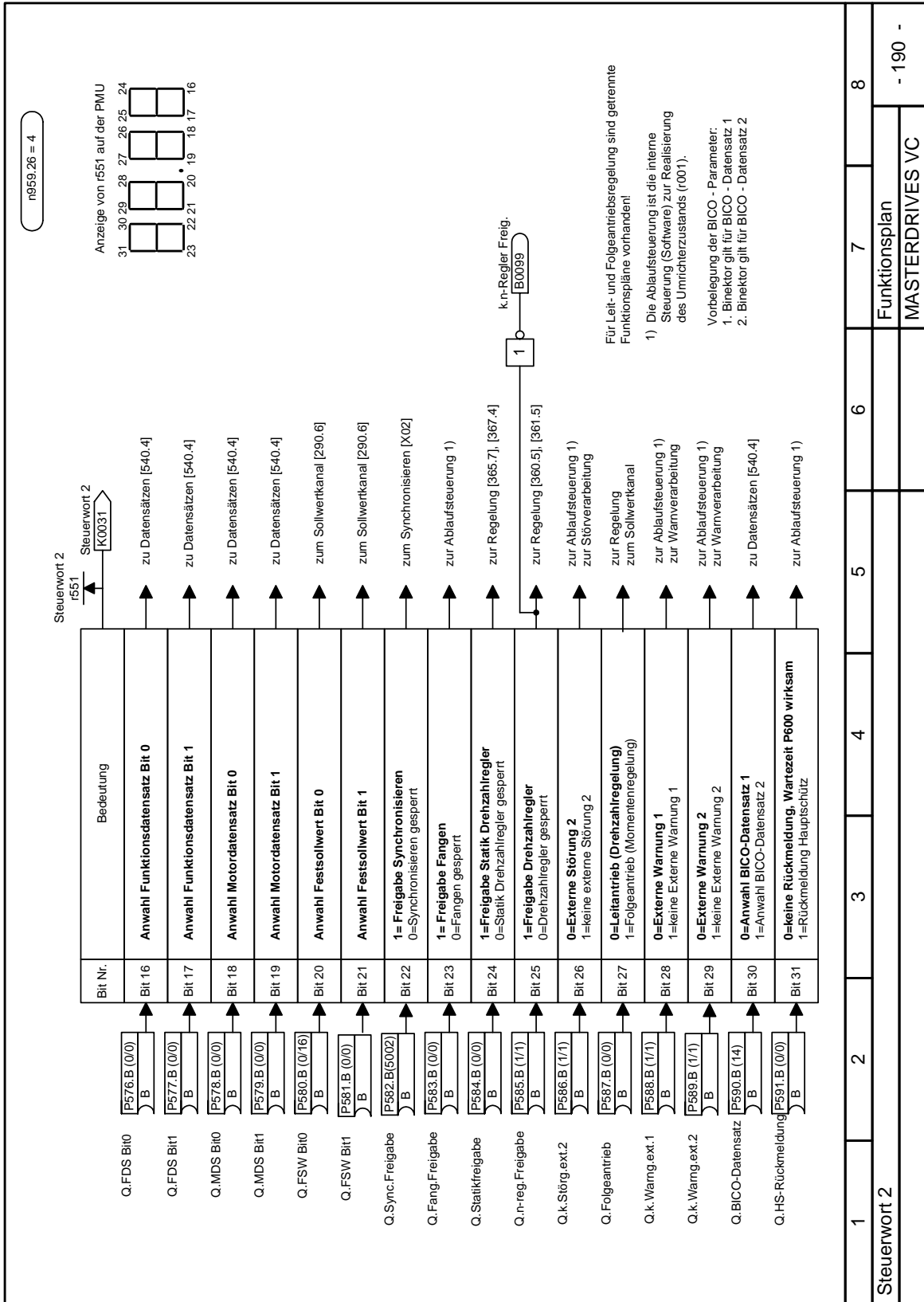
**Bit 30: Anwahl BICO-Datensätze (H "Datensatz 2") / (L "Datensatz 1")**

<b>Bedingung</b>	HIGH-Signal
<b>Folge</b>	◆ Die Parametereinstellungen des Datensatz 2 für alle mit einem Binektor und Konnektor Befehle und Signale werden aktiviert.
<b>Bedingung</b>	LOW-Signal
<b>Folge</b>	◆ Die Parametereinstellungen des Datensatz 1 für alle mit einem Binektor und Konnektor Befehle und Signale werden aktiviert.

**Bit 31: HS-Rückmeldung-Befehl (H "HS-Rückmeldung")**

<b>Bedingung</b>	HIGH-Signal, entsprechende Verdrahtung und Parametrierung des Hauptschützes (Option). Die Rückmeldezeit ist in P600 einstellbar.
<b>Folge</b>	◆ Rückmeldung "Hauptschütz angesteuert".







## 10.2 Beschreibung der Zustandswort-Bits

### Bit 0: Meldung "Einschaltbereit" (H)

<b>HIGH-Signal</b>	Zustand EINSCHALTSPERRE (008) oder EINSCHALTBEREIT (009)
<b>Bedeutung</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Die Stromversorgung, die Steuerung und die Regelung sind in Betrieb.</li> <li>◆ Die Wechselrichterimpulse sind gesperrt.</li> <li>◆ Falls eine externe Stromversorgung und ein Hauptschütz (Option)/ Überbrückungsschütz vorhanden sind, kann erreicht werden, dass der Zwischenkreis in diesem Umrichterzustand spannungslos ist!</li> </ul>

### Bit 1: Meldung "Betriebsbereit" (H)

<b>HIGH-Signal</b>	Zustand VORLADUNG (010) oder BETRIEBSBEREIT (011)
<b>Bedeutung</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Die Stromversorgung, die Steuerung und die Regelung sind in Betrieb.</li> <li>◆ Das Gerät ist eingeschaltet.</li> <li>◆ Die Vorladung wird durchgeführt (ist abgeschlossen).</li> <li>◆ Der Zwischenkreis wird auf volle Spannung gefahren (hat volle Spannung).</li> <li>◆ Die Wechselrichterimpulse sind noch gesperrt.</li> </ul>

### Bit 2: Meldung "Betrieb" (H)

<b>HIGH-Signal</b>	Zustand ERDSCHLUSSTEST (012), FANGEN (013), BETRIEB (014), AUS1 (015) oder AUS3 (016)
<b>Bedeutung</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Das Gerät ist in Funktion.</li> <li>◆ Die Wechselrichterimpulse sind freigegeben.</li> <li>◆ Die Ausgangsklemmen führen Spannung.</li> </ul>

### Bit 3: Meldung "Störung" (H)

<b>HIGH-Signal</b>	Zustand STÖRUNG (007)
<b>Bedeutung</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Es ist eine beliebige Störung eingetreten.</li> </ul>

### Bit 4: Meldung "AUS2" (L)

<b>LOW-Signal</b>	AUS2-Befehl steht an
<b>Bedeutung</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Der AUS2-Befehl (Steuerwort-Bit 1) wurde gegeben.</li> </ul>

### Bit 5: Meldung "AUS3" (L)

<b>LOW-Signal</b>	Zustand AUS3 (016), und/oder AUS3-Befehl steht an
<b>Bedeutung</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Der AUS3-Befehl (Steuerwort-Bit 2) wurde gegeben.</li> </ul>

**Bit 6: Meldung "Einschaltsperr" (H)**

<b>HIGH-Signal</b>	Zustand EINSCHALTSPERRE (008)
<b>Bedeutung</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>◆ Die Stromversorgung, die Steuerung und die Regelung sind in Betrieb.</li><li>◆ Falls eine externe Stromversorgung und ein Hauptschütz (Option)/ Überbrückungsschütz vorhanden sind, kann erreicht werden, dass der Zwischenkreis in diesem Umrichterzustand spannungslos ist!</li><li>◆ Die Meldung steht ständig an, solange ein AUS2-Befehl über das Steuerwort-Bit 1 bzw. ein AUS3-Befehl über das Steuerwort-Bit 2 nach Rücklauf des Sollwertes ansteht, oder ein EIN-Befehl über das Steuerwort-Bit 0 vorhanden ist (Flankenwertung).</li></ul>

**Bit 7: Meldung "Warnung" (H)**

<b>HIGH-Signal</b>	Warnung (Axxx)
<b>Bedeutung</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>◆ Es ist eine beliebige Warnung eingetreten.</li><li>◆ Das Signal steht solange an, bis die Ursache behoben ist.</li></ul>

**Bit 8: Meldung "Soll-Ist-Abweichung" (L)**

<b>LOW-Signal</b>	Warnung "Soll-Ist-Abweichung" (A034)
<b>Bedeutung</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>◆ Es ist eine Abweichung des Frequenzwertes gegenüber dem Frequenzsollwert eingetreten, die größer als P794 (Soll-Ist-Abw Frq) ist und länger als P792 (Soll-Ist-AbwZeit) andauert.</li><li>◆ Das Bit wird wieder auf H-Signal gesetzt, wenn die Abweichung kleiner als der Parameterwert P792 ist.</li></ul>

**Bit 9: Meldung "PZD Führung gefordert" (H)**

<b>HIGH-Signal</b>	Es steht immer an.
--------------------	--------------------

**Bit 10: Meldung "Vergleichs-Frequenz erreicht" (H)**

<b>HIGH-Signal</b>	Die parametrisierte Vergleichsfrequenz ist erreicht.
<b>Bedeutung</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>◆ Der Betrag des Frequenzwertes ist größer oder gleich der parametrisierten Vergleichs-Frequenz (P796).</li><li>◆ Das Bit wird wieder auf L-Signal gesetzt, sobald der Betrag des Frequenzwertes die Vergleichs-Frequenz (P796) abzüglich der parametrisierten Vergleichs-Frequenz-Hysterese (P797 in %, bezogen auf Vergleichs-Frequenz (P796)) unterschreitet.</li></ul>

**Bit 11: Meldung "Unterspannung" (H)**

<b>HIGH-Signal</b>	"Unterspannung im Zwischenkreis"
<b>Bedeutung</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Die Zwischenkreisspannung hat den zulässigen Grenzwert unterschritten. Ab dem Umrüchlerzustand (°011) erfolgt zusätzlich die Fehlermeldung (F008) "ZK-Unterspannung".</li> </ul> <p>Siehe Kapitel "Stör- und Warnmeldungen"</p>

**Bit 12: Meldung "HS angesteuert" (H)**

<b>HIGH-Signal</b>	Das Hauptschütz (AC-Gerät) / Vorladeschütz (DC-Gerät) (Option) wird angesteuert.
<b>Bedeutung</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Bei entsprechender Verdrahtung und Parametrierung kann das Hauptschütz / Vorladeschütz (Option) angesteuert werden.</li> </ul>

**Bit 13: Meldung "HLG aktiv" (H)**

<b>HIGH-Signal</b>	Hochlaufgeber aktiv
<b>Bedeutung</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Der Wert des Hochlaufgeber-Ausgangs (r480 / KK0073) ist ungleich dem Wert des HLG-Eingangs (r460 / KK0072). Nur bei analoger Sollwertvorgabe wird zusätzlich eine parametrierbare Hysterese (P476 in %, bezogen auf die Anlagennennfrequenz P352) berücksichtigt.</li> <li>◆ Bei angewählter Funktion "Synchronisieren" wird die Warnung A069 ausgelöst, solange der Hochlaufgeber im Sollwertkanal des Synchronisier-Umrichters aktiv ist. Der Synchronisiervorgang wird nicht gestartet, solange der HLG aktiv ist.</li> </ul>

**Bit 14: Meldung "Rechtsdrehfeld" (H)/"Linksdrehfeld" (L)**

<b>HIGH-Signal</b>	Rechtsdrehfeld
<b>Bedeutung</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Der Frequenzsollwert für die Regelung (n/f-Sollwert, r482 / KK0075) ist größer oder gleich 0.</li> </ul>
<b>LOW-Signal</b>	Linksdrehfeld
<b>Bedeutung</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Der Frequenzsollwert für die Regelung (n/f-Sollwert, r482 / KK0075) ist kleiner 0.</li> </ul>

**Bit 15: Meldung "KIP/FLN aktiv" (H)**

<b>HIGH-Signal</b>	Die Funktion Kinetische Pufferung (KIP) oder die Funktion Flexibles Nachgeben (FLN) ist aktiv.
<b>Bedeutung</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ KIP: Ein kurzzeitiger Netzausfall wird durch die Ausnutzung der kinetischen Energie der angeschlossenen Maschine überbrückt.</li> <li>◆ FLN: Der Umrichter kann bis zu einer minimalen Zwischenkreisspannung von 50 % des Nennwertes betrieben werden.</li> </ul>

**Bit 16: Meldung "Fangen aktiv" (H)**

<b>HIGH-Signal</b>	Die Funktion Fangen ist aktiv oder die Erregungszeit (P602) läuft.
<b>Bedeutung</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>◆ Der Umrichter ist auf einen noch drehenden Motor geschaltet worden.</li><li>◆ Durch die Funktion Fangen wird ein Überstrom verhindert.</li><li>◆ Die Auferregungszeit ist aktiv.</li></ul>

**Bit 17: Meldung "Sync. erreicht" (H)**

<b>HIGH-Signal</b>	Synchronität ist erreicht.
<b>Bedeutung</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>◆ Die Synchronität ist erreicht.</li></ul>
<b>Voraussetzung</b>	TSY (Option) vorhanden und P100 (Steuer/Regel Art) = 2 (U/f-Kennlinie für Textilanwendungen) bzw. P100 = 1, 2, 3 bei Netzsynchronisierung (P534 = 2).

**Bit 18: Meldung "Überdrehzahl" (L)**

<b>LOW-Signal</b>	Warnung "Überdrehzahl" (A033)
<b>Bedeutung</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>◆ Der Frequenzwert ist entweder:<ul style="list-style-type: none"><li>◆ größer als die Maximalfrequenz für das Rechtsdrehfeld (P452) zuzüglich einer Hysterese (P804 in %, bezogen auf P452) oder</li><li>◆ kleiner als die Maximalfrequenz für das Linksdrehfeld (P453) zuzüglich einer Hysterese (P804 in %, bezogen auf P453).</li></ul></li><li>◆ Das Bit wird wieder auf H-Signal gesetzt, sobald der Betrag des Frequenzwertes kleiner oder gleich dem Betrag der entsprechenden Maximalfrequenz ist.</li></ul>

**Bit 19: Meldung "Störung extern 1" (H)**

<b>HIGH-Signal</b>	"Störung extern 1"
<b>Bedeutung</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>◆ Im Steuerwort-Bit 15 liegt eine "Störung extern 1" an.</li></ul> <p><i>Ausgabe auf Klemmenleiste (PEU, CUVC, TSY, SCI1/2, EB1, EB2) mit L-Signal.</i></p>

**Bit 20: Meldung "Störung extern 2" (H)**

<b>HIGH-Signal</b>	"Störung extern 2"
<b>Bedeutung</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>◆ Im Steuerwort-Bit 26 liegt eine "Störung extern 2" an.</li></ul> <p><i>Ausgabe auf Klemmenleiste (PEU, CUVC, TSY, SCI1/2, EB1, EB2) mit L-Signal.</i></p>

**Bit 21: Meldung "Warnung extern" (H)****HIGH-Signal** "Warnung extern"**Bedeutung** ♦ Im Steuerwort-Bit 28 liegt eine "Warnung extern 1" oder im Steuerwort-Bit 29 eine "Warnung extern 2" an.*Ausgabe auf Klemmenleiste (PEU, CUVC, TSY, SCI1/2, EB1, EB2) mit L-Signal.***Bit 22: Meldung "Warnung i<sup>2</sup>t-Umrichter" (H)****HIGH-Signal** Warnung "i<sup>2</sup>t-Warnung WR" (A025)**Bedeutung** ♦ Wenn der augenblickliche Lastzustand weiter beibehalten wird, dann kommt es zu einer thermischen Überlastung des Umrichters.*Ausgabe auf Klemmenleiste (PEU, CUVC, TSY, SCI1/2, EB1, EB2) mit L-Signal.***Bit 23: Meldung "Störung Übertemperatur UMR" (H)****HIGH-Signal** Störung "WR-Temperatur zu hoch" (F023)**Bedeutung** ♦ Der Grenzwert der Wechselrichter-Temperatur wurde überschritten.*Ausgabe auf Klemmenleiste (PEU, CUVC, TSY, SCI1/2, EB1, EB2) mit L-Signal.***Bit 24: Meldung "Warnung Übertemperatur UMR" (H)****HIGH-Signal** Warnung "WR-Temperatur zu hoch" (A022)**Bedeutung** ♦ Temperaturschwelle des Wechselrichters zur Auslösung einer Warnung wurde überschritten.*Ausgabe auf Klemmenleiste (PEU, CUVC, TSY, SCI1/2, EB1, EB2) mit L-Signal.***Bit 25: Meldung "Warnung Übertemperatur Motor" (H)****HIGH-Signal** Warnung "Motor-Übertemperatur"**Bedeutung** ♦ Es handelt sich um eine "I<sup>2</sup>t-Warnung Motor" (A029) oder eine Übertemperaturwarnung durch KTY (P380 > 1) bzw. Kaltleiter (P380 = 1).  
♦ Die Voraussetzung für die Warnung wird über die Berechnung der Motorbelastung (r008 / K0244) oder durch die Messung mit KTY84-Sensor (r009 / K0245) erfüllt.  
♦ An der Berechnung beteiligte Parameter:  
P380 (Mot.-Tmp.Warnung), P382 (Motorkühlung),  
P383 (Mot.Tmp.T1), P384 (Mot.Lastgrenzen).*Ausgabe auf Klemmenleiste (PEU, CUVC, TSY, SCI1/2, EB1, EB2) mit L-Signal.*

**Bit 26: Meldung "Störung Übertemperatur Motor" (H)**

<b>HIGH-Signal</b>	Störung "Motor-Übertemperatur"
<b>Bedeutung</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Es handelt sich um eine "I<sup>2</sup>t-Störung Motor" (F021) oder eine Übertemperaturstörung durch KTY (P381 &gt; 1) bzw. Kaltleiter (P381 = 1).</li> </ul> <p><i>Ausgabe auf Klemmenleiste (PEU, CUVC, TSY, SCI1/2, EB1, EB2) mit L-Signal.</i></p>

**Bit 27: Reserve****Bit 28: Meldung "Störung Motor gekippt/blockiert" (H)**

<b>HIGH-Signal</b>	Störung "Motor gekippt oder blockiert" (F015)
<b>Bedeutung</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Der Antrieb ist entweder gekippt oder blockiert.</li> </ul>
<b>Voraussetzung</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Blockierererkennung bei P100 = 3, 4 f/n-Regelung: Soll- Ist- Abweichung ist aufgetreten (Bit 8), Drehmomentbegrenzung (B0234) erreicht, Drehzahl &lt; 2 % und Zeit in P805 abgelaufen</li> <li>◆ Bei M-Regelung (P100 = 5) oder Folgeantrieb (P587) wird ein Blockieren nicht erkannt.</li> </ul> <p><i>Ausgabe auf Klemmenleiste (PEU, CUVC, TSY, SCI1/2, EB1, EB2) mit L-Signal.</i></p>

**Bit 29: Meldung "ÜS angesteuert" (H)**

<b>HIGH-Signal</b>	Das Überbrückungsschütz wird nach Beendigung der Vorladung angesteuert (nur AC-Geräte sind mit einem Überbrückungsschütz ausgestattet).
<b>Bedeutung</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Bei entsprechender Verdrahtung und Parametrierung kann ein Überbrückungsschütz (Option) angesteuert werden.</li> </ul>

**Bit 30: Meldung "Warnung Sync. Fehler" (H)**

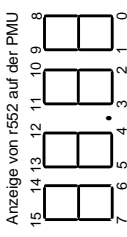
<b>HIGH-Signal</b>	Warnung "Synchronisierungs-Fehler" (A070)
<b>Bedeutung</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Nach erfolgter Synchronisierung ist die Phasenabweichung größer als der parametrisierte Toleranzbereich (P531).</li> </ul>
<b>Voraussetzung</b>	TSY (Option) vorhanden und P100 (Steuer/Regel Art) = 2 (U/f-Kennlinie für Textilanwendung) bzw. P100 = 1, 2, 3 bei Netzsynchronisierung (P534 = 2).
	<i>Ausgabe auf Klemmenleiste (PEU, CUVC, TSY, SCI1/2, EB1, EB2) mit L-Signal.</i>

**Bit 31: Meldung "Vorladung aktiv" (H)**

<b>HIGH-Signal</b>	Zustand VORLADUNG (010)
<b>Bedeutung</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Nach erfolgtem EIN-Befehl wird die Vorladung durchgeführt.</li> </ul>

Bit Nr.	Bedeutung	1	2	3	4	5	6	7	8
von Ablaufsteuerung 1)									
von Ablaufsteuerung 1)									
von Ablaufsteuerung 1)									
von Ablaufsteuerung 1)									
von Ablaufsteuerung 1)									
von Ablaufsteuerung 1)									
von Ablaufsteuerung 1)									
von Warnverarbeitung									
von Meldungen [480..7]									
von Ablaufsteuerung 1)									
von Meldungen [480..7]									
von Störverarbeitung									
von Ablaufsteuerung 1)									
vom Sollwertkanal [317.8], [327.8]									
von Meldungen [480..7]									
von KIP-/FLN-Regelung [600.8], [605.8]									
1									
Zustandswort 1									
Zustandswort 1									
r552									
Zustandswort 1									
K0032									
Bit 0	<b>1=Einschaltbereit</b> 0=nicht Einschaltbereit	B0100	B0101	B0102	B0103	B0104	B0105	B0106	B0107
Bit 1	<b>1=Betriebsbereit</b> (Zwischenkreis geladen, Impulse gesperrt) 0=nicht Betriebsbereit	B0108	B0109	B0110	B0111	B0112	B0113	B0114	B0115
Bit 2	<b>1=Betrieb</b> (Ausgangsklemmen unter Spannung) 0=Impulse gesperrt	B0116	B0117	B0118	B0119	B0120	B0121	B0122	B0123
Bit 3	<b>1=Störung wirksam (Impulse gesperrt)</b> 0=keine Störung steht an	B0124	B0125	B0126	B0127	B0128	B0129	B0130	B0131
Bit 4	<b>0=AUS2 wirksam</b> 1=kein AUS2 steht an	B0132	B0133	B0134	B0135	B0136	B0137	B0138	B0139
Bit 5	<b>0=AUS3 wirksam</b> 1=kein AUS3 steht an	B0140	B0141	B0142	B0143	B0144	B0145	B0146	B0147
Bit 6	<b>1=Einschaltsperr</b> 0=keine Einschaltsperr (Einschalten möglich)	B0148	B0149	B0150	B0151	B0152	B0153	B0154	B0155
Bit 7	<b>1=Warnung wirksam</b> 0=keine Warnung steht an	B0156	B0157	B0158	B0159	B0160	B0161	B0162	B0163
Bit 8	<b>1=keine Soll-Ist-Abweichung erkannt</b> 0=Soll-Ist-Abweichung	B0164	B0165	B0166	B0167	B0168	B0169	B0170	B0171
Bit 9	<b>1=PZD-Führung gefordert</b> (immer 1)	B0172	B0173	B0174	B0175	B0176	B0177	B0178	B0179
Bit 10	<b>1=Vergleichswert erreicht</b> 0=Vergleichswert nicht erreicht	B0180	B0181	B0182	B0183	B0184	B0185	B0186	B0187
Bit 11	<b>1=Störung Unterspannung</b> 0=Störung Unterspannung sieht nicht an	B0188	B0189	B0190	B0191	B0192	B0193	B0194	B0195
Bit 12	<b>1=Anforderung Hauptschutz ansteuern</b> 0=Anforderung Hauptschutz nicht ansteuern	B0196	B0197	B0198	B0199	B0200	B0201	B0202	B0203
Bit 13	<b>1=Hochlaufgeber aktiv</b> 0=Hochlaufgeber nicht aktiv	B0204	B0205	B0206	B0207	B0208	B0209	B0210	B0211
Bit 14	<b>1=Positiver Drehzahl Sollwert</b> 0=Negativer Drehzahl Sollwert	B0212	B0213	B0214	B0215	B0216	B0217	B0218	B0219
Bit 15	<b>1=kinetische Pufferung/Flex. nachgeben aktiv</b> 0=kinetische Pufferung/Flex. nachgeben inaktiv	B0220	B0221	B0222	B0223	B0224	B0225	B0226	B0227
1									
Zustandswort 1									
Funktionsplan									
MASTERDRIVES VC									
- 200 -									

n959.27 = 4



1) Die Ablaufsteuerung ist die interne Steuerung (Software) zur Realisierung des Umrichterzustands (r001).

Bit Nr.	Bedeutung	1	2	3	4	5	6	7	8
Bit 16	1=Fangen oder Erregung aktiv 0=Fangen nicht aktiv oder Erregung beendet								
Bit 17	1=Synchronität erreicht 0=Synchronität nicht erreicht								
Bit 18	0=Überdrehzahl 1=keine Überdrehzahl								
Bit 19	1=externe Störung 1 wirksam 0=keine externe Störung 1 steht an								
Bit 20	1=externe Störung 2 wirksam 0=keine externe Störung 2 steht an								
Bit 21	1=externe Warnung wirksam 0=keine externe Warnung steht an								
Bit 22	1=Warnung Überlast Umrichter wirksam 0=keine Warnung Überlast Umrichter								
Bit 23	1=Störung Übertemperatur Umrichter wirksam 0=keine Störung Übertemperatur Umrichter								
Bit 24	1=Warnung Übertemperatur Umrichter wirksam 0=keine Warnung Übertemperatur Umrichter								
Bit 25	1=Warnung Übertemperatur Motor wirksam 0=keine Warnung Übertemperatur Motor								
Bit 26	1=Störung Übertemperatur Motor wirksam 0=keine Störung Übertemperatur Motor								
Bit 27	Reserve								
Bit 28	1=Störung Motor gekippt/blockiert wirksam 0=keine Störung Motor gekippt/blockiert								
Bit 29	1=Überbrückungsschutz angesteuert (nur AC-Geräte) 0=Überbrückungsschutz nicht angesteuert								
Bit 30	1=Fehler beim Synchronisieren 0=kein Fehler beim Synchronisieren								
Bit 31	1=Vorladung aktiv 0=Vorladung inaktiv								
1									
Zustandswort 2									
Funktionsplan									8
MASTERDRIVES VC									- 210 -



# 11      **Wartung**

## **GEFAHR**



---

Die Geräte SIMOVERT MASTERDRIVES werden mit hohen Spannungen betrieben.

Alle Arbeiten am Gerät müssen in Übereinstimmung mit den nationalen elektrischen Bestimmungen (Bundesrepublik Deutschland: BGV A3) durchgeführt werden.

Wartungs- und Instandsetzungsarbeiten dürfen nur von qualifiziertem Personal durchgeführt werden.

Nur vom Hersteller zugelassene Ersatzteile dürfen verwendet werden. Die vorgeschriebenen Wartungsintervalle sowie die Anweisungen für Reparatur und Austausch sind unbedingt einzuhalten.

Durch die Zwischenkreiskondensatoren ist bis zu 5 min nach dem Freischalten noch gefährliche Spannung im Gerät vorhanden. Deshalb ist das Arbeiten am Gerät oder den Zwischenkreisklemmen frühestens nach dieser Wartezeit zulässig.

Auch bei Motorstillstand können die Leistungs- und Steuerklemmen Spannung führen.

Wenn Arbeiten am eingeschalteten Gerät nötig sind:

- ◆ berühren Sie keine spannungsführenden Teile.
- ◆ benutzen Sie nur ordnungsgemäße messtechnische Ausrüstungen und Arbeitsschutzkleidung.
- ◆ stellen Sie sich auf eine nicht geerdete, EGB-gerechte Unterlage.

Bei Nichtbeachtung dieser Warnhinweise können Tod, schwere Körperverletzung oder erheblicher Sachschaden die Folge sein.

---

## 11.1 Austausch des Lüfters

Der Lüfter ist für eine Betriebsdauer von  $L_{10} \geq 35\,000$  Stunden bei einer Umgebungstemperatur von  $T_U = 40\text{ °C}$  ausgelegt. Er muss rechtzeitig ausgewechselt werden, um die Verfügbarkeit des Gerätes zu erhalten.

Die Geräte verfügen über einen Lüfter, der in Betrieb ist, sobald die Versorgungsspannung am Gerät anliegt.

### GEFAHR



Zum Austausch des Lüfters muss der Umrichter spannungsfrei geschaltet und ausgebaut werden.

### Bauform A bis C

Der Lüfter befindet sich an der Unterseite des Gerätes.

Tauschen Sie den Lüfter wie folgt:

- ◆ Lösen Sie die beiden Torx-Schrauben M4x49.
- ◆ Ziehen Sie das Schutzgitter mit dem Lüfter zusammen nach unten heraus.
- ◆ Ziehen Sie den Lüfterstecker X20 ab.
- ◆ Bauen Sie den Lüfter in umgekehrter Reihenfolge ein.

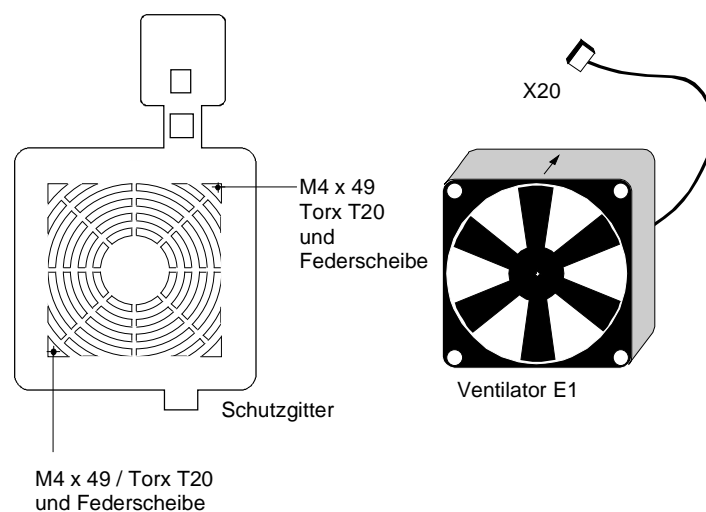


Bild 11-1 Schutzgitter und Lüfter für Gehäusegröße A bis C

**Bauform D**

Der Lüfter ist auf eine Konsole geschraubt und befindet sich an der Unterseite des Gerätes.

Tauschen Sie den Lüfter wie folgt:

- ◆ Ziehen Sie den Lüfterstecker X20 ab.
- ◆ Lösen Sie die beiden Torx-Schrauben M5x16 an der Unterseite des Gerätes.
- ◆ Ziehen Sie die Konsole nach unten aus dem Gerät heraus.
- ◆ Lösen Sie die Lüfterschrauben M4.
- ◆ Bauen Sie den Lüfter in umgekehrter Reihenfolge ein.

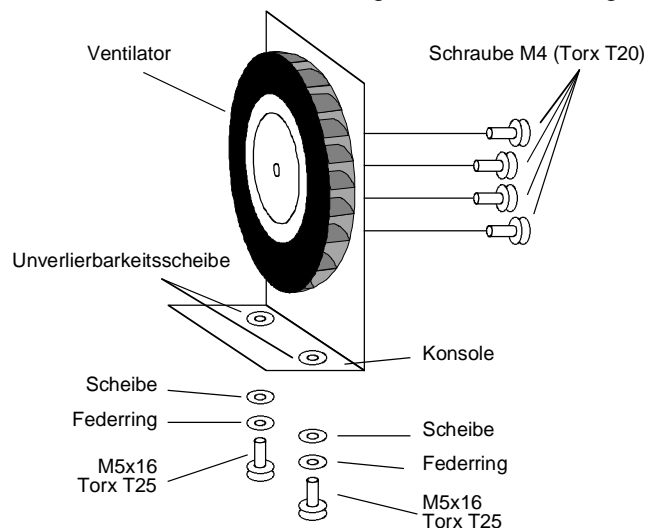


Bild 11-2 Lüfter mit Konsole für Gehäusegröße D

**Austausch der  
Lüftersicherung  
(Bauform D)**

Die Sicherungen befinden sich im oberen Teil des Gerätes in einem Sicherungshalter.

Zum Austausch der Sicherungen müssen Sie den Sicherungshalter öffnen.

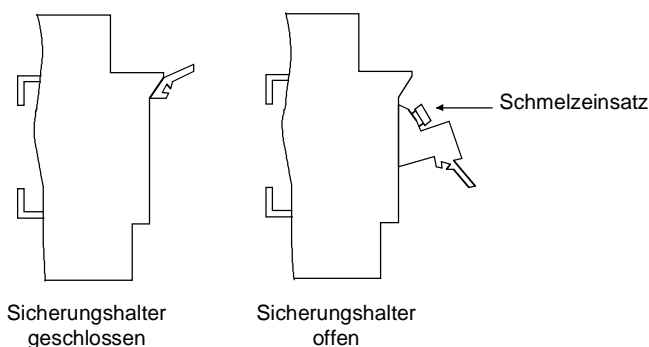


Bild 11-3 Sicherungshalter für Gehäusegröße D

## 11.2 Austausch der PMU

- Austausch der PMU**
- ◆ Schnellverschlüsse der Frontabdeckung um 90 ° drehen.
  - ◆ Frontabdeckung aufklappen.
  - ◆ Stecker X108 auf der Baugruppe CU (Control Unit) abziehen.
  - ◆ Flachbandleitung aus Führungshaken entfernen.
  - ◆ Schnapphaken an der Innenseite der Frontabdeckung vorsichtig mit einem Schraubendreher nach oben drücken.
  - ◆ PMU kippen und herausnehmen.
  - ◆ Neue PMU in umgekehrter Reihenfolge einbauen.

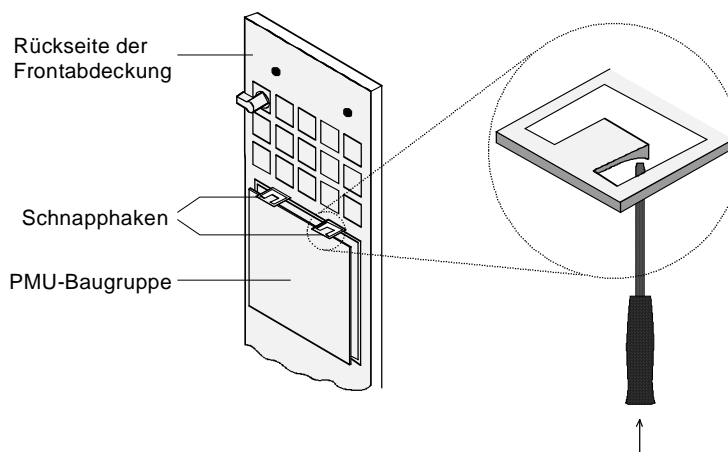


Bild 11-4 Ausbau der PMU

## 11.3 Austausch der Zwischenkreissicherungen

**Bauformen A und B** Die Zwischenkreissicherungen sind bei den Bauformen A und B nicht zugänglich, ein Austausch darf nur von Service-Personal durchgeführt werden.

**Bauform C und D** Die Lage der Sicherungen ist aus dem jeweiligen Übersichtsbild zu entnehmen.

Vorgehensweise:

- ◆ Seitenblech entfernen
- ◆ die defekten Sicherungen austauschen:
  - bei Bauform C die Sicherungen F1 und F2
  - bei Bauform D die Sicherungen F1, F3 bzw. F1 bis F4

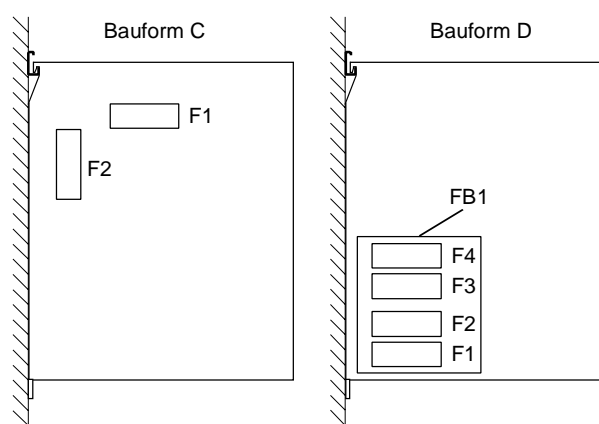


Bild 11-5 Lage der Zwischenkreissicherungen

### Ersatzsicherungen

Wechselrichter-MLFB	Sicherung	Betriebsmittelkennzeichen	Sicherungs-Bestellnummer
6SE7022-2UC61	50 A, 700 V	F1, F2	6SY7000-0AC74
6SE7026-0TD61 6SE7027-2TD61	80 A, 700 V	F1, F2, F3, F4	6SY7000-0AC73
6SE7022-6TC61 6SE7023-4TC61	100 A, 700 V	F1, F2	6SY7000-0AC72
6SE7023-8TD61 6SE7024-7TD61 6SE702_-_UD61	100 A, 700 V	F1, F3	6SY7000-0AC72



## 12 Formieren

### VORSICHT

Nach einer Standzeit des Gerätes von mehr als zwei Jahren müssen die Zwischenkreiskondensatoren neu formiert werden. Wird dies unterlassen, so kann das Gerät beim Einschalten der Netzspannung Schaden nehmen.

Wenn die Inbetriebnahme innerhalb von einem Jahr nach der Fertigung erfolgt, ist kein erneutes Formieren der Zwischenkreiskondensatoren erforderlich. Den Zeitpunkt der Fertigung können Sie der Seriennummer entnehmen.

### Aufbau der Fabriknummer

(Bsp.: A-N60147512345)

Stelle	Beispiel	Bedeutung
1 und 2	A-	Fertigungsort
3	N	2001
	P	2002
	R	2003
	S	2004
	T	2005
	U	2006
	V	2007
	W	2008
4	1 bis 9	Januar bis September
	O	Oktober
	N	November
	D	Dezember
5 bis 14		für Formieren nicht relevant

Für das Beispiel gilt: Die Fertigung erfolgte im Juni 2001.

Beim Formieren wird der Zwischenkreis des Gerätes über einen Gleichrichter, einen Glättungskondensator und einen Widerstand angeschlossen.

Beim Formieren werden die Zwischenkreiskondensatoren mit einer definierten Spannung und einem begrenzten Strom beaufschlagt und die für die Funktion der ZK-Kondensatoren erforderlichen internen Verhältnisse wieder hergestellt.

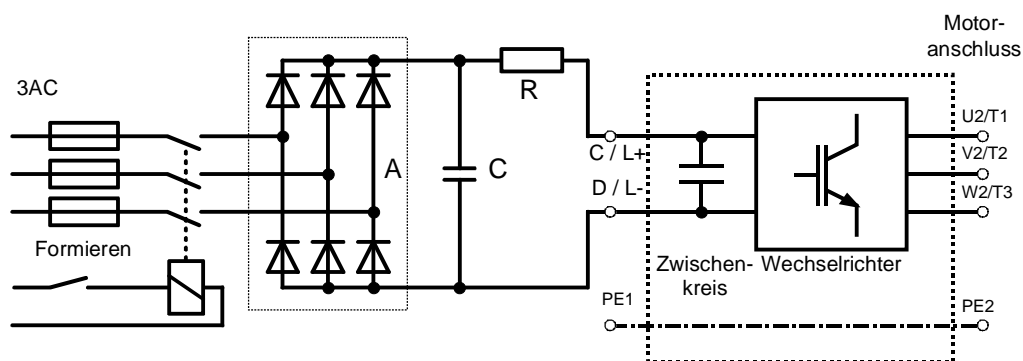


Bild 12-1 Formierschaltung

### Bauteile für die Formierschaltung (Vorschlag)

Un	A	R	C
DC 270 V bis 310 V	SKD 50 / 12	220 $\Omega$ / 100 W	22 nF / 1600 V
DC 510 V bis 650 V	SKD 62 / 16	470 $\Omega$ / 100 W	22 nF / 1600 V
DC 675 V bis 810 V	SKD 62 / 18	680 $\Omega$ / 100 W	22 nF / 1600 V

### GEFAHR



Durch die Zwischenkreiskondensatoren ist bis zu 5 Minuten nach dem Freischalten noch gefährliche Spannung im Gerät vorhanden. Das Arbeiten am Gerät oder den Zwischenkreisklemmen ist frühestens nach dieser Wartezeit zulässig.

### Vorgehensweise

- ◆ Bevor Sie die Zwischenkreiskondensatoren formieren, müssen alle Zwischenkreisanschlüsse freigeschaltet sein.
- ◆ Die Einspeisung des Umrichters muss abgeschaltet sein.
- ◆ Das Gerät darf keinen Einschaltbefehl bekommen (z. B. über Tastatur PMU oder Klemmleiste).
- ◆ Schließen Sie die benötigten Bauteile entsprechend dem Schaltungsbeispiel an.
- ◆ Schalten Sie die Formierschaltung ein. Die Dauer der Formierung beträgt ca. 1 Stunde.



# 13 Technische Daten

EG-Niederspannungsrichtlinie 73/23/EWG und RL93/68/EWG	EN 50178
EG- Richtlinie EMV 89/336/EWG	EN 61800-3
EG-Maschinenrichtlinie 89/392/EWG	EN 60204-1
Approbation	UL: E 145 153 CSA: LR 21 927
Kühlart	Luftkühlung mit eingebautem Ventilator
Zulässige Umgebungs- bzw. Kühl- mitteltemperatur • bei Betrieb • bei Lagerung • bei Transport	0° C bis +40° C ( 32° F bis 104° F) -25° C bis +70° C (-13° F bis 158° F) -25° C bis +70° C (-13° F bis 158° F)
Aufstellungshöhe	≤ 1000 m über NN (100prozentige Belastbarkeit) > 1000 m bis 3500 m über NN (Belastbarkeit: siehe Bild "Derating-Kurven")
Zulässige Feuchtebeanspruchung	Relative Luftfeuchtigkeit ≤ 95 % bei Transport und Lagerung ≤ 85 % im Betrieb (Betaung nicht zulässig)
Klimaklasse	Klasse 3K3 nach DIN IEC 721-3-3 (im Betrieb)
Verschmutzungsgrad	Verschmutzungsgrad 2 nach IEC 664-1 (DIN VDE 0110, Teil 1), Betaung im Betrieb ist nicht zulässig
Überspannungskategorie	Kategorie III nach IEC 664-1 (DIN VDE 0110, Teil 2)
Schutzart	IP20 EN 60529
Schutzklasse	Klasse 1 nach IEC 536 (DIN VDE 0106, Teil 1)
Berührungsschutz	Nach EN 60204-1 und DIN VDE 0106 Teil 100 (BGV A3)
Funk-Entstörung • Standard • Optionen	Nach EN 61800-3 Keine Funk-Entstörung Funk-Entstörfilter für Klasse B1 bzw. A1 nach EN 55011
Störfestigkeit	Industriebereich nach EN 61800-3
Anstrich	Innenraumbeanspruchung
Mechanische Festigkeit - Schwingen Bei stationären Einsatz: Konst. Amplitude • der Auslenkung • der Beschleunigung Bei Transport: • der Auslenkung • der Beschleunigung - Schocken - Kippfallen	Nach DIN IEC 68-2-6  0,075 mm im Frequenzbereich 10 Hz bis 58 Hz 9,8 m/s <sup>2</sup> im Frequenzbereich > 58 Hz bis 500 Hz  3,5 mm im Frequenzbereich 5 Hz bis 9 Hz 9,8 m/s <sup>2</sup> im Frequenzbereich > 9 Hz bis 500 Hz Nach DIN IEC 68-2-27 / 08.89 30 g, 16 ms Halbsinus-Schock Nach DIN IEC 68-2-31 / 04.84 auf eine Fläche und auf eine Ecke
Sonstiges	Die Geräte sind motorseitig erdschluss-, kurzschluss- und leerlauffest

Tabelle 13-1 Allgemeine Daten

**HINWEIS**

Die vollständige Erfüllung der Schutzart IP20 nach EN 60529 ist abhängig davon, wie viele Steuer- und Abgangsleitungen den Öffnungsbereich auf der Unterseite des Gerätes verschließen. Soll die Schutzart IP20 auch im Betrieb erfüllt sein, so muss die Öffnung gegebenenfalls nachträglich verkleinert werden.

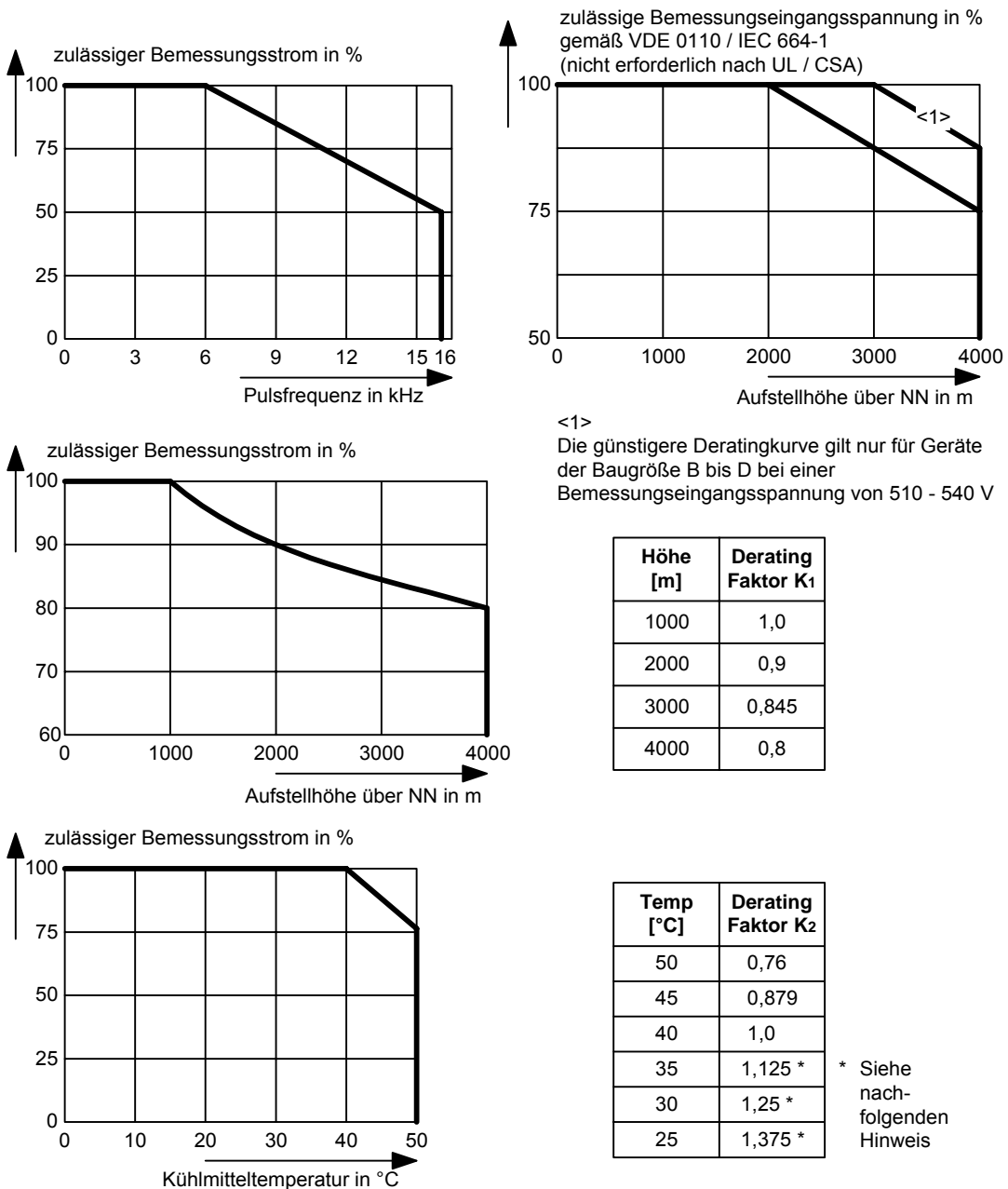
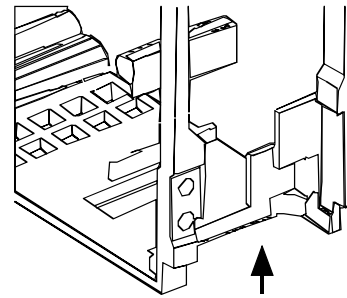


Bild 13-1 Derating-Kurven

Das Derating des zulässigen Bemessungsstromes für Aufstellhöhen über 1000 m kann bei Umgebungstemperaturen unter 40 °C wie folgt berechnet werden:

Gesamtderating =  $\text{Derating}_{\text{Höhe}} \times \text{Derating}_{\text{Umgebungstemperatur}}$

$$K = K_1 \times K_2$$

## HINWEIS

Es ist zu beachten, dass das Gesamtderating nicht größer als 1 sein darf!

Beispiel: Höhe: 3000 m  $K_1 = 0,845$   
 Umgebungstemperatur: 35 °C  $K_2 = 1,125$   
 → Gesamtderating =  $0,845 \times 1,125 = 0,95$

## Typenschild

**SIEMENS**

**WECHSELRICHTER / DC INVERTER**  
**SIMOVERT VC** — Gerätebezeichnung

Barcode

Bestellnummer: 1P 6SE7024-7TD61  
 Order number

Erz.-St. **D**  
 Issue — Auflistung der Geräteoptionen

Barcode

Fabrik-Nr. **s T-U22047500045**  
 Serial no. — Fertigungsjahr  
 — Fertigungsmonat

Eingang Input DC 510 ... 650 V 55.9 A

Ausgang Output 3AC 0- 380 ... 480 V 0 - 500 Hz

Belastungskl. I 47 A VT-Rating 136% OL for 1 min  
 Max. Output II 42.8A CT-Rating 150% OL for 1 min

Techn. Opt. LISTED 5M79

Made in Germany

Bild 13-2 Typenschild

### Bedeutung der Optionskürzel

Option	Bedeutung	Option	Bedeutung
	<b>CBP:</b> Profibus		<b>EB1:</b> Expansion Board 1
G11	Slot A	G61	Slot A
G13	Slot C	G63	Slot C
G14	Slot D	G64	Slot D
G15	Slot E	G65	Slot E
G16	Slot F	G66	Slot F
G17	Slot G	G67	Slot G
	<b>CBP2:</b> PROFIBUS (taktsynchron mögl.)		<b>EB2:</b> Expansion Board 2
G91	Slot A	G71	Slot A
G93	Slot C	G73	Slot C
G95	Slot E	G74	Slot D
G97	Slot G	G75	Slot E
	Die Baugruppe CBP2 löst die Baugruppe CBP ab.	G76	Slot F
	<b>CBC:</b> CAN-Bus	G77	Slot G
G21	Slot A		Rückwandbusadapter LBA in der Elektronikbox eingebaut
G23	Slot C	K11	
G24	Slot D		Adapterbaugruppe <b>ADB</b>
G25	Slot E	K01	Einbauplatz 2 (Slot D, E)
G26	Slot F	K02	Einbauplatz 3 (Slot F, G)
G27	Slot G		
	<b>SLB:</b> SIMOLINK		
G41	Slot A		
G43	Slot C		
G44	Slot D		
G45	Slot E		
G46	Slot F		
G47	Slot G		

Tabelle 13-2 Bedeutung der Optionskürzel

Bezeichnung	Wert						
Bestellnummer 6SE70...	21-1RA60	21-3RA60	21-8RB60	22-3RB60	23-2RB60	24-4RC60	
Bemessungsspannung [V] • Eingang • Ausgang	DC 270 (- 10 %) bis 310 (+ 15 %) 3 AC 0 bis Bemessungsgleichspannung x 0,75						
Bemessungsfrequenz [Hz] • Eingang • Ausgang: U/f = konstant U = konstant	--- 0 ... 600 8 ... 300						
Bemessungsstrom [A] • Eingang • Ausgang	12,6 10,6	15,8 13,3	21,1 17,7	27,3 22,9	38,3 32,2	52,6 44,2	
Zwischenkreisspannung [V]	= Bemessungsgleichspannung						
Bemessungsleistung [kVA]	3,7...4,2	4,7...5,2	6,0...6,9	8,0...9,1	11,2...12,8	15,4...17,6	
Hilfsstromversorgung [V]	DC 24 (20 - 30)						
• Max. Hilfsstrombedarf [A] Standardausführung bei 20 V	1,5						
• Max. Hilfsstrombedarf [A] Maximalausführung bei 20 V	2,5						
Pulsfrequenz [kHz]	1,5 bis 16 (siehe Bild "Derating-Kurven")						
Belastungsklasse II nach EN 60 146-1-1							
Grundlaststrom [A]	0,91 x Ausgangsbemessungsstrom						
Grundlastdauer [s]	240						
Überlaststrom [A]	1,36 x Ausgangsbemessungsstrom						
Überlastdauer [s]	60						
Belastungsklasse II nach EN 60 146-1-1 (zusätzlich)							
Grundlaststrom [A]	0,91 x Ausgangsbemessungsstrom						
Grundlastdauer [s]	270						
Überlaststrom [A]	1,6 x Ausgangsbemessungsstrom						
Überlastdauer [s]	30						
Verluste, Kühlung, Leistungsfaktor							
Leistungsfaktor Umr. $\cos\varphi_U$	< 0,92 ind.						
Wirkungsgrad $\eta$ (Nennbetrieb)	$\geq 0,97$	$\geq 0,98$	$\geq 0,97$	$\geq 0,98$			
Verlustleistung (bei 2,5 kHz) [kW]	0,09	0,11	0,13	0,17	0,22	0,29	
Kühlluftbedarf [m <sup>3</sup> /s]	0,009	0,009	0,022	0,022	0,022	0,028	
Druckabfall $\Delta p$ [Pa]	10	10	32	32	32	30	
Schalldruckpegel, Bauformen, Abmessungen, Gewichte							
Schalldruckpegel [dB(A)]	60	60	60	60	60	60	
Bauform	A	A	B	B	B	C	
Abmessungen [mm] • Breite • Höhe • Tiefe	90 425 350	90 425 350	135 425 350	135 425 350	135 425 350	180 600 350	
Gewicht ca. [kg]	8,5	8,5	12,5	12,5	12,5	21	

Tabelle 13-3 Luftgekühlte Wechselrichter (Teil 1)

Bezeichnung	Wert					
Bestellnummer 6SE70...	25-4RD60	27-0RD60	28-1RD60			
Bemessungsspannung [V] • Eingang • Ausgang	DC 270 (- 10 %) bis 310 (+ 15 %) 3 AC 0 bis Bemessungsgleichspannung x 0,75					
Bemessungsfrequenz [Hz] • Eingang • Ausgang: U/f = konstant U = konstant	--- 0 ... 600 8 ... 300					
Bemessungsstrom [A] • Eingang • Ausgang	64,3 54,0	82,1 69,0	96,4 81,0			
Zwischenkreisspannung [V]	= Bemessungsgleichspannung					
Bemessungsleistung [kVA]	18,8...21,5	24,0...27,4	28,1...32,2			
Hilfsstromversorgung [V]	DC 24 (20 - 30)					
• Max. Hilfsstrombedarf [A] Standardausführung bei 20 V	1,5					
• Max. Hilfsstrombedarf [A] Maximalausführung bei 20 V	2,5					
Hilfsstromversorgung Lüfter[V]	1 AC oder 2 AC 230 ± 15 %					
• Hilfsstrombedarf bei 50 Hz [A]	0,43					
• Hilfsstrombedarf bei 60 Hz [A]	0,49					
Pulsfrequenz [kHz]	1,5 bis 16 (siehe Bild "Derating-Kurven")					
Belastungsklasse II nach EN 60 146-1-1						
Grundlaststrom [A]	0,91 x Ausgangsbemessungsstrom					
Grundlastdauer [s]	240					
Überlaststrom [A]	1,36 x Ausgangsbemessungsstrom					
Überlastdauer [s]	60					
Belastungsklasse II nach EN 60 146-1-1 (zusätzlich)						
Grundlaststrom [A]	0,91 x Ausgangsbemessungsstrom					
Grundlastdauer [s]	270					
Überlaststrom [A]	1,6 x Ausgangsbemessungsstrom					
Überlastdauer [s]	30					
Verluste, Kühlung, Leistungsfaktor						
Leistungsfaktor Umr. $\cos\varphi_U$	< 0,92 ind.					
Wirkungsgrad $\eta$ (Nennbetrieb)	≥ 0,98					
Verlustleistung (bei 2,5 kHz) [kW]	0,44	0,54	0,60			
Kühlluftbedarf [m <sup>3</sup> /s]	0,054	0,054	0,054			
Druckabfall $\Delta p$ [Pa]	230	230	230			
Schalldruckpegel, Bauformen, Abmessungen, Gewichte						
Schalldruckpegel [dB(A)]	65	65	65			
Bauform	D	D	D			
Abmessungen [mm] • Breite • Höhe • Tiefe	270 600 350	270 600 350	270 600 350			
Gewicht ca. [kg]	32	32	32			

Tabelle 13-4 Luftgekühlte Wechselrichter (Teil 2)

Bezeichnung	Wert					
Bestellnummer 6SE70...	16-1TA61	18-0TA61	21-0TA61	21-3TB61	21-8TB61	22-6TC61
Bemessungsspannung [V] • Eingang • Ausgang	DC 510 (-15 %) bis 650 (+10 %) 3 AC 0 bis Bemessungsgleichspannung x 0,75					
Bemessungsfrequenz [Hz] • Eingang • Ausgang: U/f = konstant U = konstant	--- 0 ... 600 8 ... 300					
Bemessungsstrom [A] • Eingang • Ausgang	7,3 6,1	9,5 8,0	12,1 10,2	15,7 13,2	20,8 17,5	30,4 25,5
Zwischenkreisspannung [V]	= Bemessungsgleichspannung					
Bemessungsleistung [kVA]	4,1...5,0	5,3...6,6	6,8...8,4	8,7...10,9	11,6...14,5	16,8...21,2
Hilfsstromversorgung [V]	DC 24 (20 - 30)					
• Max. Hilfsstrombedarf [A] Standardausführung bei 20 V	1,5					
• Max. Hilfsstrombedarf [A] Maximalausführung bei 20 V	2,5					
Pulsfrequenz [kHz]	1,5 bis 16 (siehe Bild "Derating-Kurven")					
Belastungsklasse II nach EN 60 146-1-1						
Grundlaststrom [A]	0,91 x Ausgangsbemessungsstrom					
Grundlastdauer [s]	240					
Überlaststrom [A]	1,36 x Ausgangsbemessungsstrom					
Überlastdauer [s]	60					
Belastungsklasse II nach EN 60 146-1-1 (zusätzlich)						
Grundlaststrom [A]	0,91 x Ausgangsbemessungsstrom					
Grundlastdauer [s]	270					
Überlaststrom [A]	1,6 x Ausgangsbemessungsstrom					
Überlastdauer [s]	30					
Verluste, Kühlung, Leistungsfaktor						
Leistungsfaktor Umr. $\cos\varphi_U$	< 0,92 ind.					
Wirkungsgrad $\eta$ (Nennbetrieb)	$\geq 0,97$	$\geq 0,98$				
Verlustleistung (bei 2,5 kHz) [kW]	0,09	0,10	0,12	0,13	0,16	0,27
Kühlluftbedarf [m <sup>3</sup> /s]	0,009	0,009	0,009	0,022	0,022	0,028
Druckabfall $\Delta p$ [Pa]	10	10	10	32	32	30
Schalldruckpegel, Bauformen, Abmessungen, Gewichte						
Schalldruckpegel [dB(A)]	60	60	60	60	60	60
Bauform	A	A	A	B	B	C
Abmessungen [mm] • Breite • Höhe • Tiefe	90 425 350	90 425 350	90 425 350	135 425 350	135 425 350	180 600 350
Gewicht ca. [kg]	8,5	8,5	8,5	12,5	12,5	21

Tabelle 13-5 Luftgekühlte Wechselrichter (Teil 3)

Bezeichnung	Wert					
	23-4TC61	23-8TD61	24-7TD61	26-0TD61	27-2TD61	
Bestellnummer 6SE70...						
Bemessungsspannung [V] • Eingang • Ausgang	DC 510 (-15 %) bis 650 (+10 %) 3 AC 0 bis Bemessungsgleichspannung x 0,75					
Bemessungsfrequenz [Hz] • Eingang • Ausgang: U/f = konstant U = konstant	--- 0 ... 600 8 ... 300					
Bemessungsstrom [A] • Eingang • Ausgang	40,5 34,0	44,6 37,5	55,9 47,0	70,2 59,0	85,7 72,0	
Zwischenkreisspannung [V]	= Bemessungsgleichspannung					
Bemessungsleistung [kVA]	22,4...28,2	24,7...31,1	31,0...39,0	38,9...49,0	47,4...59,8	
Hilfsstromversorgung [V]	DC 24 (20 - 30)					
• Max. Hilfsstrombedarf [A] Standardausführung bei 20 V	1,5					
• Max. Hilfsstrombedarf [A] Maximalausführung bei 20 V	2,5					
Hilfsstromversorgung Lüfter[V]	keine	1 AC oder 2 AC 230 ± 15 %				
• Hilfsstrombedarf bei 50 Hz [A]	---	0,43				
• Hilfsstrombedarf bei 60 Hz [A]	---	0,49				
Pulsfrequenz [kHz]	1,5 bis 16 (siehe Bild "Derating-Kurven")					
Belastungsklasse II nach EN 60 146-1-1						
Grundlaststrom [A]	0,91 x Ausgangsbemessungsstrom					
Grundlastdauer [s]	240					
Überlaststrom [A]	1,36 x Ausgangsbemessungsstrom					
Überlastdauer [s]	60					
Belastungsklasse II nach EN 60 146-1-1 (zusätzlich)						
Grundlaststrom [A]	0,91 x Ausgangsbemessungsstrom					
Grundlastdauer [s]	270					
Überlaststrom [A]	1,6 x Ausgangsbemessungsstrom					
Überlastdauer [s]	30					
Verluste, Kühlung, Leistungsfaktor						
Leistungsfaktor Umr. $\cos\varphi_U$	< 0,92 ind.					
Wirkungsgrad $\eta$ (Nennbetrieb)	$\geq 0,98$					
Verlustleistung (bei 2,5 kHz) [kW]	0,37	0,49	0,58	0,70	0,86	
Kühlluftbedarf [m <sup>3</sup> /s]	0,028	0,054	0,054	0,054	0,054	
Druckabfall $\Delta p$ [Pa]	30	230	230	230	230	
Schalldruckpegel, Bauformen, Abmessungen, Gewichte						
Schalldruckpegel [dB(A)]	60	65	65	65	65	
Bauform	C	D	D	D	D	
Abmessungen [mm] • Breite • Höhe • Tiefe	180 600 350	270 600 350	270 600 350	270 600 350	270 600 350	
Gewicht ca. [kg]	21	32	32	32	32	

Tabelle 13-6 Luftgekühlte Wechselrichter (Teil 4)



Bezeichnung	Wert						
Bestellnummer 6SE70...	14-5UB61	16-2UB61	17-8UB61	21-1UB61	21-5UB11	22-2UC61	
Bemessungsspannung [V] • Eingang • Ausgang	DC 675 (-15 %) bis 810 (+ 10 %) 3 AC 0 bis Bemessungsgleichspannung x 0,75						
Bemessungsfrequenz [Hz] • Eingang • Ausgang: U/f = konstant U = konstant	--- 0 ... 600 8 ... 300						
Bemessungsstrom [A] • Eingang • Ausgang	5,4 4,5	7,4 6,2	9,3 7,8	13,1 11,0	18,0 15,1	26,2 22,0	
Zwischenkreisspannung [V]	= Bemessungsgleichspannung						
Bemessungsleistung [kVA]	3,9...4,6	5,4...6,4	6,8...8,1	9,6...11,4	13,1...15,6	19,1...22,8	
Hilfsstromversorgung [V]	DC 24 (20 - 30)						
• Max. Hilfsstrombedarf [A] Standardausführung bei 20 V	1,5						
• Max. Hilfsstrombedarf [A] Maximalausführung bei 20 V	2,5						
Pulsfrequenz [kHz]	1,5 bis 16 (siehe Bild "Derating-Kurven")						
Belastungsklasse II nach EN 60 146-1-1							
Grundlaststrom [A]	0,91 x Ausgangsbemessungsstrom						
Grundlastdauer [s]	240						
Überlaststrom [A]	1,36 x Ausgangsbemessungsstrom						
Überlastdauer [s]	60						
Belastungsklasse II nach EN 60 146-1-1 (zusätzlich)							
Grundlaststrom [A]	0,91 x Ausgangsbemessungsstrom						
Grundlastdauer [s]	270						
Überlaststrom [A]	1,6 x Ausgangsbemessungsstrom						
Überlastdauer [s]	30						
Verluste, Kühlung, Leistungsfaktor							
Leistungsfaktor Umr. $\cos\varphi_U$	< 0,92 ind.						
Wirkungsgrad $\eta$ (Nennbetrieb)	$\geq 0,99$	$\geq 0,98$	$\geq 0,99$				
Verlustleistung (bei 2,5 kHz) [kW]	0,08	0,09	0,10	0,13	0,17	0,27	
Kühlluftbedarf [m <sup>3</sup> /s]	0,022	0,022	0,022	0,022	0,022	0,028	
Druckabfall $\Delta p$ [Pa]	32	32	32	32	32	30	
Schalldruckpegel, Bauformen, Abmessungen, Gewichte							
Schalldruckpegel [dB(A)]	60	60	60	60	60	60	
Bauform	B	B	B	B	B	C	
Abmessungen [mm] • Breite • Höhe • Tiefe	135 425 350	135 425 350	135 425 350	135 425 350	135 425 350	180 600 350	
Gewicht ca. [kg]	12,5	12,5	12,5	12,5	12,5	21	

Tabelle 13-7 Luftgekühlte Wechselrichter (Teil 5)

Bezeichnung	Wert					
Bestellnummer 6SE70...	23-0UD61	23-4UD61	24-7UD61			
Bemessungsspannung [V] • Eingang • Ausgang	DC 675 (-15 %) bis 810 (+ 10 %) 3 AC 0 bis Bemessungsgleichspannung x 0,75					
Bemessungsfrequenz [Hz] • Eingang • Ausgang: - U/f = konstant U = konstant	--- 0 ... 600 8 ... 300					
Bemessungsstrom [A] • Eingang • Ausgang	34,5 29,0	40,2 34,0	55,4 46,5			
Zwischenkreisspannung [V]	= Bemessungsgleichspannung					
Bemessungsleistung [kVA]	25,2...30,1	29,5...35,3	40,3...48,3			
Hilfsstromversorgung [V]	DC 24 (20 - 30)					
• Max. Hilfsstrombedarf [A] Standardausführung bei 20 V	1,5					
• Max. Hilfsstrombedarf [A] Maximalausführung bei 20 V	2,5					
Hilfsstromversorgung Lüfter[V]	1 AC oder 2 AC 230 ± 15 %					
• Hilfsstrombedarf bei 50 Hz [A]	0,43					
• Hilfsstrombedarf bei 60 Hz [A]	0,49					
Pulsfrequenz [kHz]	1,5 bis 16 (siehe Bild "Derating-Kurven")					
Belastungsklasse II nach EN 60 146-1-1						
Grundlaststrom [A]	0,91 x Ausgangsbemessungsstrom					
Grundlastdauer [s]	240					
Überlaststrom [A]	1,36 x Ausgangsbemessungsstrom					
Überlastdauer [s]	60					
Belastungsklasse II nach EN 60 146-1-1 (zusätzlich)						
Grundlaststrom [A]	0,91 x Ausgangsbemessungsstrom					
Grundlastdauer [s]	270					
Überlaststrom [A]	1,6 x Ausgangsbemessungsstrom					
Überlastdauer [s]	30					
Verluste, Kühlung, Leistungsfaktor						
Leistungsfaktor Umr. $\cos\varphi_U$	< 0,92 ind.					
Wirkungsgrad $\eta$ (Nennbetrieb)	0,98					
Verlustleistung (bei 2,5 kHz) [kW]	0,52	0,59	0,74			
Kühlluftbedarf [m <sup>3</sup> /s]	0,054	0,054	0,054			
Druckabfall $\Delta p$ [Pa]	230	230	230			
Schalldruckpegel, Bauformen, Abmessungen, Gewichte						
Schalldruckpegel [dB(A)]	65	65	65			
Bauform	D	D	D			
Abmessungen [mm] • Breite • Höhe • Tiefe	270 600 350	270 600 350	270 600 350			
Gewicht ca. [kg]	32	32	32			

Tabelle 13-8 Luftgekühlte Wechselrichter (Teil 6)

## Wassergekühlte Wechselrichter

Bestellnummer	Verlustleistung (bei 2,5 kHz) [kW]	Kühl - wasser- bedarf *) [l/min]	maximale zusätzliche Entwärmungs- leistung bei Tluft ≤ 30 °C [kW]	typ. Druckabfall bei Volumenstrom
Bemessungseingangsspannung DC 510 bis 620				
6SE7021-3TB61-1AA1	0,21	1,00	0,1	0,15 bis 0,2 bar bei 1,2 l/min
6SE7021-8TB61-1AA1	0,16	1,20	0,1	0,15 bis 0,2 bar bei 1,2 l/min
6SE7022-6TC61-1AA1	0,33	2,10	0,2	0,15 bis 0,2 bar bei 2,6 l/min
6SE7023-4TC61-1AA1	0,47	2,60	0,2	0,15 bis 0,2 bar bei 2,6 l/min
6SE7023-8TD61-1AA1	0,58	4,25	0,5	0,15 bis 0,2 bar bei 6,0 l/min
6SE7024-7TD61-1AA1	0,71	4,80	0,5	0,15 bis 0,2 bar bei 6,0 l/min
6SE7026-0TD61-1AA1	0,86	5,25	0,5	0,15 bis 0,2 bar bei 6,0 l/min
6SE7027-2TD61-1AA1	1,07	6,00	0,5	0,15 bis 0,2 bar bei 6,0 l/min
Bemessungseingangsspannung DC 675 bis 810				
6SE7014-5UB61-1AA1	0,09	0,80	0,1	0,15 bis 0,2 bar bei 1,2 l/min
6SE7016-2UB61-1AA1	0,11	0,85	0,1	0,15 bis 0,2 bar bei 1,2 l/min
6SE7017-8UB61-1AA1	0,12	0,90	0,1	0,15 bis 0,2 bar bei 1,2 l/min
6SE7021-1UB61-1AA1	0,16	1,00	0,1	0,15 bis 0,2 bar bei 1,2 l/min
6SE7021-5UB61-1AA1	0,21	1,20	0,1	0,15 bis 0,2 bar bei 1,2 l/min
6SE7022-2UC61-1AA1	0,32	2,00	0,2	0,15 bis 0,2 bar bei 2,6 l/min
6SE7023-0UD61-1AA1	0,59	3,10	0,5	0,15 bis 0,2 bar bei 6,0 l/min
6SE7023-4UD61-1AA1	0,69	3,45	0,5	0,15 bis 0,2 bar bei 6,0 l/min
6SE7024-7UD61-1AA1	0,87	4,15	0,5	0,15 bis 0,2 bar bei 6,0 l/min

Tabelle 13-9 Wassergekühlte Wechselrichter

### HINWEIS

Die Geräte sind baugleich mit den luftgekühlten Wechselrichtern. An Stelle des Kühlkörpers für Luft ist ein Luft-/Wasserkühler installiert.

Alle in Tabelle 13-9 nicht angeführten Technischen Daten für eine bestimmtes Gerät entsprechen denen der luftgekühlten Wechselrichter. Die ersten 12 Stellen der Bestellnummer sind identisch. Der Zusatz "-1AA1" kennzeichnet die Wasserkühlung.

\*) Der angegebene Kühlwasserbedarf gilt für die Typeleistung des Wechselrichters und 100 % Nutzung der Zusatzentwärmung bei einer Wassertemperaturerhöhung Zulauf / Rücklauf von  $\Delta T = 5 \text{ K}$ .

## 13.1 Hinweise zu wassergekühlten Geräten

### Randbedingungen für den Einsatz

Das Gerät ist an einen extern vorhandenen Kühlwasserkreislauf anzuschließen.

Der Aufbau dieses Kühlwasserkreislaufes mit den Gesichtspunkten

- ◆ offenes bzw. geschlossenes System
- ◆ Werkstoffwahl und Werkstoffpaarung
- ◆ Kühlwasserzusammensetzung
- ◆ Kühlwasserentwärmung (Rückkühlung, Frischeinspeisung...)
- ◆ und weitere

stellt einen wichtigen Aspekt für die Funktionssicherheit und Lebensdauer der Gesamtanlage dar.

### WARNUNG



---

Es gelten die Warnhinweise der "Standardgeräte".

Installations- und Servicearbeiten für den wassertechnischen Teil sind nur im spannungslosen Zustand der Anlage auszuführen.

---

Eine **Betauung** der Geräte ist nicht zulässig (wie Standardgeräte).

### 13.1.1 Installations- und Bauteilhinweise

Empfohlen wird für die Umrichter ein separater Kreislauf, in Edelstahltechnik, der die Wärme über einen Wasser – Wasser Wärmetauscher an ein Rückkühlsystem abgibt.

Zur Vermeidung von elektrochemischen Korrosionen sowie Schwingungsübertragungen sind die SIMOVERT MASTERDRIVES Geräte am **Vor- und Rücklauf mit einem flexiblen, elektrisch nichtleitenden, Schlauch anzuschließen. Die Schlauchlänge sollte (in Summe) > 1,5 m betragen.**

Besteht die Anlagenverrohrung aus Kunststoffrohren, so ist dieser Schlauch nicht erforderlich.

Das Anschließen der Wasserschläuche sollte vor der Montage des Umrichters vorgenommen werden.

Werden Schlauchschellen zur Montage benutzt, so sind diese im Abstand von drei Monaten auf Festsitz zu kontrollieren.

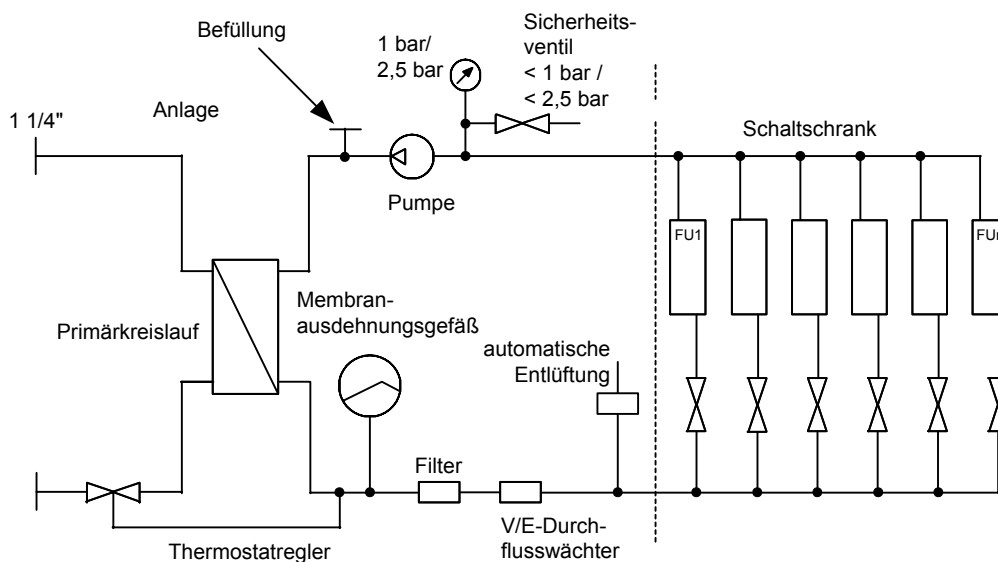


Bild 13-3 Wasser-Wasser-Wärmetauscher

#### Wasser-Wasser-Wärmetauscher

Ist in der Anlage bereits ein Kühlkreislauf vorhanden, der keine Temperaturen über 35 °C aufweist, jedoch die Anforderungen an das Kühlwasser nicht erfüllt, so können die beiden Kühlkreisläufe über einen Wasser-Wasser-Wärmetauscher gekoppelt werden. Die Kühler der Frequenzumrichter werden über einen Verteiler so angeschlossen, dass der notwendige Durchfluss gewährleistet ist, aber kein unzulässiger Druck auftritt. Gegebenheiten wie Höhenunterschiede und Entfernungen müssen hierbei berücksichtigt werden.

Für Geräte ohne Frostschutz empfehlen wir den Einsatz von Nalco 00GE056 der Firma ONDEO Nalco. Dies ist ein organischer Korrosionsinhibitor, der speziell für halboffene und geschlossene Kühlsysteme entwickelt wurde. Er wirkt als Korrosionsschutz für die verwendeten Metalle durch die Ausbildung eines organischen Schutzfilms auf den Metalloberflächen.

Der Arbeitsdruck ist abhängig von den Strömungsverhältnissen des Kühlwassernetzes im Vor- und Rücklauf festzulegen.

Zur Einhaltung des max. zulässigen Betriebsdruckes sind Maßnahmen beim Anwender vorzusehen. Der Einsatz einer Druckregelvorrichtung ist notwendig.

Bei geschlossenen Kühlsystemen sind Druckausgleichseinrichtungen mit Sicherheitsventil \*) und Einrichtungen zur Entlüftung vorzusehen.

Das Kühlsystem ist beim Befüllen zu entlüften.

Für die sichere Gewährleistung des erforderlichen Volumenstromes sollten anstelle normaler Rohrsiebe Rückspülfilter eingesetzt werden. Bei diesen erfolgt die Rückspülung automatisch.

Hersteller: z. B. Fa. Reckitt Benckiser Deutschland GmbH, 68165 Mannheim, Tel.: ++490621/32460.

In der ASI 1 Information E20125-C6038-J702-A1-7400 vom Februar 1997 werden Applikationsvorschläge für verschiedene Anlagenkonfigurationen gemacht.

Bei der Verlegung der Wasserleitungen ist äußerste Sorgfalt geboten. Die Leitungen müssen mechanisch sicher fixiert und auf Leckagen überprüft werden.

In keinem Fall dürfen die Wasserleitungen spannungsführende Teile berühren (Isolierabstand min. 13 mm).

---

\*)  $\leq 1,2$  bar bei 1,0 bar zulässigen Betriebsdruck

### 13.1.2 Einsatzbereich

Für den Einsatzbereich gelten die gleichen Randbedingungen wie für die Standardgeräte (mit Luftkühlung), mit Ausnahme der hier beschriebenen Entwärmungsrandbedingungen.

Als Kühlmedium (siehe Abschnitt "Kühlmittel") dient normalerweise Wasser. Nur in besonderen Fällen sollte ein Frostschutzmittelzusatz eingesetzt werden.

Im Kühlwassertemperaturbereich von + 5 °C bis + 38 °C ist ein Betrieb mit 100 % des Bemessungsstromes möglich.

Sind höhere Kühlwassertemperaturen erforderlich, so ist der Gerätestrom entsprechend der Abbildungen 13-4 und 13-5 (Kurve 1) zu reduzieren.

Dieses gilt nur bei Kühlmedium Wasser (Hinweise im Abschnitt Betauungsschutz, Frostschutzmittelzusatz beachten).

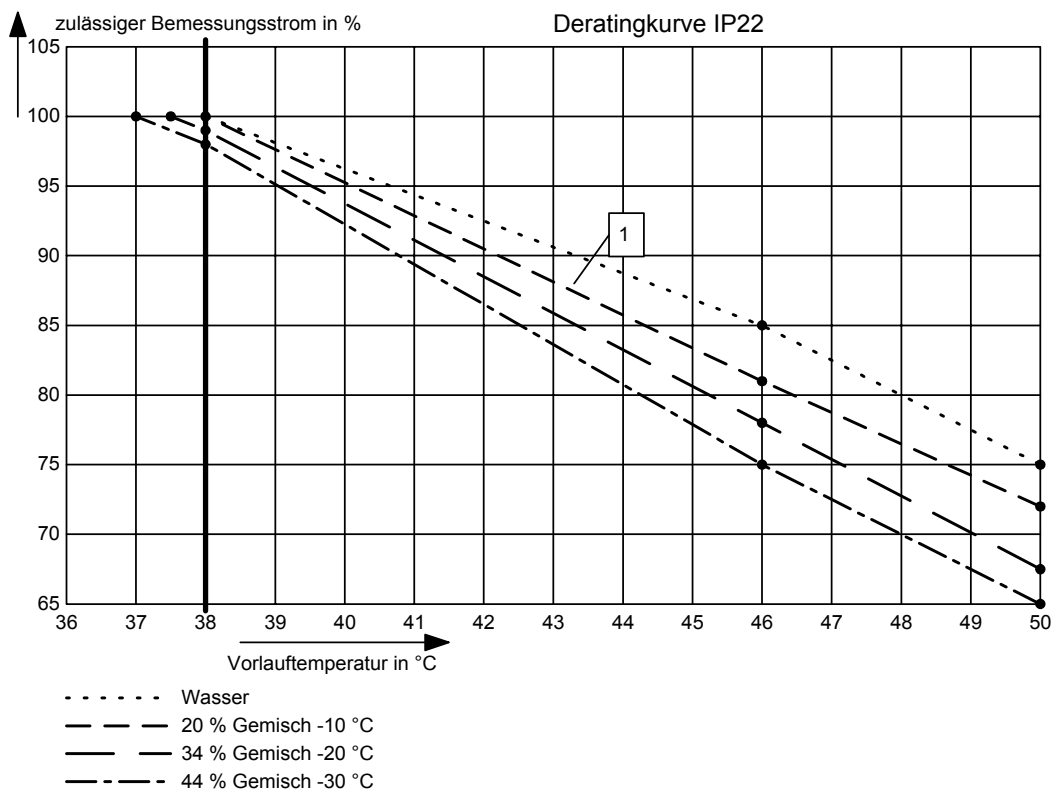


Bild 13-4 Reduktionskurve für den Einbau in IP22 Schränke

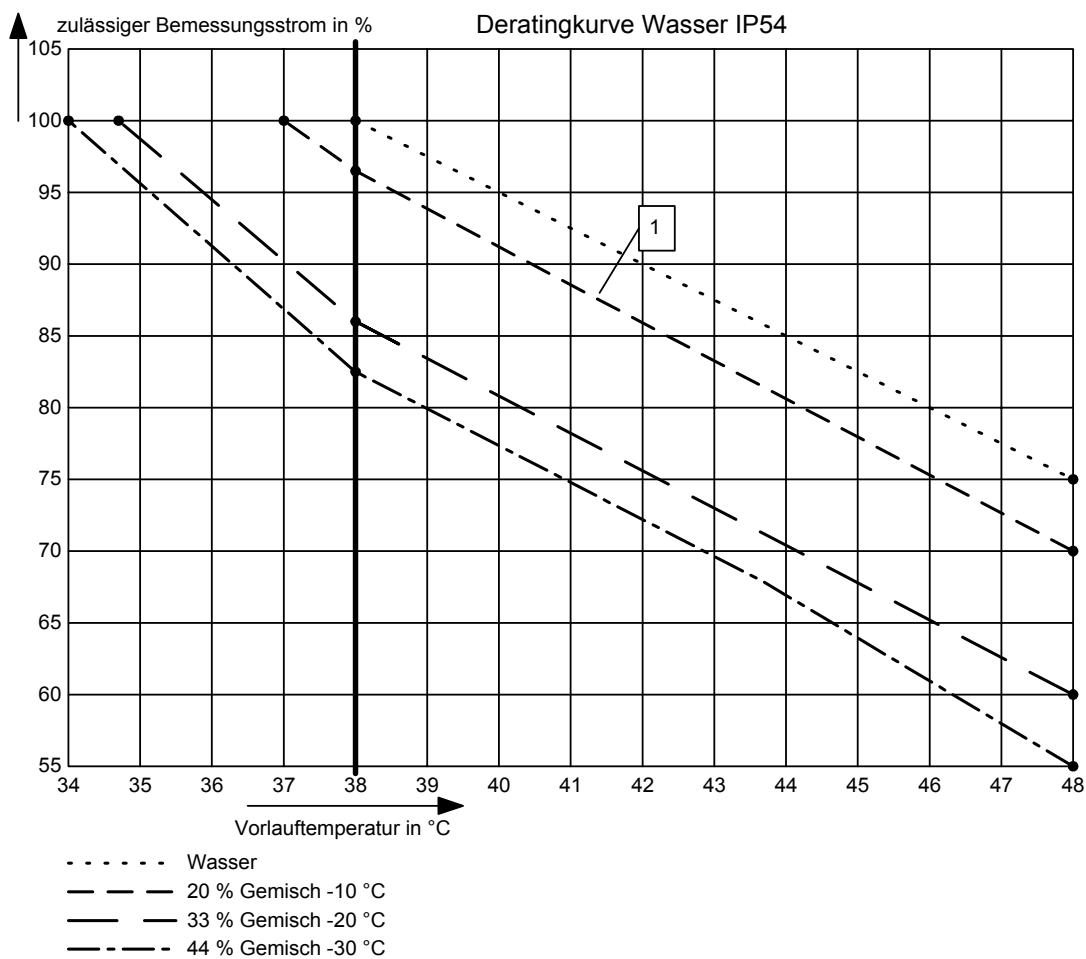


Bild 13-5 Reduktionskurve 2 für den Einbau in IP54 Schränke

**HINWEIS**

Die maximale Kühlmitteltemperatur ist für IP22 Schränke 50 °C und IP54 Schränke 46 °C!



### 13.1.3 Kühlmittel

Als Kühlmittel kann normales Brauchwasser mit Korrosionsschutz (siehe Abschnitt "Korrosionsschutzmittel") oder ein Wasser-Frostschutzmittel-Gemisch (siehe Abschnitt "Frostschutzmittelzusatz") eingesetzt werden.

#### 13.1.3.1 Kühlwasserdefinition

Das Kühlwasser muss den folgenden Anforderungen auf Dauer genügen:

max. Korngröße eventuell mitgeführter Teile	≤ 0,1 mm
pH-Wert	<b>6,0 bis 8,0</b>
Chloride	< 40 ppm
Sulfate	< 50 ppm
gelöste Stoffe	< 340 ppm
Gesamthärte	< 170 ppm
Leitwert (nur Wasser, siehe hierzu Abschnitt "Frostschutzmittelzusatz")	< 500 µS/cm
Kühlwassereintrittstemperatur	+ 5 ... 38 °C
Kühlwassererwärmung je Gerät (Nennbetrieb)	Δ T ≈ 5 °C
Betriebsdruck	1 bar

Oder Verwendung von deionisiertem Wasser ("Batteriewasser" nach DIN 43530, Teil 4).

#### ACHTUNG

Keine höheren Betriebsdrücke als 1 bar zulässig!

Soll die Anlage mit einem höheren Druck betrieben werden, so ist an jedem Gerät eine Reduzierung auf 1 bar Vordruck vorzunehmen.

Das Kühlkörpermaterial ist nicht seewasserfest, d.h. **es darf nicht direkt mit Seewasser gekühlt werden!**

Im Gerätekühlwasserkreislauf sind Filter (Siebe) mit einer Korngröße < 100 µm einzusetzen (siehe Abschnitt "Installations- und Bauteilhinweise")!

Bei Frostgefahr sind Frostschutzmaßnahmen für Betrieb, Lagerung und Transport erforderlich, z. B. Entleeren und Ausblasen mit Luft, Zusatzheizungen, u.s.w..

#### WARNUNG



Es gelten die Warnhinweise der "Standardgeräte".

Installations- und Servicearbeiten für den wassertechnischen Teil sind nur im spannungslosen Zustand der Anlage auszuführen.

### 13.1.3.2 Frostschutzmittelzusatz

Durch Frostschutzmittel kann die untere Grenze des Betriebsbereiches von + 5 °C auf 0 °C reduziert werden und der Frostschutz bei Anlagenstillstand bis – 30 °C erreicht werden.

Aufgrund ihrer physikalischen Eigenschaften (Wärmekapazität, Wärmeleitung, Viskosität) reduzieren Frostschutzmittel die Leistungsfähigkeit des Kühlsystems. Sie sollten nur dann eingesetzt werden, wenn es in der Anwendung unumgänglich ist.

Mit Frostschutzmittel sind die in Abschnitt "Einsatzbereich" (Bild 13-4 und 13-5) gezeigten Reduktionskurven einzuhalten. Geschieht dieses nicht, so kann eine vorzeitige Alterung der Gerätebauteile nicht ausgeschlossen werden. Weiterhin ist damit zu rechnen, dass der Geräteschutz "Übertemperatur" den Umrichter abschaltet.

#### WARNUNG



Ein Betrieb, auch mit Frostschutzmittel, bei Temperaturen < 0 °C ist nicht zulässig!

Werden andere Mittel eingesetzt, so kann dies zu einer reduzierten Lebensdauer führen.

Wenn weniger als 20 % Antifrogen N zugesetzt werden, besteht erhöhte Korrosionsgefahr, die eine Reduktion der Lebensdauer bewirken kann.

Bei mehr als 30 % Antifrogen N wird der Wärmetransport und damit die Funktion des Gerätes beeinträchtigt. Es muss in jedem Fall beachtet werden, dass die erforderliche Pumpenleistung bei Zugabe von Antifrogen N angepasst werden muss.

Bei Anwendung von Frostschutzmittel dürfen im gesamten Kühlkreislauf keine Potentialdifferenzen auftreten. Gegebenenfalls sind die Bauteile mit einer Potentialausgleichsschiene zu verbinden.

#### HINWEIS

Für Frostschutzmittel ist das Sicherheitsdatenblatt zu beachten!

Als Frostschutzmittel wird **Antifrogen N** (Fa. Clariant; [www.clariant.com](http://www.clariant.com)) bevorzugt.

Hintergrund:

Antifrogen N wurde für diese Anwendung ausgiebig analysiert. Dabei wurden Materialverträglichkeit, Umwelt- und Gesundheitsaspekte besonders berücksichtigt. Weiterhin liegen langjährige Erfahrungen mit diesem Mittel vor und die Kühlwasserdefinition ist auf dieses Frostschutzmittel abgestimmt.

Damit die guten antikorrosiven Eigenschaften von Antifrogen N-Wassermischungen wirken, muss die Konzentration mindestens 20 % betragen.

Beim Einsatz von Frostschutzmittel werden erhöhte Anforderungen an die Dichtigkeit des Kreislaufes gestellt, denn die Oberflächenspannung der Wasser-Antifrogen-Mischung ist ungefähr 100 mal kleiner als von reinem Wasser.

Als Dichtungsmaterial eignen sich hochwertige, heißwasser-beständige IT-Dichtungen. Als Stopfbuchsendichtungen können Graphitschnüre verwendet werden. Bei Rohrverbindungen, bei denen Hanf verwendet wird, hat sich ein Bestreichen mit Fermit bzw. Fermitol bewährt.

**WARNUNG**

Bei Dichtbändern aus Polytetrafluorethylen kann es zu Undichtigkeiten kommen.

Antifrogen N-Anteil am Kühlmittel [%]	Kinematische Zähigkeit [mm <sup>2</sup> /s]	Relativer Druckverlust	Frostschutz bis [°C]
0	1.8	1.09	
20	3.5	1.311	-10
34	4.72	1.537	-20
45	7.73	1.743	-30

Tabelle 13-10 Antifrogen N Stoffdaten bei T = 0 °C Kühlmitteltemperatur

Bei mehr als 45 % wird der Wärmetransport und damit die Funktion des Gerätes beeinträchtigt.

**Es muss in jedem Fall beachtet werden, dass die erforderliche Pumpenleistung bei Antifrogen N-Zugabe angepasst werden muss, ebenfalls muss der im Gerät entstehende Gegendruck umgerechnet werden.**

**Der erforderliche Kühlmittelvolumenstrom muss in jedem Fall erreicht werden.**

Die elektrische Leitfähigkeit des Kühlmittels wird grundsätzlich durch Zugabe von Frostschutzmittel erhöht. Die damit einhergehende elektrochemische Korrosion wird durch die im Antifrogen N enthaltenden Inhibitoren kompensiert.

Um eine Verarmung der Inhibitoren und daraus resultierender Korrosion vorzubeugen, sind folgende Maßnahmen nötig:

1. Bei Entleerung des Kühlmittelkreislaufes, ist dieser entweder innerhalb von 14 Tagen wieder, mit dem gleichen Mischungsverhältnis, zu befüllen oder es muss nach dem Entleeren eine mehrmalige Wasserspülung mit anschließendem Ausblasen der Kühlkörper erfolgen.
2. Alle 3 bis 5 Jahre muss das Wasser-Antifrogen N Gemisch erneuert werden.

Werden andere Frostschutzmittel eingesetzt, so müssen diese auf **Ethylenglykolbasis** beruhen. Weiterhin müssen diese eine Zulassung für namhafte KFZ-Industrie (GM, Ford, Chrysler) besitzen.

Beispiel: **DOWTHERM SR-1**.

Hinsichtlich der elektrischen Leitfähigkeit ist für ein Kühlmittelgemisch die Richtlinie des Frostschutzmittelherstellers geltend.

Die Kühlmittelmischung verlangt die strikte Einhaltung der in Abschnitt "Kühlwasserdefinition" gegebenen Wasserdefinition.

**WARNUNG**

---

Werden andere Mittel eingesetzt kann dies zu einer reduzierten Lebensdauer führen.

**Eine Mischung verschiedener Frostschutzmittel ist auf keinen Fall zulässig.**

---

**13.1.3.3****Korrosionsschutzmittel**

Wir empfehlen für den Kühlkreislauf den Einsatz eines Korrosionsschutz-Inhibitors, z. B. Korrosionsschutz NALCO 00GE056 der Firma ONDEO Nalco (Nalco Deutschland GmbH; [www.nalco.com](http://www.nalco.com); D-60486 Frankfurt; Tel. 0697934-0). Konzentration des Korrosionsschutz-Inhibitors im Kühlwasser 0,2 ... 0,25 %.

Das Kühlwasser sollte 3 Monate nach der Erstbefüllung des Kühlkreislaufes und danach einmal jährlich kontrolliert werden.

Für die Prüfung der Inhibitor-Konzentration bietet die Fa. ONDEO Nalco Controlkits an.

**HINWEIS**

---

Beim Nachfüllen von Korrosionsschutzmittel sind die Hinweise des Herstellers zu beachten.

---

Sind im Kühlwasser Eintrübungen, Verfärbungen oder Verkeimungen erkennbar, so ist der Kühlkreislauf zu spülen und neu zu befüllen.

Zur einfachen Kontrolle des Kühlwassers sollte im Kühlkreislauf ein Schauglas eingebaut werden.

### 13.1.4 Btauungsschutz

Zum Schutz vor Btauung sind besondere Maßnahmen notwendig.

Btauung tritt auf, wenn die Eintrittstemperatur des Kühlwassers wesentlich niedriger als die Raumtemperatur (Lufttemperatur) ist. Abhängig von der relativen Feuchte  $\phi$  der Raumluft darf die Temperaturdifferenz zwischen Kühlwasser und Luft mehr oder weniger groß sein. Die Temperatur, bei der die Wasserphase aus der Luft ausfällt, nennt man Taupunkt.

In der nachfolgenden Tabelle sind die Taupunkte (in °C) für einen Atmosphärendruck von 1 bar ( $\approx$  Höhe 0 ... 500 m) angegeben. Liegt die Kühlwassertemperatur unter diesen, so ist mit Btauung zu rechnen, d.h. die Kühlwassertemperatur muss immer  $\geq$  der Taupunkttemperatur sein.

T Raum °C	$\phi =$ 20 %	$\phi =$ 30 %	$\phi =$ 40 %	$\phi =$ 50 %	$\phi =$ 60 %	$\phi =$ 70 %	$\phi =$ 80 %	$\phi =$ 85 %	$\phi =$ 90 %	$\phi =$ 95 %	$\phi =$ 100 %
10	< 0	< 0	< 0	0.2	2.7	4.8	6.7	7.6	8.4	9.2	10
20	< 0	2	6	9.3	12	14.3	16.4	17.4	18.3	19.1	20
25	0.6	6.3	10.5	13.8	16.7	19.1	21.2	22.2	23.2	24.1	24.9
30	4.7	10.5	14.9	18.4	21.3	23.8	26.1	27.1	28.1	29	29.9
35	8.7	14.8	19.3	22.9	26	28.6	30.9	32	33	34	34.9
38	11.1	17.4	22	25.7	28.8	31.5	33.8	34.9	36	36.9	37.9
40	12.8	19.1	23.7	27.5	30.6	33.4	35.8	36.9	37.9	38.9	39.9
45	16.8	23.3	28.2	32	35.3	38.1	40.6	41.8	42.9	43.9	44.9
50	20.8	27.5	32.6	36.6	40	42.9	45.5	46.6	47.8	48.9	49.9

Tabelle 13-11 Taupunkttemperatur als Funktion der relativen Feuchte  $\phi$  und der Raumtemperatur für eine Aufstellhöhe von 0 m

Der Taupunkt ist auch vom absoluten Druck, d.h. von der Aufstellhöhe abhängig.

Die Taupunkte für geringeren Atmosphärendruck liegen unter denen bei Höhe 0 m, daher ist eine Auslegung der Kühlwasservorlaufstemperatur für Höhe 0 m immer ausreichend.

Zum Schutz vor Betauung sind verschiedene Maßnahmen möglich. Dieses sind:

1. Empfehlenswert dazu ist eine Wassertemperaturregelung (vgl. Bild 13-3). In Abhängig von der Raumtemperatur wird die Wassertemperatur der Raumtemperatur nachgeführt. Diese Maßnahme ist bei hohen Raumtemperaturen, geringen Wassertemperaturen und hohen Luftfeuchten auf jeden Fall zu bevorzugen.
2. Physikalische Entfeuchtung. Diese ist nur bei geschlossenen Räumen effektiv. Die Wirkungsweise beruht auf einer gezielten Kondensation der Luftfeuchte an einem Luft- Wasser- Wärmetauscher der ständig mit dem kalten Kühlwasser betrieben wird.
3. Zum Schutz vor Betauung besteht die Möglichkeit, mit einem Feuchtemelder die Luftfeuchte zu kontrollieren. Bei Fa. ENDRICH ([www.endrich.com](http://www.endrich.com)) kann ein Feuchtemelder bezogen werden, bei dem bei einem Taupunktabstand von 2 K ein Meldekontakt geschaltet wird.

### 13.1.5 Hinweise zu Materialien

Kühlwasserinstallationen in Mischtechnik mit Kupfer oder Kupferverbindungen sollten vermieden werden und sind nur unter besonderen Maßnahmen, z. B. geschlossener Kühlkreislauf, Vollfiltertechnik (d.h. Cu-Ionen werden ausgefiltert), Wasserzusätze (z. B. Produkte der Fa. Nalco Deutschland GmbH; [www.nalco.com](http://www.nalco.com); D-60486 Frankfurt; Tel. 0697934-0) möglich.

Die kühlkörperseitigen Schlauchanschlussnippel müssen aus Edelstahl oder dickwandigem Aluminium sein. **Die Anschlussnippel dürfen auf keinen Fall in Messing oder Kupfer ausgeführt werden.**

PVC-Schläuche sind bei Anwendung von Frostschutzmittel ungeeignet! Hart PVC- Rohre sind für die in Abschnitt "Frostschutzmittelzusatz" genannten Frostschutzmittel geeignet.

#### ACHTUNG

---

Es muss sichergestellt werden, dass der Wasserkreislaufes vollständig zinkfrei ist.

Besonders zu beachten bei Einsatz von Frostschutzmitteln:  
Zink zersetzt alle Inhibitoren auf Glykolbasis.

Daher niemals verzinkte Rohre einsetzen!

---

**Werden für die Anlagenverrohrung Normaleisenrohre oder Bauteile aus Grauguss (z. B. Motorengehäuse) eingesetzt, so ist für die Umrichter ein separater Kreislauf mit Wasser – Wasser- Wärmetauscher einzusetzen.**

Bei Verwendung eines Wärmetauschers aus dem Material CuNi 90/10 ist unbedingt die Wasserleitfähigkeit zu beachten (Schlauch) (siehe Abschnitt "Installations- und Bauteilhinweis").

# 14 Störungen und Warnungen

## 14.1 Störungen

Allgemeines zu Störfällen

Zu jedem Störfall steht folgende Information zur Verfügung:

Parameter	r947	Störnummer
	r949	Störwert
	r951	Störtextliste
	P952	Anzahl der Störfälle
	r782	Störzeit

Wird eine Störmeldung vor dem Ausschalten der Elektronikversorgungsspannung nicht quittiert, so steht diese Störmeldung beim nächsten Einschalten der Versorgungsspannung erneut an. Das Gerät geht ohne Quittierung dieser Meldung nicht in Betrieb (Ausnahme: Es ist automatischer Wiederanlauf angewählt, siehe unter P373).

Nummer / Störung	Ursache	Abhilfe
F001 HS-Rückm.	Bei projektierter Hauptschützrückmeldung erfolgt keine Rückmeldung innerhalb der in P600 eingestellten Zeit nach dem Einschaltbefehl. Bei fremderregten Synchronmotoren (P095 = 12) fehlt die Rückmeldung der Erregerstromeinrichtung.	P591 Q.HS-Rückmeldung kontrollieren.  Parameterwert muss mit Anschluss der Hauptschützrückmeldung übereinstimmen.  Die Rückmeldeschleife des Hauptschützes (bzw. bei Synchronmotoren die Rückmeldung der Erregerstromeinrichtung) kontrollieren.
F002 Vorladung	Beim Vorladen wurde die minimale Zwischenkreisspannung (P071 Umr.Anschlußspg. X 1,34) von 80 % nicht erreicht.  Die maximale Vorladezeit von 3 s wurde überschritten.	Kontrolle der Netzspannung,  Vergleich mit P071 Umr.Anschlußspg. (bei DC-Geräten P071 mit der Zwischenkreisspannung vergleichen).  Ein-/Rückspeise-Einheit bei DC-Geräten überprüfen. Die E/R-Einheit muss vor dem Einschalten des Wechselrichters eingeschaltet werden.
F006 ZK-Übersp.	Aufgrund zu hoher Zwischenkreisspannung hat eine Abschaltung stattgefunden.  Netzspgs. -   ZK.-Bereich   Abschaltwert ----- 200 V - 230 V   270 V - 310 V   ca. 410 V 380 V - 480 V   510 V - 650 V   ca. 820 V 500 V - 600 V   675 V - 810 V   ca. 1020 V 660 V - 690 V   890 V - 930 V   ca. 1220 V  bei parallelgeschalteten Umrichtern (BF M,N) r949 = 1: Überspannung im Zwischenkreis des Masters r949 = 2: Überspannung im Zwischenkreis des Slaves.	Kontrolle der Netzspannung bzw. der Eingangsgleichspannung  Umrichter arbeitet generatorisch ohne Rückspeisemöglichkeit.  Bei einer Umrichteranschlussspannung an der oberen Toleranzgrenze und Betrieb unter Volllast kann F006 auch durch den Ausfall einer Netzphase hervorgerufen werden.  Eventuell - P464 Rücklaufzeit erhöhen,  - P515 U(d,max)-Regler aktivieren (vorher P071 kontrollieren)  - P526 Fangen Suchgeschw. erniedrigen.  - P259 Pw(gen, max) verkleinern (nur bei P100 = 3, 4 oder 5)

Nummer / Störung	Ursache	Abhilfe
F008 ZK-Untersp.	<p>Der untere Grenzwert von 76 % der Zwischenkreisspannung (P071 Umr.Anschlusspg ) wurde unterschritten. Bei freigegebener kinetischer Pufferung 61 %.</p> <p>Unterspannung im Zwischenkreis im 'normalen' Betrieb (d.h. keine SIMULATION).</p> <p>Unterspannung im Zwischenkreis bei aktiver kinetischer Pufferung und Drehzahl kleiner 10 % der Motornendrehzahl.</p> <p>Es war ein 'schneller Netzausfall', der erst nach Netzwiederkehr erkannt wurde (WEA-Merker).</p>	<p>Kontrolle:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- der Eingangsgleichspannung</li> <li>- des Zwischenkreises</li> </ul>
F010 Zwischenkreis- überspannung	<p>Aufgrund zu hoher Zwischenkreisspannung hat eine Abschaltung stattgefunden: Netzspannung ZK.-Bereich Abschaltwert 380 V - 480 V 510 V - 650 V 740 V</p> <p>Hinweis: nur bei U800 = 1 und <math>f(\text{Puls}) &gt; f(\text{derating})</math></p> <p>niedrigere Schwelle als F006 !</p>	<p>Kontrolle der Netzspannung Kontrolle des Bremswiderstandes Umrichter arbeitet generatorisch ohne Rückspeisemöglichkeit. Bremseinheit muss auf untere Ansprechschwelle (673 V) gestellt werden.</p>
F011 Überstrom	<p>Eine Überstrom-Abschaltung hat stattgefunden. Die Abschaltswelle wurde überschritten.</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Kontrolle des Umrichterausgangs auf Kurzschluss bzw. Erdschluss</li> <li>- Kontrolle der Arbeitsmaschine auf Überlast</li> <li>- Kontrolle auf Übereinstimmung von Motor und Umrichter</li> <li>- Kontrolle, ob eine zu hohe dynamische Anforderung vorliegt</li> </ul>
F012 I zu klein	<p>Während der Auferregung des Asynchronmotors ist der Strom nicht über 12,5 % des Sollmagnetisierungsstromes für Leerlaufbetrieb angestiegen.</p>	<p>Nur bei n/f/m-Regelung (P100 = 3, 4 oder 5)</p> <p>Wenn kein Motor angeklemt ist: Auf Simulationsbetrieb P372 gehen.</p> <p>Stromerfassung kontrollieren, Leistungsteil kontrollieren.</p>
F014 I zu klein	<p>Während der Auferregung des Motors ist der Strombetrag kleiner als 25 % des Motorleerlaufstroms.</p> <p>Hinweis: nur bei U800 = 1 unabhängig von der Regelungsart (Unterschied zu F012)</p>	<p>Kontrolle des Ausgangsschütz Kontrolle des Motorkabels</p>



Nummer / Störung	Ursache	Abhilfe
F015 Motor gek.	<p>Motor ist gekippt oder blockiert:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- durch zu hohe statische Belastung,</li> <li>- durch zu schnellen Hoch- bzw. Rücklauf, zu schnelle und zu große Belastungswechsel,</li> <li>- durch falsche Parametrierung der Impulsgeberstrichzahl P151 oder der Analogtachonormierung P138.</li> <li>- durch gestörte Drehzahlsignale (Tachoschirmung nicht aufgelegt)</li> </ul> <p>Die Störung wird erst nach der in P805 eingetragenen Zeit erzeugt.</p> <p>Es wird der Binektor B0156 gesetzt, im Zustandswort 2 r553 Bit28.</p> <p>Die Erkennung, ob der Antrieb blockiert ist, hängt von P792 (Soll-Ist-Abweichung) und P794 ab. Bei n/f-Regelung ist das Erreichen der Drehmomentgrenzen (B0234) Voraussetzung für diesen Fehler.</p> <p>Bei Drehzahlregelung (P100 = 4) und Leitantrieb (vgl. P587) kann die Störung auch auf eine unterbrochene Geberleitung schließen lassen. Dieser Fall ist gleichbedeutend mit dem Blockieren des Antriebs.</p> <p>Bei U/f-Steuerung muss der I(max)-Regler aktiviert sein (P331). Bei U/f-Textil (P100 = 2) arbeitet die Überwachung nicht. Motor ist gekippt oder blockiert:</p> <p>Bei Synchronmotoren (P095 = 12,13) durch Erreichen der Maximalfrequenz</p> <p>Bei fremderregten Synchronmotoren (P095 = 12): durch fehlenden oder zu hohen Erregerstrom (zu kleiner oder zu großer Fluss).</p> <p>Bei Synchronmotoren wird bei Erreichen der Maximalfrequenz (incl.Regelreserve) (B0254) sofort die Störung erzeugt. Bei zu großen Abweichungen im Rotorfluss wird zunächst der Umrichterstrom zu null geregelt, der Erregerstrom reduziert und erst nach einer Zeit in Höhe der doppelten Dämpferzeitkonstante (<math>2 \cdot r124.1</math>) die Störmeldung generiert. Während dieser Wartezeit wird bereits das Zustandswortbit B0156 (r553.28) gesetzt.</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Last reduzieren</li> <li>- Bremse lösen</li> <li>- Stromgrenzen erhöhen</li> <li>- P805 Blockierzeit erhöhen</li> <li>- P792 Ansprechschwelle für Soll-Ist-Abweichung erhöhen</li> </ul> <p>nur f/n/M-Regelung (P100 = 3, 4, 5)</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Drehmomentgrenzen oder Drehmomentsollwert erhöhen</li> </ul> <p>nur n/M-Regelung oder U/f-Steuerung mit n-Regler: (P100 = 0, 4, 5)</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Tacholeitungsbruch prüfen</li> <li>- Impulsgeberstrichzahl prüfen</li> <li>- Analogtachonormierung prüfen</li> <li>- Schirmung der Tacholeitung auf Motor und Umrichterseite auflegen</li> <li>- Glättung der Drehzahlvorsteuerung P216 verringern (nur n/M-Reg.) nur f-Regelung: (P100 = 3)</li> <li>- Hochlauf verlangsamen (vgl. auch P467-Schutz-Hochlauffaktor)</li> <li>- Strom im unteren Frequenzbereich erhöhen (P278, P279, P280)</li> <li>- Drehzahlregler-Vorsteuerung einschalten (P471&gt;0)</li> <li>- EMK-Regler dynamischer einstellen (P315) um max. Faktor 2</li> <li>- Umschaltfrequenz zum EMK-Modell erhöhen (P313)</li> <li>- durch n-Regelung mit Impulsgeber ersetzen bei übersteuertem n/f-Regler:</li> <li>- Drehzahlsollwert mit dem Drehzahlwert mitführen, so dass die Soll-Ist-Abweichung immer kleiner ist als in P792 eingestellt.</li> </ul> <p>nur bei Synchronmotor: (P095 = 12)</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Stromgrenzen der Erregereinrichtung prüfen.</li> <li>- Erregerstromsoll- und istwert prüfen (incl. Verdrahtung)</li> <li>- Spannungsgrenzen der Erregereinrichtung bei dynamischen Stromänderungen prüfen.</li> <li>- Antriebssystem auf Resonanzschwingungen überprüfen</li> </ul>
F018 F setz fang	<p>Die gefundene Setzfrequenz konnte nicht realisiert werden. Gründe:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Zusatzsollwert2 zu groß.</li> <li>- Drehzahlwert im Stillstand negativ (Signalrippel) und negative Drehrichtung gesperrt.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Zusatzsollwert2 überprüfen.</li> <li>- Negative Drehrichtungen mit kleiner Maximaldrehzahl freigeben.</li> </ul>

Nummer / Störung	Ursache	Abhilfe
F019 Mot.n.gef.	beim Fangen ohne Tacho: Suchen in beide Drehrichtungen war nicht möglich (eine Drehrichtung gesperrt) und der Motor wurde nicht gefunden.	Einschalten nach Austrudeln. Eventuell P525 Fang. Suchstrom erhöhen. Beide Drehrichtungsfreigaben (P571, P572) geben
F020 Motortemp.	Der Grenzwert der Motortemperatur ist überschritten.  r949 = 1 Grenzwert der Motortemperatur überschritten  r949 = 2 Kurzschluss in der Zuleitung zum Motortemperaturfühler oder Fühler defekt  r949 = 4 Drahtbruch in der Zuleitung zum Motortemperaturfühler oder Fühler defekt  r949 = 5 Drahtbruch und Grenzwertüberschreitung	Kontrolle des Motors (Last, Belüftung usw.). Die aktuelle Motortemperatur kann im r009 Motortemperatur abgelesen werden.  Kontrolle P381 Mot. Tmp.  Störung Kontrolle des KTY84-Einganges am Stecker -X103:29,30 bzw. -X104:29,30 (Bauform Kompakt PLUS) auf Kurzschluss.
F021 Motor I2t	Parametriertes Grenzwert der I2t-Überwachung für den Motor wurde überschritten.	Kontrolle: P383 Mot.Tmp.T1
F023 WR-Temp.	Der Grenzwert der WR-Temperatur ist überschritten.  Störwert (r949): Bit0 WR-Übertemperatur  Bit1 Drahtbruch der Leitung zum Temperatursensor  Bit4 Nummer des Temperatursensors Bit5 Bit6  Bit8 Multiparallelschaltung: Slavenummer Bit9 Bit10  Beispiele: r949 = 1: Grenzwert der WR-Temperatur ist überschritten  r949 = 2: Sensor 1: Drahtbruch der Sensorleitung oder Sensor defekt  r949 = 18: Sensor 2: Drahtbruch der Sensorleitung oder Sensor defekt  r949 = 34: Sensor 3: Drahtbruch der Sensorleitung oder Sensor defekt  r949 = 50: Sensor 4: Drahtbruch der Sensorleitung oder Sensor defekt	- Zuluft- bzw. Umgebungstemperatur messen (minimale und maximale Umgebungstemperatur beachten!)  - Bei theta > 45 °C (Kompakt PLUS) bzw. 40 °C Reduktionskurven beachten.  - bei Kompakt-PLUS-Geräten ≥ 22 kW Quittierung erst nach 1 Minute möglich  Kontrolle:  - ob der Lüfter -E1 angeschlossen ist und in der richtigen Richtung dreht.  - der Lufteintritts- und -austrittsöffnungen auf Verschmutzung.  - des Temperaturfühlers an -X30
F025 UCE oberer Schalter/UCE Ph. L1	UCE oberer Schalter (Kompakt PLUS) / bzw. in der Phase L1 ist eine UCE-Abschaltung erfolgt	Kontrolle:  - der Phase L1 auf Kurzschluss bzw. Erdschluss (-X2:U2 - einschließlich Motor).  - der CU auf richtige Kontaktierung.  - Schalter für 'SICHERER HALT' (X9/5-6) geöffnet (nur bei Geräten mit der Best. Nr. ...-11, ...-21, ...-31, ...-61).

Nummer / Störung	Ursache	Abhilfe
F026 UCE unterer Schalter/UCE Ph. L2	UCE unterer Schalter (Kompakt PLUS) / bzw. in der Phase L2 ist eine UCE- Abschaltung erfolgt	Kontrolle:  - der Phase L2 auf Kurzschluss bzw. Erdschluss (-X2:V2 - einschließlich Motor).  - der CU auf richtige Kontaktierung.  - Schalter für 'SICHERER HALT' (X9/5-6) geöffnet (nur bei Geräten mit der Best. Nr. ...-11, ...-21,...-31, ...-61).
F027 Störung Puls widerstand/ UCE Ph. L3	Störung Puls widerstand (Kompakt PLUS)/ bzw. in der Phase L3 ist eine UCE- Abschaltung erfolgt	Kontrolle:  - der Phase L3 auf Kurzschluss bzw. Erdschluss (-X2:W2 - einschließlich Motor).  - der CU auf richtige Kontaktierung.  - Schalter für 'SICHERER HALT' (X9/5-6) geöffnet (nur bei Geräten mit der Best. Nr. ...-11, ...-21,...-31, ...-61).
F028 Netzphase	Die Frequenz und die Amplitude der Zwischenkreiswelligkeit deuten auf einen einphasigen Netzausfall.	Kontrolle der Netzspannung
F029 Messwerterfassung	Ein Fehler in der Messwerterfassung ist aufgetreten;  Die Messgröße, bei welcher beim Offsetabgleich ein Fehler auftrat, ist im r949 bitkodiert abgelegt: Bit 0: Strom Phase L1 Bit 1: Strom Phase L2 Bit 2: Zwischenkreisspannung Bit 3: Wechselrichtertemperatur Bit 4: Motortemperatur Bit 5: Analog-Eingang 1 Bit 6: Analog-Eingang 2  Beispiele: - (r949 = 1) Offsetabgleich in der Phase L1 nicht möglich  - (r949 = 2) Offsetabgleich in der Phase L3 nicht möglich  - (r949 = 3) Offsetabgleich in den Phasen L1 und L3 nicht möglich	Ursachen bei Phase L1 und L2: - Defekt in der Messwerterfassung. - Defekt im Leistungsteil (Ventil sperrt nicht) - Defekt auf CU  Ursachen bei allen anderen Messgrößen: - Defekt auf CU (SIMA) -> CU tauschen
F035 Ext.Fehler1	Parametrierbarer externer Störeingang 1 wurde aktiviert	Kontrolle:  - liegt eine externe Störung vor  - ist die Leitung zum entsprechenden Digitaleingang unterbrochen  - P575 Q.k. Störg.ext.1
F036 Ext.Fehler2	Parametrierbarer externer Störeingang 2 wurde aktiviert	Kontrolle:  - liegt eine externe Störung vor  - ist die Leitung zum entsprechenden Digitaleingang unterbrochen  - P586 Q.k. Störg.ext.2.

Nummer / Störung	Ursache	Abhilfe
F037 Analogeing.	Ein Analogeingang wird in der Betriebsart 4..20 mA betrieben und es liegt ein Drahtbruch vor. Die Nummer des betroffenen Analogeinganges steht im Störwert (r949).	Kontrolle der Verbindung zu - Analogeingang 1 -X102:15, 16 bzw. -X101:9,10 (Bauform Kompakt PLUS).  - Analogeingang 2 -X102: 17, 18.  Kontrolle der Parameter - P632 CU-AE Konfig. - P634 CU-AE Glättung - P631 CU-AE Offset
F038 Spannungs-AUS bei Parameterabsp.	Bei einem Parameterauftrag kam es zum Spannungsausfall auf der Baugruppe.	Parameter neu eingeben. Im Störwert r949 steht die Nummer des betroffenen Parameters.
F040 AS intern	Falscher Betriebszustand	CU (-A10) tauschen, bzw. Gerät tauschen (Bauform Kompakt PLUS).
F041 EEPROM-Fehler	Beim Abspeichern von Werten ins EEPROM ist ein Fehler aufgetreten	CU (-A10) tauschen, bzw. Gerät tauschen (Bauform Kompakt PLUS)
F042 Rechenzeit	Rechenzeitprobleme  Mindesten 10 Ausfälle der Zeitscheiben T2, T3, T4 oder T5 (siehe auch Parameter r829.2 bis r829.5)	Rechenzeitbelastung verringern:  - P357 Abtastzeit erhöhen  - einzelne Bausteine in langsamerer Abtastzeit rechnen  r829 Freie Rechenzeit beobachten.
F044 Fehler BICO-Manager	Bei der Verdrahtung von Binektoren und Konnektoren ist ein Fehler aufgetreten.	Störwert r949: >1000 : Fehler bei Konnektor-Verdrahtung >2000 : Fehler bei Binektor-Verdrahtung  - Spannungs-Aus und -Ein - Werkseinstellung und Neu-Parametrierung - Tausch der Baugruppe
F045 Opt.Bgr HW	Ein Hardwarefehler beim Zugriff auf eine Optionsbaugruppe ist aufgetreten	CU (-A10) tauschen, bzw. Gerät tauschen (Bauform Kompakt PLUS).  - Verbindung Baugruppenträger zu Optionsbaugruppen prüfen ggf. tauschen
F046 Par.Auftr.	Bei der Übertragung von Parametern zum Steuersatzprozessor ist ein Fehler aufgetreten.	Gerät aus- und wieder einschalten.  CU (-A10) tauschen, bzw. Gerät tauschen (Bauform Kompakt PLUS)
F047 SS Rechenz.	Die Rechenzeit im Steuersatzrechner ist nicht ausreichend.	CU (-A10) tauschen, bzw. Gerät tauschen (Bauform Kompakt PLUS)  Bei Synchronmotoren (P095 = 12): Pulsfrequenz zu groß eingestellt (P340 > 2 kHz).
F048 SS Pulsfr.	Die in P340 eingestellte Pulsfrequenz ist nicht zulässig.	P340 Pulsfrequenz ändern.
F049 SW-Version	Die Firmwareversionen auf der CU haben einen unterschiedlichen Firmwarestand.	einheitliche Firmware verwenden
F050 TSY-Init.	Fehler bei der Initialisierung der TSY	Kontrollieren:  - ist die TSY richtig gesteckt

Nummer / Störung	Ursache	Abhilfe
F051 Drehzahlgeb	Digitaltacho oder Analogtachoerfassung sind gestört.	Kontrolle der Parameter: - P130 Q.Drehzahlstw., - P151 Strichzahl, - P138 Ana-Tacho-Norm. - P109 Mot.Polpaarzahl  Produkt aus P109 und P138 muss kleiner als 19200 sein. Tacho prüfen oder tauschen. Verbindung zu Tacho prüfen  - CU (-A10) tauschen, bzw. Gerät tauschen (Bauform Kompakt PLUS).
F052 n-Cntr.Eing	Kontrollspureingang (-X103/27 bzw. -X104/27 Bauform Kompakt PLUS) ist nicht auf High-Pegel: - Tacholeitung gerissen - Tachofehler  Der Störeingang auf der TSY wurde aktiv.	Tacho mit Kontrollspur abwählen (P130 Ausw. Motorgeber)  Kontrollspuranschluss kontrollieren (-X103/27 bzw. -X104/27 Bauform Kompakt PLUS)  TSY tauschen.
F053 Tacho dn/dt	Der zulässige Änderungswert des Drehzahlgebersignals P215 dn(ist,zulässig) wurde um das doppelte überschritten.	Tachozuleitungen auf Unterbrechungen überprüfen. Erdung der Tachoschirmung überprüfen.  - Die Schirmung muss sowohl motor- als auch umrichterseitig aufliegen.  - Die Geberleitung darf nicht unterbrochen sein.  - Die Geberleitung darf nicht bei den Leistungskabeln verlegt werden.  - Es sollten nur empfohlene Geber verwendet werden.  - Bei Signalstörung ist ggf. die Baugruppe DTI zu verwenden. Ggf. P215 ändern  - Mit P806 (Parameterbeschreibung beachten!) kann ggf. während des Betriebs auf geberlosen Betrieb umgeschaltet werden.
F054 Geberbaugr.- Initialisierungsfehler	Bei der Initialisierung der Geberbaugruppe ist ein Fehler aufgetreten	Störwert r949  1: Baugruppencode falsch 2: TSY nicht kompatibel 3: SBP nicht kompatibel 7: Baugruppe doppelt  20: TSY Baugruppe doppelt  60: interner Fehler
F056 SIMOLINK- Telegrammausfall	Die Kommunikation auf dem SIMOLINK-Ring ist gestört.	- Kontrolle des Lichtwellenleiter-Ringes  - Kontrolle, ob ein SLB im Ring ohne Spannung ist  - Kontrolle, ob ein SLB im Ring defekt ist  - P741 (SLB Tlg.Ausz.) kontrollieren

Nummer / Störung	Ursache	Abhilfe
F057 Bremsen nicht offen	Die Bremse hat nicht geöffnet, der Ausgangsstrom des Umrichters hat die parametrisierte Stromschwelle (U840) länger als eine Sekunde überschritten (Motor festgebremst)  Hinweis: nur bei U800 = 1	Bremse kontrollieren I(max) Bremse (U840) kontrollieren. Die eingestellte Schwelle muss mindestens 10 % über dem maximal möglichen Beschleunigungsstrom liegen.
F058 Parameterfehler Parameternauftrag	Beim Bearbeiten eines Parameternauftrages ist ein Fehler aufgetreten.	keine Abhilfe
F059 Parameterfehler nach Werksein./Init	Bei der Berechnung eines Parameters ist in der Initialisierungsphase ein Fehler aufgetreten.	Im Störwert r949 steht die Nummer des nicht konsistenten Parameters. Diesen Parameter richtig stellen (ALLE Indizes) und Spannung aus- und wieder einschalten. U.U. sind mehrere Parameter betroffen, d.h. Vorgang wiederholen.
F060 MLFB fehlt	Wird gesetzt, wenn nach Verlassen vom URLADEN die MLFB = 0 ist (0.0 kW). MLFB = Bestellnummer.	Nach Quittierung im URLADEN eine passende MLFB im Parameter P070 MLFB (6SE70..) eingeben. (Nur möglich mit den entsprechenden Zugriffsstufen der beiden Zugriffsparameter.)
F061 Fehlparametrierung	Ein bei der Antriebseinstellung eingegebener Parameter (z. B. P107 Mot.Frequenz(n), P108 Mot.Drehzahl(n), P340 Pulsfrequenz) liegt in einem nicht erlaubten Bereich (abhängig von der Regelungsart).	Störung quittieren und entsprechenden Parameterwert ändern. Der fehlerhafte Parameter wird in r949 als Störwert angegeben.

Nummer / Störung	Ursache	Abhilfe
F062  Multiparallelschaltung	Störung im Zusammenhang mit der Multiparallelschaltung bzw. der Baugruppe ImPI wurde erkannt.	r949 = 10: Communication Card antwortet nicht. Beim Schreiben des Control Words wird BUSY nicht aktiv, wenn CSOUT inaktiv wird. Wahrscheinlich ist Communication Card nicht gesteckt.  r949 = 11,12: Timeout bei BUSY bei Initialisierung. BUSY wird innerhalb 1 s nicht aktiv.  r949 = 15: Timeout bei BUSY während normaler Kommunikation. BUSY wird innerhalb 1 s nicht aktiv.  r949 = 18: Timeout beim Auslesen der Störinformation von den ImPIs. Es wurde innerhalb einer Sekunde nach Aktivierung von FAULT keine Störursache von den ImPI geliefert.  r949 = 20+i: HW-Konflikt. Wird gesetzt, wenn im Status Wort von Slave i das Bit HWCONF gesetzt ist. (Fehler im Aufbau der Multiparallelschaltung)  r949 = 30+i: HW-Version der ImPI nicht kompatibel. In i ist die zugehörige Slavenummer enthalten.  r949 = 40: Anzahl der Slaves stimmt nicht mit der Sollzahl der Slaves des Geräts überein.  r949 = 50+i: Inkonsistenz bei der Anzahl der Slaves. Die von der ImPI gemeldete Anzahl der Slaves stimmt nicht mit der Anzahl der Statuswörter oder mit der Sollanzahl der Slaves von der MLFB überein.  Abhilfe: - ImPI bzw. Communication Card prüfen, ggf. austauschen. - Aufbau der Multiparallelschaltung prüfen. - Parametrierung überprüfen. - CU tauschen. - ImPI tauschen.
F065  SST-Telegrammausfall	Bei einer SST-Schnittstelle (SST/USS-Protokoll) wurde innerhalb der Telegramm-Ausfallzeit kein Telegramm empfangen.	Störwert r949:  1 = Schnittstelle 1 (SST1) 2 = Schnittstelle 2 (SST2)  - Kontrolle der Verbindung CU -X100:1 bis 5 bzw. Kontrolle der Verbindung PMU -X300.  - Kontrolle der Verbindung CU -X103 bzw. X100/35,36 (Bauform Kompakt PLUS)  - Kontrolle "SST/SCB TLG-Ausz" P704.01 (SST1) bzw. P704.02 (SST2)  - CU (-A10) tauschen, bzw. Gerät tauschen (Bauform Kompakt PLUS).

Nummer / Störung	Ursache	Abhilfe
F070 SCB- Initialisierungsfehler	Bei der Initialisierung der SCB-Baugruppe ist ein Fehler aufgetreten.	Störwert r949: 1: Baugruppencode falsch 2: SCB-Baugruppe nicht kompatibel 5: Fehler bei Konfigurationsdaten (Parametrierung prüfen) 6: Initialisierungstimeout 7: SCB-Baugruppe doppelt 10: Kanalfehler
F072 EB- Initialisierungsfehler	Bei der Initialisierung der EB-Baugruppe ist ein Fehler aufgetreten.	Störwert r949: 2: 1. EB1 nicht kompatibel 3: 2. EB1 nicht kompatibel 4: 1. EB2 nicht kompatibel 5: 2. EB2 nicht kompatibel 21: EB1 dreimal vorhanden 22: EB2 dreimal vorhanden  110: Fehler 1. EB1 (Analogeingang) 120: Fehler 2. EB1 (Analogeingang) 210: Fehler 1. EB2 (Analogeingang) 220: Fehler 2. EB2 (Analogeingang)
F073 AnEing1 SL1	4 mA am Analogeingang 1, Slave1 unterschritten	Kontrolle der Verbindung Signalquelle zur SCI1 (Slave 1) -X428:4, 5.
F074 AnEing2 SL1	4 mA am Analogeingang 2, Slave1 unterschritten	Kontrolle der Verbindung Signalquelle zur SCI1 (Slave 1) -X428:7, 8.
F075 AnEing3 SL1	4 mA am Analogeingang 3, Slave1 unterschritten	Kontrolle der Verbindung Signalquelle zur SCI1 (Slave 1) -X428:10, 11.
F076 AnEing1 SL2	4 mA am Analogeingang 1, Slave2 unterschritten	Kontrolle der Verbindung Signalquelle zur SCI1 (Slave2) -X428:4, 5.
F077 AnEing2 SL2	4 mA am Analogeingang 2, Slave2 unterschritten	Kontrolle der Verbindung Signalquelle zur SCI1 (Slave 2) -X428:7,8.
F078 AnEing3 SL2	4 mA am Analogeingang 3, Slave2 unterschritten	Kontrolle der Verbindung Signalquelle zur SCI1 (Slave 2) -X428:10, 11.
F079 SCB-Telegrammausfall	Von der SCB (USS, Peer-to-Peer, SCI) wurde innerhalb der Telegramm-Ausfallzeit kein Telegramm empfangen.	- Kontrolle der Verbindungen der SCB1(2). - Kontrolle P704.03"SS/SCB TLG-Ausz". - SCB1(2) tauschen. - CU (-A10) tauschen.
F080 TB/CB- Initialisierungsfehler	Fehler bei der Initialisierung der Baugruppe an der DPR-Schnittstelle	Störwert r949: 1: Baugruppencode falsch 2: TB/CB-Baugruppe nicht kompatibel 3: CB-Baugruppe nicht kompatibel 5: Fehler bei Konfigurationsdaten 6: Initialisierungstimeout 7: TB/CB-Baugruppe doppelt 10: Kanalfehler  Kontrolle der T300 / CB Baugruppe auf richtige Kontaktierung, Stromversorgung PSU überprüfen, CU / CB / T-Baugruppen überprüfen und Kontrolle der CB-Initialisierungsparameter: - P918.01 CB Busadresse, - P711.01 bis P721.01 CB-Parameter 1 bis 11



Nummer / Störung	Ursache	Abhilfe
F081 Opt.Bgr.Heartbeat-Counter	Heartbeat-Counter der Optionsbaugruppe wird nicht mehr bearbeitet.	Störwert r949: 0: TB/CB Heartbeat-Counter 1: SCB Heartbeat-Counter 2: zus.CB Heartbeat-Counter  - Störung quittieren (dabei wird automatisch Reset durchgeführt) - Tritt Fehler wieder auf, betroffene Baugruppe (siehe Störwert) tauschen. - ADB tauschen - Verbindung von Baugruppenträger zu Optionsbaugruppen (LBA) prüfen und gegebenenfalls tauschen
F082 TB/CB-Telegrammausfall	Vom TB bzw. CB wurden innerhalb der Telegramm-Ausfallzeit keine neuen Prozessdaten empfangen.	Störwert r949: 1 = TB/CB 2 = zusätzliche CB  - Kontrolle der Verbindung zu TB/CB  - Kontrolle von P722 (CB/TB Tlg.Ausz.)  - CB bzw. TB austauschen
F085 zus. CB-Initialisierungsfehler	Bei der Initialisierung der CB-Baugruppe ist ein Fehler aufgetreten.	Störwert r949: 1: Baugruppencode falsch 2: TB/CB-Baugruppe nicht kompatibel 3: CB-Baugruppe nicht kompatibel 5: Fehler bei Konfigurierungsdaten 6: Initialisierungstimeout 7: TB/CB-Baugruppe doppelt 10: Kanalfehler  Kontrolle der T300 / CB Baugruppe auf richtige Kontaktierung und Kontrolle der CB-Initialisierungsparameter: - P918.02 CB Busadresse, - P711.02 bis P721.02 CB-Parameter 1 bis 11
F087 SIMOLINK-Initialisierungsfehler	Bei der Initialisierung der SLB-Baugruppe ist ein Fehler aufgetreten.	- CU (-A10) tauschen, bzw. Gerät tauschen (Bauform Kompakt PLUS)  - SLB tauschen
F090 MId Param.	Beim Versuch aus der Stillstandsmessung oder der drehenden Messung (Mot-Id) heraus einen Parameter zu ändern, trat ein Fehler auf.	Aus- und wiedereinschalten. Bei erneutem Auftreten CU (-A10) tauschen, bzw. Gerät tauschen (Bauform Kompakt PLUS).
F091 MId Zeit	Die drehende Messung oder Gleichstrommessung verweilte länger als vorgesehen in einem Messzustand. Im Parameter r949 ist der zugehörige Messabschnitt verschlüsselt. Mögliche Ursachen: - Lastmoment zu groß - Lastmoment zu unruhig - Hochlaufgeber gesperrt.	Ursache beseitigen und Messung neu starten (Umrichter erneut einschalten). Bei erneutem Auftreten CU (-A10) tauschen, bzw. Gerät tauschen (Bauform Kompakt PLUS).

Nummer / Störung	Ursache	Abhilfe
F095 Mld n(soll)	Aufgrund der Vorgaben für - zul. Drehfeldrichtung - Maximalfrequenz, - Minimaldrehzahl, - Umschaltfrequenz zwischen U- und I-Modell, - Feldschwächeinsatzfrequenz, - Frequenzausblendband ließ sich kein zulässiger Frequenzbereich für die drehende Messung ermitteln	Es muss einen Frequenzbereich mit einer Breite von 10 % geben, der oberhalb der 1,1-fachen Umschaltfrequenz und unterhalb der 0,9-fachen Feldschwächeinsatzfrequenz liegt.  Mögliche Abhilfen;  - beide Drehfeldrichtung zulassen  - Maximalfrequenz erhöhen  - Minimaldrehzahl erniedrigen,  - Umschaltfrequenz zwischen U- und I-Modell erniedrigen,  - Frequenzausblendband verkleinern oder herausnehmen.
F096 Mld Abbruch	Die drehende Messung wurde aufgrund eines unzulässigen Eingriffs von außen abgebrochen.	Der Störwert in r949 erläutert die Art des Eingriffs:  4 Sollwertsperr  5 Umschaltung Sollwertkanal  8 unerwarteter Wechsel des Umrichterzustands  12 Motordatensatz-Umsch. (bei Fkts.aufruf "vollst. Mot-ID")  13 Umschaltung auf Folgeantrieb  14 Motordatensatz-Umsch. auf Datensatz mit U/f_Kennl  15 Reglersperre ist gesetzt  16 Hochlaufgeber ist gesperrt  17 Aufruf "Tachotest" bei F-Regelung  18 Hochlaufgeber wurde angehalten Ursache beseitigen  22 Wechselrichtersperre: Wechselrichterfreigabe überprüfen (P561)
F097 Mld Messwert	Die Messwerte für die Nennanlaufzeit bei der Regleroptimierung streuen sehr stark. Ursache: stark unruhiges Lastmoment	Gegebenfalls Momentengrenzwerte auf 100 Prozent erhöhen
F098 Mld Tachof	Die drehende Messung hat einen Fehler im Drehzahlwertersignal erkannt. Der Störwert erläutert die Art des Fehlers. Die Störmeldung kann fälschlicherweise erzeugt werden, wenn die Drehzahl des Antriebs von außen erzwungen wird (z. B. vollständig blockierter Antrieb erzeugt die Meldung "kein Signal").	Der Störwert in r949 erläutert die Art des Eingriffs 4 Kein Drehzahlsignal vorhanden 5 Vorzeichen des Signals falsch 6 ein Spursignal fehlt 7 falsche Verstärkung 8 falsche Strichzahl  Kontrolle der Messleitungen.  Kontrolle der Parameter - P130 Q.Drehzahlstw. - P151 Impg.Strichzahl

Nummer / Störung	Ursache	Abhilfe
F100 ERD Init	Es wird beim Erdschlusstest ein Strom ungleich Null gemessen oder es hat eine UCE- oder die Überstromüberwachung angesprochen, obwohl noch kein Ventil eingeschaltet wurde.	Die Fehlerursache kann aus r376 "Erdschlusstest Ergebnis" ausgelesen werden.  Kontrolle des Umrichterenausgangs auf Kurzschluss bzw. Erdschluss (-X2:U2, V2, W2 - einschließlich Motor).  Kontrolle der CU auf richtige Kontaktierung.  Baugröße 1 und 2: - Kontrolle der Transistormodule auf der PEU-Baugruppe -A23 auf Kurzschluss.  Baugröße 3 und 4: - Kontrolle der Transistormodule -A100, -A200, -A300 auf Kurzschluss
F101 ERD UCE	Beim Erdschlusstest hat die UCE-Überwachung in einer Phase angesprochen in der kein Ventil eingeschaltet wurde.	Ventile im Leistungsteil auf Kurzschluss und bei Geräten mit Ansteuerung über Lichtleiter die Verdrahtung der Ansteuerung und der UCE-Rückmeldungen auf korrekte Zuordnung überprüfen.  Welche UCE-Überwachung angesprochen hat, kann in r376 ausgelesen werden.
F102 ERD Phase	Beim Erdschlusstest fließt ein Strom in einer Phase in der kein Ventil gezündet wurde oder es hat die UCE-Überwachung in der Phase angesprochen in der das Ventil gezündet wurde.	Störwert aus r949 auslesen. Die Ziffer der x.-Stelle gibt das Ventil an, bei dessen Einschalten der Fehler aufgetreten ist.  X O O O x = 1 = V+ x = 2 = V- x = 3 = U+ x = 4 = U- x = 5 = W+ x = 6 = W-  Die Ziffer der x.-Stelle gibt die Phase an, in der I 0 ist und somit ein Ventil leitend defekt sein muss.  O O O X x = 1 = Phase 1 (U) x = 3 = Phase 3 (W) x = 4 = Phase 1 (U) oder 3 (W)  Phase auf leitend defekte Ventile untersuchen.
F103 Erd Schluß	Es liegt ein Erdschluss oder ein Fehler im Leistungsteil vor.  Beim Erdschlusstest fließt ein Strom aus der Phase in der ein Ventil gezündet wurde, es hat der Überstromkomparator angesprochen oder es hat eine UCE-Überwachung in einer Phase angesprochen in der ein Ventil gezündet wurde.	Störwert aus r949 auslesen. Die Ziffer der x.-Stelle gibt das Ventil an, bei dessen Einschalten der Fehler aufgetreten ist.  X O O O x = 1 = V+ x = 2 = V- x = 3 = U+ x = 4 = U- x = 5 = W+ x = 6 = W-  Motor mit Zuleitung auf Erdschluss prüfen. Wenn kein Erdschluss vorhanden ist, Leistungsteil auf leitend defekte Ventile überprüfen.  Die Ziffer der x.-Stelle gibt die Phase an, in der I 0 ist und somit ein Ventil leitend defekt sein muss.  O O O X 1 = Stromfluss in Phase 1 (U) 2 = UCE in Phase 2 (V) 3 = Stromfluss in Phase 3 (W) 4 = Nur Überstrom aufgetreten  Die Drehzahl der Motorwelle während des Erdschlusstests sollte kleiner als 10 % der Nennzahl sein!  1) In Phase V liegt ein Erdschluss oder ein leitend defektes Ventil vor oder der Schalter für 'SICHERER HALT' (X9/5-6) ist geöffnet (nur bei Geräten mit der Best.Nr. ...-11, ...-21, ...-31).

Nummer / Störung	Ursache	Abhilfe
F107  MId = 0	Bei der Testpulsmessung ist ein Fehler aufgetreten.	Störwert aus r949 auslesen. Die Ziffern der grau hinterlegten Stellen zeigen an, welcher Fehler aufgetreten ist.  O O X X    xx = 01: Beide Stromistwerte 0 xx = 02: Zuleitung Motor-Umrichter Phase U unterbrochen xx = 03: Zuleitung Motor-Umrichter Phase V unterbrochen xx = 04: Zuleitung Motor-Umrichter Phase W unterbrochen xx = 05: Stromistwert I1 bleibt 0 xx = 06: Stromistwert I3 bleibt 0 xx = 07: Ventil U+ zündet nicht xx = 08: Ventil U- zündet nicht xx = 09: Ventil V+ zündet nicht xx = 10: Ventil V- zündet nicht xx = 11: Ventil W+ zündet nicht xx = 12: Ventil W- zündet nicht xx = 13: Vorzeichen I1 falsch xx = 14: Vorzeichen I3 falsch xx = 15: Vorzeichen I1, I3 falsch xx = 16: I1 mit I3 vertauscht xx = 17: I1 mit I3 vertauscht und beide Ströme haben falsches Vorzeichen  Die Ziffer der x-ten Stelle gibt an, wo der Fehler aufgetreten ist.  X O O O    x = 0 = Einzelumrichter x = 1 = Wechselrichter 1 x = 2 = Wechselrichter 2 x = 3 = Wechselrichter 1 und 2  Überprüfen, dass alle 3 Motorzuleitungen und die Motorwicklungen keine Unterbrechung haben. Verbindung der Stromwandler zur Elektronik und den Stromwandler überprüfen. Korrekte Eingabe der Typenschilddaten für den während der Messung gültigen Motordatensatz überprüfen.
F108  MId Unsym	Bei der Gleichstrommessung weichen die Messergebnisse für die einzelnen Stränge stark voneinander ab. Der Störwert gibt an, welche Größe(n) betroffen ist (sind) und in welchem Strang die größte Abweichung auftrat.	Störwert aus r949 auslesen. Die Ziffer der x.-Stelle gibt an;  O O O X    Querspannung zu groß x = 1 = Strang R x = 2 = Strang S x = 3 = Strang T  O O X O    Abweichung Ständerwiderstand (1, 2, 3 wie oben)  X O O O    Abweichung Totzeitkompensation (1, 2, 3 wie oben)  X O O O O    Abweichung Ventilspannung (1, 2, 3 wie oben)  Motor, Leistungsteil und Istwerterfassung sind stark unsymmetrisch.
F109  MId R(L)	Der bei der Gleichstrommessung ermittelte Läuferwiderstand weicht zu stark von dem Wert ab, den die automatische Parametrierung aus dem Nennschlupf errechnet hat.	- Falsche Eingabe von Nenndrehzahl oder Nennfrequenz  - Polpaarzahl falsch

Nummer / Störung	Ursache	Abhilfe
F110 Mld di/dt	Bei der Testpulsmessung ist der Strom wesentlich schneller angestiegen als zu erwarten war. Es ist dadurch beim 1. Testpuls innerhalb der ersten Hälfte der min. Einschaltzeit ein Überstrom aufgetreten.	- Es liegt evtl. ein Kurzschluss zwischen zwei UmrichterAusgängen vor.  - Die Motor-Typenschilddaten wurden nicht korrekt parametrier.  - Die Steuerung des Motors ist zu klein.
F111 Fehler e_Fkt.	Bei der Berechnung der Ausgleichsfunktion ist ein Fehler aufgetreten.	
F112 Unsymmetrie I_sigma	Die Einzelmessergebnis bei der Streuungsmessung weichen zu stark voneinander ab.	
F114 Mld AUS	Der Umrichter hat automatisch wegen Überschreitung des Zeitlimits bis zum Einschalten oder wegen eines AUS-Befehls während der Messung die automatische Messung abgebrochen und die Anwahl in P115 Funktionsanwahl zurückgesetzt.	Mit P115 Funktionsanwahl = 2 "Motoridentifikation im Stillstand" erneut starten. Innerhalb von 20 s, nach erscheinen der Warnmeldung A078 = Stillstandsmessung folgt, muss der Ein-Befehl erfolgen.  Aus-Befehl zurücknehmen, und Messung erneut starten.
F115 KF intern	Bei Berechnungen im Rahmen der MotID ist ein Fehler aufgetreten.	Umrichter und Elektronik ausschalten und wieder einschalten.
F116 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe
F117 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe
F118 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe
F119 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe
F120 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe
F121 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe
F122 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe
F123 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe
F124 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe
F125 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe
F126 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe

<b>Nummer / Störung</b>	<b>Ursache</b>	<b>Abhilfe</b>
F127 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe
F128 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe
F129 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe
F130 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe
F131 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe
F132 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe
F133 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe
F134 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe
F135 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe
F136 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe
F137 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe
F138 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe
F139 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe
F140 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe
F141 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe
F142 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe
F143 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe

Nummer / Störung	Ursache	Abhilfe
F144 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe
F145 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe
F146 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe
F147 Störung der Technologiebaugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe	siehe Dokumentation der TB-Baugruppe
F148 Störung 1 Funktionsbausteine	Am Binektor U061 liegt ein aktives Signal an (1).	Störursache kontrollieren, siehe Funktionsplan 710
F149 Störung 2 Funktionsbausteine	Am Binektor U062 liegt ein aktives Signal an (1).	Störursache kontrollieren, siehe Funktionsplan 710
F150 Störung 3 Funktionsbausteine	Am Binektor U063 liegt ein aktives Signal an (1).	Störursache kontrollieren, siehe Funktionsplan 710
F151 Störung 4 Funktionsbausteine	Am Binektor U064 liegt ein aktives Signal an (1).	Störursache kontrollieren, siehe Funktionsplan 710
F153 Lebenszeichenausfall Toolschnittstelle	Innerhalb der Überwachungszeit der Toolschnittstelle wurde kein gültiges Lebenszeichen von der Toolschnittstelle empfangen.	Von der Toolschnittstelle zyklisch Schreibaufträge innerhalb der Überwachungszeit ausführen, wobei bei jedem Schreibauftrag das Lebenszeichen um 1 erhöht werden muss.
F243 Koppl.int.	Fehler bei der internen Kopplung. Einer der beiden Koppelpartner antwortet nicht.	CU (-A10) tauschen, bzw. Gerät tauschen (Bauform Kompakt PLUS).
F244 ParKoppl.int	Fehler bei der internen Parameterkopplung	Versionsvergleich von Steuersatz-Software und Bedien-Software bezüglich der Übertragungsparameter.  CU (-A10) tauschen, bzw. Gerät tauschen (Bauform Kompakt PLUS).
F255 Fehler im EEPROM	Es ist ein Fehler im EEPROM aufgetreten.	Gerät ausschalten und wieder einschalten. Bei erneutem Auftreten CU (-A10) tauschen, bzw. Gerät tauschen (Bauform Kompakt PLUS).

Tabelle 14-1 Störnummern, Ursachen und ihre Abhilfe

## 14.2 Warnungen

In der Betriebsanzeige wird die Warnmeldung im Display der PMU durch A = Alarm/ Warnmeldung und einer dreistelligen Nummer periodisch eingeblendet. Eine Warnmeldung kann nicht quittiert werden. Sie verlöscht selbsttätig, wenn die Ursache behoben ist. Es können mehrere Warnmeldungen vorliegen. Die Warnmeldungen werden dann nacheinander eingeblendet.

Bei Betrieb des Umrichters mit dem Bedienfeld OP1S wird in der Betriebsanzeige die Warnmeldung in der untersten Zeile angezeigt. Zusätzlich blinkt die rote LED (siehe Bedienungsanleitung OP1S).

Nummer / Warnung	Ursache	Abhilfe
A001 Rechenzeit	Die Rechenzeitauslastung ist zu hoch.  a) mindestens 3 Ausfälle der Zeitscheiben T6 oder T7 (siehe auch Parameter r829.6 oder r829.7)  b) mindestens 3 Ausfälle der Zeitscheiben T2, T3, T4 oder T5 (siehe auch Parameter r829.2 bis r829.5)	- r829 Freie Rechenzeit beobachten - P357 Abtastzeit vergrößern oder - P340 Pulsfrequenz erniedrigen.
A002 Warnung Anlauf SIMOLINK	Der Anlauf des SIMOLINK-Ringes funktioniert nicht.	- Kontrolle des Lichtwellenleiter-Ringes auf Unterbrechungen - Kontrolle, ob ein SLB im Ring ohne Spannung ist - Kontrolle, ob ein SLB im Ring defekt ist
A014 Warnung Simulation aktiv	Die Zwischenkreisspannung ist bei angewähltem Simulationsbetrieb (P372 = 1) ungleich 0.	- P372 auf 0 stellen  - Zwischenkreisspannung verringern (Gerät vom Netz trennen)
A015 externe Warnung 1	Parametrierbarer externer Warneingang 1 wurde aktiviert.	Kontrollieren  - ob die Leitung zum entsprechenden Digitaleingang unterbrochen ist.  - Parameter P588 Q.k.-Warng.ext.1
A016 externe Warnung 2	Parametrierbarer externer Warneingang 2 wurde aktiviert	Kontrollieren  - ob die Leitung zum entsprechenden Digitaleingang unterbrochen ist.  - Parameter P589 Q.k.-Warng.ext.2
A017 Warnung SICHERER HALT aktiv	Der Schalter für das Sperren der Wechselrichter-Impulse (X9 Klemme 5-6) wurde geöffnet (nur bei Geräten mit der Best. Nr. ...-11, ...-21, ...-31, ...-61 vorhanden).	Schalter X9 5-6 schließen und damit die Wechselrichterimpulse freigeben.
A020 Überstrom	es hat ein Überstromeingriff stattgefunden	Kontrolle der Arbeitsmaschine auf Überlast.  - stimmen Motor und Umrichter überein  - liegt eine zu hohe dynamische Anforderung vor.
A021 Überspannung	Es hat ein Überspannungseingriff stattgefunden.	Kontrolle der Netzspannung. Umrichter arbeitet generatorisch ohne Rückspeisemöglichkeit.



Nummer / Warnung	Ursache	Abhilfe
A022 Wechselrichter- Temperatur	Die Schwelle zur Auslösung einer Warnung wurde überschritten.	- Zuluft- bzw. Umgebungstemperatur messen.  - Bei Theta > 45 °C (Kompakt PLUS) bzw. 40 °C Reduktionskurven beachten.  Kontrolle:  - ob der Lüfter -E1 angeschlossen ist und in der richtigen Richtung dreht.  - der Lufteintritts- und -austrittsöffnungen auf Verschmutzung.  - des Temperaturfühlers an -X30.  - r833 zeigt die maximale Umrichtertermeratur aller vorhandenen Messstellen an (Bauform Kompakt-/Einbaugerät). - r833.01 zeigt die aktuelle Umrichtertermeratur an (Bauform Kompakt PLUS).
A023 Motortemperatur	Die parametrierbare Schwelle zur Auslösung einer Warnung wurde überschritten.	Kontrolle des Motors (Last, Belüftung usw.). Die aktuelle Temperatur im r009 Mot.Temperatur ablesen. Kontrolle des KTY84-Einganges am Stecker -X103:29,30, bzw. -X104:29,30 (Bauform Kompakt PLUS) auf Kurzschluss.
A024 Motbew.	Bei der Motoridentifikation im Erstanlauf hat sich der Motor bewegt.	Motor festbremsen
A025 I2t - WR	Wird der augenblickliche Lastzustand beibehalten, so stellt sich eine thermische Überlastung des WR ein.	Kontrolle von: - Bemessungs-Ausgangsstrom P72 - MLFB P70 - Maximalstrom P128 - Umrichterlastung r010
A026 Ud zu hoch	Ud ist für mehr als 30sec innerhalb eines Zeitintervalls von 90sec über der dauerhaft zulässigen Zwischenkreisspannung	
A029 I2t - Motor	Der parametrierte Grenzwert für die I2t-Überwachung des Motors wurde überschritten.	Motorlastspiel wird überschritten!  Kontrolle der Parameter:  P382 Motorkühlung P383 Mot.Tmp. T1 P384 Mot.Lastgrenzen
A033 Überdrehzahl	Bit 3 im r553 Zustandswort 2 des Sollwertkanals. Der Drehzahlwert hat den Wert Maximaldrehzahl plus die eingestellte Hysterese überschritten	P804 Überdrehzahl Hys plus  P452 n/f(max,pos.DR) oder  P453 n/f(max,neg.DR) wurde überschritten.  Parameter für die Maximalfrequenzen vergrößern oder die generatorische Last verkleinern
A034 Soll-/ Istabweichung	Bit 8 im r552 Zustandswort 1 des Sollwertkanals. Der Differenzbetrag zwischen Frequenzsoll- und -istwert ist größer als der parametrierte Wert und die Regelüberwachungszeit ist abgelaufen.	Kontrolle:  - ob eine zu hohe Momentenanforderung vorliegt.  - ob der Motor zu klein projektiert wurde.  P792 Soll-Ist-Abw Frq/ Soll-IstAbwDrehz bzw. P794 Soll-Ist-AbwZeit Werte vergrößern
A035 Drahtbruch	Es ist das Rechts- und/oder das Linksdrehfeld nicht freigegeben, oder in der Klemmenverdrahtung liegt ein Drahtbruch vor (beide Steuerwortbits sind Null).	Kontrollieren, ob die Leitung(en) zu dem(n) entsprechenden Digitaleingang(en), P572 Q.positive DR/ P571 Q.negative DR unterbrochen bzw. freigegeben ist (sind).

Nummer / Warnung	Ursache	Abhilfe
A036 Bremsenrückmeldung "Bremsen noch zu"	Die Bremsenrückmeldung zeigt den Zustand "Bremsen noch zu" an.	Bremsenrückmeldung kontrollieren (siehe FP 470)
A037 Bremsenrückmeld. "Bremsen noch offen"	Die Bremsenrückmeldung zeigt den Zustand "Bremsen noch offen" an.	Bremsenrückmeldung kontrollieren (siehe FP 470)
A041 Udmax-Re.sp	Die Netzspannung ist zu groß oder die Umrichter-Anschlußspg (P071) ist falsch parametrisiert. Der Udmax-Regler wird trotz Parameterfreigabe (P515) gesperrt, da der Motor sonst im Betrieb sofort auf die Maximalfrequenz beschleunigen würde.	Kontrolle: - der Netzspannung - P071 Umr.Anschlußspg.
A042 Mot. gek/blo	Motor gekippt oder blockiert.  Das Auftreten der Warnung kann nicht mit P805 "Kipp-/Blockierzeit", sondern mit P794 "Soll-Ist-Abweichungszeit" beeinflusst werden.	Kontrolle: - ob der Antrieb blockiert ist. - ob die Geberleitung bei Drehzahlregelung unterbrochen ist und ob die Schirmung aufliegt. - ob der Antrieb gekippt ist. - bei Synchronmotoren (P095=12): Erregerstromeinprägung
A043 n-ist spring	Der zulässige Änderungswert des Drehzahlgebersignals (P215) wurde überschritten.  zusätzlich bei Synchronmotoren (P095=12): Der Motor dreht sich zum Zeitpunkt der Wechselrichterfreigabe mit mehr als 2% der Bemessungsdrehzahl. Der Umrichterzustand 'Betriebsbereit' wird nicht verlassen	Tachozuleitungen auf Unterbrechungen überprüfen. Erdung der Tachoschirmung überprüfen. - Die Schirmung muss sowohl motor- als auch umrichterseitig aufliegen. - Die Geberleitung darf nicht unterbrochen sein. - Die Geberleitung darf nicht bei den Leistungskabeln verlegt werden. - Es sollten nur empfohlene Geber verwendet werden. - Bei Signalstörung ist ggf. die Baugruppe DTI zu verwenden. Ggf. P215 ändern - zusätzlich bei Synchronmotoren (P095=12): Wechselrichterfreigabe erst dann erteilen, wenn der Motor stillsteht.
A044 I zu klein	nur bei Synchronmotoren (P095=12) im Betrieb: Die mit P159 geglättete Differenz zwischen Erregerstromsoll- und Istwert (r160 - r156) weicht um mehr als 25 % des Nennmagnetisierungsstromes von Null ab.	Nur bei Synchronmotoren P095 = 12 Überprüfen: - ob die Strombegrenzung der Erregerstromregelung zu klein ist, - ob die Dynamik der Erregerstromeinprägung zu gering ist, - ob die Funktionsfähigkeit Erregerstromeinprägung gegeben ist, - ob die Verdrahtung Erregerstromistwert P155 korrekt ist, - ob die Verdrahtung Erregerstromsollwert r160 korrekt ist, - ob ein Drahtbruch zwischen MASTERDRIVES und Erregerleinrichtung vorliegt, - ob die Spannungsbegrenzung für dynamische Erregerstromregelung zu klein ist, - ob die Analogausgabe für r160 ohne Trennverstärker (trotz Kabellänge>4m) erfolgt.

Nummer / Warnung	Ursache	Abhilfe
A045 DC-Bremsen aktiviert	Die Funktion DC-Bremsen wurde aktiviert, und die Motorfrequenz ist noch oberhalb der DC-Brems Einsatzfrequenz (P398).	- DC-Brems Einsatzfrequenz vergrößern
A049 kein Slave	Bei ser. I/O (SCB1 mit SCI1/2) ist kein Slave angeschlossen bzw. LWL unterbrochen oder Slaves ohne Spannung.	P690 SCI-AE-Konfig  - Slave überprüfen.  - Leitung überprüfen.
A050 Slave falsch	bei ser. I/O sind die gemäß Parametrierung benötigten Slaves (Slave-Nummer bzw. Slavetyp) nicht vorhanden: Es sind Analogeingänge bzw. -ausgänge oder Digitaleingänge bzw. -ausgänge parametrieren worden, die physikalisch nicht vorhanden sind.	Parameter P693 (Analogausgänge), P698 (Digitalausgänge) überprüfen. Konnektoren K4101...K4103, K4201...K4203 (Analogeingänge) und Binektoren B4100...B4115, B4120...B4135, B4200...B4215, B4220...B4235 (Digitaleingänge) auf Konnektierung prüfen.
A051 Peer Bdrate	Bei Peer-Verbindung zu große bzw. unterschiedliche Baudrate gewählt.	Baudrate der in Verbindung stehenden SCB Baugruppen anpassen P701 SST/SCB Baudrate
A052 Peer PZD-L	bei Peer-Verbindung zu große PZD-Länge eingestellt (>5).	Anzahl der Worte reduzieren P703 SST/SCB PZD-Anz..
A053 Peer Lng f.	bei Peer Verbindung passen PZD-Länge von Sender und Empfänger nicht zusammen.	Wortlänge von Sender und Empfänger anpassen P703 SST/SCB PZD-Anz..
A057 TB-Param	tritt auf, falls eine TB angemeldet und vorhanden ist, aber Parameternaufträge von der PMU, SST1 oder SST2 nicht innerhalb von 6 s von der TB beantwortet werden.	TB-Projektierung (Software) tauschen.
A061 Warnung 1 Funktionsbausteine	Am Binektor U065 liegt ein aktives Signal an (1).	Warnursache kontrollieren (siehe FP 710)
A062 Warnung 2 Funktionsbausteine	Am Binektor U066 liegt ein aktives Signal an (1).	Warnursache kontrollieren (siehe FP 710)
A063 Warnung 3 Funktionsbausteine	Am Binektor U067 liegt ein aktives Signal an (1).	Warnursache kontrollieren (siehe FP 710)
A064 Warnung 4 Funktionsbausteine	Am Binektor U068 liegt ein aktives Signal an (1).	Warnursache kontrollieren (siehe FP 710)
A065 WEA aktiv	Die Option WEA (P373) schaltet wieder ein. Eine evtl. parametrierete Einschaltverzögerungszeit (P374) läuft ab, falls Fangen nicht angewählt wird. Bei der Vorladung des Zwischenkreises erfolgt keine Zeitüberwachung, d.h. bei ext. Spannungsversorgung der Elektronik wird auch wieder eingeschaltet.	Vorsicht!  Durch den automatischen Wiederanlauf können Personen gefährdet werden. Überprüfen Sie, ob die Funktion WEA auch wirklich gewünscht wird!
A066 fsyn > fmax	Die gemessene Zielfrequenz des Fremdumrichters (oder Netzes) ist größer als die parametrierete Maximalfrequenz des Synchronisier-Umrichters.	Überprüfen:  - P452 Maximalfrq.(RDF) / P453 Maximalfrq (LDF) korrekt und  - richtiger Motordatensatz P578 Q.MDS Bit 0 angewählt.
A067 fsyn < fmin	Die gemessene Zielfrequenz des Fremdumrichters (oder Netzes) ist kleiner als die für die Synchronisierung notwendige Mindestfrequenz.	Überprüfen:  - r533 Sync. Zielfrq.  - Synchronisierleitung

Nummer / Warnung	Ursache	Abhilfe
A068 fsyn<>fsoll	Die Sollfrequenz des Synchronisier-Umrichters weicht zu stark von der gemessenen Zielfrequenz des Fremdumrichters (oder Netzes) ab. Die zulässige Abweichung kann im P529 eingestellt werden.	Gesamtsollwert (Haupt- und Zusatzsollwerte) auf die im Beobachtungsparameter r533 angezeigte Zielfrequenz einstellen.
A069 HLG aktiv	Solange der Hochlaufgeber im Sollwertkanal des Synchronisier-Umrichters aktiv ist, wird der Synchronisiervorgang nicht gestartet. Diese Warnung wird nur ausgegeben, wenn Synchronisieren angewählt ist.	Abwarten bis der Hochlauf abgeschlossen ist.  Überprüfen: - P462 Hochlaufzeit  - P463 Einheit HL-Zeit korrekt eingestellt
A070 Sync. Fehler	Diese Warnung wird ausgegeben, wenn nach erfolgreicher Synchronisierung die Phasendifferenz das Synchronisierfenster (P531) verlässt.	Die Warnung kann nur durch Verlassen der Synchronisierung gelöscht werden
A071 TSY fehlt	Es wurde versucht bei nicht gesteckter oder nicht parametrierter Synchronisierbaugruppe die Synchronisierung zu starten.	TSY-Baugruppe in den Baugruppenträger stecken
A075 Ls,Rr Abw.	Die Messwerte der Streuungsmessung oder der Rotorwiderstandsmessung streuen stark.	Üblicherweise ergibt sich die Streureaktanz P122 als Mittelwert aus den Messwerten in r546.1...12, der Läuferwiderstand r126 aus den Werten in r542.1..3.  Weichen einzelne Messwerte stark von den Mittelwerten ab, so werden sie automatisch nicht zur Berechnung herangezogen (bei Rl) oder der Wert der automatischen Parametrierung bleibt erhalten (bei Ls). Eine Prüfung der Ergebnisse auf Plausibilität ist nur bei Antrieben mit hohen Anforderungen an die Drehmoment- bzw. Drehzahlgenauigkeit notwendig.
A076 t-komp begr	Die ermittelte Kompensationszeit wurde auf den Wertebereich von 0.5 µs - 1.5 µs begrenzt.	Umrichterleistung und Motorleistung differieren zu stark.  Motordateneingabe P095 bis P109 überprüfen.
A077 r-g begr	Der gemessene Widerstand wurde auf den Maximalwert von 49 % begrenzt.	Umrichterleistung und Motorleistung differieren zu stark.  Motordateneingabe P095 bis P109 überprüfen.
A078 Sstd.Mess	Mit dem Einschalten des Umrichters wird die Stillstandsmessung ablaufen. Die Motor kann sich bei dieser Messung mehrfach in eine bestimmte Richtung ausrichten.	Falls die Stillstandsmessung gefahrlos durchgeführt werden kann:  - Umrichter einschalten
A079 Mld WR-Stop	Die drehende Messung wurde abgebrochen oder kann nicht beginnen, weil ein Wechselrichter-Stop-Befehl anliegt.	P561 Q.WR-Freigabe Wechselrichter freigeben  gegebenenfalls Messung durch Einschalten des Umrichters neu starten.
A080 Motld:Dr.M	Mit dem Einschalten des Antriebs wird die drehende Messung den Antrieb automatisch beschleunigen. Der Antrieb wird dann nur sehr eingeschränkt von außen steuerbar sein.	Falls die drehende Messung gefahrlos durchgeführt werden kann:  - Umrichter einschalten
A081 CB-Warnung.	Die folgende Beschreibung bezieht sich auf die 1. CBP. Bei anderen CB's oder TB siehe Betriebsanleitung der CB-Baugruppe.  Die Kennungsbyte-Kombinationen die vom DP-Master im Konfigurationstelegramm gesendet werden stimmen nicht mit den erlaubten Kennungsbyte-Kombinationen überein. (Siehe auch Kompendium Kapitel 8, Tabelle 8.2-12) Auswirkung: Keine Verbindungsaufnahme mit dem PROFIBUS-Master.	Neue Konfiguration notwendig.

Nummer / Warnung	Ursache	Abhilfe
A082 CB-Warnung.	Die folgende Beschreibung bezieht sich auf die 1. CBP. Bei anderen CB's oder TB siehe Betriebsanleitung der CB-Baugruppe.  Aus dem Konfigurationstelegramm vom DP-Master kann kein gültiger PPO-Typ ermittelt werden. Auswirkung: Keine Verbindungsaufnahme mit dem PROFIBUS-Master.	Neue Konfiguration notwendig.
A083 CB-Warnung.	Die folgende Beschreibung bezieht sich auf die 1. CBP. Bei anderen CB's oder TB siehe Betriebsanleitung der CB-Baugruppe.  Es werden keine Nutzdaten oder ungültige Nutzdaten (z.B. komplettes Steuerwort STW1=0) vom DP-Master empfangen. Auswirkung: Die Prozessdaten werden nicht ins Dual-Port-RAM weitergereicht. Ist P722 (P695) ungleich Null, führt dies zur Auslösung der Störung F082.	siehe Betriebsanleitung der CB-Baugruppe
A084 CB-Warnung.	Die folgende Beschreibung bezieht sich auf die 1. CBP. Bei anderen CB's oder TB siehe Betriebsanleitung der CB-Baugruppe.  Der Telegrammverkehr zwischen DP-Master und CBP ist unterbrochen (z.B. Kabelbruch, Busstecker abgezogen oder DP-Master ausgeschaltet) Auswirkung: Ist P722 (P695) ungleich Null, führt dies zur Auslösung des Fehlers F082.	siehe Betriebsanleitung der CB-Baugruppe
A085 CB-Warnung.	Die folgende Beschreibung bezieht sich auf die 1. CBP. Bei anderen CB's oder TB siehe Betriebsanleitung der CB-Baugruppe.  Die CBP erzeugt diese Warnung nicht!	siehe Betriebsanleitung der CB-Baugruppe
A086 CB-Warnung.	Die folgende Beschreibung bezieht sich auf die 1. CBP. Bei anderen CB's oder TB siehe Betriebsanleitung der CB-Baugruppe.  Heart-Beat-Counter Ausfall auf dem Grundgerät. Der Heart-Beat-Counter auf dem Grundgerät wird nicht mehr inkrementiert. Die Kommunikation CBP <--> Grundbaugruppe ist gestört.	siehe Betriebsanleitung der CB-Baugruppe
A087 CB-Warnung.	Die folgende Beschreibung bezieht sich auf die 1. CBP. Bei anderen CB's oder TB siehe Betriebsanleitung der CB-Baugruppe.  Fehler in der DPS-Manager-Software der CBP.	siehe Betriebsanleitung der CB-Baugruppe
A088 CB-Warnung.	siehe Benutzerhandbuch CB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch CB-Baugruppe
A089 CB-Warnung.	siehe Benutzerhandbuch CB-Baugruppe. Warnung der 2.CB-Baugruppe. entspricht A81 der 1.CB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch CB-Baugruppe
A090 CB-Warnung.	siehe Benutzerhandbuch CB-Baugruppe Warnung der 2.CB-Baugruppe. entspricht A82 der 1.CB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch CB-Baugruppe
A091 CB-Warnung.	siehe Benutzerhandbuch CB-Baugruppe Warnung der 2.CB-Baugruppe. entspricht A83 der 1.CB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch CB-Baugruppe
A092 CB-Warnung.	siehe Benutzerhandbuch CB-Baugruppe Warnung der 2.CB-Baugruppe. entspricht A84 der 1.CB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch CB-Baugruppe

Nummer / Warnung	Ursache	Abhilfe
A093 CB-Warng.	siehe Benutzerhandbuch CB-Baugruppe Warnung der 2.CB-Baugruppe. entspricht A85 der 1.CB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch CB-Baugruppe
A094 CB-Warng.	siehe Benutzerhandbuch CB-Baugruppe Warnung der 2.CB-Baugruppe. entspricht A86 der 1.CB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch CB-Baugruppe
A095 CB-Warng.	Warnung der 2.CB-Baugruppe. Entspricht A87 der 1.CB-Baugruppe  Siehe Betriebsanleitung CB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch CB-Baugruppe
A096 CB-Warng.	siehe Benutzerhandbuch CB-Baugruppe Warnung der 2.CB-Baugruppe. entspricht A88 der 1.CB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch CB-Baugruppe
A097 TB-Warng 1	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe
A098 TB-Warng 1	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe
A099 TB-Warng 1	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe
A100 TB-Warng 1	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe
A101 TB-Warng 1	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe
A102 TB-Warng 1	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe
A103 TB-Warng 1	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe
A104 TB-Warng 1	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe
A105 TB-Warng 1	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe
A106 TB-Warng 1	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe
A107 TB-Warng 1	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe
A108 TB-Warng 1	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe
A109 TB-Warng 1	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe
A110 TB-Warng 1	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe
A111 TB-Warng 1	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe
A112 TB-Warng 1	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe
A113 TB-Warng 2	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe
A114 TB-Warng 2	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe

<b>Nummer / Warnung</b>	<b>Ursache</b>	<b>Abhilfe</b>
A115 TB-Warnung 2	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe
A116 TB-Warnung 2	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe
A117 TB-Warnung 2	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe
A118 TB-Warnung 2	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe
A119 TB-Warnung 2	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe
A120 TB-Warnung 2	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe
A121 TB-Warnung 2	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe
A122 TB-Warnung 2	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe
A123 TB-Warnung 2	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe
A124 TB-Warnung 2	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe
A125 TB-Warnung 2	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe
A126 TB-Warnung 2	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe
A127 TB-Warnung 2	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe
A128 TB-Warnung 2	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe	siehe Benutzerhandbuch TB-Baugruppe

Tabelle 14-2 Warnnummern, Ursachen und ihre Abhilfe

## 14.3 Fatale Fehler (FF)

Fatale Fehler sind schwerwiegende Hard- oder Softwarefehler, die keinen regulären Betrieb des Geräts mehr zulassen. Sie erscheinen nur auf der PMU in der Form "FF<Nr>". Das Drücken einer beliebigen Taste auf der PMU führt zu einem Neustart der Software.

Nummer / Störung	Ursache	Abhilfe
FF01 Zeitscheibenüberlauf	In den hochpriorien Zeitscheiben wurde ein nicht behebbarer Zeitscheibenüberlauf erkannt.	- Abtastzeit (P357) vergrößern bzw. Pulsfrequenz (P340) erniedrigen  - CU tauschen, bzw. Gerät tauschen (Bauform Kompakt PLUS)
FF03 Zugriffsfehler Optionsbaugruppe	Es sind schwerwiegende Fehler beim Zugriff auf externe Optionsbaugruppen (CB, TB, SCB, TSY ..) aufgetreten	- CU tauschen, bzw. Gerät tauschen (Bauform Kompakt PLUS)  - LBA tauschen  - Optionsbaugruppe tauschen
FF04 RAM	Beim Test des RAMs ist ein Fehler aufgetreten.	- CU tauschen, bzw. Gerät tauschen (Bauform Kompakt PLUS)
FF05 EPROM-Fehler	Beim Test des EPROMs ist ein Fehler aufgetreten.	- CU tauschen, bzw. Gerät tauschen (Bauform Kompakt PLUS)
FF06 Stack-Overflow	Überlauf des Stacks.	Bei VC: Abtastzeit (P357) vergrößern Bei MC: Pulsfrequenz (P340) erniedrigen  - CU tauschen, bzw. Gerät tauschen (Bauform Kompakt PLUS)
FF07 Stack-Underflow	Unterlauf des Stacks	- CU tauschen, bzw. Gerät tauschen (Bauform Kompakt PLUS)  - Firmware tauschen
FF08 Undefined Opcode	ungültiger Prozessorbefehl sollte abgearbeitet werden	- CU tauschen, bzw. Gerät tauschen (Bauform Kompakt PLUS)  - Firmware tauschen
FF09 Protection Fault	illegales Format bei einem geschützten Prozessorbefehl	- CU tauschen, bzw. Gerät tauschen (Bauform Kompakt PLUS)  - Firmware tauschen
FF10 Illegal Word Operand Adress	Wortzugriff auf eine ungerade Adresse	- CU tauschen, bzw. Gerät tauschen (Bauform Kompakt PLUS)  - Firmware tauschen
FF11 Illegal Instruction Access	Sprungbefehl auf eine ungerade Adresse	- CU tauschen, bzw. Gerät tauschen (Bauform Kompakt PLUS)  - Firmware tauschen
FF13 Falsche Firmware- Version	Es ist ein Versionskonflikt der Firmware mit der Hardware aufgetreten.	- Firmware tauschen - CU tauschen, bzw. Gerät tauschen (Bauform Kompakt PLUS)
FF14 FF-Bearbeitung	Unerwarteter fataler Fehler  (bei der Bearbeitung der fatalen Fehler ist eine Fehlernummer aufgetreten, welche bis dato unbekannt ist)	Baugruppe tauschen
FF15 CSTACK_OVERFLOW	Stack-Überlauf (C-Compiler Stack)	Baugruppe tauschen
FF16 NMI-Fehler	NMI	- Firmware tauschen - CU tauschen, bzw. Gerät tauschen (Bauform Kompakt PLUS)

Tabelle 14-3 Fatale Fehler



## 15 Umweltverträglichkeit

<b>Umweltaspekte bei der Entwicklung</b>	<p>Gegenüber früheren Umrichterreihen wurde die Anzahl der Teile durch Verwendung hochintegrierter Komponenten und durch modularen Aufbau der gesamten Reihe stark reduziert. Dadurch sinkt der Energieverbrauch bei der Produktion.</p> <p>Besonderes Augenmerk wurde auf die Reduzierung des Volumens, der Masse und der Typenvielfalt der Metall- und Kunststoffteile gelegt.</p>
<b>Eingesetzte Kunststoffteile</b>	<p>PC: Frontabdeckung</p> <p>ABS: Lüftergitter, PMU-Trägerplatte, Logo</p> <p>PP: Scharnier, Isolierplatte, Griffmulde, Busnachrüstung</p> <p>PA6: Isolierfolien, Klemmgehäuse, Stützer</p> <p>LDPE: Kondensatorring</p> <p>Halogenhaltige Flammenschutzhemmer wurden bei allen wesentlichen Teilen durch schadstofffreie Flammenschutzhemmer ersetzt.</p> <p>Bei der Auswahl der Zulieferteile war Umweltverträglichkeit ein wichtiges Kriterium.</p>
<b>Umweltaspekte bei der Fertigung</b>	<p>Der Transport der Zulieferteile geschieht vorwiegend in Umlaufverpackung.</p> <p>Auf Oberflächenbeschichtungen wird, bis auf Ausnahme der feuerverzinkten Bleche verzichtet.</p> <p>Auf den Flachbaugruppen werden ASIC-Bausteine und SMD-Bauelemente eingesetzt.</p> <p>Die Produktion ist emissionsfrei.</p>
<b>Umweltaspekte bei der Entsorgung</b>	<p>Das Gerät kann über Schraub- und Schnappverbindungen in recycelbare mechanische Komponenten zerlegt werden.</p> <p>Die Kunststoffteile sind nach DIN 54840 gekennzeichnet und mit dem Recyclingsymbol versehen.</p> <p>Nach Ablauf der Lebensdauer ist die Entsorgung des Produktes nach den jeweils gültigen nationalen Vorschriften durchzuführen.</p>



# Contents

<b>1</b>	<b>DEFINITIONS AND WARNINGS .....</b>	<b>1-1</b>
<b>2</b>	<b>DESCRIPTION .....</b>	<b>2-1</b>
<b>3</b>	<b>FIRST START-UP .....</b>	<b>3-1</b>
<b>4</b>	<b>TRANSPORT, STORAGE, UNPACKING.....</b>	<b>4-1</b>
<b>5</b>	<b>INSTALLATION .....</b>	<b>5-1</b>
5.1	Installing the units .....	5-1
5.2	Installing the optional boards .....	5-4
<b>6</b>	<b>INSTALLATION IN CONFORMANCE WITH EMC REGULATIONS .....</b>	<b>6-1</b>
<b>7</b>	<b>CONNECTING-UP .....</b>	<b>7-1</b>
7.1	Power connections .....	7-4
7.1.1	Terminal strip X9 (only for units with a rated input voltage of DC 510 - 650 V and DC 675 - 810 V).....	7-6
7.1.2	Terminal strip X9 (only for units with a rated input voltage of DC 270 - 310 V).....	7-9
7.2	Control connections .....	7-10
7.3	Fan fuses (only type D).....	7-17
<b>8</b>	<b>PARAMETERIZATION.....</b>	<b>8-1</b>
8.1	Parameter menus .....	8-1
8.2	Changeability of parameters.....	8-5
8.3	Parameter input with DriveMonitor .....	8-6
8.3.1	Installation and connection .....	8-6
8.3.1.1	Installation.....	8-6
8.3.1.2	Connection.....	8-6
8.3.2	Establishing the connection between DriveMonitor and the device .....	8-7
8.3.2.1	Setting the USS interface .....	8-7
8.3.2.2	Starting the USS bus scan.....	8-9
8.3.2.3	Creating a parameter set.....	8-10

8.3.3	Parameterization.....	8-12
8.3.3.1	Structure of the parameter lists, parameterization with DriveMonitor .....	8-12
8.3.3.2	General diagnostics .....	8-17
8.4	Parameter input via the PMU.....	8-18
8.5	Parameter input via the OP1S.....	8-22
8.5.1	Connecting, run-up .....	8-24
8.5.1.1	Connecting.....	8-24
8.5.1.2	Run-up .....	8-25
<b>9</b>	<b>PARAMETERIZING STEPS.....</b>	<b>9-1</b>
9.1	Parameter reset to factory setting .....	9-3
9.2	Quick parameterization procedures.....	9-9
9.2.1	Quick parameterization, P060 = 3 (Parameterizing with parameter modules).....	9-9
9.2.2	Parameterizing with user settings.....	9-38
9.2.3	Parameterizing by loading parameter files (download P060 = 6).....	9-39
9.2.4	Parameterization by running script files.....	9-41
9.3	Motor list .....	9-42
9.4	Detailed parameterization.....	9-45
9.4.1	Power section definition.....	9-45
9.4.2	Board configuration.....	9-47
9.4.3	Drive setting.....	9-51
9.5	Notes regarding parameterization .....	9-60
9.5.1	Drive setting according to process-related boundary conditions.....	9-65
9.5.2	Changes to the function selection parameter (P052) VC(former) .....	9-67
<b>10</b>	<b>CONTROL WORD AND STATUS WORD.....</b>	<b>10-1</b>
10.1	Description of the control word bits .....	10-1
10.2	Description of the status word bits.....	10-11
<b>11</b>	<b>MAINTENANCE .....</b>	<b>11-1</b>
11.1	Replacing the fan .....	11-2
11.2	Replacing the PMU.....	11-4
11.3	Replacing the DC link fuses.....	11-5
<b>12</b>	<b>FORMING .....</b>	<b>12-1</b>

---

<b>13</b>	<b>TECHNICAL DATA .....</b>	<b>13-1</b>
13.1	Notes regarding water-cooled units .....	13-12
13.1.1	Notes regarding installation and components .....	13-13
13.1.2	Application .....	13-15
13.1.3	Coolant.....	13-17
13.1.3.1	Definition of cooling water.....	13-17
13.1.3.2	Antifreeze additive .....	13-18
13.1.3.3	Corrosion protection agent .....	13-20
13.1.4	Protection against condensation .....	13-21
13.1.5	Notes on materials.....	13-22
<b>14</b>	<b>FAULTS AND ALARMS .....</b>	<b>14-1</b>
14.1	Faults .....	14-1
14.2	Alarms.....	14-18
14.3	Fatal errors (FF).....	14-26
<b>15</b>	<b>ENVIRONMENTAL FRIENDLINESS.....</b>	<b>15-1</b>



# 1 Definitions and Warnings

**Qualified personnel** For the purpose of this documentation and the product warning labels, a "Qualified person" is someone who is familiar with the installation, mounting, start-up, operation and maintenance of the product. He or she must have the following qualifications:

- ◆ Trained or authorized to energize, de-energize, ground and tag circuits and equipment in accordance with established safety procedures.
- ◆ Trained or authorized in the proper care and use of protective equipment in accordance with established safety procedures.
- ◆ Trained in rendering first aid.

**DANGER**



indicates an **imminently** hazardous situation which, if not avoided, will result in death, serious injury and considerable damage to property.

**WARNING**



indicates a **potentially** hazardous situation which, if not avoided, could result in death, serious injury and considerable damage to property.

**CAUTION**



used with the safety alert symbol indicates a potentially hazardous situation which, if not avoided, may result in minor or moderate injury.

**CAUTION**

used without safety alert symbol indicates a potentially hazardous situation which, if not avoided, may result in property damage.

**NOTICE**

NOTICE used without the safety alert symbol indicates a potential situation which, if not avoided, may result in an undesirable result or state.

**NOTE**

For the purpose of this documentation, "Note" indicates important information about the product or about the respective part of the documentation which is essential to highlight.

**WARNING**

---

Hazardous voltages are present in this electrical equipment during operation.

Non-observance of the warnings can thus result in severe personal injury or property damage.

Only qualified personnel should work on or around the equipment

This personnel must be thoroughly familiar with all warning and maintenance procedures contained in this documentation.

The successful and safe operation of this equipment is dependent on correct transport, proper storage and installation as well as careful operation and maintenance.

---

**NOTE**

---

This documentation does not purport to cover all details on all types of the product, nor to provide for every possible contingency to be met in connection with installation, operation or maintenance.

Should further information be desired or should particular problems arise which are not covered sufficiently for the purchaser's purposes, the matter should be referred to the local SIEMENS sales office.

The contents of this documentation shall not become part of or modify any prior or existing agreement, commitment or relationship. The sales contract contains the entire obligation of SIEMENS AG. The warranty contained in the contract between the parties is the sole warranty of SIEMENS AG. Any statements contained herein do not create new warranties or modify the existing warranty.

---

**Proper use of Siemens products****WARNING**

---

Siemens products may only be used for the applications described in the catalog and in the relevant technical documentation. If products and components from other manufacturers are used, these must be recommended or approved by Siemens. Proper transport, storage, installation, assembly, commissioning, operation and maintenance are required to ensure that the products operate safely and without any problems. The permissible ambient conditions must be adhered to. The information in the relevant documentation must be observed.

---



**CAUTION**

Components which can be destroyed by electrostatic discharge (ESD)

The board contains components which can be destroyed by electrostatic discharge. These components can be easily destroyed if not carefully handled. If you have to handle electronic boards, please observe the following:

Electronic boards should only be touched when absolutely necessary.

The human body must be electrically discharged before touching an electronic board.

Boards must not come into contact with highly insulating materials - e.g. plastic parts, insulated desktops, articles of clothing manufactured from man-made fibers.

Boards must only be placed on conductive surfaces.

Boards and components should only be stored and transported in conductive packaging (e.g. metalized plastic boxes or metal containers).

If the packing material is not conductive, the boards must be wrapped with a conductive packaging material, e.g. conductive foam rubber or household aluminium foil.

The necessary ESD protective measures are clearly shown again in the following diagram:

- ◆ a = Conductive floor surface
- ◆ b = ESD table
- ◆ c = ESD shoes
- ◆ d = ESD overall
- ◆ e = ESD chain
- ◆ f = Cubicle ground connection

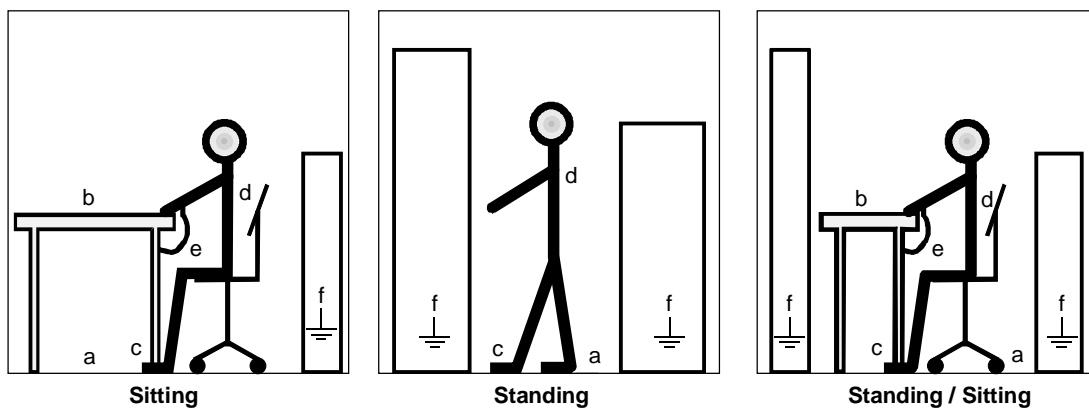



Fig. 1-1 ESD protective measures

	<h2 style="margin: 0;">Safety and Operating Instructions for Drive Converters</h2> <p style="margin: 0;">(in conformity with the low-voltage directive 73/23/EEC)</p>
<p><b>1. General</b></p> <p>In operation, drive converters, depending on their degree of protection, may have live, uninsulated, and possibly also moving or rotating parts, as well as hot surfaces.</p> <p>In case of inadmissible removal of the required covers, of improper use, wrong installation or maloperation, there is the danger of serious personal injury and damage to property.</p> <p>For further information, see documentation.</p> <p>All operations serving transport, installation and commissioning as well as maintenance are to be carried out by <b>skilled technical personnel</b> (Observe IEC 60364 or CENELEC HD 384 or DIN VDE 0100 and IEC 60664 or DIN VDE0110 and national accident prevention rules!).</p> <p>For the purposes of these basic safety instructions, "skilled technical personnel" means persons who are familiar with the installation, mounting, commissioning and operation of the product and have the qualifications needed for the performance of their functions.</p> <p><b>2. Intended use</b></p> <p>Drive converters are components designed for inclusion in electrical installations or machinery.</p> <p>In case of installation in machinery, commissioning of the drive converter (i.e. the starting of normal operation) is prohibited until the machinery has been proved to conform to the provisions of the directive 98/37/EG (Machinery Safety Directive - MSD). Account is to be taken of EN 60204.</p> <p>Commissioning (i.e. the starting of normal operation) is admissible only where conformity with the EMC directive (89/336/EEC) has been established.</p> <p>The drive converters meet the requirements of the low-voltage directive 73/23/EEC.</p> <p>They are subject to the harmonized standards of the series EN 50178 / DIN VDE 0160 in conjunction with EN 60439-1 / DIN VDE 0660 part 500 and EN 60146 / VDE 0558.</p> <p>The technical data as well as information concerning the supply conditions shall be taken from the rating plate and from the documentation and shall be strictly observed.</p> <p><b>3. Transport, storage</b></p> <p>The instructions for transport, storage and proper use shall be complied with.</p> <p>The climatic conditions shall be in conformity with EN 50178.</p>	<p><b>4. Installation</b></p> <p>The installation and cooling of the appliances shall be in accordance with the specifications in the pertinent documentation.</p> <p>The drive converters shall be protected against excessive strains. In particular, no components must be bent or isolating distances altered in the course of transportation or handling. No contact shall be made with electronic components and contacts.</p> <p>Drive converters contain electrostatic sensitive components which are liable to damage through improper use. Electric components must not be mechanically damaged or destroyed (potential health risks).</p> <p><b>5. Electrical connection</b></p> <p>When working on live drive converters, the applicable national accident prevention rules (e.g. BGV A3) must be complied with.</p> <p>The electrical installation shall be carried out in accordance with the relevant requirements (e.g. cross-sectional areas of conductors, fusing, PE connection). For further information, see documentation.</p> <p>Instructions for the installation in accordance with EMC requirements, like screening, earthing, location of filters and wiring, are contained in the drive converter documentation. They must always be complied with, also for drive converters bearing a CE marking. Observance of the limit values required by EMC law is the responsibility of the manufacturer of the installation or machine.</p> <p><b>6. Operation</b></p> <p>Installations which include drive converters shall be equipped with additional control and protective devices in accordance with the relevant applicable safety requirements, e.g. Act respecting technical equipment, accident prevention rules etc. Changes to the drive converters by means of the operating software are admissible.</p> <p>After disconnection of the drive converter from the voltage supply, live appliance parts and power terminals must not be touched immediately because of possibly energized capacitors. In this respect, the corresponding signs and markings on the drive converter must be respected.</p> <p>During operation, all covers and doors shall be kept closed.</p> <p><b>7. Maintenance and servicing</b></p> <p>The manufacturer's documentation shall be followed.</p> <p><b>KEEP SAFETY INSTRUCTIONS IN A SAFE PLACE!</b></p>

## Residual risks of Power Drive Systems (PDS)

### DANGER



The components for the controller and drive of a Power Drive System (PDS) are authorized for industrial and commercial use in industrial networks. Their use in public networks requires a different planning and/or additional measures.

It is only permissible to operate these components in enclosed housings or in superordinate control cabinets and when all protective devices and protective covers are used.

These components may only be handled by qualified and trained specialist persons who are familiar with and observe all the safety instructions on the components and in the relevant technical user documentation.

The machine manufacturer must take into account the following residual risks resulting from the components for the controller and drive of a Power Drive System (PDS) when evaluating the risk of his machine in accordance with the EC machinery guideline.

1. Undesired movements of driven machine components during commissioning, operation, maintenance and repair, e.g. as a result of
  - HW and/or SW errors in the sensors, controller, actuators and connection system
  - Reaction times of the controller and the drive
  - Operation and/or ambient conditions not compliant with the specification
  - Errors in parameterization, programming, wiring and installation
  - Use of radio units/mobile phones in the direct vicinity of the controller
  - External influences/damage.
2. Extraordinary temperatures and emissions of light, noises, particles and gases, e.g. as a result of
  - Component failure
  - Software errors
  - Operation and/or ambient conditions not compliant with the specification
  - External influences/damage.
3. Dangerous contact voltages, e.g. as a result of
  - Component failure
  - Influence upon electrostatic charging
  - Induction of voltages in the case of moving motors
  - Operation and/or ambient conditions not compliant with the specification
  - Condensation/conductive contamination
  - External influences/damage.
4. Operational electrical, magnetic and electromagnetic fields that may pose a risk to people with a pacemaker, implants or metallic items if they are too close.
5. Release of pollutants and emissions if components are not operated or disposed of properly.

For additional information on the residual risks emanating from the components of the PDS, please refer to the relevant chapters of the technical user documentation.

**DANGER**

---

Electrical, magnetic and electromagnetic fields (EMF) that occur during operation can pose a danger to persons who are present in the direct vicinity of the product – especially persons with pacemakers, implants, or similar devices.

The relevant directives and standards must be observed by the machine/plant operators and persons present in the vicinity of the product. These are, for example, EMF Directive 2004/40/EEC and standards EN 12198-1 to -3 pertinent to the European Economic Area (EEA), as well as accident prevention code BGV 11 and the associated rule BGR 11 "Electromagnetic fields" of the German employer's liability accident insurance association pertinent to Germany.

These state that a hazard analysis must be drawn up for every workplace, from which measures for reducing dangers and their impact on persons are derived and applied, and exposure and danger zones are defined and observed.

The safety information in the Storage, Transport, Installation, Commissioning, Operation, Maintenance, Disassembly and Disposal sections must also be taken into account.

---

## 2 Description

**Range of application** From the DC voltage at terminals C/L+ and D/L-, inverters generate a three-phase system of variable output frequency with the method of pulse width modulation (PWM) for feeding three-phase motors at terminals U2/T1, V2/T2, W2/T3.

When the DC link is charged the control board is supplied with voltage by an integral power supply unit. If the DC link is discharged, the control board can be fed via an external 24 V supply at terminal X9.

The unit functions are controlled by the software on the control board.

The unit can be operated via the PMU operator control panel, the user-friendly OP1S operator control panel, the terminal strip or via a bus system. Option boards can be used to expand the unit's functions.

Pulse encoders and analog tachometers can be used as motor encoders.

The power section and the electronics of the inverter are cooled by a fan. The customer must connect up 230 V AC (50/60 Hz) to the terminals X18/1...5 to supply the fan.

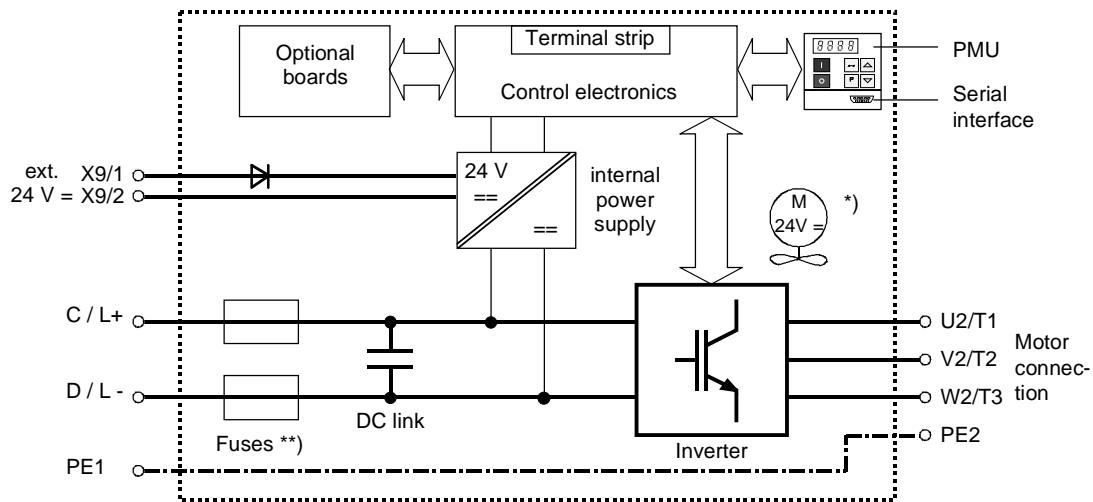


Fig. 2-1 Circuit principle of the inverter, type A to C

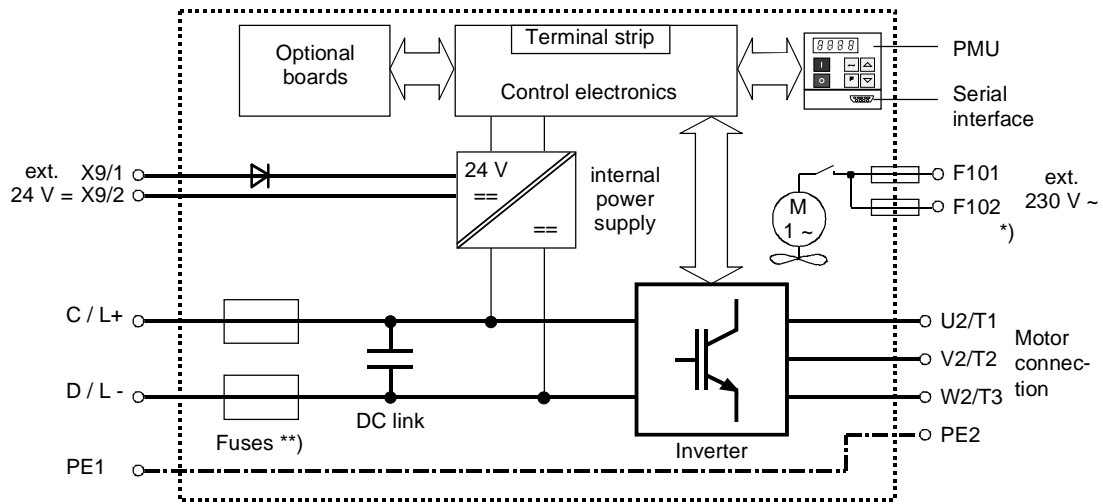


Fig. 2-2 Circuit principle of the inverter, type D

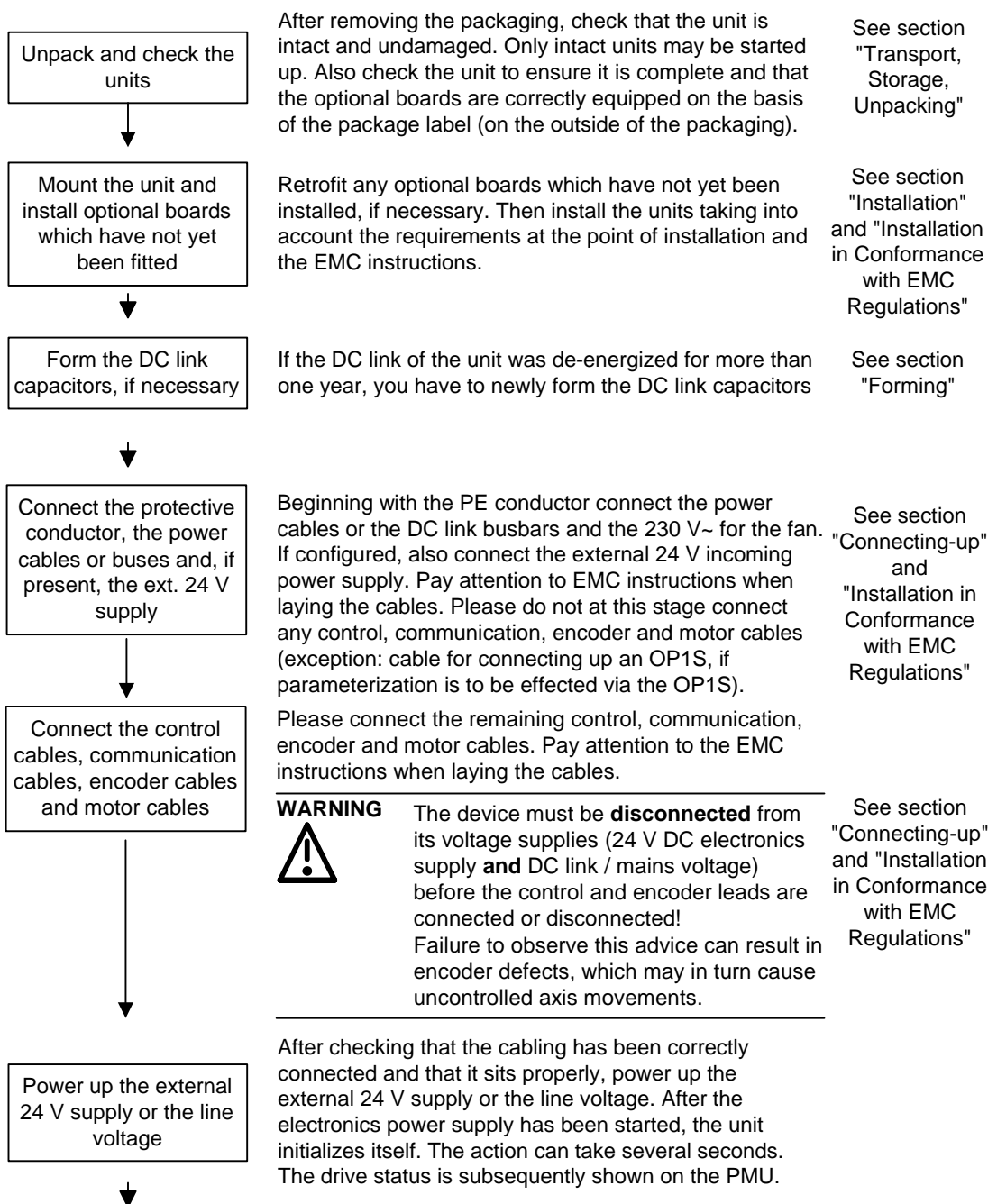
**\*) NOTE**

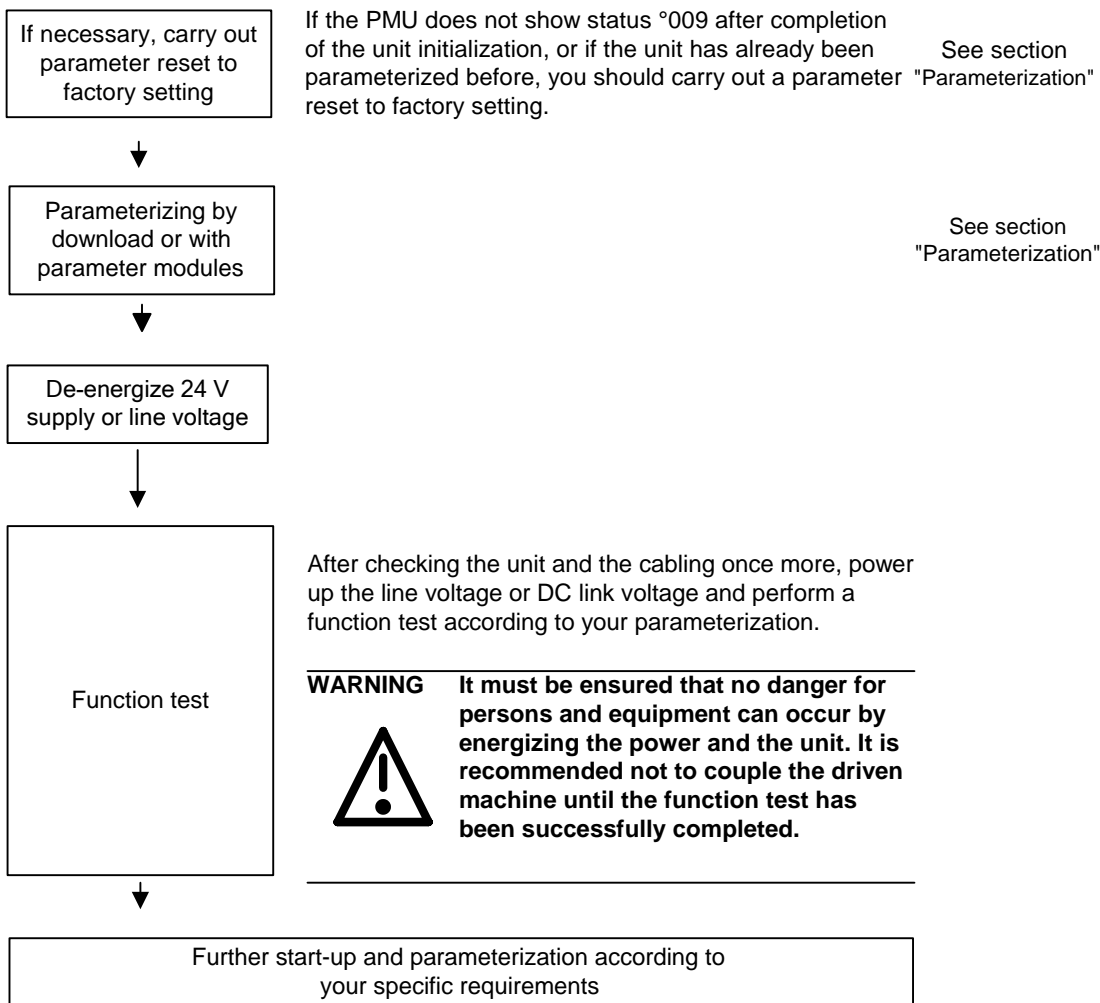
Type A to C: 24 V DC fan internally supplied  
 Type D: 230 V fan

**\*\*\*) NOTE**

With option L33 "Compact unit without DC fuses" the DC fuses are replaced by conductive connections.

### 3 First Start-up







## 4 Transport, Storage, Unpacking

The units and components are packed in the manufacturing plant corresponding to that specified when ordered. A packing label is located on the outside of the packaging. Please observe the instructions on the packaging for transport, storage and professional handling.

**Transport**

Vibrations and jolts must be avoided during transport. If the unit is damaged, you must inform your shipping company immediately.

**Storage**

The units and components must be stored in clean, dry rooms. Temperatures between -25 °C (-13 °F) and +70 °C (158 °F) are permissible. Temperature fluctuations must not be more than 30 K per hour.

**CAUTION**

---

If the storage period of two years is exceeded, the unit must be newly formed. See Section "Forming".

---

**Unpacking**

The packaging comprises board and corrugated paper. It can be disposed of corresponding to the appropriate local regulations for the disposal of board products. The units and components can be installed and commissioned after they have been unpacked and checked to ensure that everything is complete and that they are not damaged.



## 5 Installation

### 5.1 Installing the units

#### WARNING



Safe converter operation requires that the equipment is mounted and commissioned by qualified personnel taking into account the warning information provided in these Operating Instructions.

The general and domestic installation and safety regulations for work on electrical power equipment (e.g. VDE) must be observed as well as the professional handling of tools and the use of personal protective equipment.

Death, severe bodily injury or significant material damage could result if these instructions are not followed.

#### NOTE

MASTERDRIVES components are designed in accordance with degree of protection IP20 or IPXXB in accordance with EN 60529 and as open-type devices to UL 50, thus providing protection against electrical shocks. In order to also ensure protection against mechanical and climatic stresses the components have to be operated in housings/cabinets/rooms that are designed according to the requirements of EN 60529 and classified as enclosure type to UL 50.

#### Clearances

When positioning the units, it must be observed that the DC link connection is located at the top section of the unit and the motor connection at the lower section of the unit.

The units can be mounted flush with each other.

In order to ensure an adequate supply of cooling air, a clearance of 100 mm must be left at the top of the unit and 250 mm at the bottom of the unit respectively to components which may considerably affect the flow of cooling air.

When mounting in switch cabinets, the cabinet cooling must be dimensioned according to the dissipated power. Please refer to the Technical Data in this regard.

#### Requirements at the point of installation

- ◆ Foreign particles  
The units must be protected against the ingress of foreign particles as otherwise their function and operational safety cannot be ensured.
- ◆ Dust, gases, vapors  
Equipment rooms must be dry and dust-free. Ambient and cooling air must not contain any electrically conductive gases, vapors and dusts which could diminish the functionality. If necessary, filters should be used or other corrective measures taken.
- ◆ Cooling air  
The ambient climate of the units must not exceed the values of DIN IEC 721-3-3 class 3K3. For cooling air temperatures of more than 40°C (104°F) and installation altitudes higher than 1000 m, derating is required.

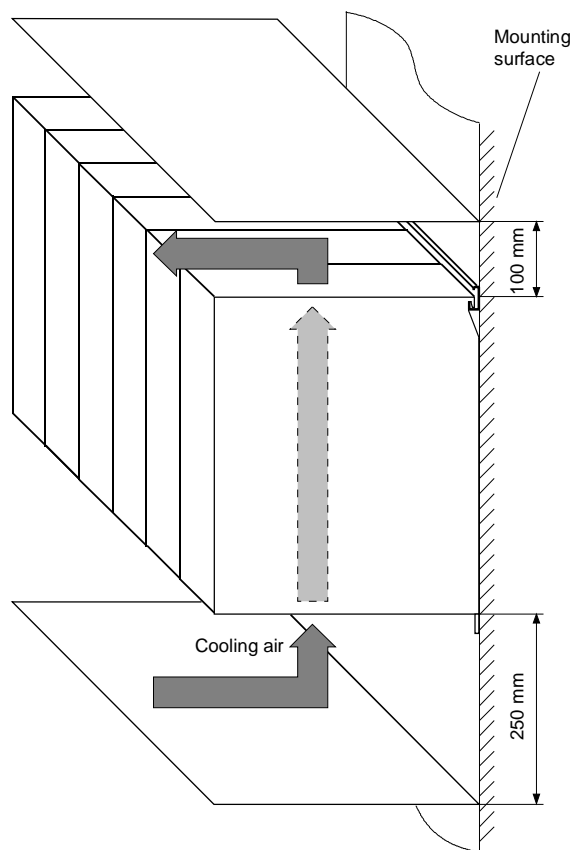


Fig. 5-1 Minimum clearances for cooling

## Mounting

The unit is mounted directly to a mounting surface, for which you require the following:

- ◆ G-type mounting rail according to EN50035 with screws for fixing at the top
- ◆ One M6 screw for types A to C, two M6 screws for type D, for fixing at the bottom
- ◆ Dimension drawing for types A, B and for types C, D.

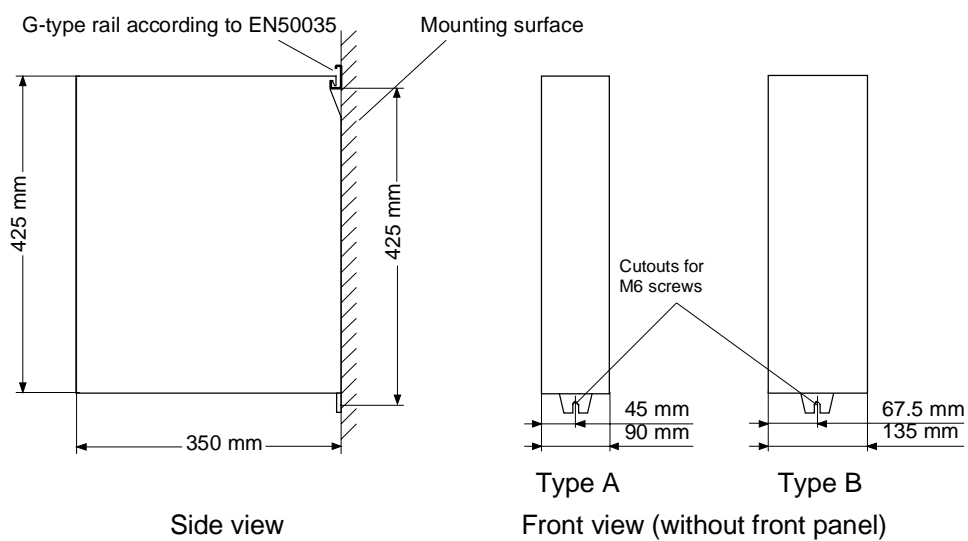


Fig. 5-2 Dimension drawings for installation of types A, B

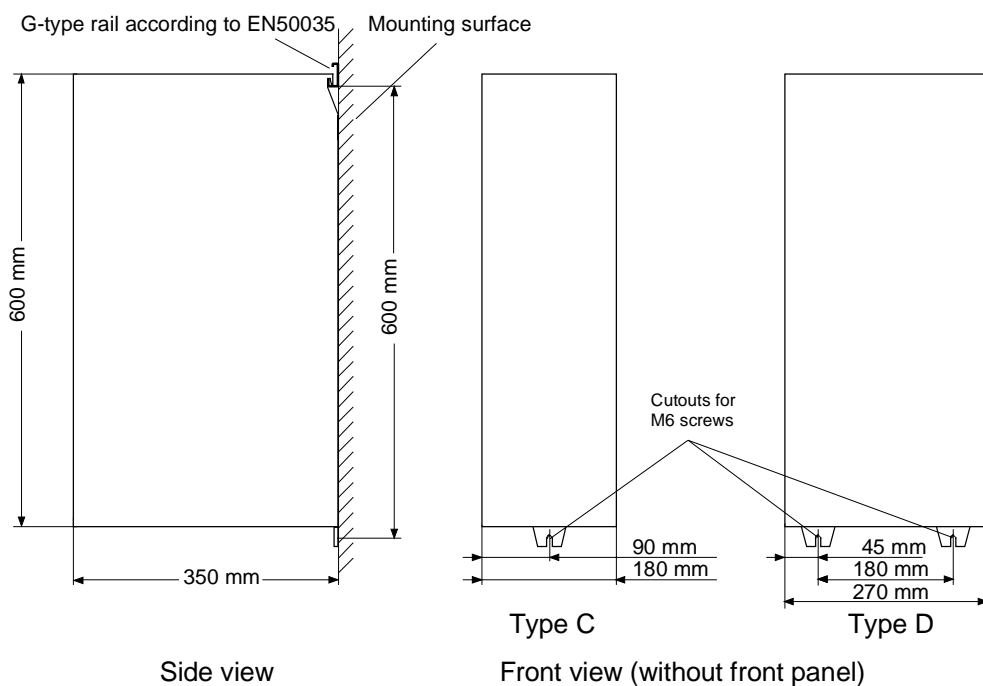


Fig. 5-3 Dimension drawings for installation of types C, D

## 5.2 Installing the optional boards

### WARNING



### Slots

The boards may only be replaced by qualified personnel.

It is not permitted to withdraw or insert the boards under voltage.

A maximum of six slots are available in the electronics box of the unit for installing optional boards. The slots are designated with the letters A to G. Slot B is not provided in the electronics box. It is used in units of the Compact PLUS type of construction.

If you wish to use slots D to G, you will additionally require the following:

- ◆ Bus expansion LBA (Local Bus Adapter), which is used for mounting the CU board and up to two adaption boards, and
- ◆ An adaption board (ADB - Adaption Board) on which up to two optional boards can be mounted.

The slots are situated at the following positions:

- |          |                                       |                  |
|----------|---------------------------------------|------------------|
| ◆ Slot A | CU board                              | Position: top    |
| ◆ Slot C | CU board                              | Position: bottom |
| ◆ Slot D | Adaption board at mounting position 2 | Position: top    |
| ◆ Slot E | Adaption board at mounting position 2 | Position: bottom |
| ◆ Slot F | Adaption board at mounting position 3 | Position: top    |
| ◆ Slot G | Adaption board at mounting position 3 | Position: bottom |

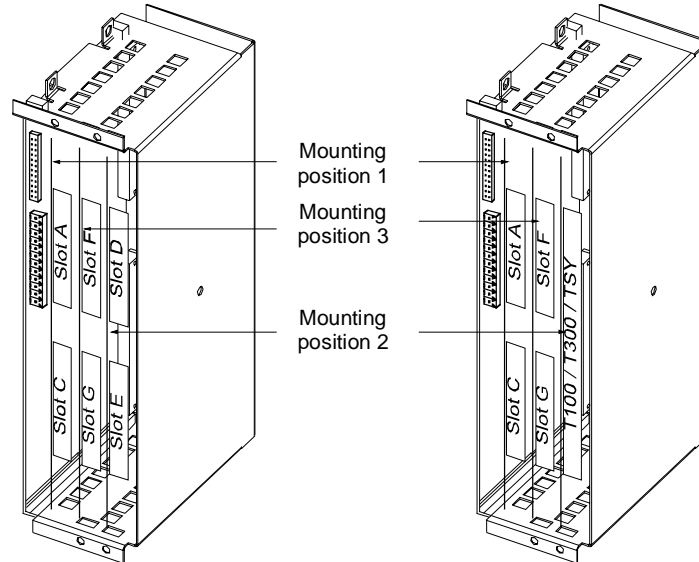


Fig. 5-4 Position of the slots for Compact and chassis type units

### NOTE

Mounting position 2 can be used for technology boards (T100, T300, TSY).

Mounting positions 2 and 3 can also be used for communication boards SCB1 and SCB2.

**DANGER**

The unit has hazardous voltage levels up to 5 minutes after it has been powered down due to the DC link capacitors.  
The unit or the DC link terminals must not be worked on until at least after this delay time.

**CAUTION**

The optional boards contain components which could be damaged by electrostatic discharge. These components can be very easily destroyed if not handled with caution. You must observe the ESD cautionary measures when handling these boards.

**Disconnecting the unit from the supply****DANGER**

Disconnect the unit from the incoming power supply (AC or DC supply) and de-energize the unit. Remove the 24 V voltage supply for the electronics. Remove all connecting cables.

**Preparing installation**

Open the front panel.

Remove the CU board or the adaption board from the electronics box as follows:

- ◆ Disconnect the connecting cables to the CU board or to the optional boards.
- ◆ Undo the two fixing screws on the handles above and below the CU board or the adaption board.
- ◆ Pull the CU board or the adaption board out of the electronics box using the handles.
- ◆ Place the CU board or the adaption board on a grounded working surface.

**Installing the optional board**

Insert the optional board from the right onto the 64-pole system connector on the CU board or on the adaption board. The view shows the installed state.

Screw the optional board tight at the fixing points in the front section of the optional board using the two screws attached.

**NOTE**

The optional board must be pressed tightly onto the plug connector, it is not sufficient to simply tighten the screws!

- Re-installing the unit** Re-install the CU board or the adaption board in the electronics box as follows:
- ◆ Insert the CU board into mounting position 1 and the adaption board into mounting position 2 or 3.

---

**NOTE**

Mounting position 3 cannot be used until at least one adaption board has been installed at mounting position 2. Boards should first be installed in mounting position 2, before mounting position 3 is used.

---

- ◆ Secure the CU board/adaption board at the handles with the fixing screws.

Re-connect the previously removed connections.

Check that all the connecting cables and the shield sit properly and are in the correct position.



## 6 Installation in Conformance with EMC Regulations

### Basic EMC rules

Rules 1 to 13 are generally applicable. Rules 14 to 20 are particularly important for limiting noise emission.

- Rule 1** All of the metal cabinet parts must be connected through the largest possible surface areas (not paint on paint). If required, use serrated washers. The cabinet door must be connected to the cabinet through grounding straps which must be kept as short as possible.
- 
- NOTE** Grounding installations/machines is essentially a protective measure. However, in the case of drive systems, this also has an influence on the noise emission and noise immunity. A system can either be grounded in a star configuration or each component grounded separately. Preference should be given to the latter grounding system in the case of drive systems, i.e. all parts of the installation to be grounded are connected through their surface or in a mesh pattern.
- 
- Rule 2** Signal cables and power cables must be routed separately (to eliminate coupled-in noise). Minimum clearance: 20 cm. Provide partitions between power cables and signal cables. The partitions must be grounded at several points along their length.
- Rule 3** Contactors, relays, solenoid valves, electromechanical operating hours counters, etc. in the cabinet must be provided with quenching elements, for example, RC elements, diodes, varistors. These quenching devices must be connected directly at the coil.
- Rule 4** Non-shielded cables associated with the same circuit (outgoing and incoming conductor) must be twisted, or the surface between the outgoing and incoming conductors kept as small as possible in order to prevent unnecessary coupling effects.
- Rule 5** Eliminate any unnecessary cable lengths to keep coupling capacitances and inductances low.
- Rule 6** Connect the reserve cables/conductors to ground at both ends to achieve an additional shielding effect.
- Rule 7** In general, it is possible to reduce the noise being coupled-in by routing cables close to grounded cabinet panels. Therefore, wiring should be routed as close as possible to the cabinet housing and the mounting panels and not freely through the cabinet. The same applies for reserve cables/conductors.
- Rule 8** Tachometers, encoders or resolvers must be connected through a shielded cable. The shield must be connected to the tachometer, encoder or resolver and at the SIMOVERT MASTERDRIVES through a large surface area. The shield must not be interrupted, e.g. using intermediate terminals. Pre-assembled cables with multiple shields should be used for encoders and resolvers (see Catalog DA65).

- Rule 9** The cable shields of digital signal cables must be connected to ground at both ends (transmitter and receiver) through the largest possible surface area. If the equipotential bonding is poor between the shield connections, an additional equipotential bonding conductor with at least 10 mm<sup>2</sup> must be connected in parallel to the shield, to reduce the shield current. Generally, the shields can be connected to ground (= cabinet housing) in several places. The shields can also be connected to ground at several locations, even outside the cabinet.  
Foil-type shields are not to be favoured. They do not shield as well as braided shields; they are poorer by a factor of at least 5.
- Rule 10** The cable shields of **analog** signal cables can be connected to ground at both ends if the equipotential bonding is good. Good equipotential bonding is achieved if Rule 1 is observed.  
If low-frequency noise occurs on analog cables, for example: speed/measured value fluctuations as a result of equalizing currents (hum), the shields are only connected for analog signals at one end at the SIMOVERT MASTERDRIVES. The other end of the shield should be grounded through a capacitor (e.g. 10 nF/100 V type MKT). However, the shield is still connected at both ends to ground for high frequency as a result of the capacitor.
- Rule 11** If possible, the signal cables should only enter the cabinet at one side.
- Rule 12** If SIMOVERT MASTERDRIVES are operated from an external 24 V power supply, this power supply must not feed several consumers separately installed in various cabinets (hum can be coupled-in!). The optimum solution is for each SIMOVERT MASTERDRIVE to have its own power supply.
- Rule 13** Prevent noise from being coupled-in through the supply.  
SIMOVERT MASTERDRIVES and automation units/control electronics should be connected-up to different supply networks. If there is only one common network, the automation units/control electronics have to be de-coupled from the supply using an isolating transformer.
- Rule 14** The use of a radio interference suppression filter is obligatory to maintain limit value class "First environment" or "Second environment", even if sinusoidal filters or dv/dt filters are installed between the motor and SIMOVERT MASTERDRIVES.  
Whether an additional filter has to be installed for further consumers, depends on the control used and the wiring of the remaining cabinet.

- Rule 15** A noise suppression filter should always be placed close to the fault source. The filter must be connected to the cabinet housing, mounting panel, etc. through a large surface area. A bare metal mounting panel (e.g. manufactured from stainless steel, galvanized steel) is best, as electrical contact is established through the entire mounting surface. If the mounting panel is painted, the paint has to be removed at the screw mounting points for the frequency converter and the noise suppression filter to ensure good electrical contact.
- The incoming and outgoing cables of the radio interference suppression filter have to be spatially separated/isolated.
- Rule 16** In order to limit the noise emitted, all variable-speed motors have to be connected-up using shielded cables, with the shields being connected to the respective housings at both ends in a low-inductive manner (through the largest possible surface area). The motor feeder cables also have to be shielded inside the cabinet or at least shielded using grounded partitions. Suitable motor feeder cable e.g. Siemens PROTOFLEX-EMV-CY (4 x 1.5 mm<sup>2</sup> ... 4 x 120 mm<sup>2</sup>) with Cu shield. Cables with steel shields are unsuitable.
- A suitable PG gland with shield connection can be used at the motor to connect the shield. It should also be ensured that there is a low-impedance connection between the motor terminal box and the motor housing. If required, connect-up using an additional grounding conductor. **Do not use plastic motor terminal boxes!**
- Rule 17** A line reactor has to be installed between the radio interference suppression filter and the SIMOVERT MASTERDRIVES.
- Rule 18** The line supply cable has to be spatially separated from the motor feeder cables, e.g. by grounded partitions.
- Rule 19** The shield between the motor and SIMOVERT MASTERDRIVES must not be interrupted by the installation of components such as output reactors, sinusoidal filters, dv/dt filters, fuses, contactors. The components must be mounted on a mounting panel which simultaneously serves as the shield connection for the incoming and outgoing motor cables. Grounded partitions may be necessary to shield the components.
- Rule 20** In order to limit the radio interference (especially for limit value class "First environment "), in addition to the line supply cable, all cables externally connected to the cabinet must be shielded.
- Examples of these basic rules:

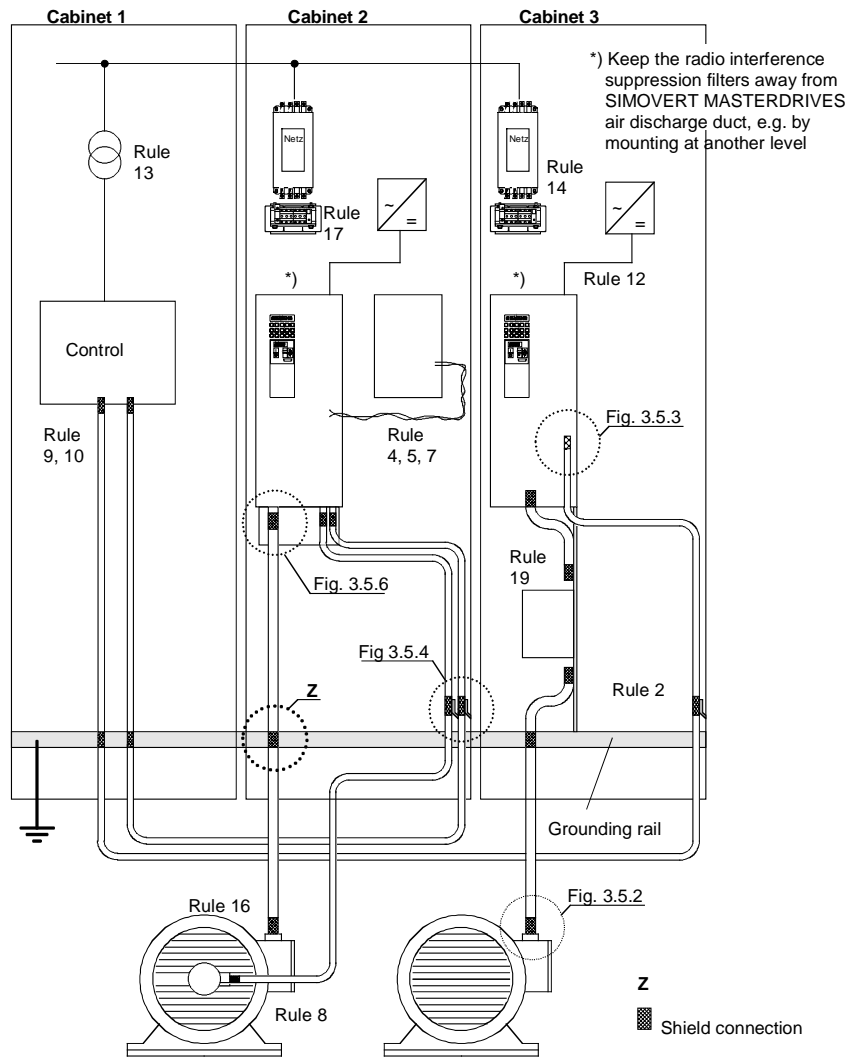


Fig. 6-1 Examples for applying the basic EMC rules

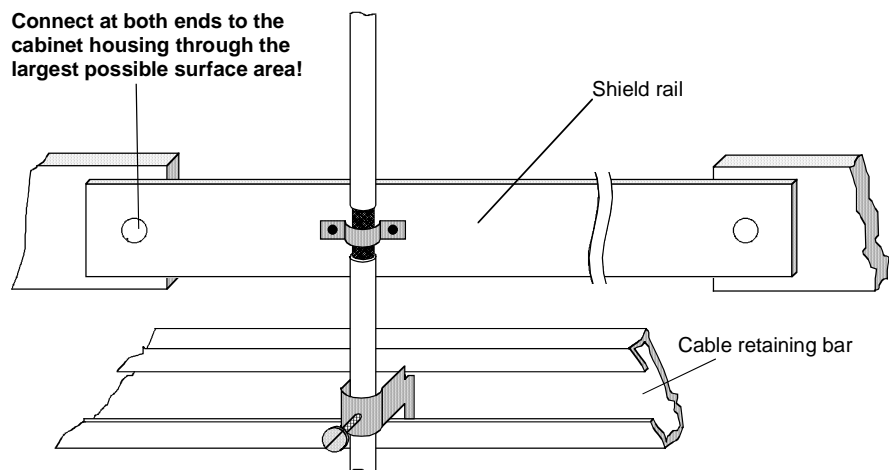


Fig. 6-2 Connecting the motor cable shield where the cable enters the cabinet

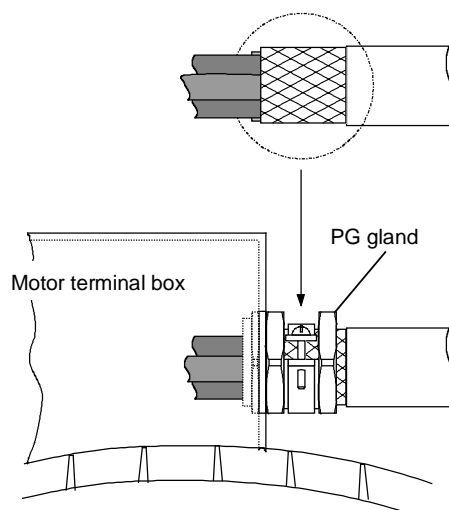


Fig. 6-3 Shield connection at the motor

The shield can be connected through a PG or metric gland (nickel-plated brass) with a strain relief bar. Thus, the degree of protection IP 20 can be achieved.

For higher degrees of protection (up to IP 68), there are special PG glands with shield connection, e.g.:

- ◆ SKINDICHT SHVE, Messrs. Lapp, Stuttgart
- ◆ UNI IRIS Dicht or UNI EMV Dicht, Messrs. Pflitsch, Hückeswagen

**It is not permissible to use plastic motor terminal boxes!**

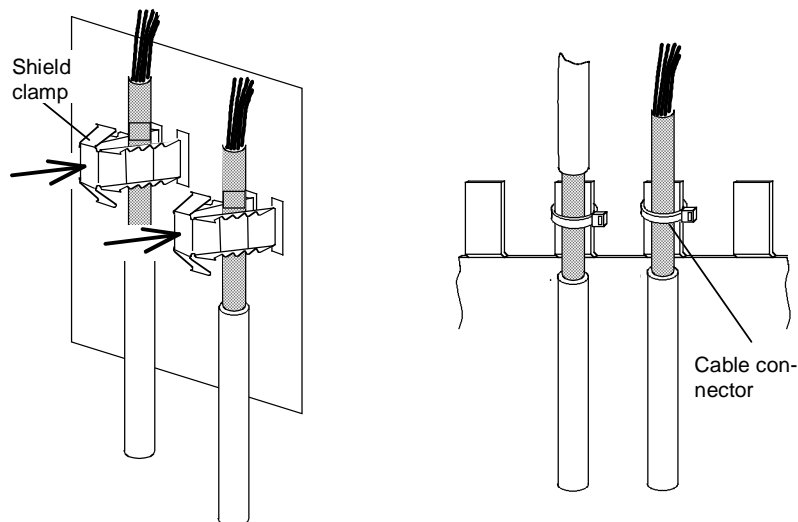


Fig. 6-4 Connecting the signal cable shields for SIMOVERT MASTERDRIVES

- ◆ Every SIMOVERT MASTERDRIVES has shield clamps to connect the signal cable shields.
- ◆ For chassis units (sizes  $\geq E$ ), the shields can be additionally connected using cable connectors at the shield connecting locations.

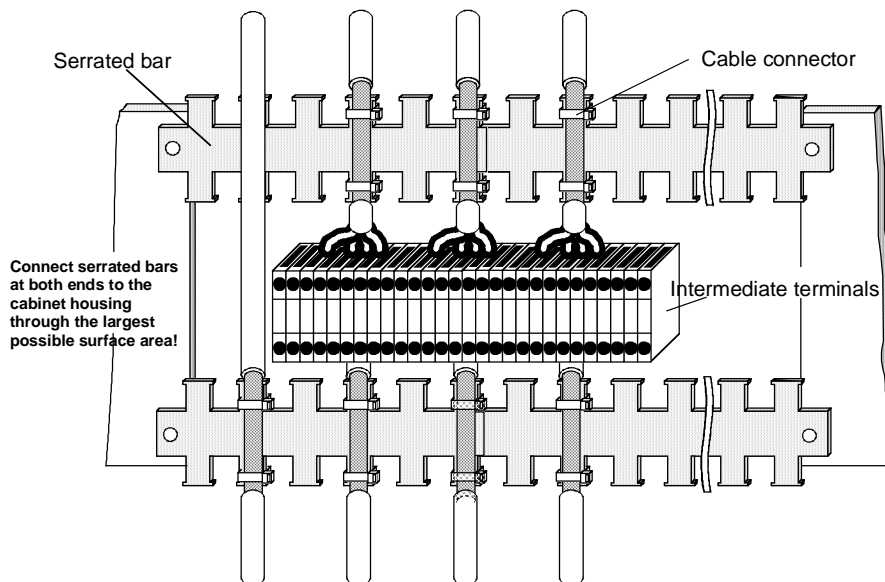


Fig. 6-5 Connecting signal cable shields in the cabinet

Wherever possible, intermediate terminals should not be used as they reduce the shielding effect!

## 7 Connecting-up

### DANGER



---

SIMOVERT MASTERDRIVES units are operated at high voltages.

The equipment must be in a no-voltage condition (disconnected from the supply) before any work is carried out!

Only professionally trained, qualified personnel must work on or with the units.

Death, severe bodily injury or significant property damage could occur if these warning instructions are not observed.

Hazardous voltages are still present in the unit up to 5 minutes after it has been powered down due to the DC link capacitors. Thus, the appropriate delay time must be observed before working on the unit or on the DC link terminals.

The power terminals and control terminals can still be live even when the motor is stationary.

If the DC link voltage is supplied centrally, the converters must be reliably isolated from the DC link voltage!

When working on an opened unit, it should be observed that live components (at hazardous voltage levels) can be touched (shock hazard).

The user is responsible that all the units are installed and connected-up according to recognized regulations in that particular country as well as other regionally valid regulations. Cable dimensioning, fusing, grounding, shutdown, isolation and overcurrent protection should be particularly observed.

---

### NOTE

---

The inverters are suitable for connection to

- ◆ rectifier units,
  - ◆ rectifier/regenerative feedback units and
  - ◆ self-commutating rectifier/regenerative feedback units (AFE),
- which are fed from systems with or without grounded neutral point (TN-systems and TT systems or IT systems according to EN 60364-3) or systems with a grounded external conductor.

The inverters are dimensioned for overvoltage category III according to IEC 60664-1.

---

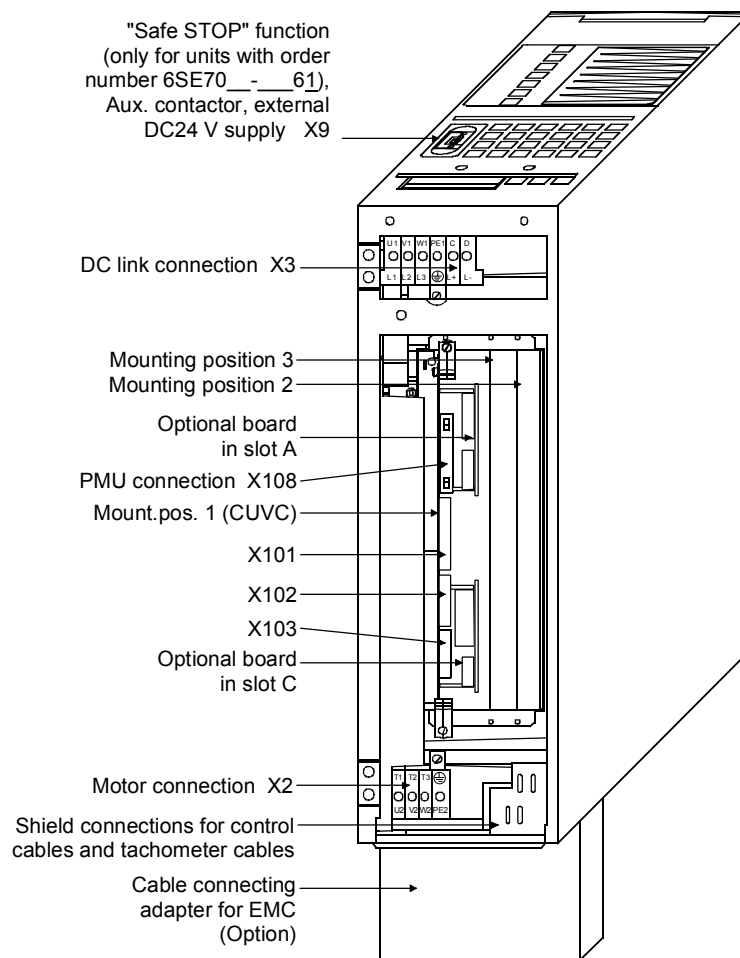


Fig. 7-1 Connection overview for types A, B and C



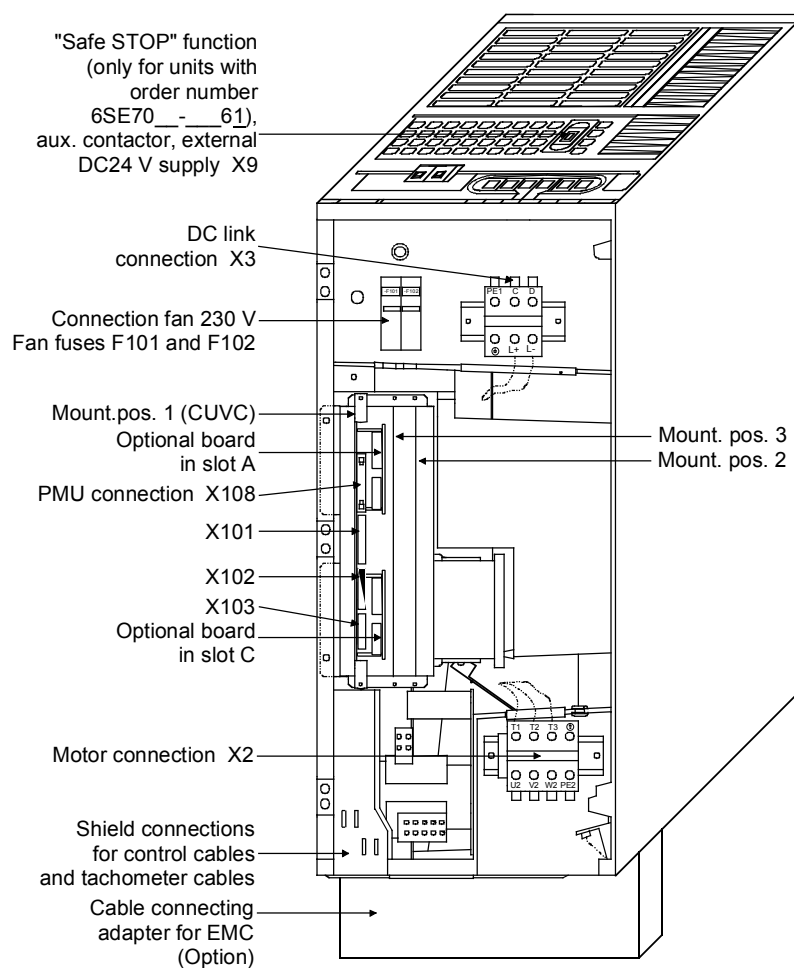


Fig. 7-2 Connection overview for type D

#### NOTE

An external aux. voltage of 230 V AC must be connected to F101 and F102 in the case of type of construction D. The aux. voltage is needed for the fan in the unit.

## 7.1 Power connections

### WARNING



---

#### Protective conductor

The protective conductor must be connected up both on the mains side and on the motor side.

On account of leakage current through the interference-suppression capacitors the following must be observed as per EN 50178

- A minimum cross-section of 10 mm<sup>2</sup> Cu must be used or
  - If supply connections with cross-sections less than 10 mm<sup>2</sup> are used, two protective conductors have to be connected up. The cross-section of each of the protective conductors corresponds to the cross-section of an outer conductor.
- 

### NOTE

---

If the unit is mounted on a grounded mounting surface via a conductive connection, the protective conductor cross section can be the same as that of the phase conductor. The function of the second protective conductor is afforded by the grounded mounting surface.

---

DC voltage 510 V to 650 V													
Order Number	Rated direct current [A]	Cross-section <sup>1)</sup>		Infeed side					Motor side		Cross-section <sup>1)</sup>		
		VDE [mm <sup>2</sup> ]	AWG	Recom- mended fuse gR (SITOR)	Internal DC fuse			voltage	current	VDE	AWG		
6SE70...				[A]	3NE...	Type	FWP...	[V]	[A]	[V]	[A]	[mm <sup>2</sup> ]	
16-1TA61	7.3	2.5	14	25	8015	25A14F	700	25		0 to 480	6.1	2.5	14
18-0TA61	9.5	2.5	14	25	8015	50A14F	700	50		0 to 480	8.0	2.5	14
21-0TA61	12.1	2.5	14	25	8015	50A14F	700	50		0 to 480	10.2	2.5	14
21-3TB61	15.7	4	12	50	8017	50A22F	700	50		0 to 480	13.2	2.5	14
21-8TB61	20.8	6	10	50	8017	50A22F	700	50		0 to 480	17.5	4.5	12
22-6TC61	30.4	10	8	80	8020 <sup>2)</sup>	100A22F	700	100		0 to 480	25.5	10	8
23-4TC61	40.5	16	6	80	8020 <sup>2)</sup>	100A22F	700	100		0 to 480	34.0	10	8
23-8TD61	44.6	16	6	125	8022 <sup>2)</sup>	100A22F	700	100		0 to 480	37.5	16	6
24-7TD61	55.9	25	4	125	8022 <sup>2)</sup>	100A22F	700	100		0 to 480	47.0	25	4
26-0TD61	70.2	35	2	160	8024 <sup>2)</sup>	80A22F	700	2x80		0 to 480	59.0	25	4
27-2TD61	85.7	50	1	160	8024 <sup>2)</sup>	80A22F	700	2x80		0 to 480	72.0	35	2
DC voltage 675 V to 810 V													
Order number	Rated direct current [A]	Cross-section <sup>1)</sup>		Infeed side					Motor side		Cross-section <sup>1)</sup>		
		VDE [mm <sup>2</sup> ]	AWG	Recom- mended fuse GR (SITOR)	Internal DC fuse			voltage	current	VDE	AWG		
6SE70...				[A]	3NE...	Type	FWP...	[V]	[A]	[V]	[A]	[mm <sup>2</sup> ]	
14-5UB61	5.4	2.5	14	32	4101	50A22F	700	50		0 to 600	4.5	2.5	14
16-2UB61	7.4	2.5	14	32	4101	50A22F	700	50		0 to 600	6.2	2.5	14
17-8UB61	9.3	2.5	14	32	4101	50A22F	700	50		0 to 600	7.8	2.5	14
21-1UB61	13.0	2.5	14	32	4101	50A22F	700	50		0 to 600	11.0	2.5	14
21-5UB61	18.0	4	12	32	4101	50A22F	700	50		0 to 600	15.1	4	12
22-2UC61	26.2	10	8	50	4117	50A22F	700	50		0 to 600	22.0	6	10
23-0UD61	34.5	10	8	80	4120 <sup>2)</sup>	100A22F	700	100		0 to 600	29.0	10	8
23-4UD61	40.5	16	6	80	4120 <sup>2)</sup>	100A22F	700	100		0 to 600	34.0	10	8
24-7UD61	55.4	25	2	100	4121 <sup>2)</sup>	100A22F	700	100		0 to 600	46.5	16	6

Table 7-1 Conductor cross-sections, fuses

1) Applies to single-wire/stranded cables, see also Table 7-2 "Possible connection cross-sections".

2) Fuses aR (SITOR)

## NOTE

The connection cross-sections are determined for copper cables at 40 °C (104 °F) ambient temperature and cables with a permissible operating temperature at the conductor of 70 °C (installation type C (taking the bundling factor of 0.75 into account) in accordance with DIN VDE 0298-4/08.03).

Additional fuses on the infeed side are not necessary for rated DC voltages of 510 V to 810 V on account of the DC fuses integrated in the unit, provided that the supply cables to the DC bus are laid in a short-circuit proof manner and that overloading by other consumers can be excluded.

**Possible connection cross-sections, tightening torque**

Type	Order number	Finely-stranded		Multi-stranded, solid		Tightening torque Nm
		mm <sup>2</sup>	AWG	mm <sup>2</sup>	AWG	
A	6SE702_-__A__	1.5 to 10	16 to 8	2.5 to 16	14 to 6	2
B	6SE702_-__B__	1.5 to 10	16 to 8	2.5 to 16	14 to 6	2
C	6SE702_-__C__	4 to 16	12 to 4	10 to 25	8 to 4	2
D	6SE702_-__D__	10 to 35	10 to 2	10 to 50	8 to 1	3.5

Table 7-2 Possible connection cross-sections, tightening torque

### 7.1.1 Terminal strip X9 (only for units with a rated input voltage of DC 510 - 650 V and DC 675 - 810 V)

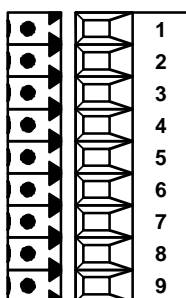
**X9 - external DC24 V supply, safe STOP, main contactor control**

The 9-pole terminal strip is used for connecting up a 24 V voltage supply and for connecting up a main or bypass contactor and for the "Safe STOP" function.

The voltage supply is required if the inverter is connected up via a main or bypass contactor.

The connections for the contactor control are floating.

The "Safe STOP" function ensures that no rotating field can occur at the motor terminals, i.e. the motor cannot rotate. By opening the jumper between terminals X9.5 and X9.6 (through an external contact), the "Safe STOP" function is activated. The inverter is delivered with jumpered terminals X9.5 and X9.6.



Terminal	Designation	Description	Range
1	+24 V (in)	24 V voltage supply	DC 24 V ≤ 2.5 A
2	0 V	(DC 22 V ... 30 V)	
3	Contact 1	"Safe stop" checkback	DC 30 V
4	Contact 2	"Safe stop" checkback	1 A
5	P24 DC	Supply voltage "safe stop"	DC 24 V / 30 mA
6	Control input "safe stop"	Rated resistance of field coil ≥ 823 Ω ± 10 % at 20 °C	DC 20 - 30 V max. operating frequency: 6/min
7	Main contactor control	Main contactor control	DC 30 V
8	n.c.	Not connected	
9	Main contactor control	Main contactor control	0.5 A

Connectable cross-section: 1.5 mm<sup>2</sup> (AWG 16)

Table 7-3 Connection of external aux. voltage supply DC 24 V, safe STOP, main contactor control

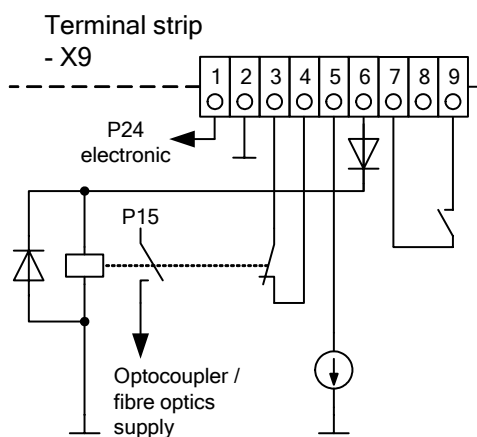
**WARNING**

The power terminals may still be live even if the "Safe STOP" function is activated!

The field coil of the safety relay is connected at one end to the grounded electronics frame. When the field coil is supplied via an external 24 V supply, its negative pole must be connected to ground potential. The external 24 V supply must comply with the requirements for PELV circuits to EN 50178 (DIN VDE 0160).

In the shipped state, a jumper is inserted between terminals 3 and 4. The jumper must be removed before the "SAFE STOP" function can be used and an external control for selecting the function connected.

If the safety relay is supplied via the internal supply at X533:4, the external 24 V supply must deliver at least 22 V at terminal X9:1/2 to ensure that the relay picks up reliably (internal voltage drop).



The checkback contacts of the safety relay are capable of at least 100,000 switching cycles at the specified load (30 V DC / 1 A). The mechanical service life is about  $10^6$  switching cycles. The safety relay is an important component in ensuring reliability and availability of the machine. For this reason, the pcb with the safety relay must be replaced in the case of malfunction. In this case, the unit must be returned for repair or replaced. Function checks must be carried out at regular intervals, which must be defined in compliance with Employer's Liability Insurance Regulation BGV A3 §39, para. 3. Accordingly, function checks must be performed as required by the relevant service conditions, but at least once a year and additionally after initial commissioning and any modification and/or maintenance work.

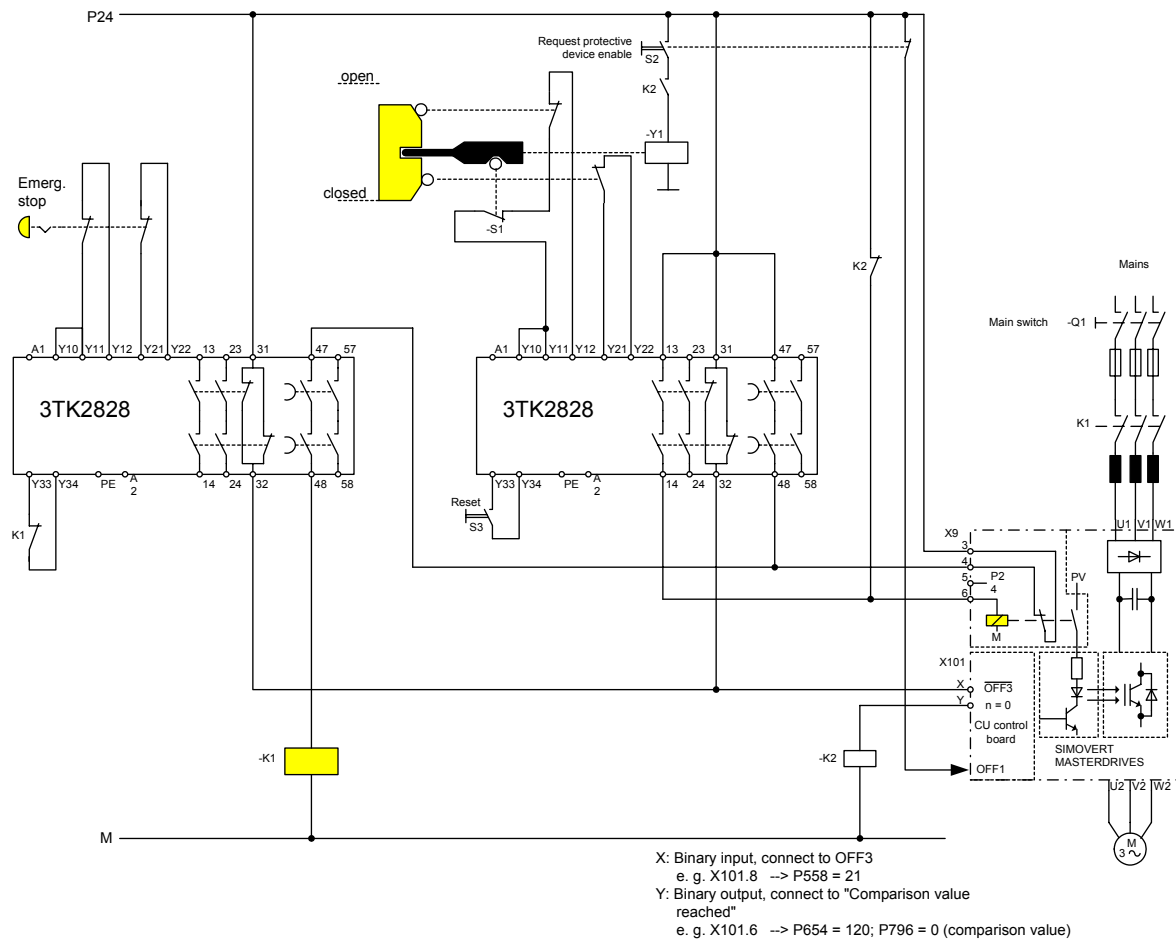


Fig. 7-3 Sample application of "safe stop" function with contactor safety combination for monitoring a moving protective device in Safety Category 3 to EN 954-1

All external cables relevant to the safety function are protected, e.g. installed in cable ducts, to preclude the possibility of short circuits. Cables must be installed in compliance with the requirements of EN 60204-1, Section 14.

In the circuit shown in Fig. 7-3, the tumbler does not release the moving protective device until the drive has stopped. It may be possible to omit the tumbler if the risk assessment of the machine deems this to be safe. In this case, the NC contact of the protective device is connected directly to terminals Y11 and Y12 and electromagnet Y1 is omitted.

Binary input X is negated with signal "OFF3", i.e. at 24 V, the converter decelerates the motor to zero speed along the parameterized deceleration ramp. The converter signals zero speed via binary output Y, thus energizing relay K2.

Once the motor has stopped, the safety relay in the converter is opened and the coil of main contactor K1 remains at 24 V via the checkback contact. If contacts in the safety relay are sticking, the checkback contacts do not close and the safety combination on the right deenergizes main contactor K1 via delayed contacts 47/48 when the set delay period expires.

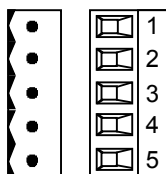
### 7.1.2 Terminal strip X9 (only for units with a rated input voltage of DC 270 - 310 V)

#### X9 - external DC 24 V supply, main contactor control

The 5-pole terminal strip is used for connecting up a 24 V voltage supply and a main or bypass contactor.

The voltage supply is required if the inverter is connected up via a main or bypass contactor.

The connections for the contactor control are floating.



Terminal	Designation	Description	Range
1	+24 V (in)	24 V voltage supply	DC24 V $\geq$ 2.5 A
2	0 V	Reference potential	0 V
3	n.c.	Not connected	
4	Main contactor control	Main contactor control	1 kVA
5	Main contactor control	Main contactor control	AC 230 V

Connectable cross-section: 2.5 mm<sup>2</sup> (AWG 12)

Table 7-4 Connection of external aux. voltage supply DC24 V and main contactor control for units for voltage supply DC 270 V to 310 V)

## 7.2 Control connections

### Standard connections

In the basic version, the unit has the following control connections on the CUVC:

- ◆ Serial interface (RS232 / RS485) for PC or OP1S
- ◆ A serial interface (USS bus, RS485)
- ◆ A control terminal strip for connecting up a HTL unipolar pulse encoder and a motor temperature sensor (PTC / KTY84)
- ◆ Two control terminal strips with digital and analog inputs and outputs.

### WARNING



Before the control cables and encoder cables are connected or disconnected, the unit must be disconnected from the supply (24 V electronic power supply **and** DC link/line voltage)!

If this measure is not observed, this can result in defects on the encoder. A defective encoder can cause uncontrolled axis movements.

### WARNING



The external 24 V infeed and all circuits connected to the control terminals must meet the requirements for safety separation as stipulated in EN 50178 (PELV circuit = Protective Extra Low Voltage).

### NOTE

The earth of the control connections is connected inside the unit to the PE conductor (earth) (PELV current circuit).



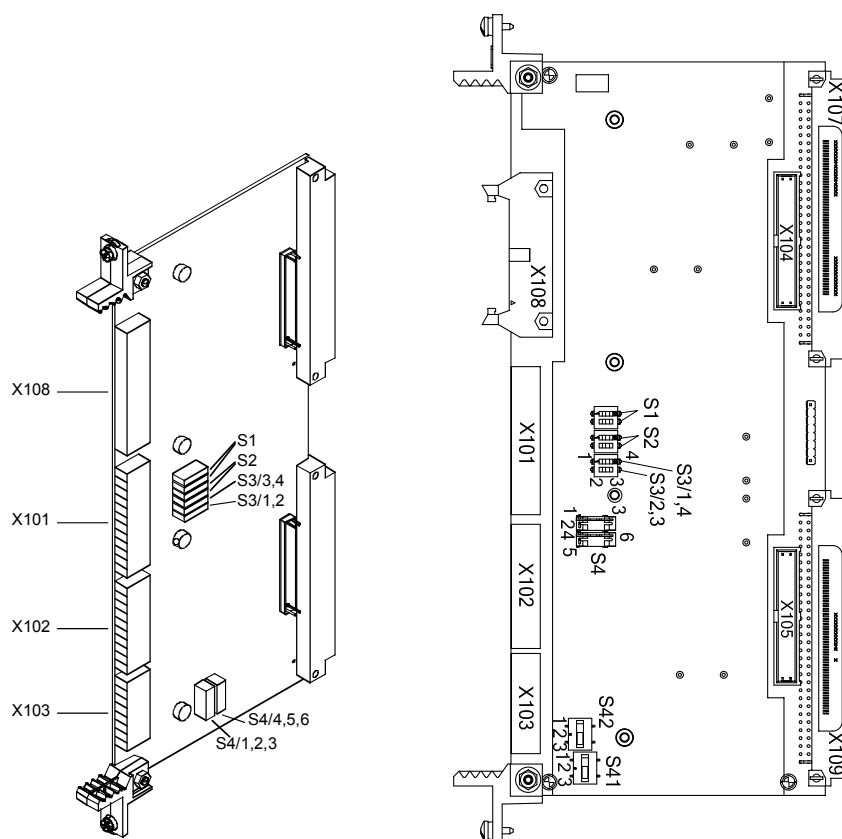
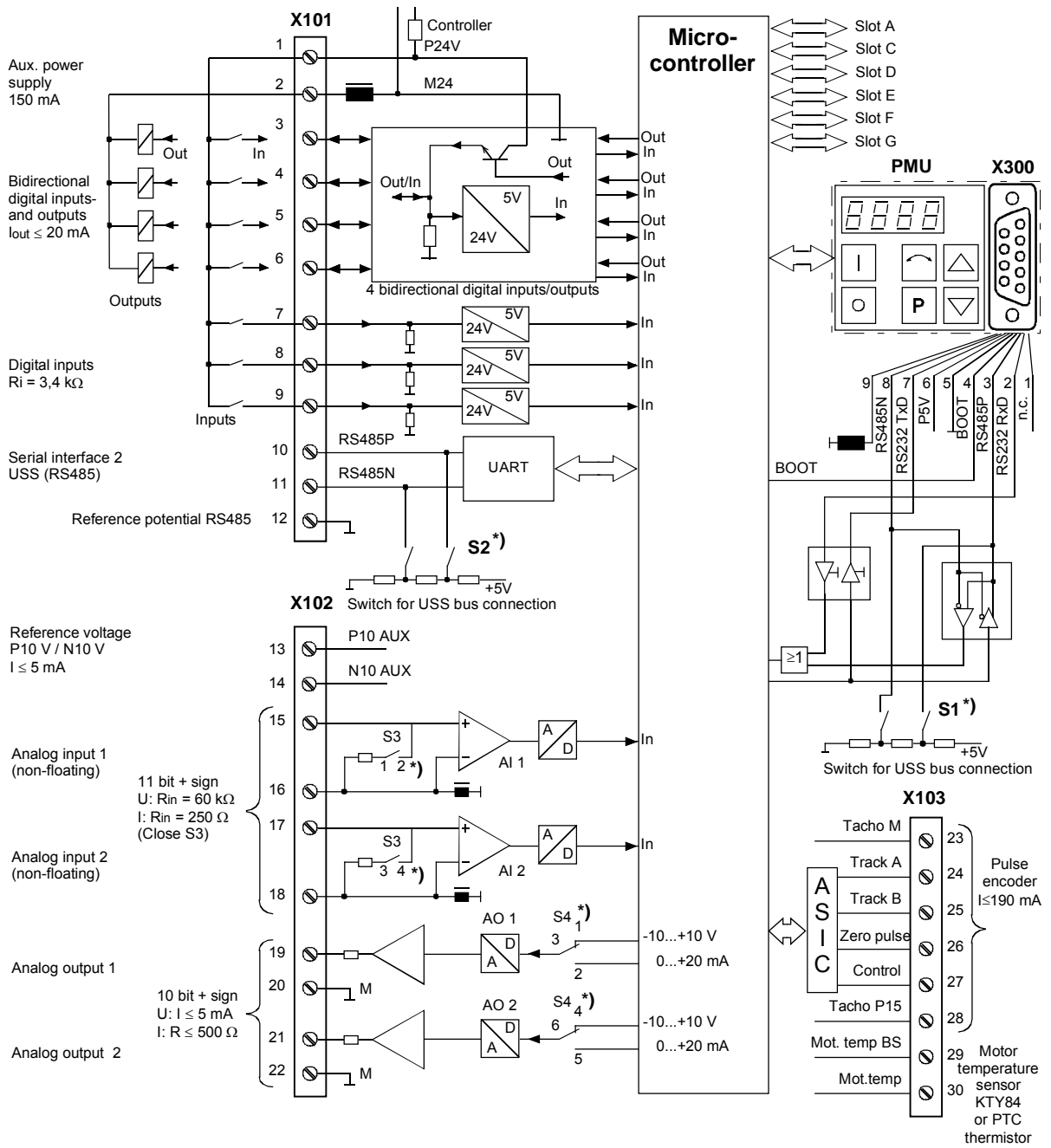


Fig. 7-4 View of the CUVC

## NOTE

Switches have been changed on CUVCs from 11/2005:

- ◆ S1, S2, S3: Slide switch design  
For contact assignment refer to section "Switch settings for slide switch design"
- ◆ Switches S4 **or** S41 and S42 are fitted. The contact assignment differs depending on the switch design (see section "Switch settings").



\*) Contact assignment according to switch design, see section "Switch settings"

Fig. 7-5 Overview of the standard connections

### X101 – Control terminal strip

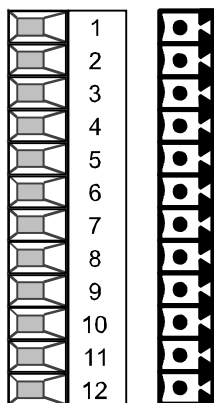
The following connections are provided on the control terminal strip:

- ◆ 4 optionally parameterizable digital inputs and outputs
- ◆ 3 digital inputs
- ◆ 24 V aux. voltage supply (max. 150 mA) for the inputs and outputs
- ◆ 1 serial interface SCom2 (USS / RS485)

### WARNING



If the digital inputs are supplied by an external 24 V voltage supply, it must be referred to ground terminal X101.2. Terminal X101.1 (P24 AUX) **must not** be connected to the external 24 V supply.



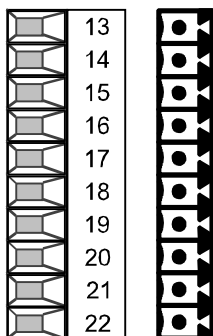
Terminal	Designation	Meaning	Range
1	P24 AUX	Aux. voltage supply	DC 24 V / 150 mA
2	M24 AUX	Reference potential	0 V
3	DIO1	Digital input/output 1	24 V, 10 mA / 20 mA; L ≤ 3 V, H ≥ 13 V
4	DIO2	Digital input/output 2	
5	DIO3	Digital input/output 3	
6	DIO4	Digital input/output 4	
7	DI5	Digital input 5	24 V, 10 mA; L ≤ 3 V, H ≥ 13 V
8	DI6	Digital input 6	
9	DI7	Digital input 7	
10	RS485 P	USS bus connection SCom2	RS485
11	RS485 N	USS bus connection SCom2	RS485
12	M RS485	Reference potential RS485	

Connectable cross-section: 0.14 mm<sup>2</sup> to 1.5 mm<sup>2</sup> (AWG 16)

Terminal 1 is at the top when installed.

Table 7-5 Control terminal strip X101

### X102 – Control terminal strip



The following connections are provided on the control terminal strip:

- ◆ 10 V aux. voltage (max. 5 mA) for the supply of an external potentiometer
- ◆ 2 analog inputs, can be used as current or voltage input
- ◆ 2 analog outputs, can be used as current or voltage output

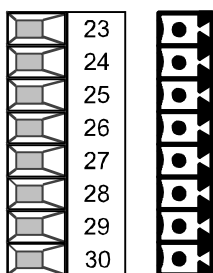
Terminal	Designation	Meaning	Range
13	P10 V	+10 V supply for ext. potentiometer	+10 V $\pm$ 1.3 %, I <sub>max</sub> = 5 mA
14	N10 V	-10 V supply for ext. potentiometer	-10 V $\pm$ 1.3 %, I <sub>max</sub> = 5 mA
15	AI1+	Analog input 1 +	11 bit + sign
16	M AI1	Ground, analog input 1	<u>Voltage:</u>
17	AI2+	Analog input 2 +	$\pm$ 10 V / R <sub>i</sub> = 60 k $\Omega$
18	M AI2	Ground, analog input 2	<u>Current:</u> R <sub>in</sub> = 250 $\Omega$
19	AO1	Analog output 1	10 bit + sign
20	M AO1	Ground, analog output 1	<u>Voltage:</u>
21	AO2	Analog output 2	$\pm$ 10 V / I <sub>max</sub> = 5 mA
22	M AO2	Ground, analog output 2	<u>Current:</u> 0...20 mA R $\geq$ 500 $\Omega$

Connectable cross-section: 0.14 mm<sup>2</sup> to 1.5 mm<sup>2</sup> (AWG 16)

Terminal 13 is at the top when installed.

Table 7-6 Control terminal strip X102

### X103 – Pulse encoder connection



The connection for a pulse encoder (HTL unipolar) is provided on the control terminal strip.

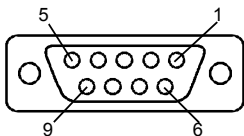
Terminal	Designation	Meaning	Range
23	- V <sub>SS</sub>	Ground for power supply	
24	Track A	Connection for track A	
25	Track B	Connection for track B	HTL unipolar; L $\leq$ 3 V, H $\geq$ 8 V
26	Zero pulse	Connection for zero pulse	
27	CTRL	Connection for control track	
28	+ V <sub>SS</sub>	Power supply pulse encoder	15 V I <sub>max</sub> = 190 mA
29	+ Temp	Plus (+) connection KTY84/PTC	KTY84: 0...200 $^{\circ}$ C
30	- Temp	Minus (-) connection KTY84/PTC	PTC: R <sub>cold</sub> $\leq$ 1.5 k $\Omega$

Connectable cross-section: 0.14 mm<sup>2</sup> to 1.5 mm<sup>2</sup> (AWG 16)

Terminal 23 is at the top when installed.

Table 7-7 Control terminal strip X103

### X300 - Serial interface



Either an OP1S or a PC can be connected up via the 9-pole Sub D socket.

Pin	Name	Meaning	Range
1	n.c.	Not connected	
2	RS232 RxD	Receive data via RS232	RS232
3	RS485 P	Data via RS485	RS485
4	Boot	Control signal for software update	Digital signal, low active
5	M5V	Reference potential to P5V	0 V
6	P5V	5 V aux. voltage supply	+5 V, I <sub>max</sub> = 200 mA
7	RS232 TxD	Transmit data via RS232	RS232
8	RS485 N	Data via RS485	RS485
9	M_RS232/485	Digital ground (choked)	

Table 7-8 Serial interface X300

**Switch settings for DipFix switch design**

Switch	Meaning
<b>S1</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• open</li> <li>• closed</li> </ul>	<b>SCom1 (X300): Bus terminating resistor</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Resistor open</li> <li>• Resistor closed</li> </ul>
<b>S2</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• open</li> <li>• closed</li> </ul>	<b>SCom2 (X101/10,11): Bus terminating resistor</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Resistor open</li> <li>• Resistor closed</li> </ul>
<b>S3 (1,2)</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• open</li> <li>• closed</li> </ul>	<b>AI1: Changeover current/voltage input</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Voltage input</li> <li>• Current input</li> </ul>
<b>S3 (3,4)</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• open</li> <li>• closed</li> </ul>	<b>AI2: Changeover current/voltage input</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Voltage input</li> <li>• Current input</li> </ul>
<b>S4 (1,2,3)</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Jumper 1, 3</li> <li>• Jumper 2, 3</li> </ul>	<b>AO1: Changeover current/voltage output</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Voltage output</li> <li>• Current output</li> </ul>
<b>S4 (4,5,6)</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Jumper 4, 6</li> <li>• Jumper 5, 6</li> </ul>	<b>AO2: Changeover current/voltage output</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Voltage output</li> <li>• Current output</li> </ul>

**Switch settings for slide switch design**

Switch	Contact	Status	Meaning
S1	1-4	open	Bus terminating resistor open
S1	1-4	closed	Bus terminating resistor closed
S2	2-3	open	Bus terminating resistor open
S2	2-3	closed	Bus terminating resistor closed
S3	1-4	open	AI1: Voltage input
S3	1-4	closed	AI1: Current input
S3	2-3	open	AI2: Voltage input
S3	2-3	closed	AI2: Current input
S41	1-2	closed	AO1: Current output
S41	2-3	closed	AO1: Voltage output
S42	1-2	closed	AO2: Current output
S42	2-3	closed	AO2: Voltage output

**NOTE**


---

Contacts S41 (4, 5, 6) and contacts S42 (4, 5, 6) are not used.

---

### 7.3 Fan fuses (only type D)

Line voltage DC 270 V to 310 V	
Order No. 6SE70..	Fan fuse (F101 / F102)
25-4RD60 25-4RD60-1AA1	FNQ-R-2
27-0RD60 27-0RD60-1AA1	FNQ-R-2
28-1RD60 28-1RD60-1AA1	FNQ-R-2
Manufacturer: FNQ-R Bussmann	

Line voltage DC 510 V to 660 V	
Order No. 6SE70..	Fan fuse (F101 / F102)
23-8TD61 23-8TD61-1AA1	FNQ-R-2
24-7TD61 24-7TD61-1AA1	FNQ-R-2
26-0TD61 26-0TD61-1AA1	FNQ-R-2
27-2TD61 27-2TD61-1AA1	FNQ-R-2
Manufacturer: FNQ-R Bussmann	

Line voltage DC 675 V to 810 V	
Order No. 6SE70..	Fan fuse (F101 / F102)
23-0UD61 23-0UD61-1AA1	FNQ-R-2
23-4UD61 23-4UD61-1AA1	FNQ-R-2
24-7UD61 24-7UD61-1AA1	FNQ-R-2
Manufacturer: FNQ-R Bussmann	





## 8 Parameterization

It is possible to parameterize the units of the SIMOVERT MASTERDRIVES series by various methods of parameter input. Every unit can be set via the dedicated parameterizing unit (PMU) without the need to use additional components.

Each unit is supplied with the user software DriveMonitor and comprehensive electronic documentation on a CD. In the case of installation on a standard PC the units can be parameterized via the serial interface of the PC. The software provides extensive parameter aids and a prompted start-up function.

The unit can be further parameterized by entering parameters with the OP1S manual operator panel and via a controller at the field bus level (e.g. Profibus).

### 8.1 Parameter menus

Parameters with related functions are compiled in menus for structuring the parameter set stored in the units. A menu thus represents a selection out of the entire supply of parameters of the unit.

It is possible for one parameter to belong to several menus. The parameter list indicates which individual menus a parameter belongs to. Assignment is effected via the menu number allocated to each menu.

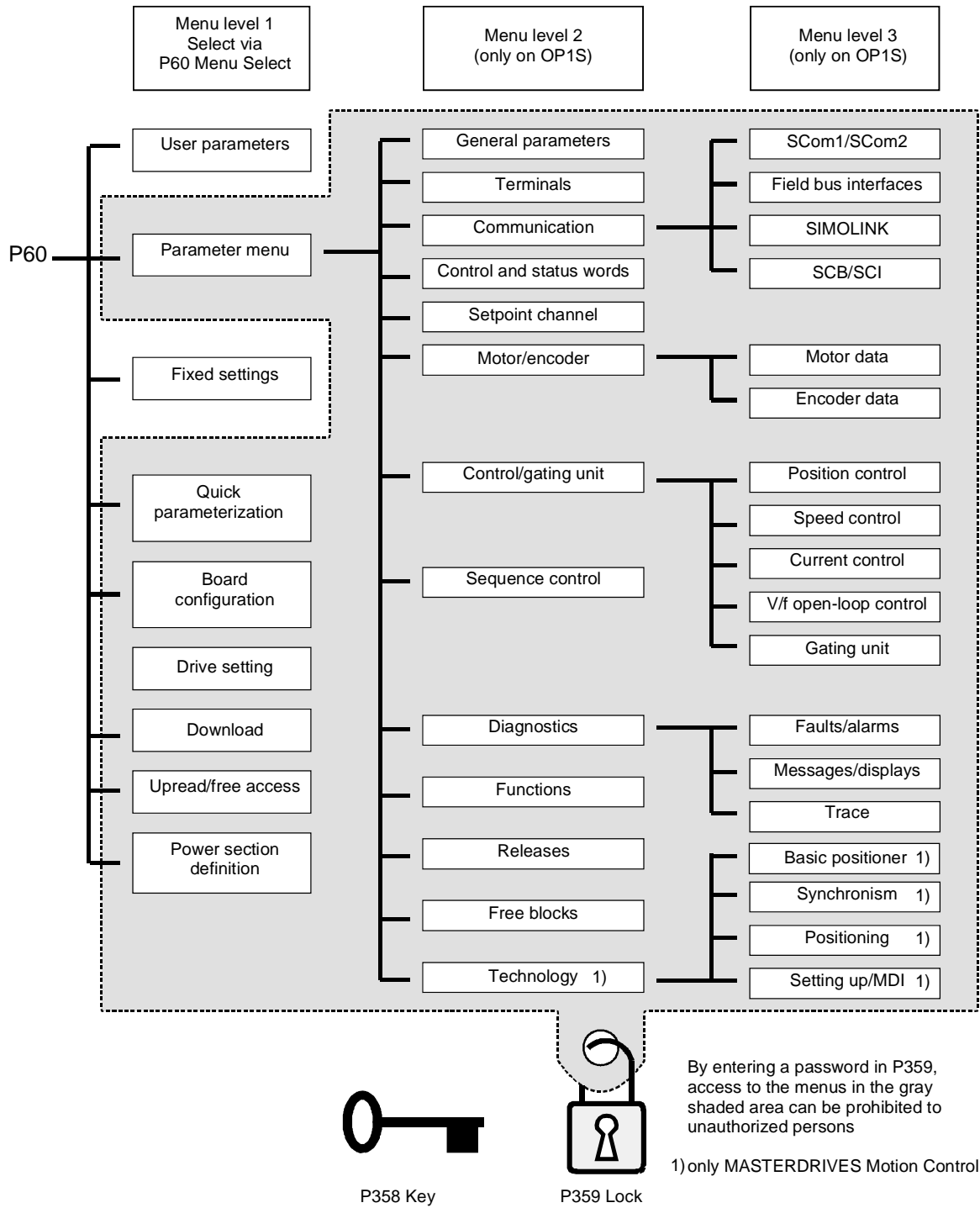


Fig. 8-1 Parameter menus

**Menu levels**

The parameter menus have several menu levels. The first level contains the main menu. These are effective for all sources of parameter inputs (PMU, OP1S, DriveMonitor, field bus interfaces).

The main menus are selected in parameter P60 Menu Selection.

Examples:

P060 = 0 "User parameters" menu selected

P060 = 1 "Parameter menu" selected

...

P060 = 8 "Power section definition" menu selected

Menu levels 2 and 3 enable the parameter set to be more extensively structured. They are used for parameterizing the units with the OP1S operator control panel.

**Main menus**

P060	Menu	Description
0	User parameters	<ul style="list-style-type: none"> <li>Freely configurable menu</li> </ul>
1	Parameter menu	<ul style="list-style-type: none"> <li>Contains complete parameter set</li> <li>More extensive structure of the functions achieved by using an OP1S operator control panel</li> </ul>
2	Fixed settings	<ul style="list-style-type: none"> <li>Used to perform a parameter reset to a factory or user setting</li> </ul>
3	Quick parameterization	<ul style="list-style-type: none"> <li>Used for quick parameterization with parameter modules</li> <li>When selected, the unit switches to status 5 "Drive setting"</li> </ul>
4	Board configuration	<ul style="list-style-type: none"> <li>Used for configuring the optional boards</li> <li>When selected, the unit switches to status 4 "Board configuration"</li> </ul>
5	Drive setting	<ul style="list-style-type: none"> <li>Used for detailed parameterization of important motor, encoder and control data</li> <li>When selected, the unit switches to status 5 "Drive setting"</li> </ul>
6	Download	<ul style="list-style-type: none"> <li>Used to download parameters from an OP1S, a PC or an automation unit</li> <li>When selected, the unit switches to status 21 "Download"</li> </ul>
7	Upread/free access	<ul style="list-style-type: none"> <li>Contains the complete parameter set and is used for free access to all parameters without being restricted by further menus</li> <li>Enables all parameters to be upread/upload by an OP1S, PC or automation unit</li> </ul>
8	Power section definition	<ul style="list-style-type: none"> <li>Used to define the power section (only necessary for units of the Compact and chassis type)</li> <li>When selected, the unit switches to status 0 "Power section definition"</li> </ul>

Table 8-1 Main menus

**User parameters**

In principle, parameters are firmly assigned to the menus. However, the "User parameters" menu has a special status. Parameters assigned to this menu are not fixed, but can be changed. You are thus able to put together the parameters required for your application in this menu and structure them according to your needs. The user parameters can be selected via P360 (Select UserParam).

**Lock and key**

In order to prevent undesired parameterization of the units and to protect your know-how stored in the parameterization, it is possible to restrict access to the parameters by defining your own passwords with the parameters:

- ◆ P358 key and
- ◆ P359 lock.

## 8.2 Changeability of parameters

The parameters stored in the units can only be changed under certain conditions. The following preconditions must be satisfied before parameters can be changed:

Preconditions	Remarks
<ul style="list-style-type: none"> <li>Either a function parameter or a BICO parameter must be involved (identified by upper-case letters in the parameter number).</li> </ul>	Visualization parameters (identified by lower-case letters in the parameter number) cannot be changed.
<ul style="list-style-type: none"> <li>Parameter access must be granted for the source from which the parameters are to be changed.</li> </ul>	Release is given in P053 Parameter access.
<ul style="list-style-type: none"> <li>A menu must be selected in which the parameter to be changed is contained.</li> </ul>	The menu assignment is indicated in the parameter list for every parameter.
<ul style="list-style-type: none"> <li>The unit must be in a status which permits parameters to be changed.</li> </ul>	The statuses in which it is possible to change parameters are specified in the parameter list.

Table 8-2 Preconditions for being able to change parameters

### NOTE

The current status of the units can be interrogated in parameter r001.


### Examples

Status (r001)	P053	Result
"Ready for ON" (09)	2	P222 Src n(act) can only be changed via the PMU
"Ready for ON" (09)	6	P222 Src n(act) can be changed via the PMU and SCom1 (e.g. OP1S)
"Operation" (14)	6	P222 Src n(act) cannot be changed on account of the drive status

Table 8-3 Influence of drive status (r001) and parameter access (P053) on the changeability of a parameter

## 8.3 Parameter input with DriveMonitor

### NOTE

Please refer to the online help for detailed information on DriveMonitor (  button or F1 key).

### 8.3.1 Installation and connection

#### 8.3.1.1 Installation

A CD is included with the devices of the MASTERDRIVES Series when they are delivered. The operating tool supplied on the CD (DriveMonitor) is automatically installed from this CD. If "automatic notification on change" is activated for the CD drive on the PC, user guidance starts when you insert the CD and takes you through installation of DriveMonitor. If this is not the case, start file "Autoplay.exe" in the root directory of the CD.

#### 8.3.1.2 Connection

There are two ways of connecting a PC to a device of the SIMOVERT MASTERDRIVES Series via the USS interface. The devices of the SIMOVERT MASTERDRIVES Series have both an RS232 and an RS485 interface.

#### RS232 interface

The serial interface that PCs are equipped with by default functions as an RS232 interface. This interface is not suitable for bus operation and is therefore only intended for operation of a SIMOVERT MASTERDRIVES device.

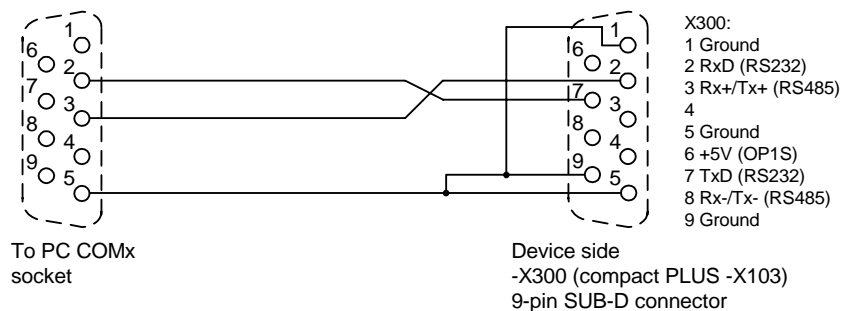


Fig. 8-2 Connecting cable for connecting PC COM(1-4) to SIMOVERT MASTERDRIVES X300

### NOTICE

DriveMonitor must not be operated via the Sub-D socket X300 if the SST1 interface parallel to it is already being used for another purpose, e.g. bus operation with SIMATIC as the master.

**RS485 interface**

The RS485 interface is multi-point capable and therefore suitable for bus operation. You can use it to connect 31 SIMOVERT MASTERDRIVES with a PC. On the PC, either an integrated RS485 interface or an RS232 ↔ RS485 interface converter is necessary. On the device, an RS485 interface is integrated into the -X300 (compact PLUS -X103) connection. For the cable: see pin assignment -X300 and device documentation of the interface converter.

**8.3.2 Establishing the connection between DriveMonitor and the device****8.3.2.1 Setting the USS interface**

You can configure the interface with menu *Tools* → *ONLINE Settings*.

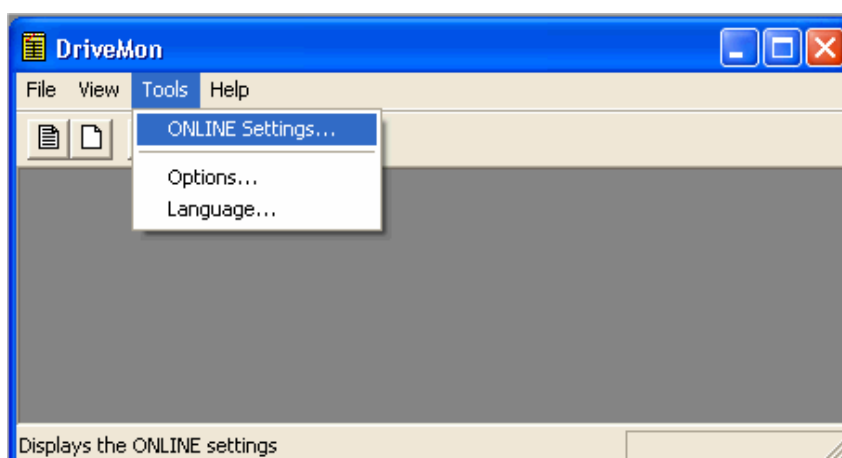


Fig. 8-3 Online settings

The following settings (Fig. 8-4) are possible:

- ◆ **Tab card "Bus Type"**, options
  - USS (operation via serial interface)
  - Profibus DP (only if DriveMonitor is operated under Drive ES).
- ◆ **Tab card "Interface"**

You can enter the required COM interface of the PC (COM1 to COM4) and the required baudrate here.

#### NOTE

Set the baudrate to the baudrate parameterized in SIMOVERT MASTERDRIVES (P701) (factory setting 9600 baud).

Further settings: operating mode of the bus in RS485 operation; setting according to the description of the interface converter RS232/RS485

- ◆ **Tab card "Extended"**

Request retries and Response timeout; here you can increase the values already set if communication errors occur frequently.

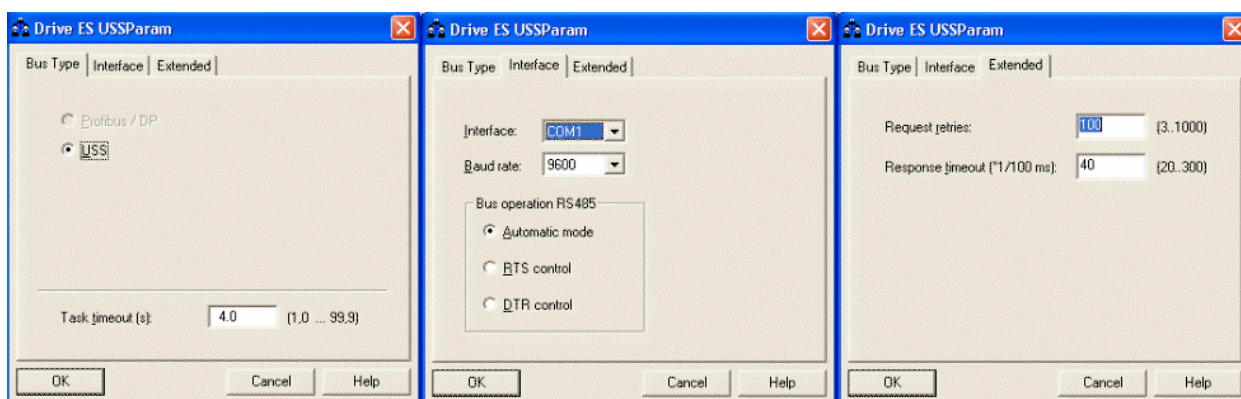


Fig. 8-4 Interface configuration



### 8.3.2.2 Starting the USS bus scan

DriveMonitor starts with an empty drive window. Via the menu "Set up an ONLINE connection..." the USS bus can be scanned for connected devices:

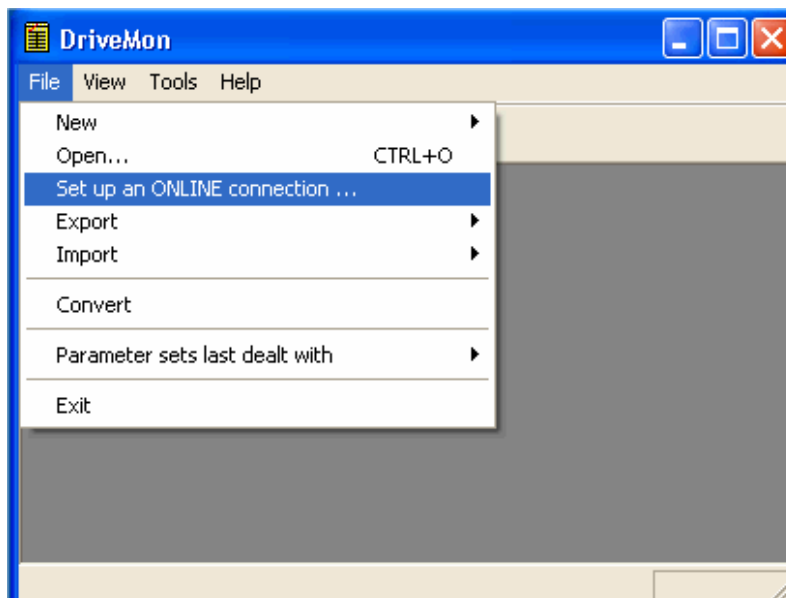


Fig. 8-5 Starting the USS bus scan

#### NOTE

The "Set up an online connection" menu is only valid from Version 5.2 onwards.

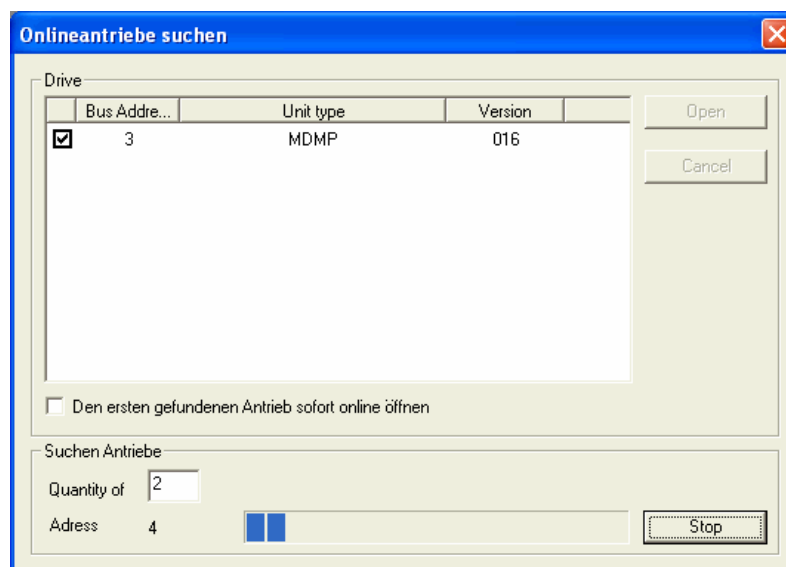


Fig. 8-6 Search for online drives

During the search the USS bus is scanned **with the set baudrate only**. The baud rate can be changed via "Tools → ONLINE Settings", see section 8.3.2.1.

### 8.3.2.3 Creating a parameter set

With menu *File* → *New* → ... you can create a new drive for parameterization (see Fig. 8-7). The system creates a download file (\*.dnl), in which the drive characteristic data (type, device version) are stored. You can create the download file on the basis of an empty parameter set or the factory setting.

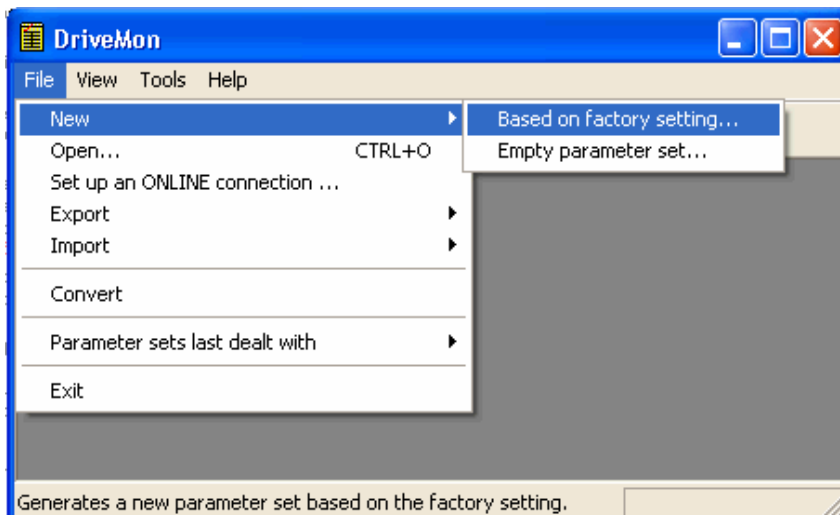


Fig. 8-7 Creating a new drive

Based on factory setting:

- ◆ The parameter list is preassigned with the factory setting values

Empty parameter set:

- ◆ For compilation of individually used parameters

If the parameters of a parameter set that has already been created have to be changed, this can be done by calling the corresponding download file via the "*File* → *Open*" menu function. The last four drives can be opened via "*Parameter sets last dealt with*".

When you create a new drive, the window "Drive Properties" (Fig. 8-8) opens. Here you must enter the following data:

- ◆ In dropdown list box "Device type", select the type of device (e.g. MASTERDRIVES MC). You can only select the devices stored.
- ◆ In dropdown list box "Device version", you can select the software version of the device. You can generate databases for (new) software versions that are not listed when you start online parameterization.
- ◆ You must only specify the bus address of the drive during online operation (switchover with button Online/Offline)

**NOTE**

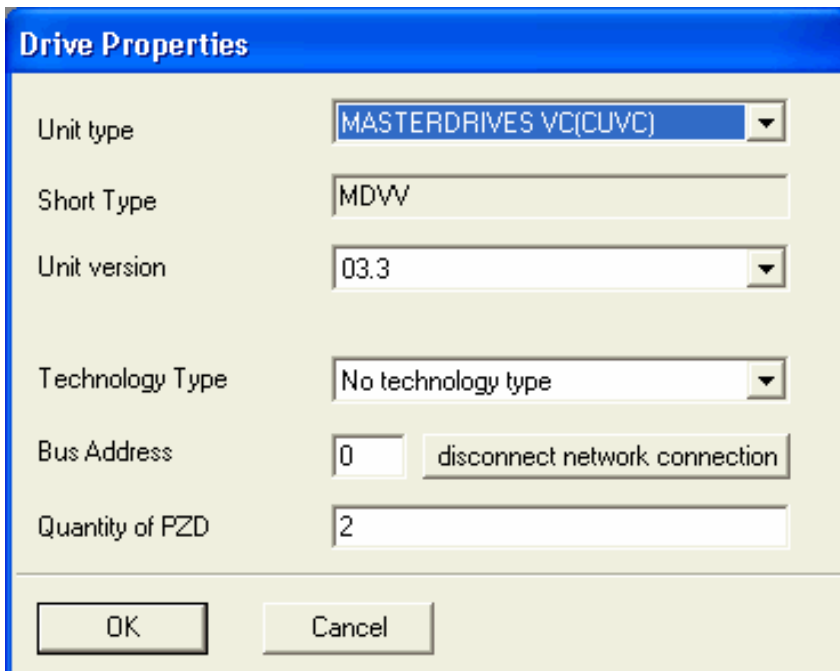
The specified bus address must be the same as that of the parameterized SST bus address in SIMOVERT MASTERDRIVES (P700).

**No** bus address is assigned to the drive with the button "Disconnect network connection".

**NOTE**

Field "Number of PCD" has no special significance for the parameterization of MASTERDRIVES and should be left at "2".

If the value is changed, it must be/remain ensured that the setting value in the program matches the value in parameter P703 of the drive at all times.



Drive Properties	
Unit type	MASTERDRIVES VC(CUVC)
Short Type	MDVV
Unit version	03.3
Technology Type	No technology type
Bus Address	0 <input type="button" value="disconnect network connection"/>
Quantity of PZD	2
<input type="button" value="OK"/> <input type="button" value="Cancel"/>	

Fig. 8-8 Create file; Drive properties

After confirming the drive properties with *ok* you have to enter the name and storage location of the download file to be created.

### 8.3.3 Parameterization

#### 8.3.3.1 Structure of the parameter lists, parameterization with DriveMonitor

Parameterization using the parameter list is basically the same as parameterization using PMU (See Chapter 6 "Parameterizing Steps"). The parameter list provides the following advantages:

- ◆ Simultaneous visibility of a larger number of parameters
- ◆ Text display for parameter names, index number, index text, parameter value, binectors, and connectors
- ◆ On a change of parameters: Display of parameter limits or possible parameter values

The parameter list has the following structure:

Field No.	Field Name	Function
1	P. Nr	Here the parameter number is displayed. You can only change the field in menu <i>Free parameterization</i> .
2	Name	Display of the parameter name, in accordance with the parameter list
3	Ind	Display of the parameter index for indexed parameters. To see more than index 1, click on the [+] sign. The display is then expanded and all indices of the parameter are displayed
4	Index text	Meaning of the index of the parameter
5	Parameter value	Display of the current parameter value. You can change this by double-clicking on it or selecting and pressing <i>Enter</i> .
6	Dim	Physical dimension of the parameter, if there is one

With buttons *Offline*, *Online (RAM)*, *Online (EEPROM)* (Fig. 8-9 [1]) you can switch modes. When you switch to online mode, device identification is performed. If the configured device and the real device do not match (device type, software version), an alarm appears. If an unknown software version is recognized, the option of creating the database is offered. (This process takes several minutes.)

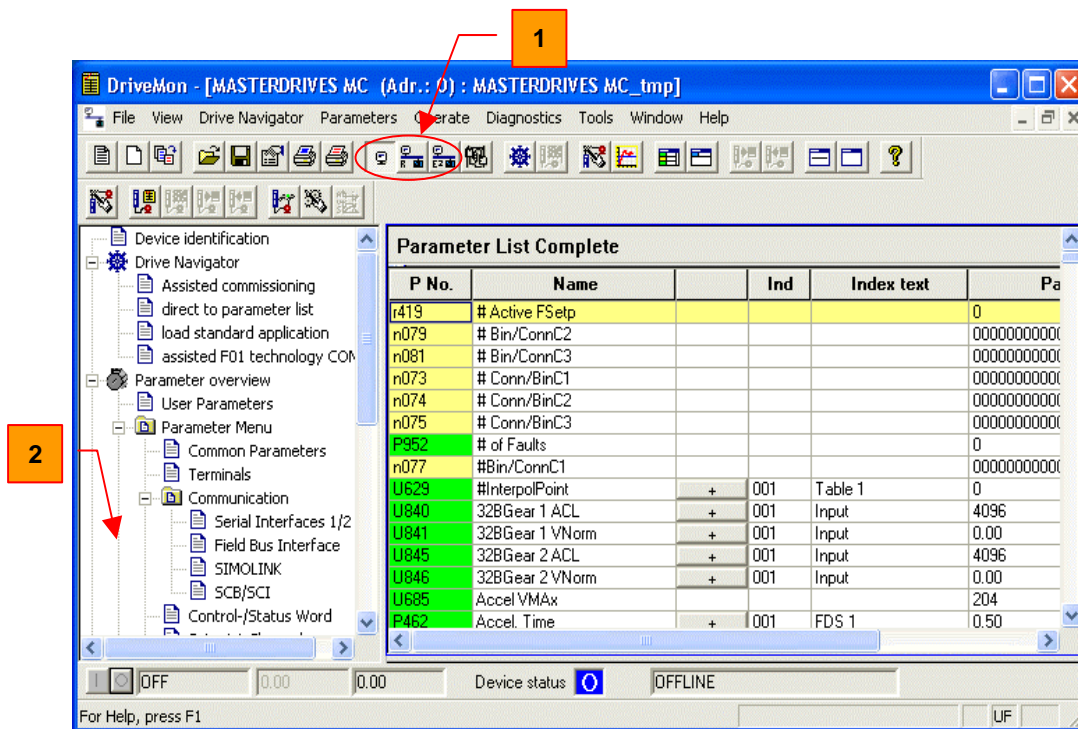


Fig. 8-9 Drive window/parameter list

The DriveMonitor drive window has a directory tree for navigation purposes (Fig. 8-9 [2]). You can deselect this additional operating tool in menu *View - Parameter selection*.

The drive window contains all elements required for the parameterization and operation of the connected device. In the lower bar, the status of the connection with the device is displayed:



Connection and device ok



Connection ok, device in fault state



Connection ok, device in alarm state



Device is parameterized offline



No connection with the device can be established (only offline parameterization possible).

#### NOTE

If no connection with the device can be established because the device does not physically exist or is not connected, you can perform offline parameterization. To do so, you have to change to offline mode. In that way, you can create an individually adapted download file, which you can load into the device later.

## Drive Navigator

This is used to quickly access important functions of the DriveMonitor. Settings for Drive Navigator under *Tools -> Options* (Fig. 8-11):

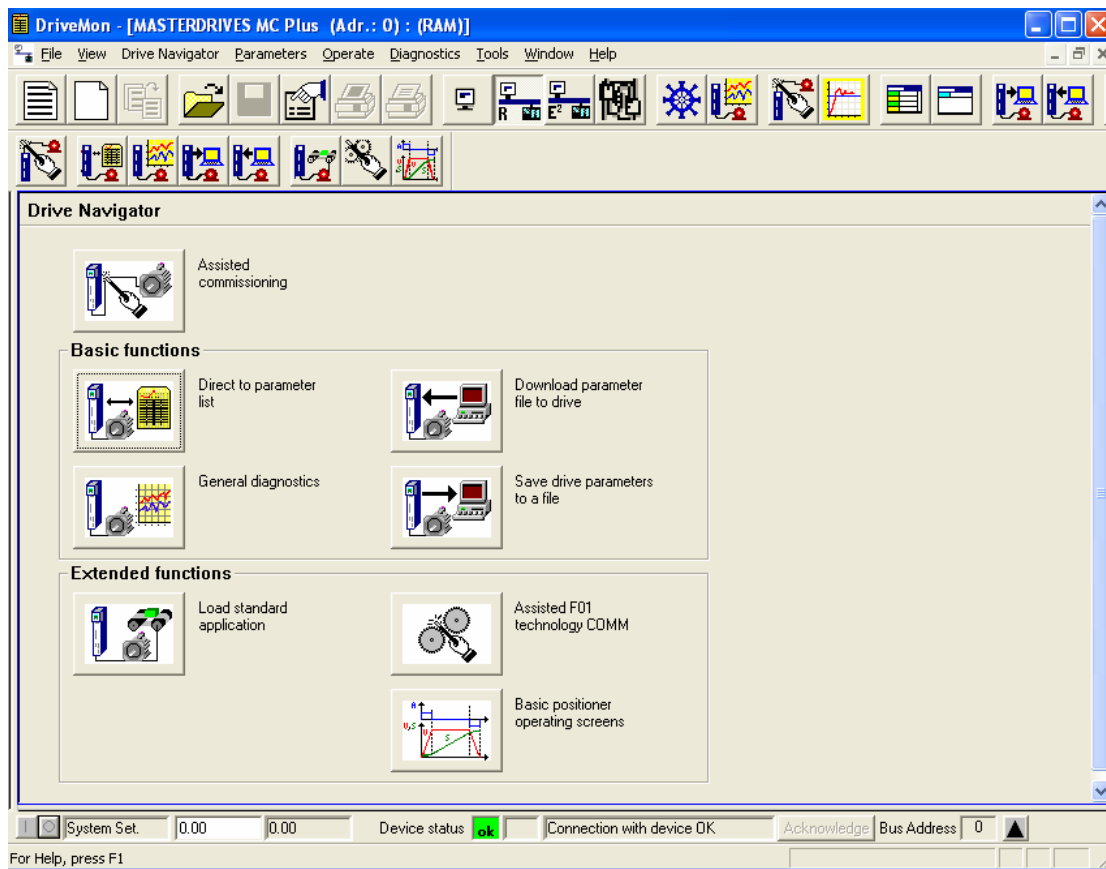


Fig. 8-10 Drive Navigator

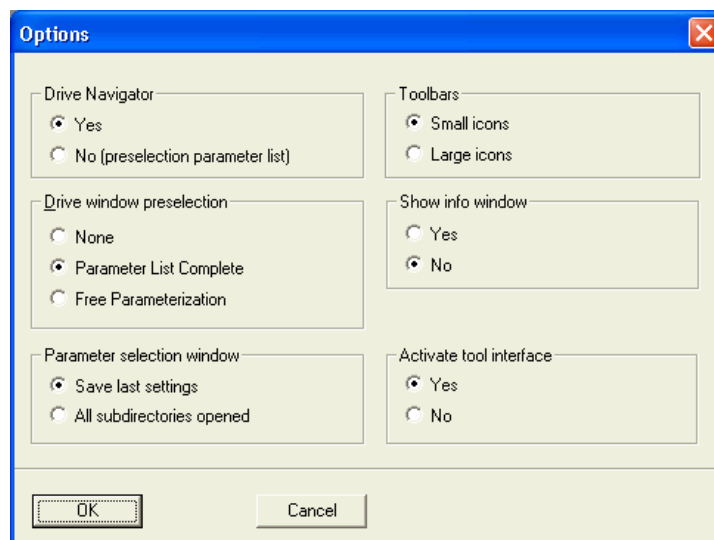




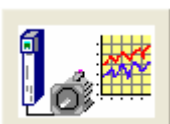







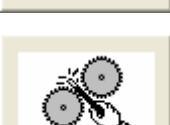

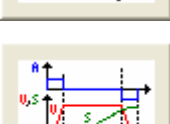



Fig. 8-11 Options menu display

**Toolbar of the Drive Navigator**

	=		Assisted commissioning
	=		Direct to parameter list
	=		General diagnostics
	=		Save drive parameters to a file
	=		Download parameter file to drive
	=		Load standard application
	=		Assisted F01 technology COMM
	=		Basic positioner operating screens



### 8.3.3.2 General diagnostics

Via the *Diagnostics* → *General diagnostics* menu the following window opens. This window gives a general overview of the active warnings and faults and their history. Both the warning and the fault number as well as plain text are displayed.

**General Diagnostics**

Active Warnings			Aktive Fault				
No.	Warning Text	About	No.	Fault Text	Fault ...	Fault Time	About
2	SIMOLINK start alarm	...	153	Request master control enable	0	0000:0000:0017	...
18	Encoder adjustment	...					
19	Encoder data serial protocol	...					
23	Motor temperature	...					

Fault History				
No.	Fault Text	Fault ...	Fault Time	About
2	153 Request master control enable	0	0000:0000:0017	...
3	2 Pre-charging fault	1	0000:0000:0017	...

Operat. Hours	17	d	1	h	17	s	DC Bus Volts	541	V
Firmwareversion	V2.20.0						Output Amps	13.9	A
CalcTimeHdroom	27					%	Motor Torque	79.78	%
Drive Temp	23					°C	Motor Temperat.	35	°C
Drive Utilizat.	66					%	n(act)	3000	min <sup>-1</sup>

[Extended Diagnostics](#)

Fig. 8-12 General diagnostics

Via the *Extended Diagnostics* button you can reach the next diagnostics window.

**Extended Diagnostics**

The window contains the following options:

- Graphic Diagnostics
- Bus Diagnostics
- Trace Function
- Cross Reference Binectors
- Cross Reference Connectors

[Abbrechen](#)

Fig. 8-13 Extended diagnostics

## 8.4 Parameter input via the PMU

The PMU parameterizing unit enables parameterization, operator control and visualization of the converters and inverters directly on the unit itself. It is an integral part of the basic units. It has a four-digit seven-segment display and several keys.

The PMU is used with preference for parameterizing simple applications requiring a small number of set parameters, and for quick parameterization.

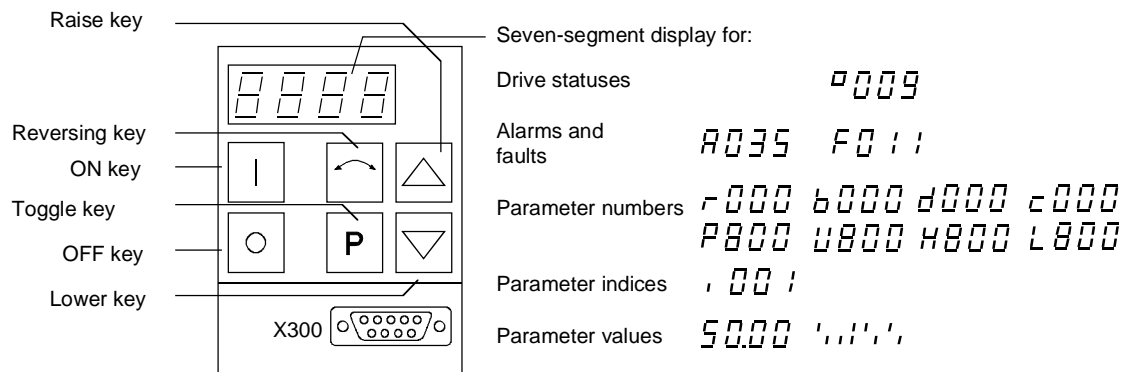


Fig. 8-14 PMU parameterizing unit







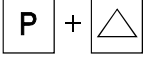
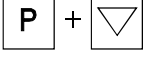
Key	Meaning	Function
	ON key	<ul style="list-style-type: none"> <li>For energizing the drive (enabling motor activation).</li> <li>If there is a fault: For returning to fault display</li> </ul>
	OFF key	<ul style="list-style-type: none"> <li>For de-energizing the drive by means of OFF1, OFF2 or OFF3 (P554 to 560) depending on parameterization.</li> </ul>
	Reversing key	<ul style="list-style-type: none"> <li>For reversing the direction of rotation of the drive. The function must be enabled by P571 and P572</li> </ul>
	Toggle key	<ul style="list-style-type: none"> <li>For switching between parameter number, parameter index and parameter value in the sequence indicated (command becomes effective when the key is released).</li> <li>If fault display is active: For acknowledging the fault</li> </ul>
	Raise key	For increasing the displayed value: <ul style="list-style-type: none"> <li>Short press = single-step increase</li> <li>Long press = rapid increase</li> </ul>
	Lower key	For lowering the displayed value: <ul style="list-style-type: none"> <li>Short press = single-step decrease</li> <li>Long press = rapid decrease</li> </ul>
	Hold toggle key and depress raise key	<ul style="list-style-type: none"> <li>If parameter number level is active: For jumping back and forth between the last selected parameter number and the operating display (r000)</li> <li>If fault display is active: For switching over to parameter number level</li> <li>If parameter value level is active: For shifting the displayed value one digit to the right if parameter value cannot be displayed with 4 figures (left-hand figure flashes if there are any further invisible figures to the left)</li> </ul>
	Hold toggle key and depress lower key	<ul style="list-style-type: none"> <li>If parameter number level is active: For jumping directly to the operating display (r000)</li> <li>If parameter value level is active: For shifting the displayed value one digit to the left if parameter value cannot be displayed with 4 figures (right-hand figure flashes if there are any further invisible figures to the right)</li> </ul>

Table 8-4 Operator control elements on the PMU

**Toggle key  
(P key)**

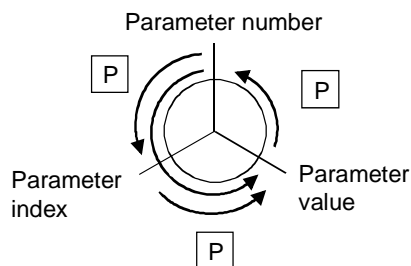
As the PMU only has a four-digit seven-segment display, the 3 descriptive elements of a parameter

- ◆ Parameter number,
- ◆ Parameter index (if parameter is indexed) and
- ◆ Parameter value

cannot be displayed at the same time. For this reason, you have to switch between the individual descriptive elements by depressing the toggle key. After the desired level has been selected, adjustment can be made using the raise key or the lower key.

With the toggle key, you can change over:

- from the parameter number to the parameter index
- from the parameter index to the parameter value
- from the parameter value to the parameter number



If the parameter is not indexed, you can jump directly to the parameter value.

**NOTE**

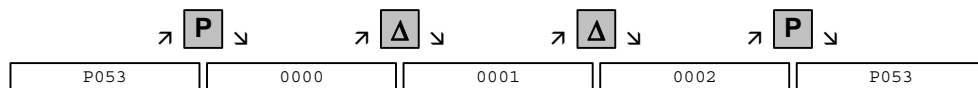
If you change the value of a parameter, this change generally becomes effective immediately. It is only in the case of acknowledgement parameters (marked in the parameter list by an asterisk ' \* ') that the change does not become effective until you change over from the parameter value to the parameter number.

Parameter changes made using the PMU are always safely stored in the EEPROM (protected in case of power failure) once the toggle key has been depressed.

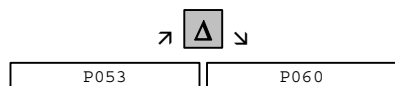
**Example**

The following example shows the individual operator control steps to be carried out on the PMU for a parameter reset to factory setting.

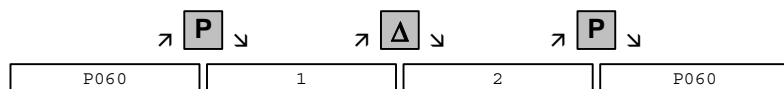
Set P053 to 0002 and grant parameter access for PMU



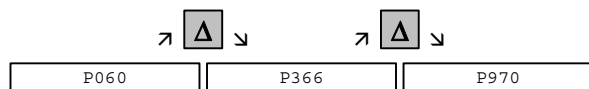
Select P060



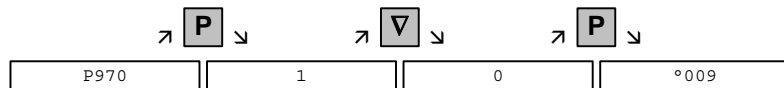
Set P060 to 0002 and select "Fixed settings" menu



Select P970



Set P970 to 0000 and start parameter reset



## 8.5 Parameter input via the OP1S

The operator control panel (OP1S) is an optional input/output device which can be used for parameterizing and starting up the units. Plain-text displays greatly facilitate parameterization.

The OP1S has a non-volatile memory and can permanently store complete sets of parameters. It can therefore be used for archiving sets of parameters, but first the parameter sets must be read out (upread) from the units. Stored parameter sets can also be transferred (downloaded) to other units.

The OP1S and the unit to be operated communicate with each other via a serial interface (RS485) using the USS protocol. During communication, the OP1S assumes the function of the master whereas the connected units function as slaves.

The OP1S can be operated at baud rates of 9.6 kBd and 19.2 kBd, and is capable of communicating with up to 32 slaves (addresses 0 to 31). It can therefore be used in a point-to-point link (e.g. during initial parameterization) or within a bus configuration.

The plain-text displays can be shown in one of five different languages (German, English, Spanish, French, Italian). The language is chosen by selecting the relevant parameter for the slave in question.

### Order numbers

Components	Order Number
OP1S	6SE7090-0XX84-2FK0
Connecting cable 3 m	6SX7010-0AB03
Connecting cable 5 m	6SX7010-0AB05
Adapter for installation in cabinet door incl. 5 m cable	6SX7010-0AA00

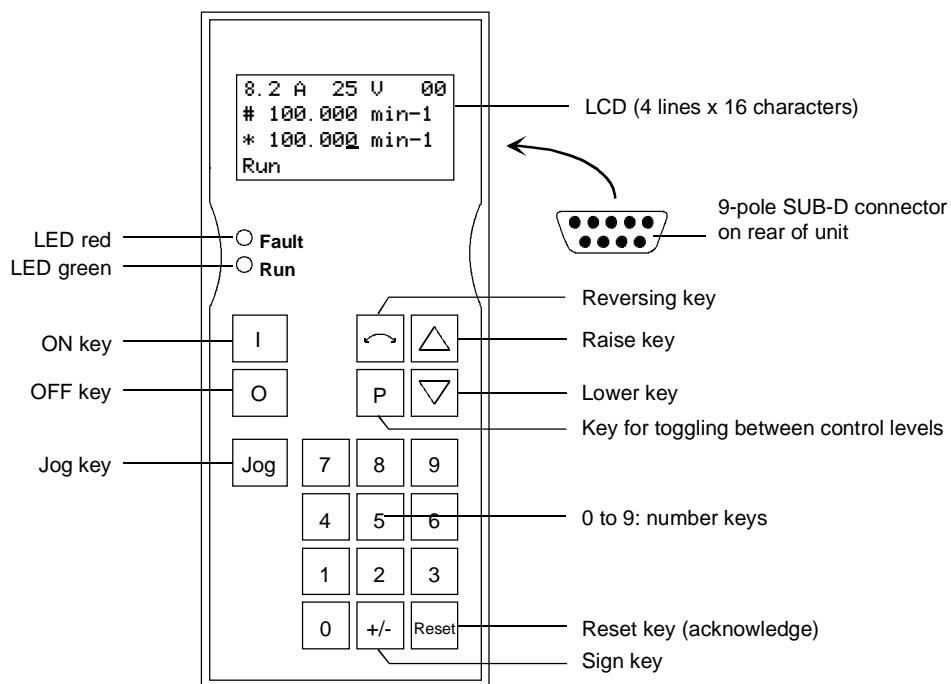


Fig. 8-15 View of the OP1S

## 8.5.1 Connecting, run-up

### 8.5.1.1 Connecting

The OP1S can be connected to the units in the following ways:

- ◆ Connection via 3 m or 5 m cable (e.g. as a hand-held input device for start-up)
- ◆ Connection via cable and adapter for installation in a cabinet door
- ◆ Plugging into MASTERDRIVES Compact units (for point-to-point linking or bus configuration)
- ◆ Plugging into MASTERDRIVES Compact PLUS units (for bus configuration)

#### Connection via cable

The cable is plugged into the Sub D socket X103 on units of the Compact PLUS type and into Sub D socket X300 on units of the Compact and chassis type.

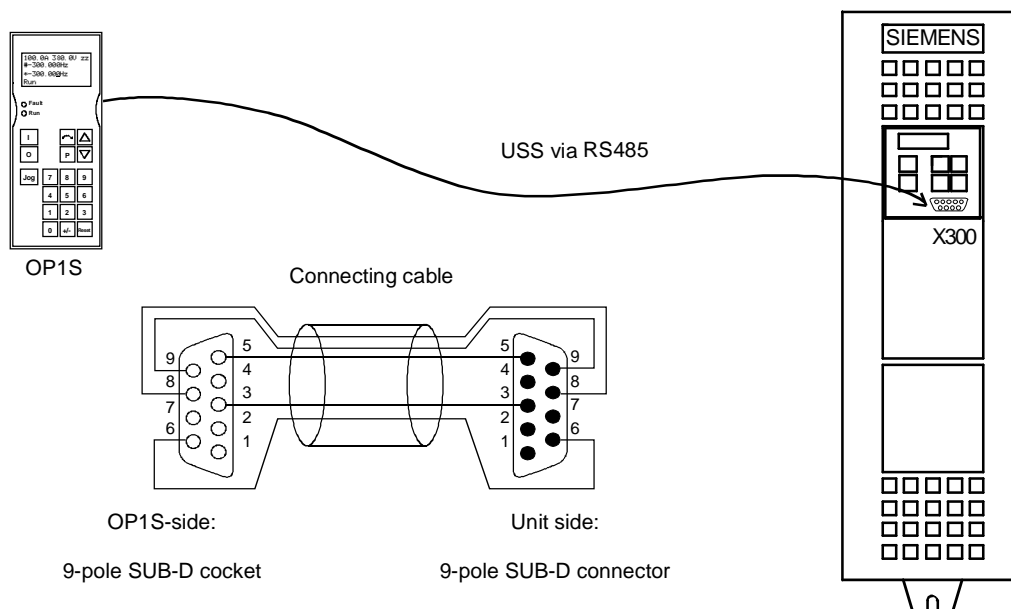


Fig. 8-16 The OP1S directly connected to the unit



**8.5.1.2 Run-up**

After the power supply for the unit connected to the OP1S has been turned on or after the OP1S has been plugged into a unit which is operating, there is a run-up phase.

**NOTICE**

---

The OP1S must not be plugged into the Sub D socket if the SCom1 interface parallel to the socket is already being used elsewhere, e.g. bus operation with SIMATIC as the master.

---

**NOTE**

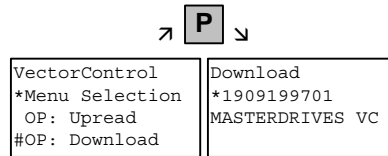
---

In the as-delivered state or after a reset of the parameters to the factory setting with the unit's own control panel, a point-to-point link can be adopted with the OP1S without any further preparatory measures.

When a bus system is started up with the OP1S, the slaves must first be configured individually. The plugs of the bus cable must be removed for this purpose.

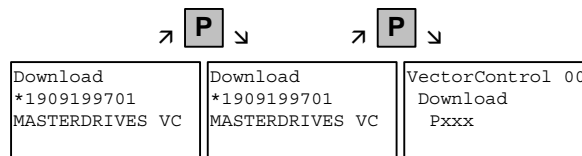
---

With the "OP: Download" function, a parameter set stored in the OP1S can be written into the connected slave. Starting from the basic menu, the "OP: Download" function is selected with "Lower" or "Raise" and activated with "P".



*Example: Selecting and activating the "Download" function*

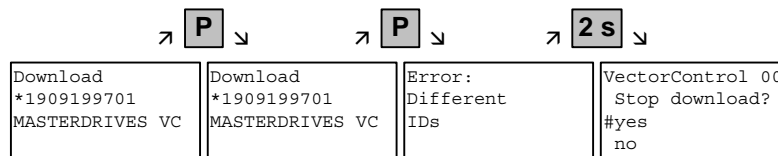
One of the parameter sets stored in the OP1S must now be selected with "Lower" or "Raise" (displayed in the second line). The selected ID is confirmed with "P". The slave ID can now be displayed with "Lower" or "Raise" (see section "Slave ID"). The "Download" procedure is then started with "P". During download, the OP1S displays the currently written parameter.



*Example: Confirming the ID and starting the "Download" procedure*

With "Reset", the procedure can be stopped at any time. If downloading has been fully completed, the message "Download ok" appears and the display returns to the basic menu.

After the data set to be downloaded has been selected, if the identification of the stored data set does not agree with the identification of the connected unit, an error message appears for approximately 2 seconds. The operator is then asked if downloading is to be discontinued.



Yes: Downloading is discontinued.

No: Downloading is carried out.

## 9 Parameterizing Steps

The chapter entitled "Parameterizing Steps" describes the parameter assignments to be made for starting up SIMOVERT MASTERDRIVES:

In addition to this chapter, you should also refer to Chapter 3 (First Start-Up) and Chapter 8 (Parameterization) in the operating instructions.

The parameterizing steps are divided into different categories:

- ◆ Parameter reset to factory setting (9.1)
- ◆ Quick parameterization procedures (9.2)
- ◆ Detailed parameterization (9.4)

### **Parameter reset to factory setting**

The factory setting is the defined initial state of all the parameters of a unit. The units are delivered with this setting.

A detailed description is given in section 9.1.

### **Quick parameterization procedures**

The quick parameterization procedures can always be used when the exact application conditions of the units are known and no tests with the associated extensive parameter corrections are required.

The following quick parameterization procedures are described in section 9.2:

1. Quick parameterization, P060 = 3  
(Parameterizing with parameter modules)
2. Parameterizing with user settings  
(Fixed settings or factory settings, P060 = 2)
3. Parameterizing with existing parameter files  
(Download, P060 = 6)

Depending on the specific conditions prevailing in each case, parameters can either be assigned in detail (see section 9.4) or with one of the specified quick procedures.

By activating a fixed setting (P060 = 2) the parameters of the unit can also be reset to the original values.

### Detailed parameterization

Detailed parameterization should always be used in cases where the exact application conditions of the units are not known beforehand and detailed parameter adjustments need to be made locally, e.g. on initial start-up.

The description of detailed parameterization in section 9.4 is divided into the following main steps:

1. Power section definition (P060 = 8)
2. Board definition (P060 = 4)
3. Drive definition (P060 = 5)
4. Function adjustment.

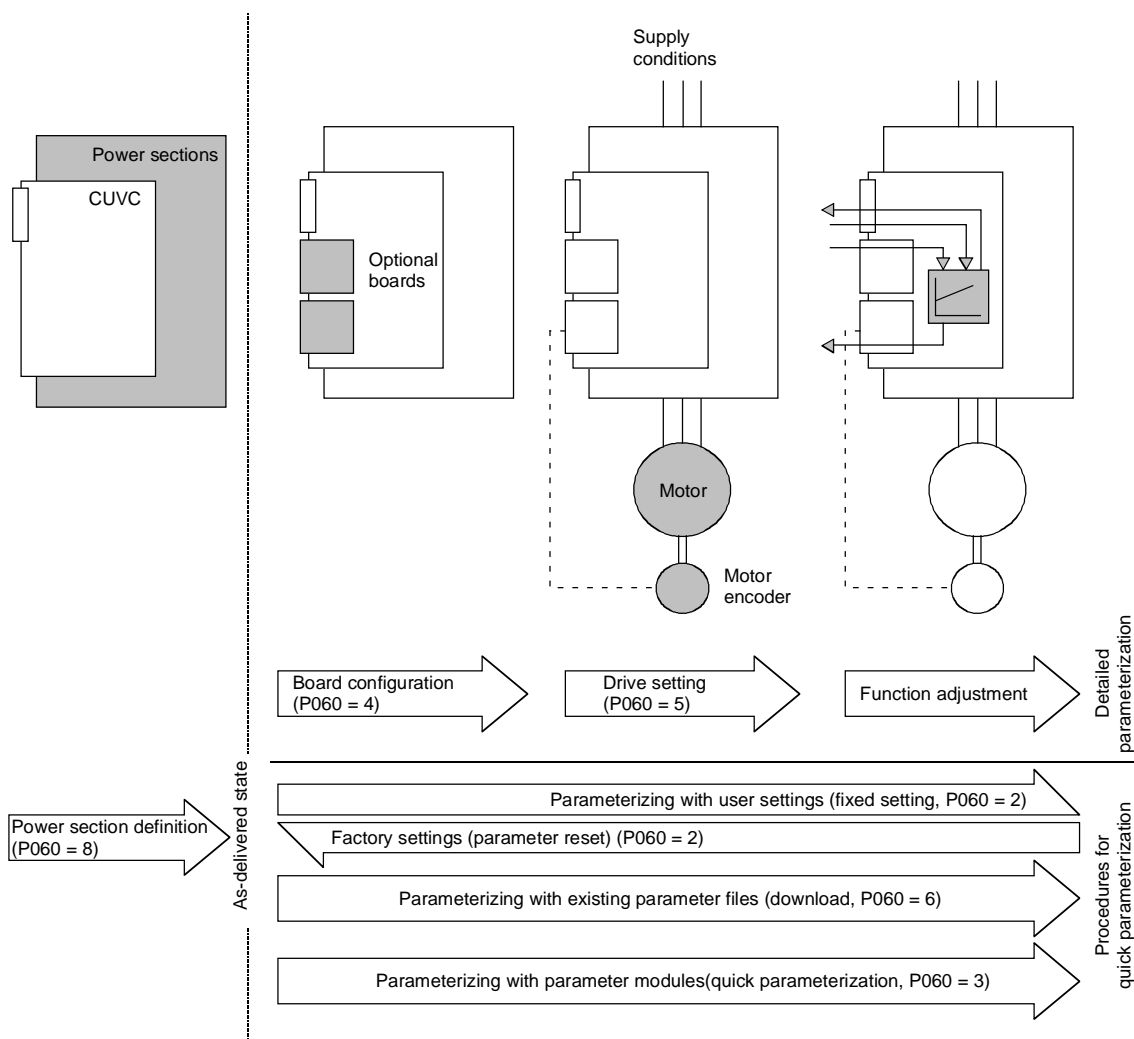


Fig. 9-1 Detailed and quick parameterization

## 9.1 Parameter reset to factory setting

The factory setting is the defined initial state of all parameters of a unit. The units are delivered with this setting.

You can restore this initial state at any time by resetting the parameters to the factory setting, thus canceling all parameter changes made since the unit was delivered.

The parameters for defining the power section and for releasing the technology options and the operating hours counter and fault memory are not changed by a parameter reset to factory setting.

Parameter number	Parameter name
P050	Language
P070	Order No. 6SE70..
P072	Rtd Drive Amps
P073	Rtd Drive Power
P366	Select FactSet
P947	Fault memory
P949	Fault value

Table 9-1 Parameters which are not changed by the factory setting

If the parameters are reset to the factory setting via one of the parameters (SST1, SST2, SCB, 1.CB/TB, 2.CB/TB), the interface parameters of that interface are not changed either. Communication via that interface therefore continues even after a parameter reset to the factory setting.

Parameter number	Parameter name
P053	Parameterization enable
P700	SST bus address
P701	SST baud rate
P702	SST PKW number
P703	SST PZD number
P704	SST frame failure

Table 9-2 The factory setting is made either via interface SST1 or SST2: Parameters that are not changed by the factory setting either. **None** of the indices of the parameters is changed.

Parameter number	Parameter name
P053	Parameterization enable
P696	SCB protocol
P700	SST bus address
P701	SST baud rate
P702	SST PKW number
P703	SST PZD number
P704	SST frame failure

Table 9-3 The factory setting is made via interface SCB2: Parameters that are not changed by the factory setting either. **None** of the indices of the parameters is changed.

Parameter number	Parameter name
P053	Parameterization enable
P711 to P721	CB parameters 1 to 11
P722	CB/TB frame failure
P918	CB bus address

Table 9-4 The factory setting is made either via interface 1.CB/TB or 2.CB/TB: Parameters that are not changed by the factory setting either. **None** of the indices of the parameters is changed.

## NOTE

Parameter factory settings which are dependent on converter or motor parameters are marked with '(~)' in the block diagrams.

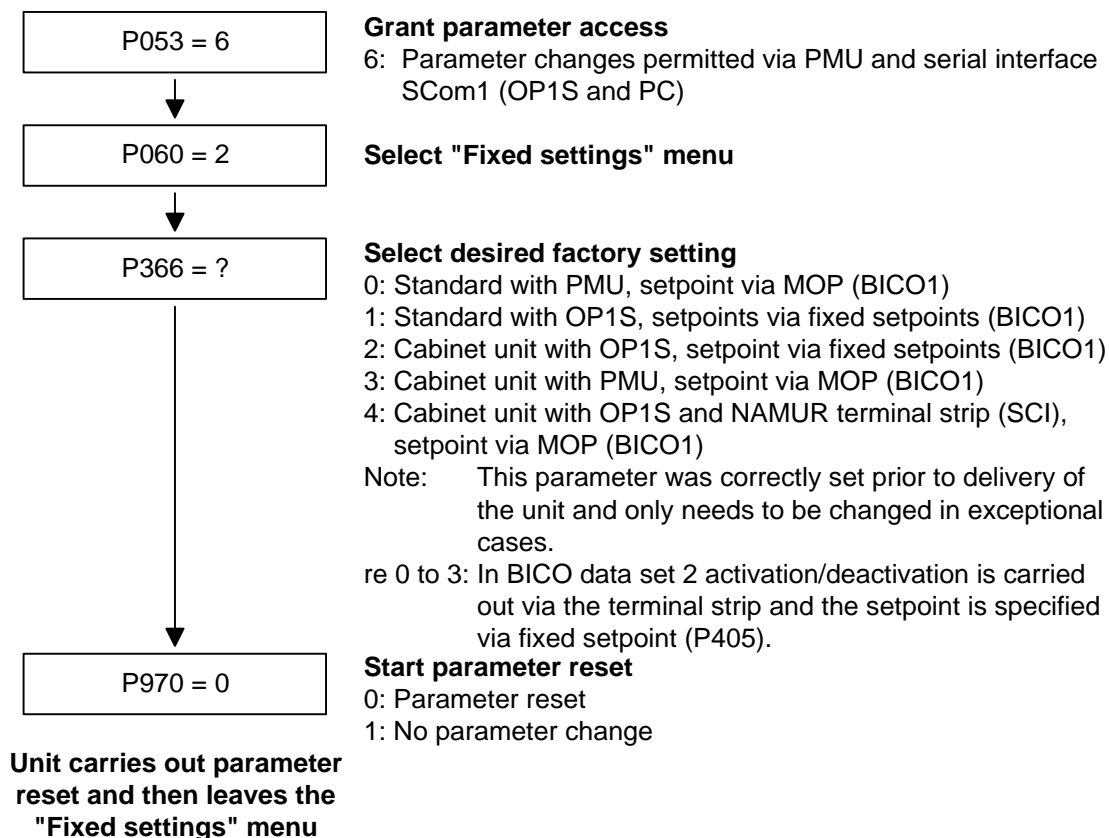


Fig. 9-2 Sequence for parameter reset to factory setting

**Factory settings  
dependent on P366**

Parameters dependent on P366	Designation of the parameter on the OP1S  (Src = Source)	Factory setting with PMU		Factory setting with OP1S		Cabinet unit with OP1S or terminal strip		Cabinet unit with PMU or terminal strip		Cabinet unit with NAMUR terminal strip (SCI)	
		P366 = 0		P366 = 1		P366 = 2		P366 = 3		P366 = 4	
		BICO1 (i001)	BICO2 (i002)	BICO1 (i001)	BICO2 (i002)	BICO1 (i001)	BICO2 (i002)	BICO1 (i001)	BICO2 (i002)	BICO1 (i001)	BICO2 (i002)
P443	Src MainSetpoint	KK058	KK040	KK040	KK040	KK040	KK040	KK058	KK040	KK058	K4102
P554	Src ON/OFF1	B0005	B0022	B2100	B0022	B2100	B0022	B0005	B0022	B2100	B4100
P555	Src1 OFF2	B0001	B0020	B0001	B0020	B0001	B0001	B0001	B0001	B0001	B0001
P556	Src2 OFF2	B0001	B0001	B0001	B0001	B0001	B0001	B0001	B0001	B0001	B4108
P565	Src1 Fault Reset	B2107	B2107	B2107	B2107	B2107	B2107	B2107	B2107	B2107	B2107
P566	Src2 Fault Reset	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B4107	B4107
P567	Src3 Fault Reset	B0000	B0018	B0000	B0018	B0000	B0010	B0000	B0010	B0000	B0000
P568	Src Jog Bit0	B0000	B0000	B2108	B0000	B2108	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000
P571	Src FWD Speed	B0001	B0001	B2111	B0001	B2111	B0001	B0001	B0001	B2111	B4129
P572	Src REV Speed	B0001	B0001	B2112	B0001	B2112	B0001	B0001	B0001	B2112	B4109
P573	Src MOP UP	B0008	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0008	B0000	B2113	B4105
P574	Src MOP Down	B0009	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0009	B0000	B2114	B4106
P575	Src No ExtFault1	B0001	B0001	B0001	B0001	B0018	B0018	B0018	B0018	B0018	B0018
P588	Src No Ext Warn1	B0001	B0001	B0001	B0001	B0020	B0020	B0020	B0020	B0020	B0020
P590	Src BICO DSet	B0014	B0014	B0014	B0014	B0012	B0012	B0012	B0012	B4102	B4102
P651	Src DigOut1	B0107	B0107	B0107	B0107	B0000	B0000	B0000	B0000	B0107	B0107
P652	Src DigOut2	B0104	B0104	B0104	B0104	B0000	B0000	B0000	B0000	B0104	B0104
P653	Src DigOut3	B0000	B0000	B0000	B0000	B0107	B0107	B0107	B0107	B0000	B0000
P693.1	SCI AnaOutActV 1	K0000	K0000	K0000	K0000	K0000	K0000	K0000	K0000	KK020	KK020
P693.2	SCI AnaOutActV 2	K0000	K0000	K0000	K0000	K0000	K0000	K0000	K0000	K0022	K0022
P693.3	SCI AnaOutActV 3	K0000	K0000	K0000	K0000	K0000	K0000	K0000	K0000	K0024	K0024
P698.1	Src SCI DigOut 1	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0100	B0100
P698.2	Src SCI DigOut 2	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0120	B0120
P698.3	Src SCI DigOut 3	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0108	B0108
P698.4	Src SCI DigOut 4	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0000	B0107	B0107
P704.3	SCom TlgOFF SCB	0 ms	0 ms	0 ms	0 ms	0 ms	0 ms	0 ms	0 ms	100 ms	100 ms
P796	Compare Value	100.0	100.0	100.0	100.0	100.0	100.0	100.0	100.0	2.0	2.0
P797	Compare Hyst	3.0	3.0	3.0	3.0	3.0	3.0	3.0	3.0	1.0	1.0
P049.4	OP OperDisp	r229	r229	P405	P405	P405	P405	r229	r229	r229	r229

Table 9-5 Factory setting dependent on P366

All other factory setting values are not dependent on P366 and can be taken from the parameter list or from the block diagrams (in the Compendium).

The factory settings for Index 1 (i001) of the respective parameter are displayed in the parameter list.



**Significance of the binectors and connectors for factory setting:**

Entry	Description	See function diagram (in Compendium)
B0000	Fixed binector 0	-15.4-
B0001	Fixed binector 1	-15.4-
B0005	PMU ON/OFF	-50.7-
B0008	PMU MOP UP	-50.7-
B0009	PMU MOP DOWN	-50.7-
B0010	DigIn1	-90.4-
B0012	DigIn2	-90.4-
B0014	DigIn3	-90.4-
B0016	DigIn4	-90.4-
B0018	DigIn5	-90.4-
B0020	DigIn6	-90.4-
B0022	DigIn7	-90.4-
B0100	Rdy for ON	-200.5-
B0104	Operation	-200.5-
B0107	No fault	-200.6-
B0108	No OFF2	-200.5-
B0120	CompV OK	-200.5-
B2100	SCom1 Word1 Bit0	-100.8-
...		
B2115	SCom1 Word1 Bit15	-100.8-
B4100	SCI1 SI1 DigIn	-Z10.7- / -Z30.4-
...		
B4115	SCI1 SI1 DigIn	-Z30.8-
r229	n/f(set,smooth)	-360.4- / -361.4- / -362.4- / -363.4- / -364.4-
P405	Fixed setpoint 5	-290.3-
KK0020	Speed (smoothed)	-350.8- / -351.8- / -352.8-
K0022	Output Amps (smoothed)	-285.8- / -286.8-
K0024	Torque (smoothed)	-285.8-
KK0040	Current FixSetp	-290.6-
KK0058	MOP (Output)	-300.8-

Bxxxx = Binector = freely assignable digital signal  
(values 0 and 1)

Kxxxx = Connector = freely assignable 16-bit signal  
(4000h = 100 %)

KKxxxx = Double connector = freely assignable 32-bit signal  
(4000 0000h = 100 %)

Use of binectors for **digital inputs** in factory settings:

When B0010 to B0017 (DigIn1 to 4) are used, the corresponding digital outputs cannot be used!

P366	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
BICO data set	1	2	1	2	1	2	1	2	1	2
B0010						P567		P567		
B0012					P590	P590	P590	P590		
B0014	P590	P590	P590	P590						
B0016		P580		P580		P580		P580		P580
B0018		P567		P567	P575	P575	P575	P575	P575	P575
B0020		P555		P555	P588	P588	P588	P588	P588	P588
B0022		P554		P554		P554		P554		

**Meaning of the parameters in the factory setting:**

Entry	Description	See function diagram (in Compendium)
P554	Src ON/OFF1	-180-
P555	Src1 OFF2(electr)	-180-
P567	Src3 Fault Reset	-180-
P575	Src No ExtFault1	-180-
P580	Src FixSetp Bit0	-190-
P588	Src No Ext Warn 1	-190-
P590	Src BICO DSet	-190-

## 9.2 Quick parameterization procedures

The following quick procedures are always used in cases where the application conditions of the units are exactly known and no tests and related extensive parameter corrections are required. Typical examples of applications for quick parameterization are when units are installed in standard machines or when a unit needs replacing.

### 9.2.1 Quick parameterization, P060 = 3 (Parameterizing with parameter modules)

Pre-defined, function-assigned parameter modules are stored in the units. These parameter modules can be combined with each other, thus making it possible to adjust your unit to the desired application by just a few parameter steps. Detailed knowledge of the complete parameter set of the unit is not required.

Parameter modules are available for the following function groups:

1. Motors (input of the rating plate data with automatic parameterization of open-loop and closed-loop control)
2. Open-loop and closed-loop control types
3. Setpoint and command sources

Parameterization is effected by selecting a parameter module from each function group and then starting quick parameterization. In accordance with your selection, the necessary unit parameters are set to produce the desired control functionality. The motor parameters and the relevant controller settings are calculated using automatic parameterization (P115 = 1).

#### NOTE

---

Parameterizing with parameter modules is carried out only in BICO data set 1 and in function and motor data set 1.

Quick parameterization is effected in the "Download" converter status. Since quick parameterization includes the factory settings for all parameters, all previous parameter settings are lost.

Quick parameterization incorporates an abridged drive setting, (e.g. pulse encoder always with pulse number/revolution 1024). The complete procedure is given in the "Drive setting" section.

---

**Function diagram modules**

Function diagram modules (function diagrams) are shown after the flow chart for parameter modules stored in the unit software. On the first few pages are the :

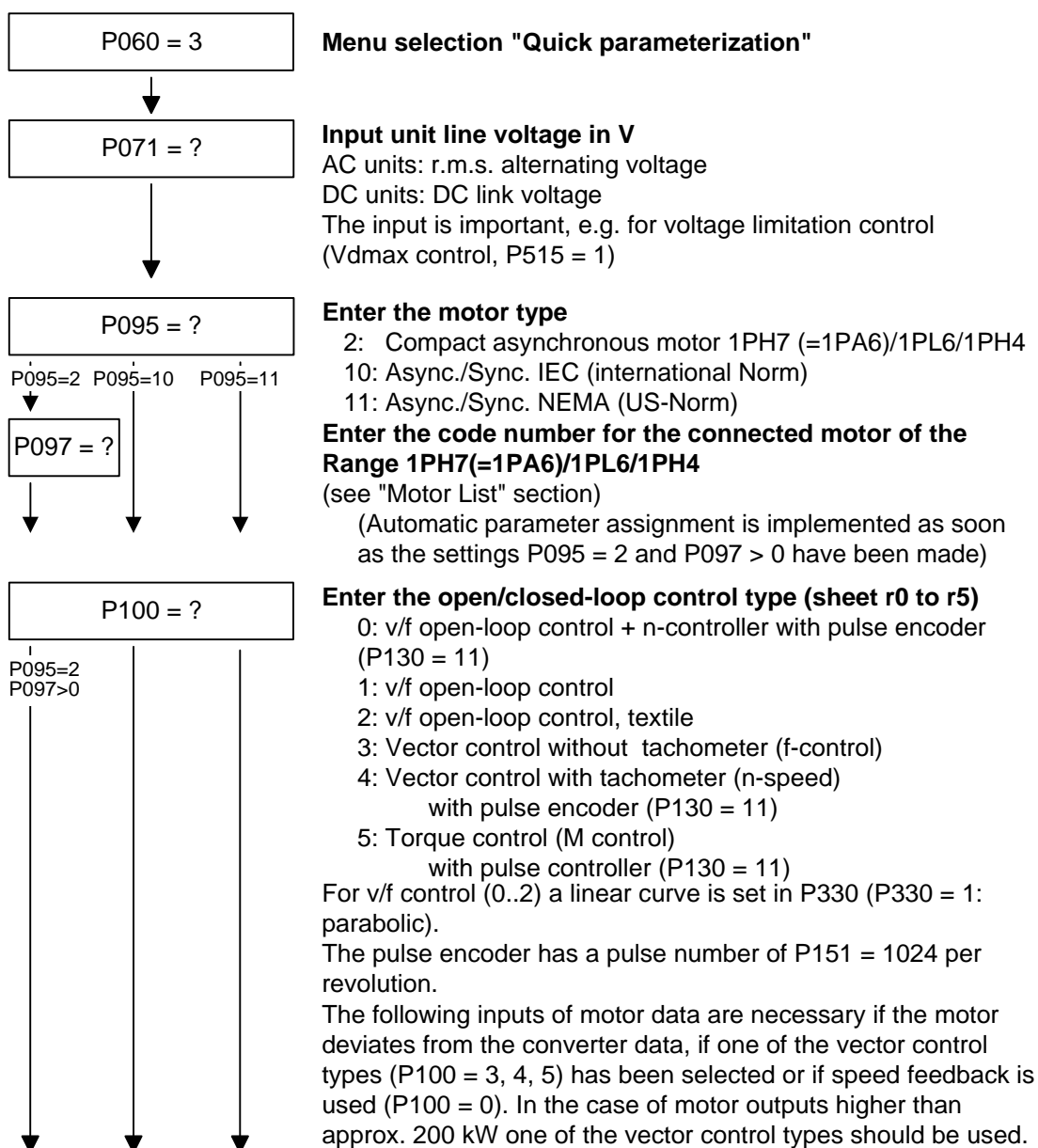
- ◆ setpoint and command sources (sheets s0 to s81), on the following pages are the
- ◆ analog outputs and the display parameters (sheet a0) and the
- ◆ open-loop and closed-loop control types (sheets r0 to r5).

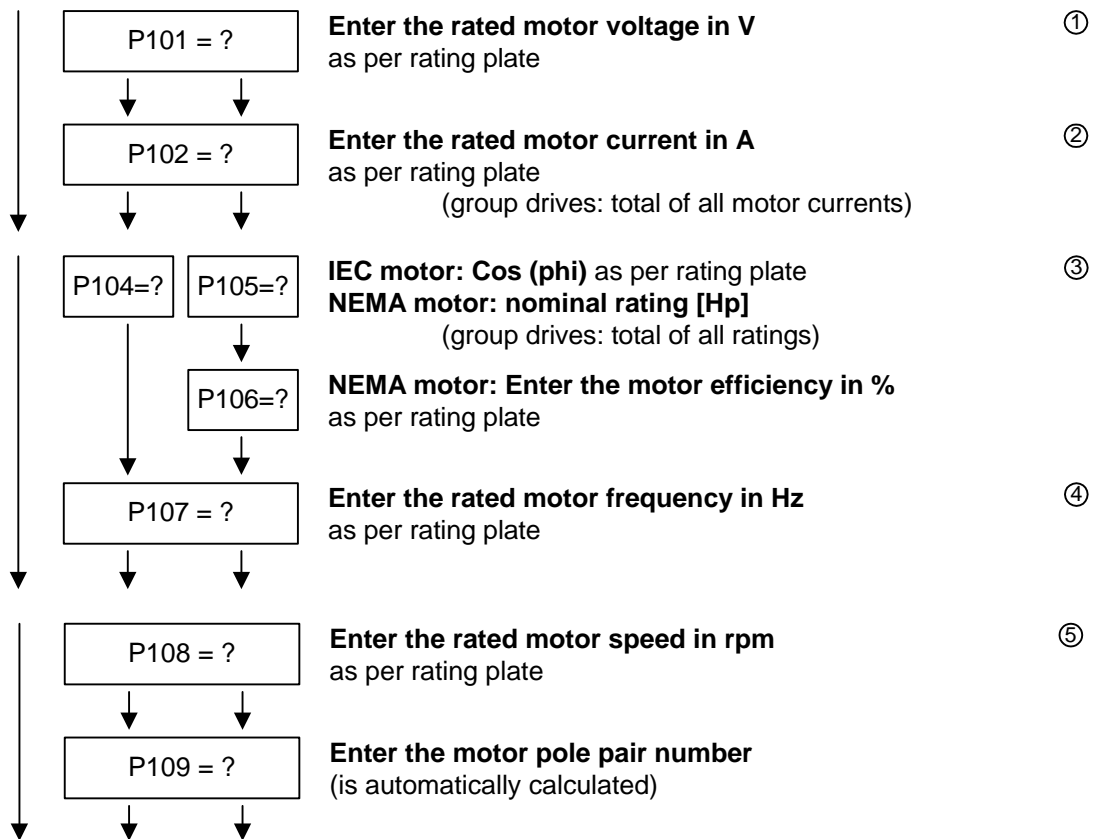
It is therefore possible to put together the function diagrams to exactly suit the selected combination of setpoint/command source and open/closed-loop control type. This will give you an overview of the functionality parameterized in the units and of the necessary assignment of the terminals.

The function parameters and visualization parameters specified in the function diagrams are automatically adopted in the user menu (P060 = 0) and can be visualized or changed there.

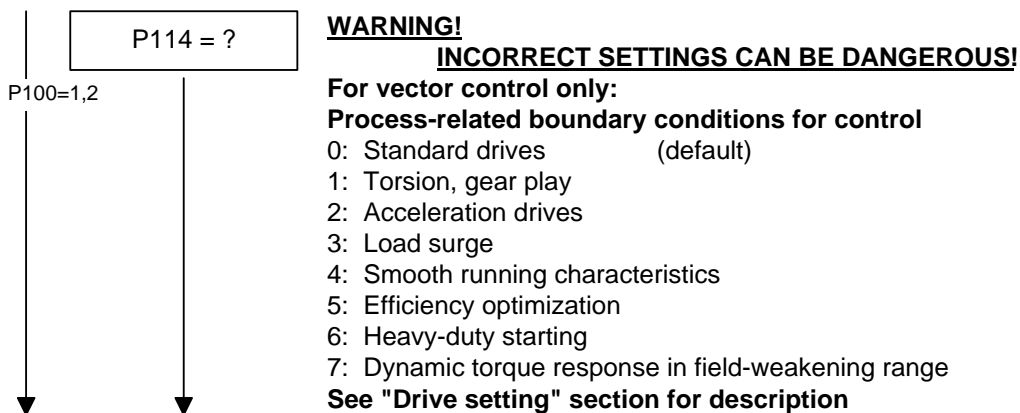
The parameter numbers of the user menu are entered in P360.

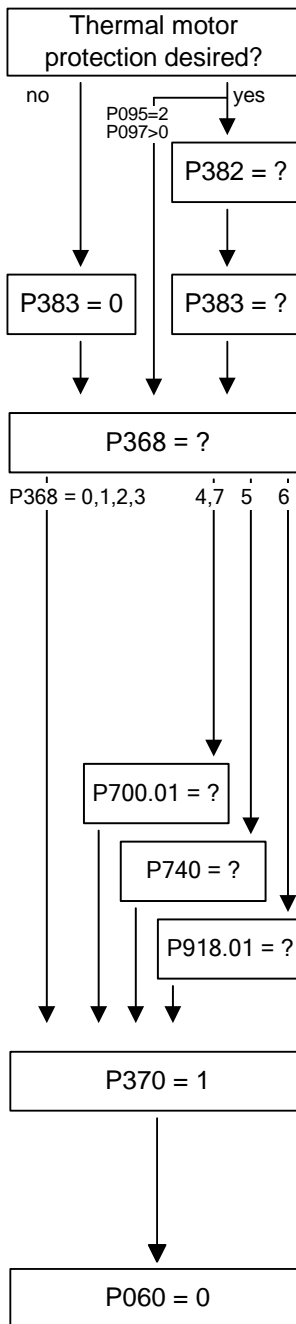
Reference is made in the function diagrams to the respective function diagram numbers (Sheet [xxx]) of the detail diagrams (in the Compendium).





<b>SIEMENS</b>		3 ~Mot.	1LA7133-4AA10	<b>CE</b>
		IP 55	Nr.E H984 6148 01 002	
		132 M/IM B3	EN 60034 Th.Cl. F	
④	50 Hz	230 / 400V / Y	60 Hz	460 V Y
⑤	7.5 kW	26.5 / 15.3 A	8.6 kW	14.7 A
	cos 0.82	1455 / min	cos 0.83	1755 / min
③	220-240 / 380-420 V / Y			440/480 V Y
	26.5-27.0 / 15.3-15.6 A	SF 1.1		15.0-15.2 A



**System with motor protection according to UL regulation?**

The motor temperature is calculated via the motor current.  
(In the pre-setting, motor overload protection in accordance with UL regulation is activated!)

**Specify motor cooling**

0: self-ventilated

1: forced-ventilated

(automatically pre-set for P095 = 2, P097 > 0)

**Enter the thermal time constant of the motor in s**

The values can be taken from the table on the next page  
(automatically pre-set for P095 = 2, P097 > 0).

The motor load limit (P384.2) is pre-assigned to 100 %.

**Select setpoint and command source (sheet s0...s4, s6, s7)**

0: PMU + MOP (Operation via the operator panel,  
see next page for description)

1: Analog and digital inputs on the terminal strip

2: Fixed setpoints and digital inputs on the terminal strip

3: MOP and digital inputs on the terminal strip

4: USS1 (e.g. with SIMATIC)

5: not used

6: PROFIBUS (CBP)

7: OP1S and fixed setpoints via SCom1 (X300: PMU)

8: OP1S and MOP via SCom1 (X300: PMU)

**Enter the USS bus address****Enter the SIMOLINK module address****Enter the PROFIBUS address****Start of quick parameterization**

0: No parameter change

1: Parameter change in accordance with selected combination  
of parameter modules

(automatic factory setting according to P366)

(followed by automatic parameterization as for






P115 = 1)


**Return to the user menu**


End of quick parameterization


**P368  
setpoint source****Settings PMU and motor-operated potentiometer (P368 = 0)**

This setting allows the drive to be operated via the PMU:

ON / OFF	=	 , 
faster / slower	=	Arrow up / down  
Anticlockwise / clockwise	=	Arrow left / right 

When the  key is pressed, the motor starts and runs up to the minimum speed set in P457.

Afterwards, the speed can be increased by pressing the  key.

The speed is decreased by pressing the  key.

The selection of setpoint sources (P368) may be restricted by the type of factory setting (P366).

Factory setting P366	Setpoint source P368
0 = PMU	0 ... 8 = All sources possible
1 = OP1S	7 = OP1S
2 = Cabinet unit OP1S	7 = OP1S
3 = Cabinet unit PMU	0 = PMU
4 = OP1S and SCI	8 = OP1S

**P383 Mot Tmp T1**

Thermal time constant of the motor

**Setting notes**

Activation of the  $i^2t$  calculation is made by setting a parameter value  $\geq$  100 seconds.

Example: for a 1LA5063 motor, 2-pole design, the value 480 seconds has to be set.

The thermal time constants for Siemens standard motors are given in the following table in seconds:



**1LA-/1LL motors**

Type	2-pole	4-pole	6-pole	8-pole	10-pole	12-pole
1LA5063	480	780	-	-	-	-
1LA5070	480	600	720	-	-	-
1LA5073	480	600	720	-	-	-
1LA5080	480	600	720	-	-	-
1LA5083	600	600	720	-	-	-
1LA5090	300	540	720	720	-	-
1LA5096	360	660	720	840	-	-
1LA5106	480	720	720	960	-	-
1LA5107	-	720	-	960	-	-
1LA5113	840	660	780	720	-	-
1LA5130	660	600	780	600	-	-
1LA5131	660	600	-	-	-	-
1LA5133	-	600	840	600	-	-
1LA5134	-	-	960	-	-	-
1LA5163	900	1140	1200	720	-	-
1LA5164	900	-	-	-	-	-
1LA5166	900	1140	1200	840	-	-
1LA5183	1500	1800	-	-	-	-
1LA5186	-	1800	2400	2700	-	-
1LA5206	1800	-	2700	-	-	-
1LA5207	1800	2100	2700	3000	-	-
1LA6220	-	2400	-	3300	-	-
1LA6223	2100	2400	3000	3300	-	-
1LA6253	2400	2700	3000	3600	-	-
1LA6280	2400	3000	3300	3900	-	-
1LA6283	2400	3000	3300	3900	-	-
1LA6310	2700	3300	3600	4500	-	-
1LA6313	2700	3300	3600	4500	-	-
1LA6316	2880	3480	3780	4680	-	-
1LA6317	2880	3480	3780	4680	-	-
1LA6318	-	-	3780	4680	-	-
1LA831.	2100	2400	2700	2700	3000	3000
1LA835.	2400	2700	3000	3000	3300	3300
1LA840.	2700	3000	3300	3300	3600	3600
1LA845.	3300	3300	3600	3600	4200	4200
1LL831.	1500	1500	1800	1800	2100	2100
1LL835.	1800	1800	2100	2100	2400	2400
1LL840.	2100	2100	2100	2100	2400	2400
1LL845.	2400	2100	2400	2400	2700	2700

Type	2-pole	4-pole	6-pole	8-pole	10-pole	12-pole
1LA135.	1800	2100	2400	-	-	-
1LA140.	2100	2400	2700	2700	-	-
1LA145.	2400	2700	3000	3000	3300	3300
1LA150.	3000	3000	3300	3300	3900	3900
1LA156.	3600	3300	3600	3600	4200	4200
1LL135.	1200	1200	1500	-	-	-
1LL140.	1500	1500	1800	1800	-	-
1LL145.	1800	1800	1800	1800	2100	2100
1LL150.	2100	1800	2100	2100	2400	2400
1LL156.	2400	2100	2100	2100	2400	2400

**1LA7 motors**

The data for 1LA5 motors are also applicable for 1LA7 motors with the same designation.

**1LG4 motors**

Type	2-pole	4-pole	6-pole	8-pole
183	1200	1500	-	-
186	-	1500	1800	2100
188	1200	2100	2100	2400
206	1500	-	2100	-
207	1500	2100	2400	2400
208	1800	2700	2700	3000
220	-	2700	-	2700
223	2100	2400	2700	2700
228	2100	2700	3000	3300
253	2700	2700	3000	3000
258	2400	3000	3600	3000
280	2400	2700	3000	3300
283	2400	3000	2700	3300
288	2400	3300	3000	3300
310	2400	2700	3000	2700
313	2400	2400	3300	4200
316	2100	3600	3600	3600
317	3000	3600	4200	4500
318	3300	4200	4500	4800

**1LG6 motors**

Type	2-pole	4-pole	6-pole	8-pole
183	1800	1800	-	-
186	-	1800	2700	2100
206	1800	-	2700	-
207	1800	2700	2700	2700
220	-	2400	-	2700
223	2400	2700	3300	2400
253	2700	3000	2700	3000
280	2400	3300	3000	3600
283	2400	3000	3600	3900
310	2700	3300	3600	3900
313	2700	3900	3600	4200
316	2700	3900	4200	4200
317	2700	3900	4500	3900
318	3600	3900	4500	5700

**1PH6 motors**

Type	1PH610	1PH613	1PH616	1PH618	1PH620	1PH622
T1 in s	1500	1800	2100	2400	2400	2400

Exceptions: 1PH610 at n = 1150 rpm: T1 = 1200 n

**1PA6 motors  
(= 1PH7 motors)**

Shaft height	100	132	160	180	225
T1 in s	1500	1800	2100	2400	2400

Type	1PH7284	1PH7286	1PH7288
T1 in s	4500	5000	5400

**1PL6 motors**

Shaft height	180	225
T1 in s	1800	1800

Type	1PL6284	1PH6286	1PH6288
T1 in s	3200	3900	4300

**1PH4 motors**

Shaft height	100	132	160
T1 in s	1500	1800	2100

**NOTE**

If 1PH7, 1PL6, or 1PH4 motors are parameterized in the list selection (P097), both the motor cooling (P382) and the thermal motor time constant (P383) are assigned the correct default values.

**Reference quantities** Display of function parameters, monitoring parameters, and connectors are limited to double the reference value.

After fast parameterization, the reference and rated motor values are identical. This enables signal representation (e.g. via connectors) up to twice the rated motor values. If this is not sufficient, you can switch to the menu "Drive setting" (P060 = 5) to adapt the reference values. The following parameters are available for that purpose:

P350	Reference current	in A
P351	Reference voltage	in V
P352	Reference frequency	in Hz
P353	Reference speed	in rpm
P354	Reference torque	in Nm

**Dependent reference values**

Speed reference frequency and reference speed are always coupled via the number of pole pairs.

$$P353 = P352 \times \frac{60}{P109}$$

If one of the two parameters is altered, the second is converted using this equation.

The reference power (in W) is calculated from the reference torque and reference speed:

$$R_{W,ref} = \frac{P354 \times P353 \times 2 \times \pi}{60}$$

Power values of the closed-loop control are also stated as a percentage and refer to the reference power stated. Conversion to rated motor power is possible using the ratio  $P_{W,ref} / P_{mot,rated}$ .

$$P_{mot,rated} = \frac{P113 \times 2 \times \pi \times P108}{60}$$

**Automatic motor identification**

For exact determination of the motor parameters, it is possible to carry out automatic motor identification and speed controller optimization.

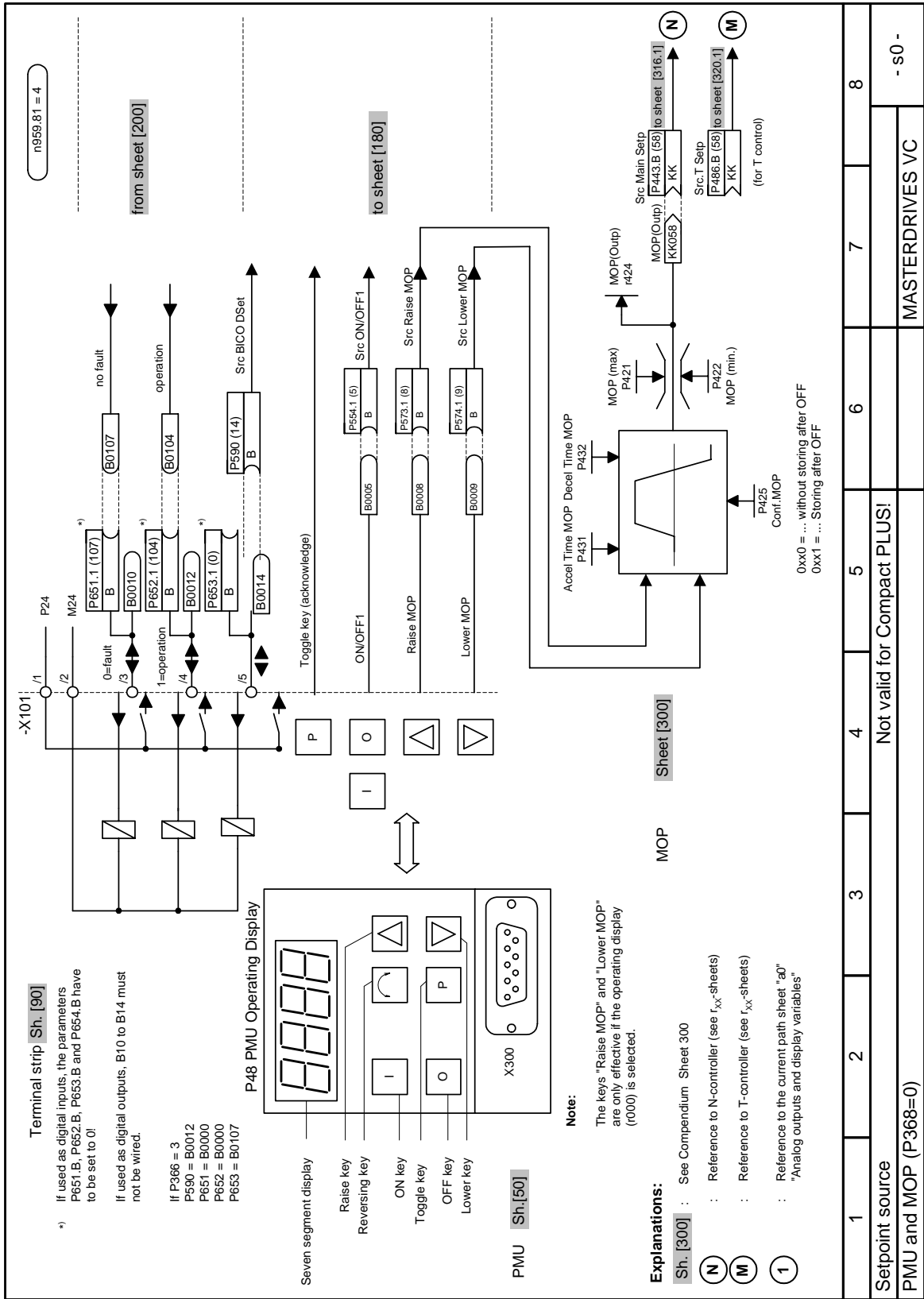
For this purpose, the procedures of the "Drive setting" have to be observed. If one of the vector control types (P100 = 3, 4, 5) of a converter without a sinusoidal output filter and of an induction motor without an encoder or with a pulse encoder (correct number of pulses in P151) is used, the motor identification procedure can be shortened. In this case, "Complete motor identification" has to be selected (P115 = 3) and the converter has to be powered up accordingly if the alarms A078 and A080 appear.

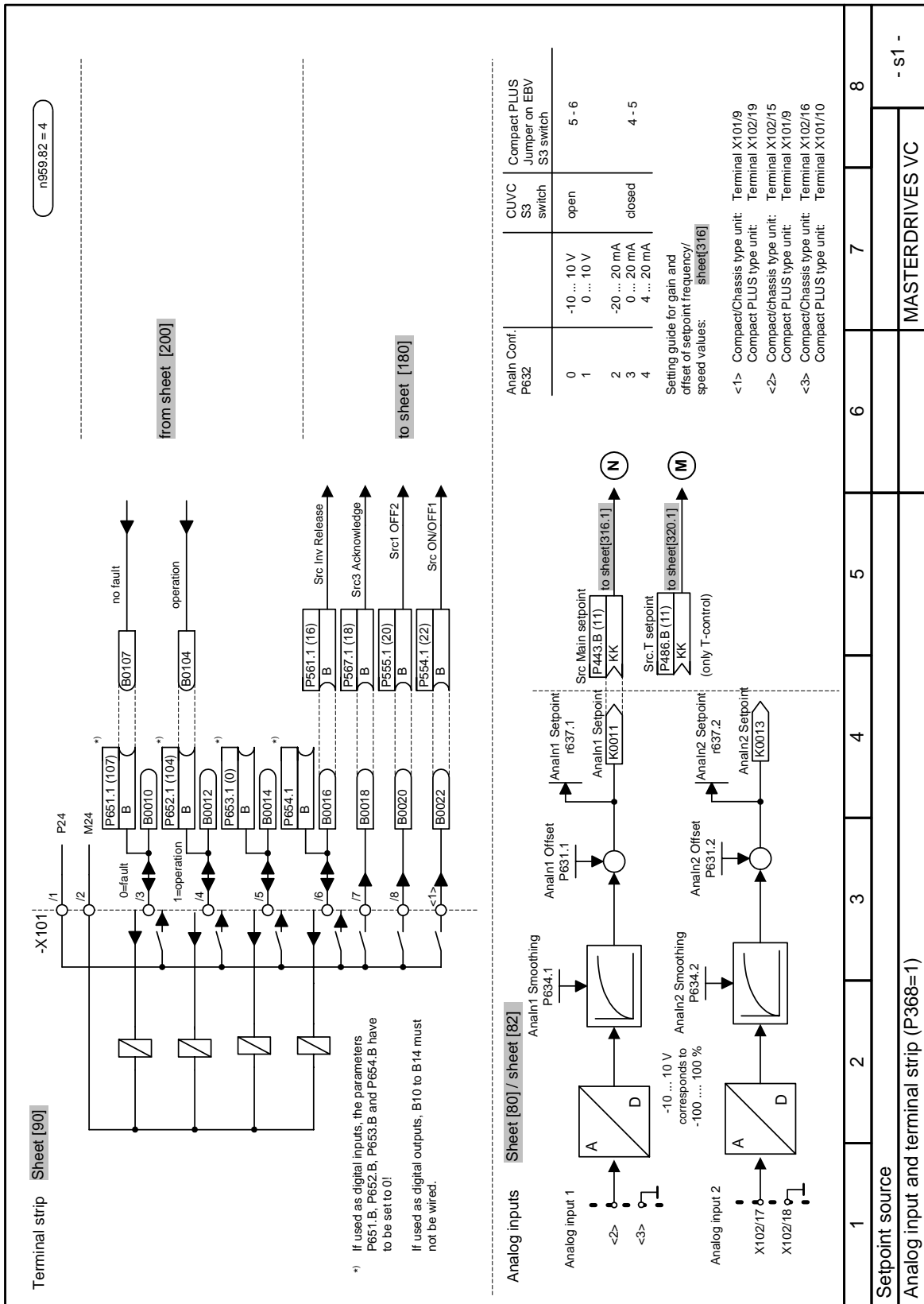
**WARNING**

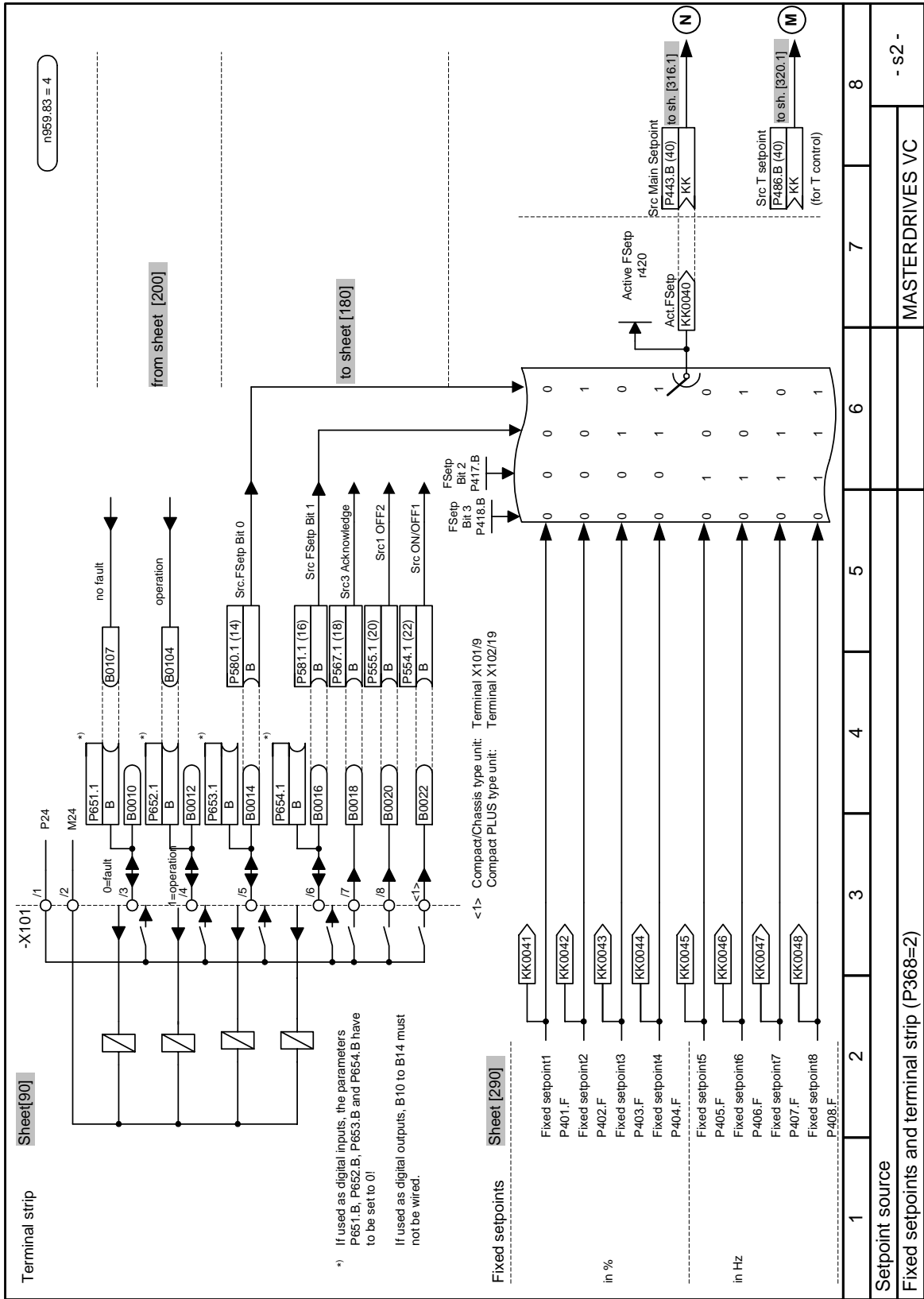


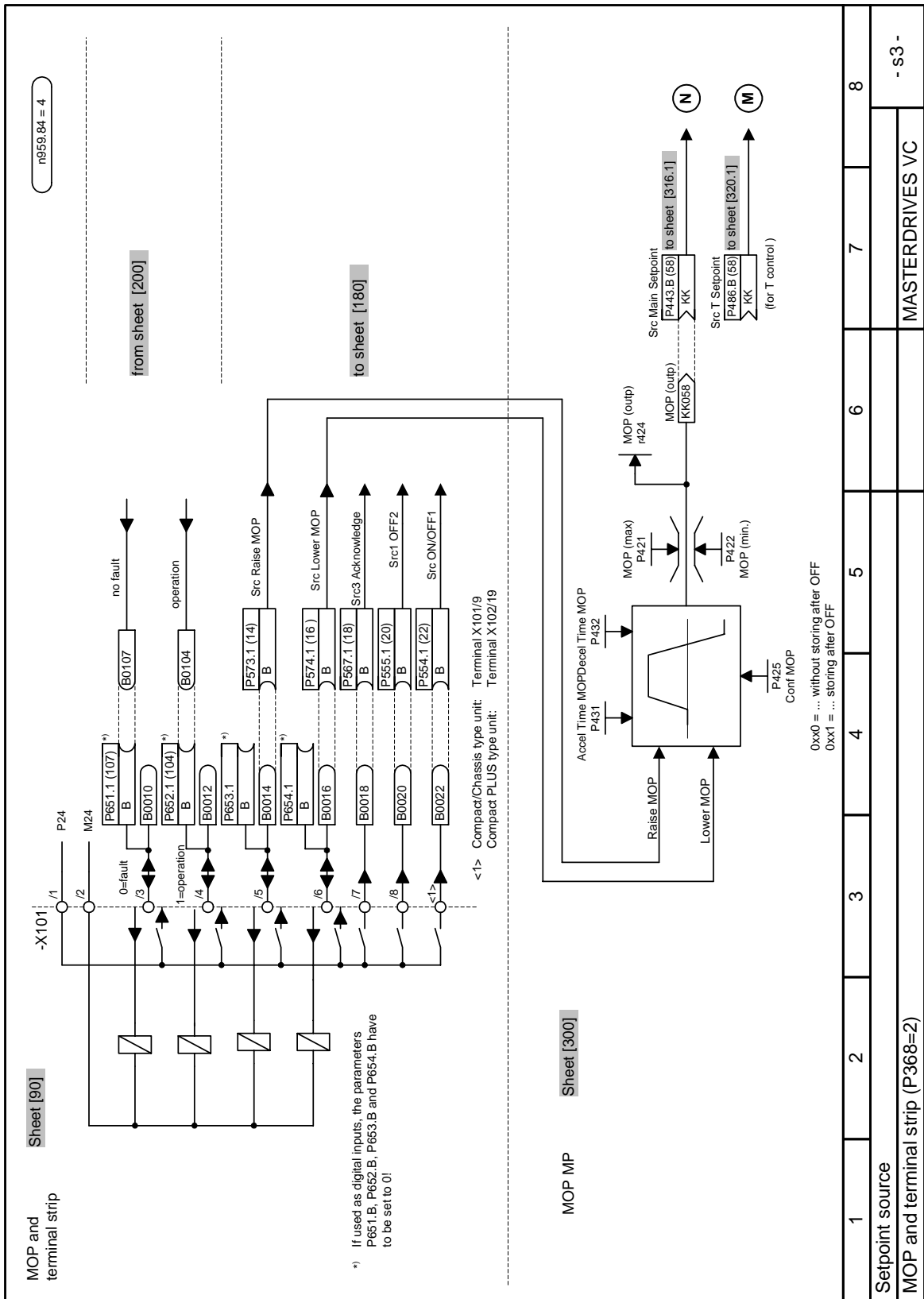
During motor identification inverter pulses are released and the drive rotates!

For reasons of safety, identification should first be carried out without coupling of the load.

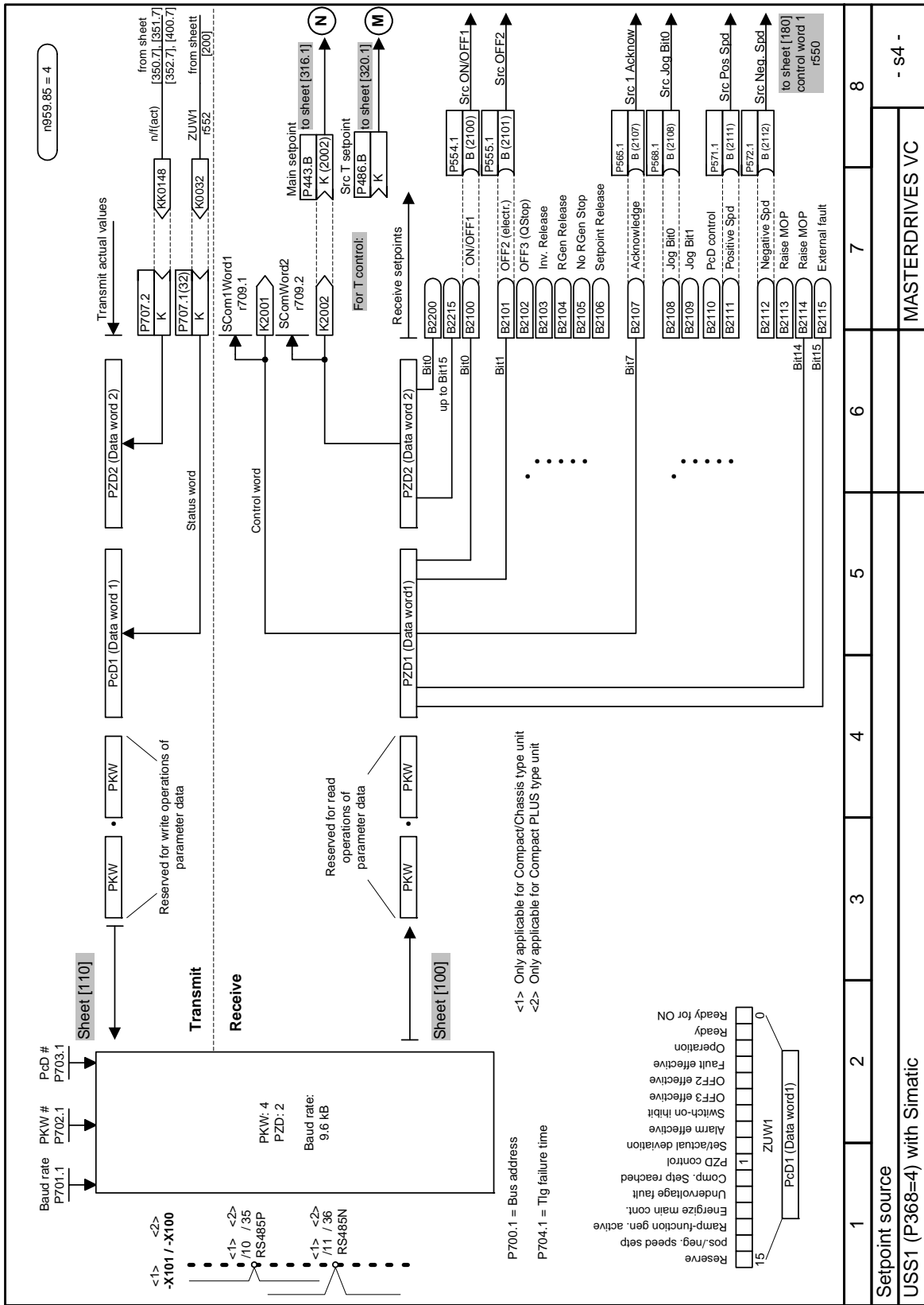


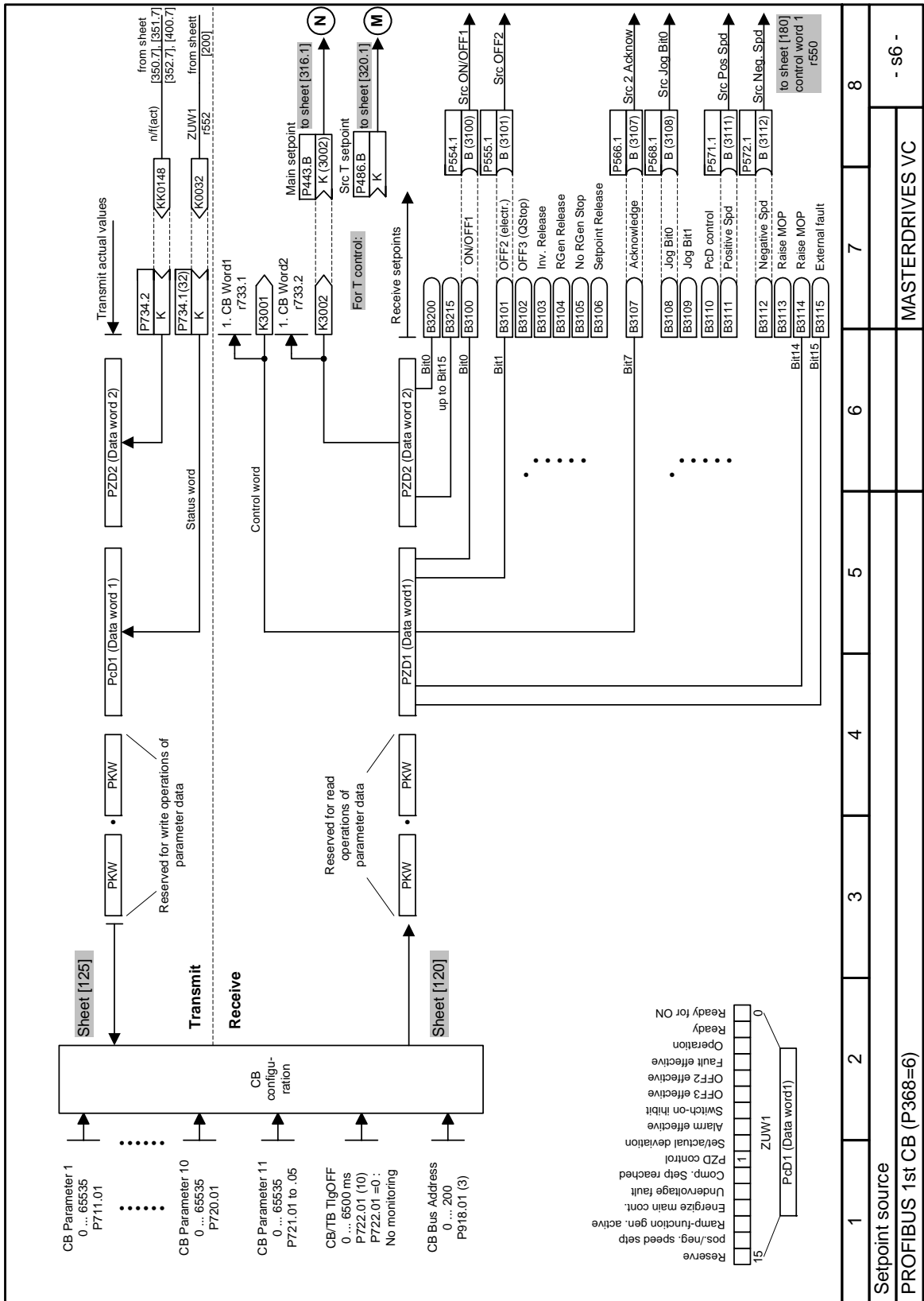


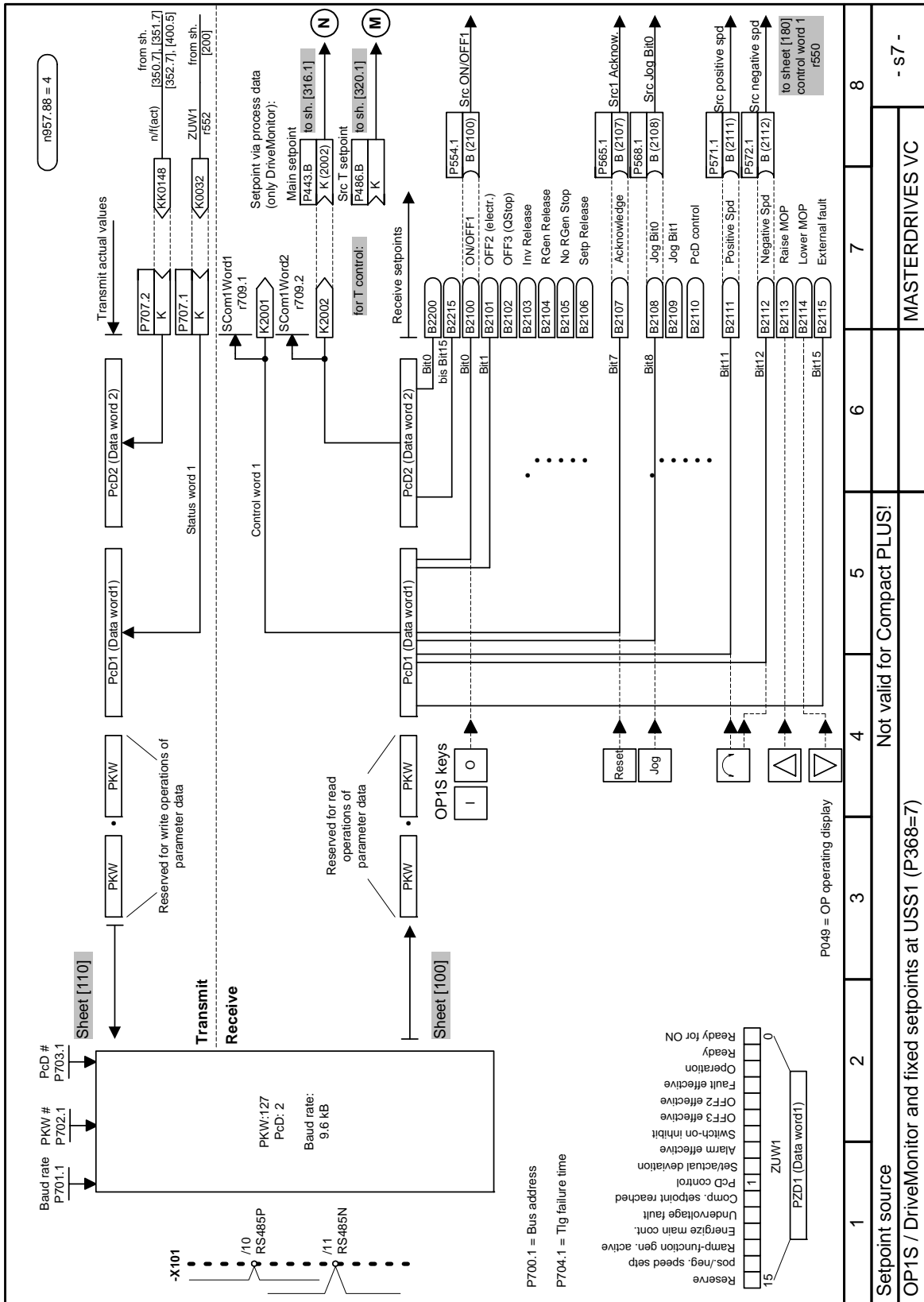


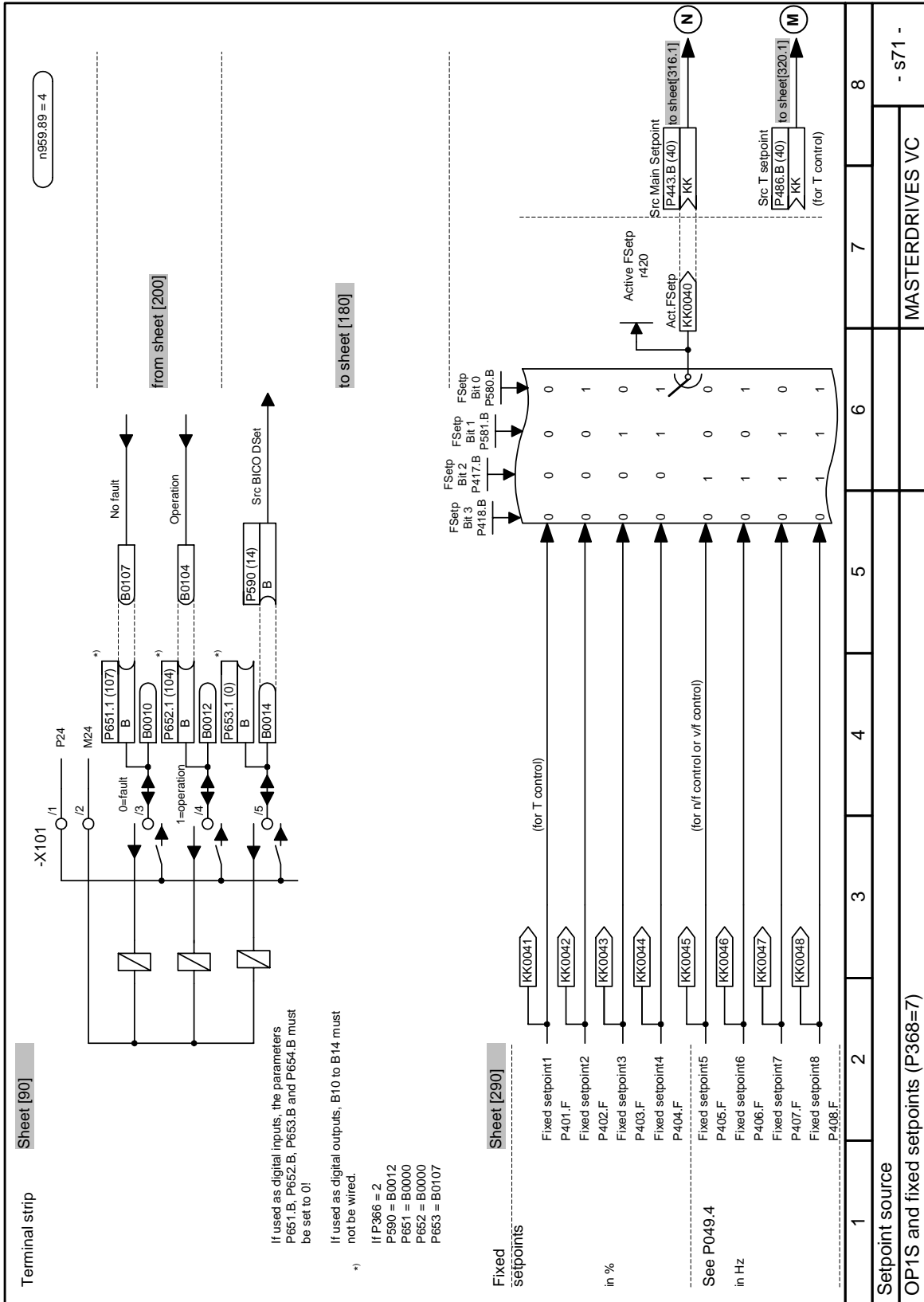


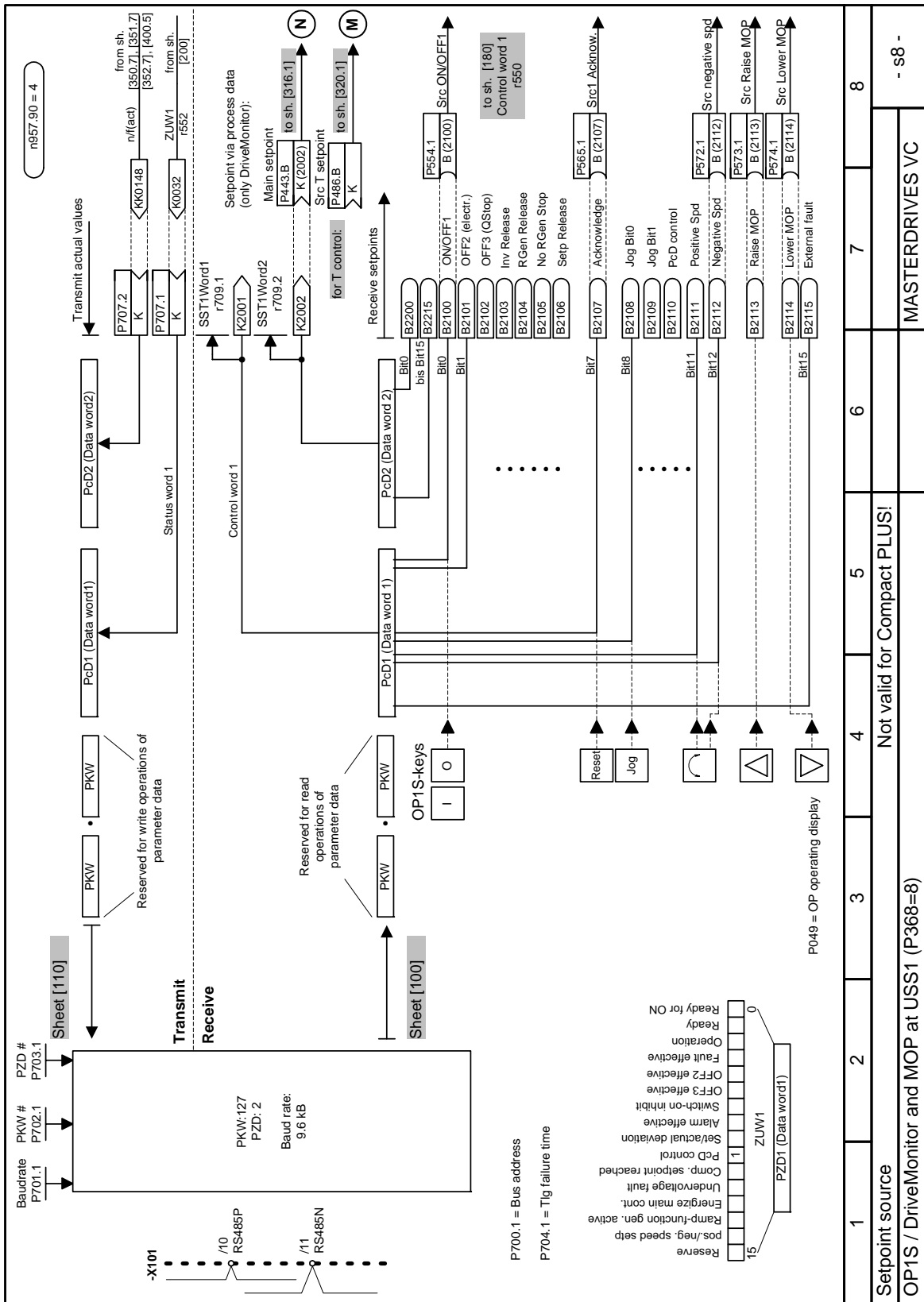


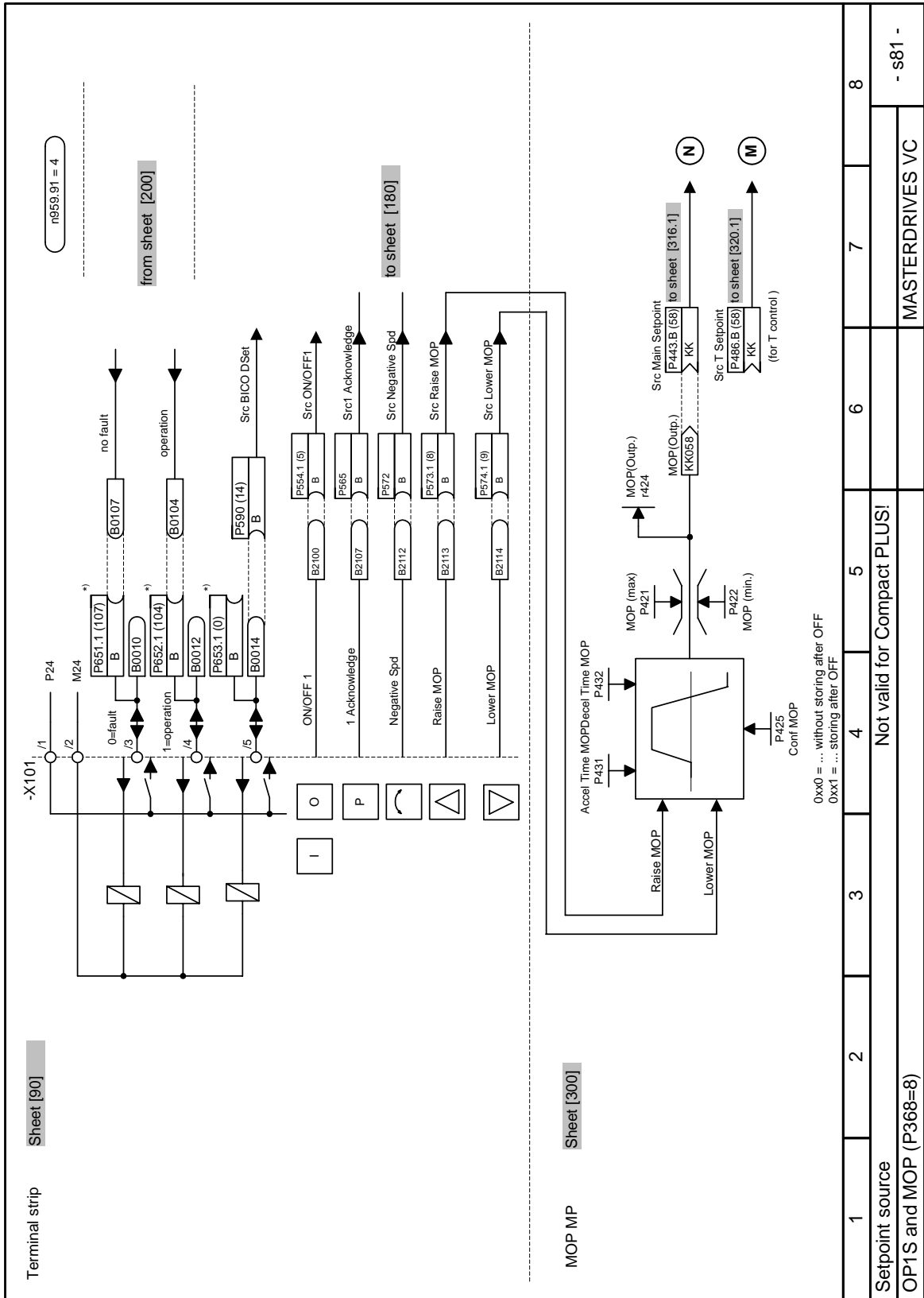


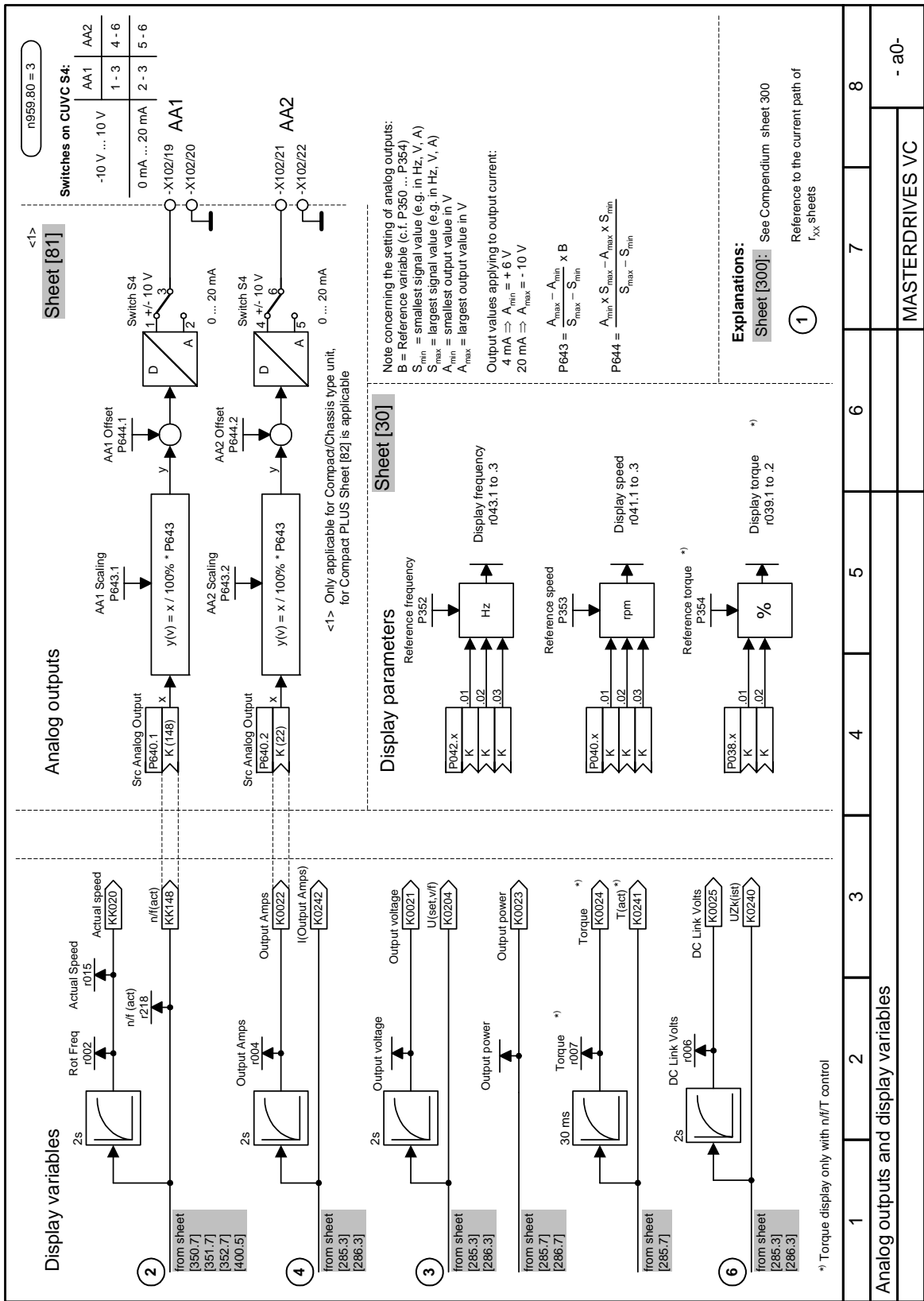


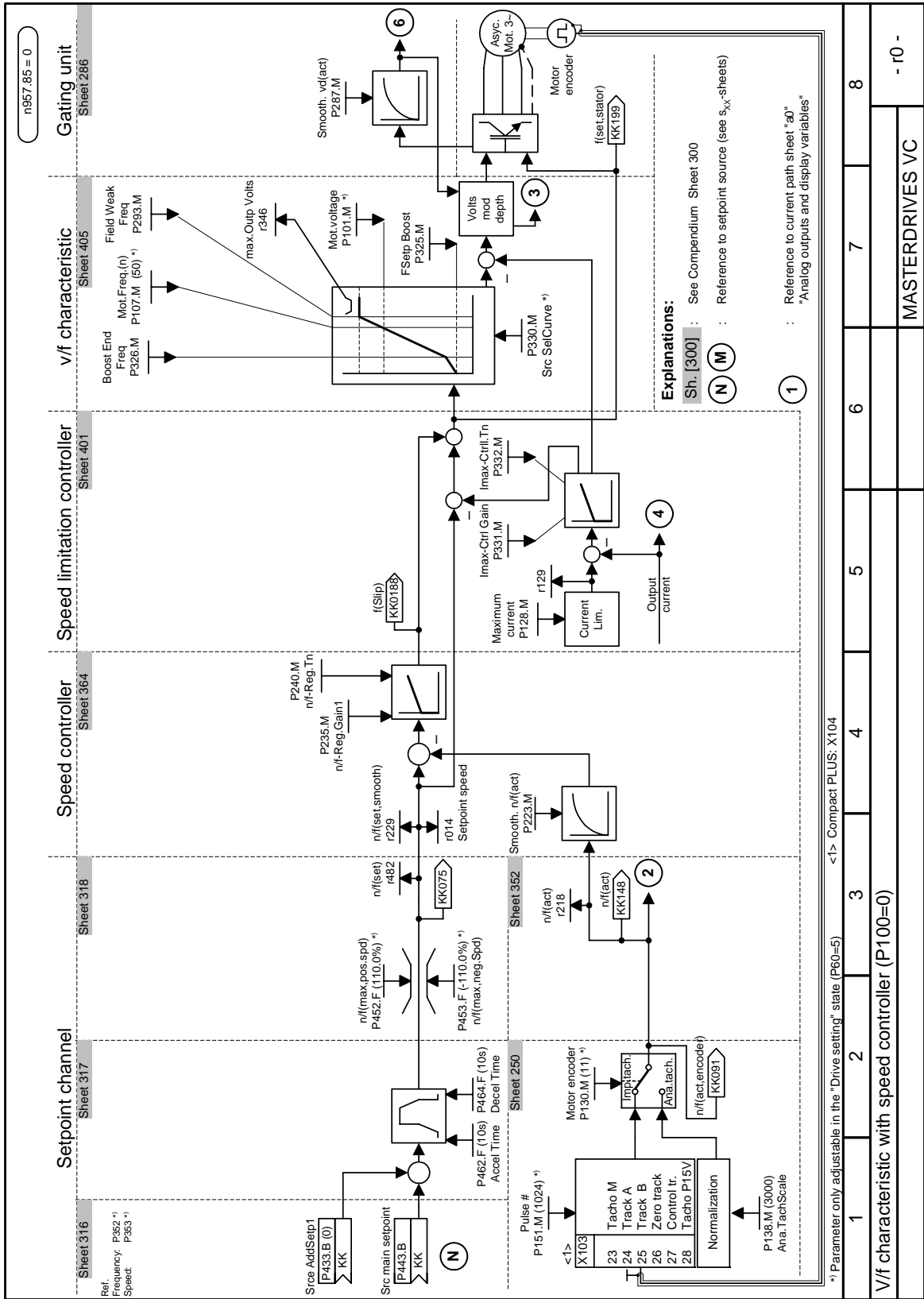




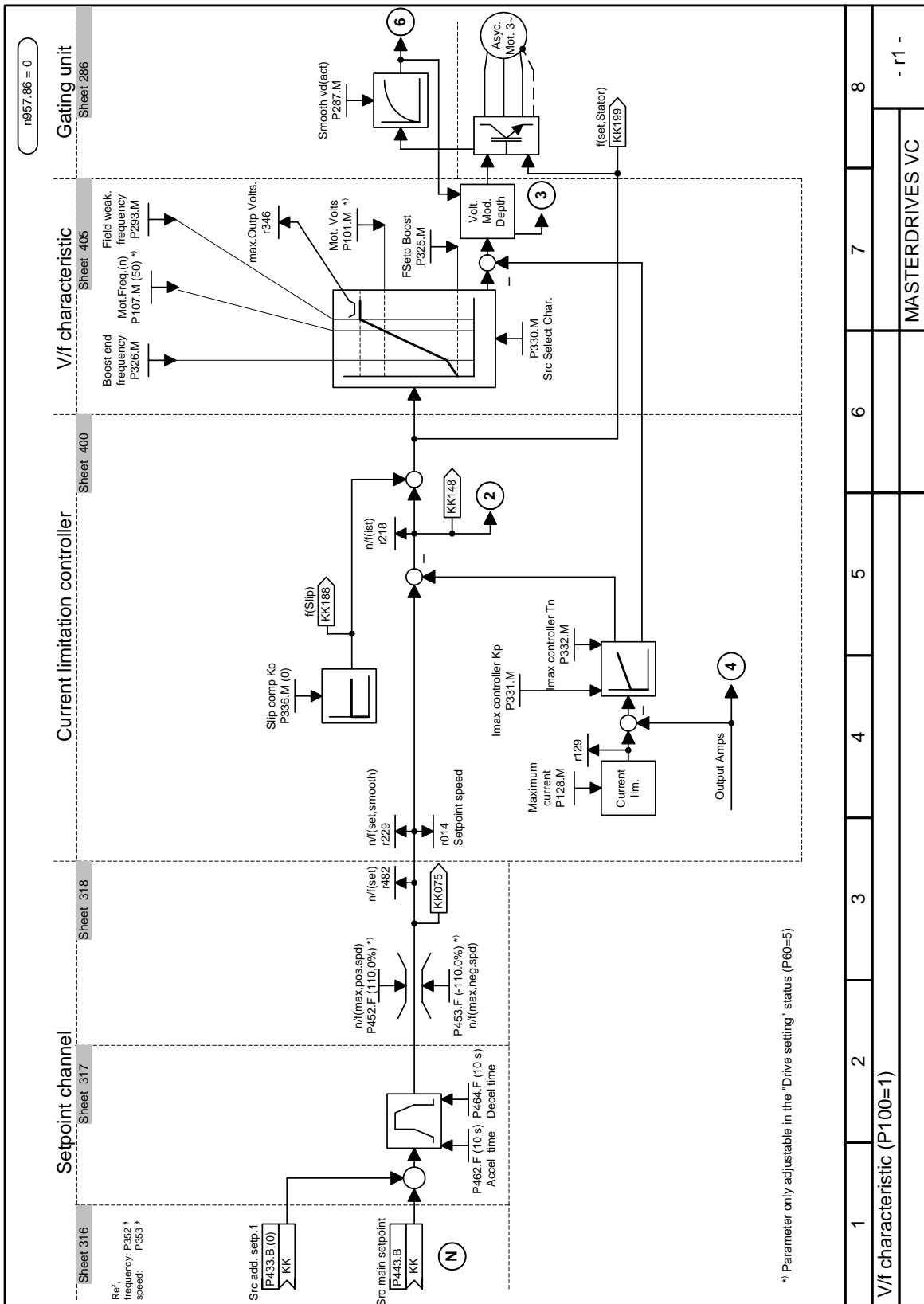


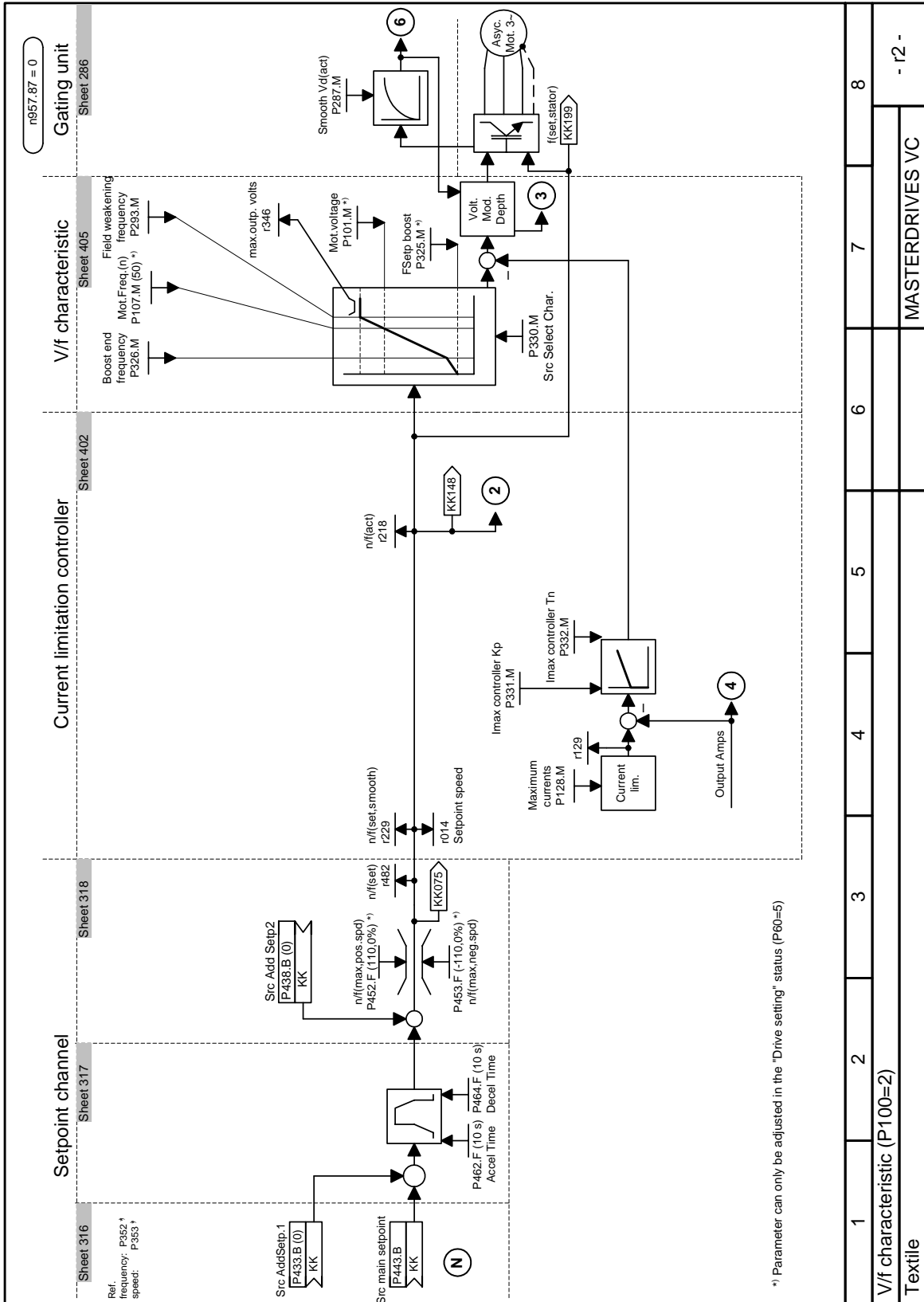


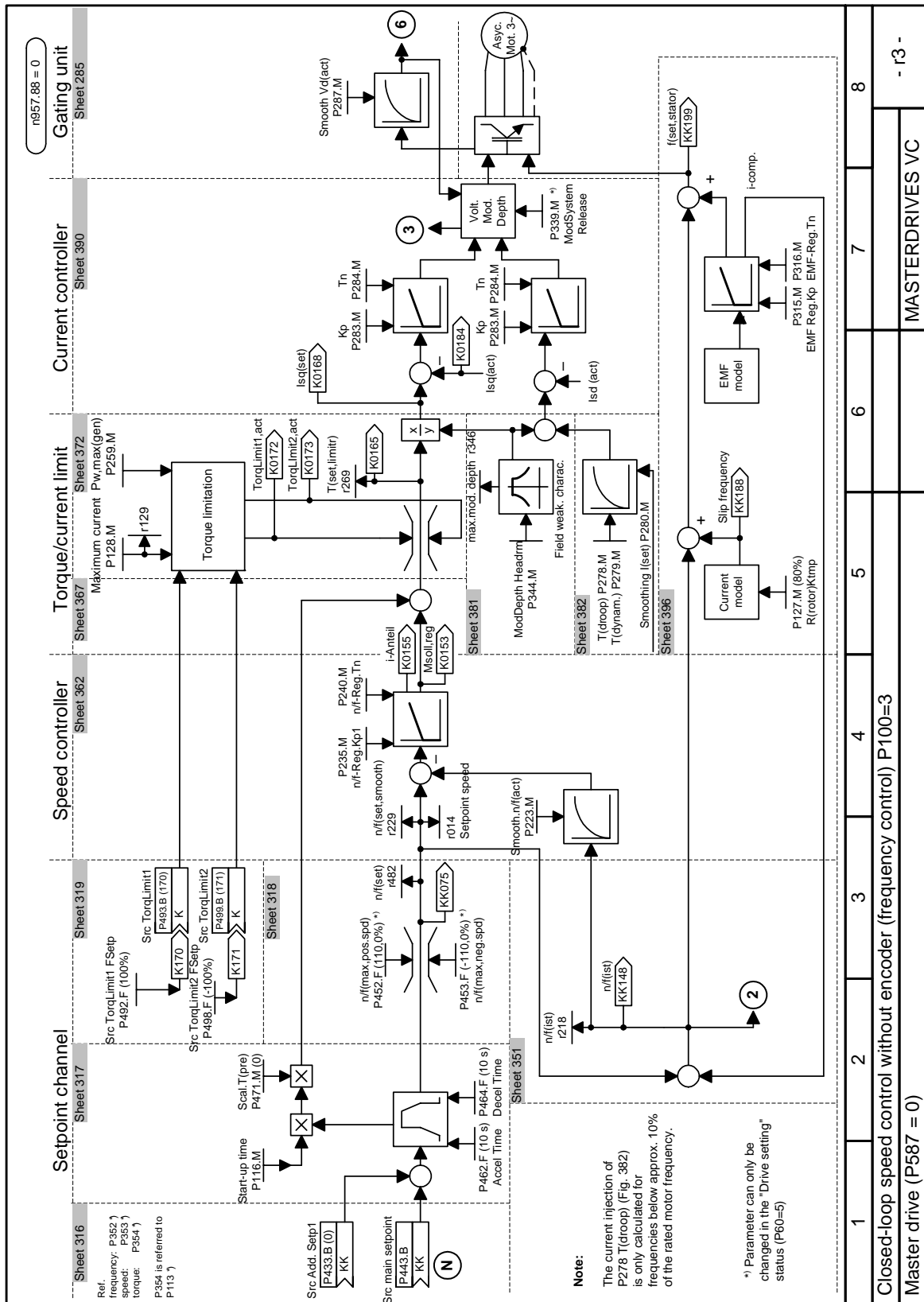




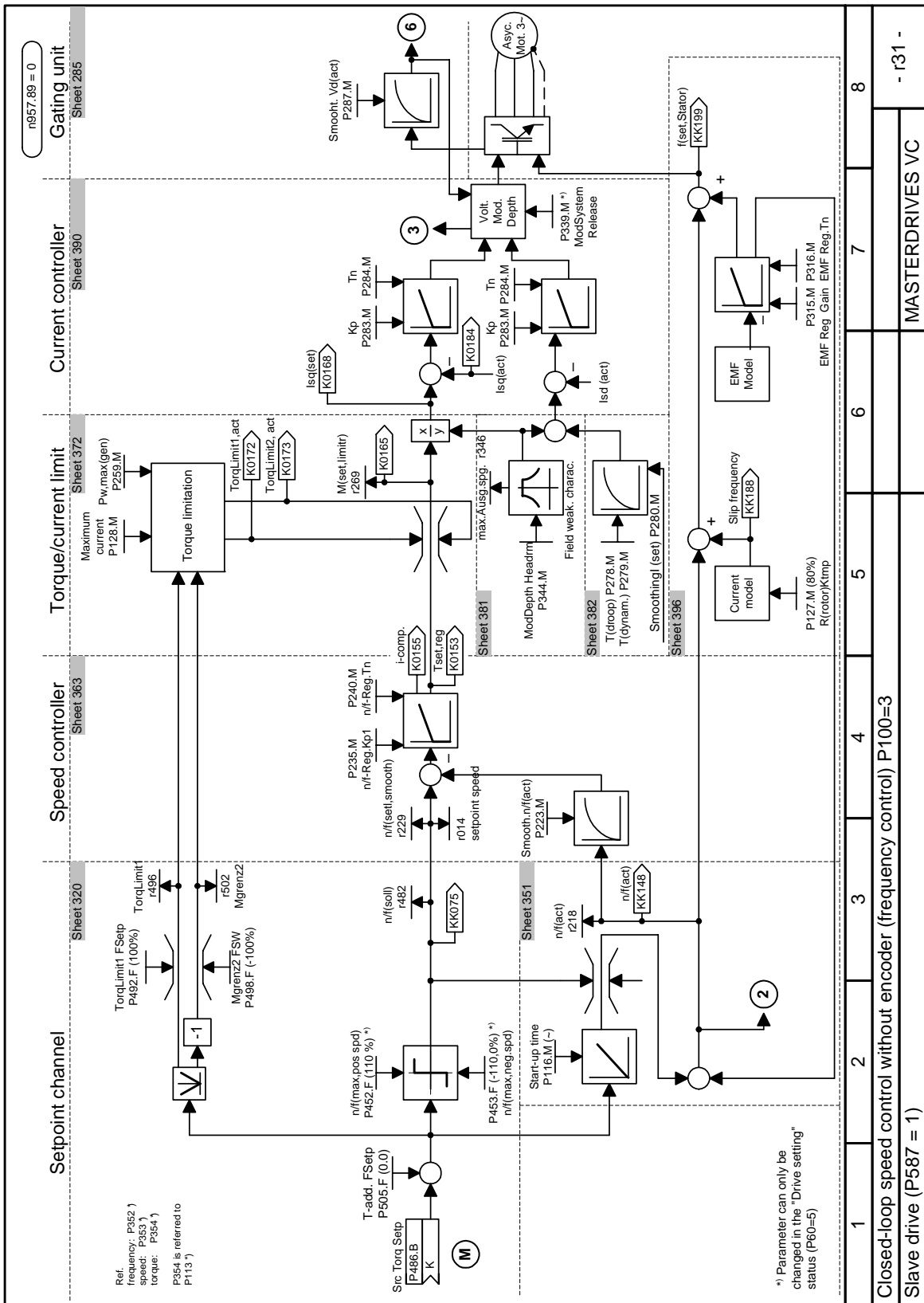


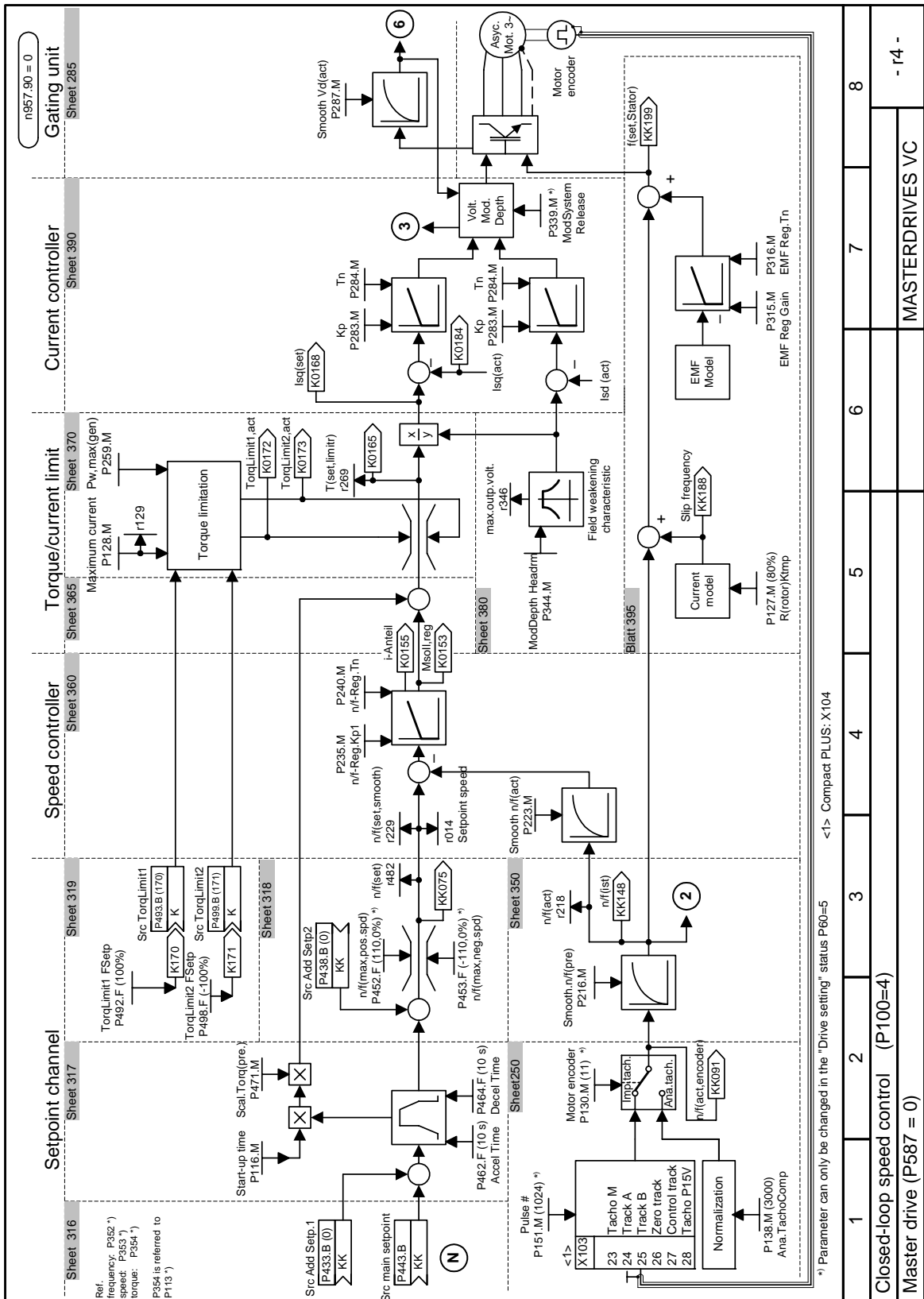


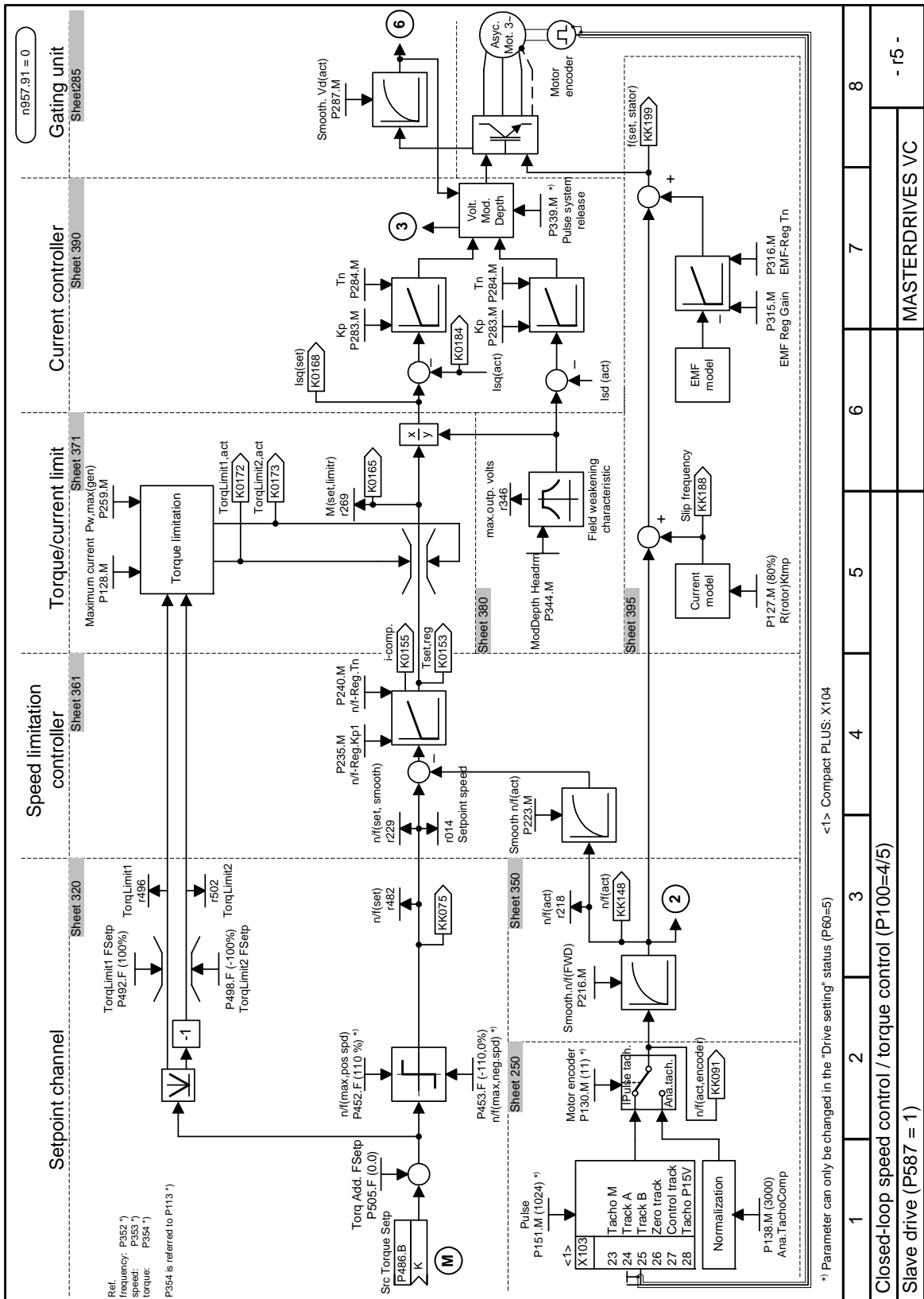




1	2	3	4	5	6	7	8
Closed-loop speed control without encoder (frequency control) P100=3							
Master drive (P587 = 0)							
MASTERDRIVES VC							
- 13 -							







### Parameter assignments depending on setpoint source (P368) and control type (P100):

Parameter description		P368 = Setpoint source							
		P368 = 0 PMU + MOP	P368 = 1 Analog inp. + terminals	P368 = 2 FSetp + terminals	P368 = 3 MOP + terminals	P368 = 4 USS	P368 = 6 PROFI- BUS	P368 = 7 OP1S + FSetp	P368 = 8 OP1S + MOP
P554.1	Src ON/OFF1	B0005	B0022	B0022	B0022	B2100	B3100	B2100	B2100
P555.1	Src OFF2	1	B0020	B0020	B0020	B2101	B3101	1	1
P561.1	Src InvRelease	1	B0016	1	1	1	1	1	1
P565.1	Src1 Fault Reset	B2107	B2107	B2107	B2107	B2107	B2107	B2107	B2107
P567.1	Src3 Fault Reset	0	B0018	B0018	B0018	0	0	0	0
P568.1	Src Jog Bit0	0	0	0	0	B2108	B3108	B2108	0
P571.1	Src FWD Speed	1	1	1	1	B2111	B3111	B2111	1
P572.1	Src REV Speed	1	1	1	1	B2112	B3112	B2112	B2112
P573.1	Src MOP Up	B0008	0	0	B0014	0	0	0	B2113
P574.1	Src MOP Down	B0009	0	0	B0016	0	0	0	B2114
P580.1	Src FixSetp Bit0	0	0	B0014	0	0	0	0	0
P581.1	Src FixSetp Bit1	0	0	B0016	0	0	0	0	0
P590	Src BICO DSet	B0014 *	0	0	0	0	B0014	B0014 *	B0014 **
P651.1	Src DigOut1	B0107 *	B0107	B0107	B0107	B0107	B0107	B0107 *	B0107 *
P652.1	Src DigOut2	B0104 *	B0104	B0104	B0104	B0104	B0104	B0104 *	B0104 *
P653.1	Src DigOut3	0 *	B0115	0	0	0	0	0 *	0 *
P654.1	Src DigOut4	0	0	0	0	0	0	0	0
Setpoint conn. parameter		KK0058	K0011	KK0040	KK0058	K2002	K3002	KK0040	KK0058

#### \* For factory setting P366 = 2, 3

- ◆ P590 = B0012
- ◆ P651 = B0000
- ◆ P652 = B0000
- ◆ P653 = B0107

#### \*\* For factory setting P366 = 4:

- ◆ P590 = B4102

Bxxxx = Binector (Digital signal; values 0 and 1)

Kxxxx = Connector (16-bit signal; 4000h = 100 %)

KKxxxx = Double connector (32-bit signal; 4000 0000h = 100 %)

v/f characteristic + n/f-control: Setpoint connector parameter  
(Setp-KP) = P443

T-control + n/f control: Setpoint connector parameter  
(Setp-KP) = P486

Parameter description		P100 = control type					
		P100 = 0 V/f + n	P100 = 1 V/f	P100 = 2 Textile	f-Reg. (P587 = 0)	n-Reg. (P587 = 0)	P100 = 5 T-Reg.
P038.1	DispTorqConn.r39.1	-	-	-	-	-	Sw-KP
P038.1	DispTorqConn.r39.2	-	-	-	-	-	K0165
P040.1	DispSpdConn.r41.1	Setp CP	Setp CP	Setp CP	Setp CP	Setp CP	KK0150
P040.2	DispSpdConn.r41.2	KK0148	KK0148	KK0148	KK0148	KK0148	KK0148
P040.3	Disp Freq Conn.r41.3	-	-	-	KK0091	KK0091	KK0091
P042.1	Disp Freq Conn.r43.1	Setp CP	Setp CP	Setp CP	Setp CP	Setp CP	KK0150
P042.2	Disp Freq Conn.r43.2	KK0148	KK0148	KK0148	KK0148	KK0148	KK0148
P042.3	Disp Freq Conn.r43.3	KK0199	KK0199	KK0199	KK0091	KK0091	KK0091

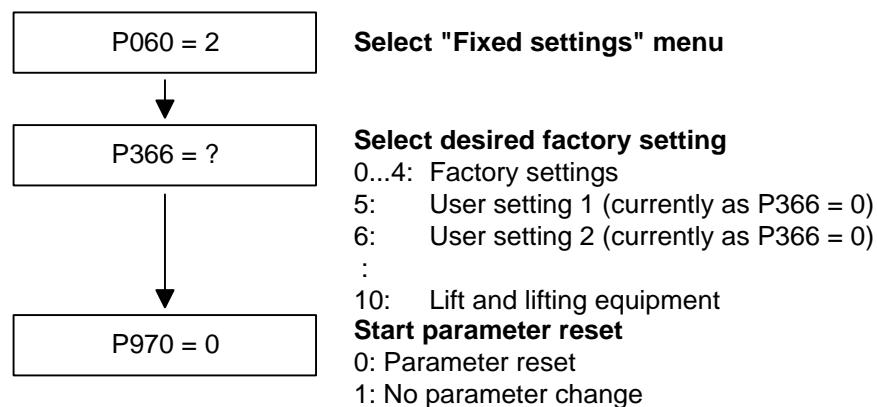
## 9.2.2 Parameterizing with user settings

During parameterization by selecting user-specific fixed settings, the parameters of the unit are described with values which are permanently stored in the software. In this manner, it is possible to carry out the complete parameterization of the units in one step just by setting a few parameters.

The user-specific fixed settings are not contained in the standard firmware; they have to be compiled specifically for the customer.

### NOTE

If you are interested in the provision and implementation of fixed settings tailored to your own requirements, please get in contact with your nearest SIEMENS branch office.



Unit carries out parameter reset and then leaves the "Fixed settings" menu

Fig. 9-3

Sequence for parameterizing with user settings



### 9.2.3 Parameterizing by loading parameter files (download P060 = 6)

#### Download

When parameterizing with download, the parameter values stored in a master unit are transferred to the unit to be parameterized via a serial interface. The following can serve as master units:

1. OP1S operator control panel
2. PCs with DriveMonitor service program
3. Automation units (e.g. SIMATIC)

The interface SCom1 or SCom2 with USS protocol of the basic unit and field bus interfaces used for parameter transfer (e.g. CBP for PROFIBUS DP) can serve as serial interfaces.

Using download, all changeable parameters can be set to new values.

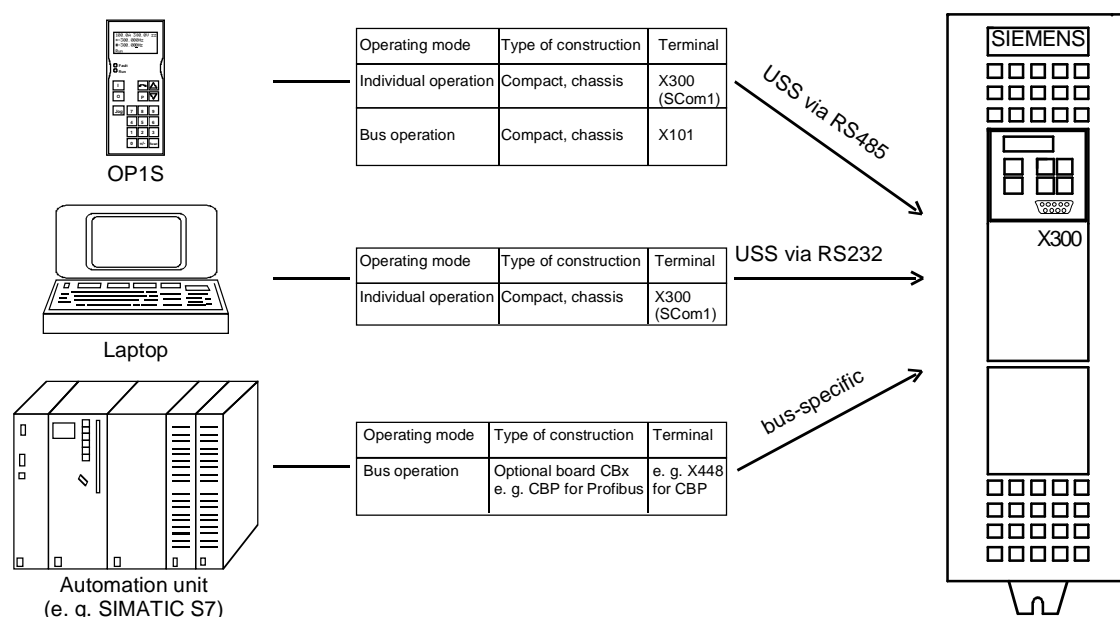


Fig. 9-4 Parameter transfer from various sources by download

### Downloading with the OP1S

The OP1S operator control panel is capable of upreading parameter sets from the units and storing them. These parameter sets can then be transferred to other units by download. Downloading with the OP1S is thus the preferred method of parameterizing replacement units in a service case.

During downloading with the OP1S, it is assumed that the units are in the as-delivered state. The parameters for power section definition are thus not transferred. (Refer to Section "Detailed parameterization, power section definition")

Parameter number	Parameter name
P060	Menu selection
P070	Order No. 6SE70..
P072	Rtd Drive Amps(n)
P073	Rtd Drive Power(n)

Table 9-6 Parameters you cannot overwrite during download

The OP1S operator control panel also stores and transfers parameters for configuring the USS interface (P700 to P704). Depending on the parameterization of the unit from which the parameter set was originally upread, communication between the OP1S and the unit can be interrupted on account of changed interface parameters after downloading has been completed. To enable communication to recommence, briefly interrupt the connection between the OP1S and the unit (disconnect OP1S or the cable). The OP1S is then newly initialized and adjusts itself after a short time to the changed parameterization via the stored search algorithm.

### Download with DriveMonitor

With the aid of the DriveMonitor PC program, parameter sets can be upload from the units, saved to the hard disk or to floppy disks, and edited offline. These parameter sets, stored in parameter files, can then be downloaded to the units again.

The offline parameter editing facility can be used to produce special parameter files to suit a particular application. In such cases, the files need not contain the full set of parameters but can be limited to the parameters relevant to the application in question. For further information, see under "Upload / Download" in the "Parameterization" section.

**NOTICE**

Successful parameterization of the units by download is only ensured if the unit is in the "Download" status when the data is being transferred. Transition into this status is achieved by selecting the "Download" menu in P060.

P060 is automatically set to 6 after the download function has been activated in the OP1S or in the DriveMonitor service program.

If the CU of a converter is replaced, the power section definition has to be carried out before parameter files are downloaded.

If only parts of the entire parameter list are transferred by download, the parameters of the following table must always be transferred too, as these automatically result during the drive setting from the input of other parameters. During download, however, this automatic adjustment is **not** carried out.

Parameter number	Parameter name
P109	Pole pair number
P352	Reference frequency = $P353 \times P109 / 60$
P353	Reference frequency = $P352 \times 60 / P109$

Table 9-7 Parameters which always have to be loaded during download

If parameter P115 = 1 is set during download, the automatic parameterization is then carried out (according to the setting of parameter P114). In automatic parameterization, the controller settings are calculated from the motor rating plate data and the reference values P350 to P354 are set to the motor rated values of the first motor data set.

If the following parameters are changed during download, they are **not** then re-calculated by the automatic parameterization:

P116, P128, P215, P216, P217, P223, P235, P236, P237, P240, P258, P259, P278, P279, P287, P291, P295, P303, P313, P337, P339, P344, P350, P351, P352, P353, P354, P388, P396, P471, P525, P536, P602, P603.

## 9.2.4 Parameterization by running script files

**Description**

Script files are used to parameterize devices of the MASTERDRIVES series as an alternative to downloading a parameter set. A script file is a pure text file that must have the filename extension **\*.ssc**. The script file executes individual commands using a simple command syntax for the purpose of device parameterization. (You can write the script files using a simple text editor, such as WordPad.)

**NOTE**

Please refer to the online help for the scriptfiles.

## 9.3 Motor list

### Asynchronous motors 1PH7(=PA6) / 1PL6 / 1PH4

Input in P097	Motor order number (MPRD)	Rated speed $n_n$ [rpm]	Frequency $f_n$ [Hz]	Current $I_n$ [A]	Voltage $U_n$ [V]	Torque $M_n$ [Nm]	$\cos \varphi$	$i_{\mu}$ [%]
1	1PH7101-2_F_	1750	60.0	9.7	398	23.5	0.748	58.3
2	1PH7103-2_D_	1150	40.6	9.7	391	35.7	0.809	51.8
3	1PH7103-2_F_	1750	60.95	12.8	398	34	0.835	41.3
4	1PH7103-2_G_	2300	78.8	16.3	388	31	0.791	50.4
5	1PH7105-2_F_	1750	60.0	17.2	398	43.7	0.773	54.1
6	1PH7107-2_D_	1150	40.3	17.1	360	59.8	0.807	51.4
7	1PH7107-2_F_	1750	60.3	21.7	381	54.6	0.802	48.8
8	1PH7131-2_F_	1750	59.65	23.7	398	71	0.883	34.2
9	1PH7133-2_D_	1150	39.7	27.5	381	112	0.853	46.2
10	1PH7133-2_F_	1750	59.65	33.1	398	95.5	0.854	41.1
11	1PH7133-2_G_	2300	78.0	42.4	398	93	0.858	40.4
12	1PH7135-2_F_	1750	59.45	40.1	398	117	0.862	40.3
13	1PH7137-2_D_	1150	39.6	40.6	367	162	0.855	45.8
14	1PH7137-2_F_	1750	59.5	53.1	357	136	0.848	43.0
15	1PH7137-2_G_	2300	77.8	54.1	398	120	0.866	39.3
16	1PH7163-2_B_	400	14.3	28.2	274	227	0.877	40.4
17	1PH7163-2_D_	1150	39.15	52.2	364	208	0.841	48.7
18	1PH7163-2_F_	1750	59.2	69.0	364	185	0.855	41.2
19	1PH7163-2_G_	2300	77.3	78.5	398	158	0.781	55.3
20	1PH7167-2_B_	400	14.3	35.6	294	310	0.881	39.0
21	1PH7167-2_D_	1150	39.1	66.4	357	257	0.831	50.9
22	1PH7167-2_F_	1750	59.15	75.2	398	224	0.860	40.3
23	1PH7184-2_B_	400	14.2	49.5	271	390	0.840	52.5
24	1PH7184-2_D_	1150	39.1	87.5	383	366	0.820	48.0
25	1PH7184-2_F_	1750	59.0	120.0	388	327	0.780	52.9
26	1PH7184-2_L_	2900	97.4	158.0	395	267	0.800	48.7
27	1PH7186-2_B_	400	14.0	67.0	268	505	0.810	58.3
28	1PH7186-2_D_	1150	39.0	116.0	390	482	0.800	50.4
29	1PH7186-2_F_	1750	59.0	169.0	385	465	0.800	50.0
30	1PH7186-2_L_	2900	97.3	206.0	385	333	0.780	52.0
31	1PH7224-2_B_	400	14.0	88.0	268	725	0.870	41.5
32	1PH7224-2_D_	1150	38.9	160.0	385	670	0.810	49.4
33	1PH7224-2_U_	1750	58.9	203.0	395	600	0.840	43.4

Input in P097	Motor order number (MPRD)	Rated speed $n_n$ [rpm]	Frequency $f_n$ [Hz]	Current $I_n$ [A]	Voltage $U_n$ [V]	Torque $M_n$ [Nm]	$\cos \varphi$	$i_U$ [%]
34	1PH7224-2_L_	2900	97.3	274.0	395	490	0.840	42.0
35	1PH7226-2_B_	400	14.0	114.0	264	935	0.860	43.4
36	1PH7226-2_D_	1150	38.9	197.0	390	870	0.840	44.4
37	1PH7226-2_F_	1750	58.9	254.0	395	737	0.820	47.4
38	1PH7226-2_L_	2900	97.2	348.0	390	610	0.830	44.4
39	1PH7228-2_B_	400	13.9	136.0	272	1145	0.850	45.2
40	1PH7228-2_D_	1150	38.9	238.0	390	1070	0.850	41.4
41	1PH7228-2_F_	1750	58.8	342.0	395	975	0.810	49.6
42	1PH7228-2_L_	2900	97.2	402.0	395	708	0.820	46.4
43	1PL6184-4_B_	400	14.4	69.0	300	585	0.860	47.8
44	1PL6184-4_D_	1150	39.4	121.0	400	540	0.860	46.3
45	1PL6184-4_F_	1750	59.3	166.0	400	486	0.840	41.0
46	1PL6184-4_L_	2900	97.6	209.0	400	372	0.850	37.8
47	1PL6186-4_B_	400	14.3	90.0	290	752	0.850	52.2
48	1PL6186-4_D_	1150	39.4	158.0	400	706	0.860	39.3
49	1PL6186-4_F_	1750	59.3	231.0	400	682	0.840	39.8
50	1PL6186-4_L_	2900	97.5	280.0	390	494	0.840	38.7
51	1PL6224-4_B_	400	14.2	117.0	300	1074	0.870	38.5
52	1PL6224-4_D_	1150	39.1	218.0	400	997	0.850	39.5
53	1PL6224-4_F_	1750	59.2	292.0	400	900	0.870	30.8
54	1PL6224-4_L_	2900	97.5	365.0	400	675	0.870	32.3
55	1PL6226-4_B_	400	14.0	145.0	305	1361	0.850	46.2
56	1PL6226-4_D_	1150	39.2	275.0	400	1287	0.870	33.5
57	1PL6226-4_F_	1750	59.1	355.0	400	1091	0.870	34.4
58	1PL6226-4_L_	2900	97.4	470.0	395	889	0.870	32.4
59	1PL6228-4_B_	400	14.0	181.0	305	1719	0.860	42.5
60	1PL6228-4_D_	1150	39.2	334.0	400	1578	0.880	30.5
61	1PL6228-4_F_	1750	59.0	470.0	400	1448	0.860	36.8
62	1PL6228-4_L_	2900	97.3	530.0	400	988	0.870	35.0
63	1PH4103-4_F_	1750	61.2	20.5	400	48	0.75	56.1
64	1PH4105-4_F_	1750	61.3	28.0	400	70	0.78	48.2
65	1PH4107-4_F_	1750	61.0	36.0	400	89	0.78	50.0
66	1PH4133-4_F_	1750	60.2	36.0	400	96	0.82	33.3
67	1PH4135-4_F_	1750	59.8	52.0	400	139	0.79	42.3
68	1PH4137-4_F_	1750	59.9	63.0	400	172	0.81	36.5
69	1PH4163-4_F_	1750	59.3	88.0	400	235	0.78	47.7
70	1PH4167-4_F_	1750	59.4	107.0	400	295	0.80	41.1

Input in P097	Motor order number (MPRD)	Rated speed $n_n$ [rpm]	Frequency $f_n$ [Hz]	Current $I_n$ [A]	Voltage $U_n$ [V]	Torque $M_n$ [Nm]	$\cos \varphi$	$i_U$ [%]
71	1PH4168-4_F_	1750	59.4	117.0	400	333	0.82	36.8
72	1PH7107-2_G_	2300	78.6	24.8	398	50	0.80	48.8
73	1PH7167-2_G_	2300	77.4	85.0	398	183	0.84	47.1
74	1PH7284-__B_	500	17.0	144.0	400	1529	0.87	41.7
75	1PH7284-__D_	1150	38.6	314.0	400	1414	0.82	50.3
76	1PH7284-__F_	1750	58.7	393.0	400	1228	0.86	41.5
77	1PH7286-__B_	500	17.0	180.0	400	1909	0.86	43.3
78	1PH7286-__D_	1150	38.6	414.0	380	1745	0.81	52.7
79	1PH7286-__F_	1750	58.7	466.0	400	1474	0.87	39.5
80	1PH7288-__B_	500	17.0	233.0	400	2481	0.87	42.6
81	1PH7288-__D_	1150	38.6	497.0	385	2160	0.82	50.7
82	1PH7288-__F_	1750	58.7	586.0	400	1856	0.87	39.9
83 to 99	for future applications							
100	1PL6284-__D_	1150	38.9	478.0	400	2325	0.89	32.6
101	1PL6284-__F_	1750	59.0	616.0	400	2019	0.90	26.3
102	1PL6286-__D_	1150	38.9	637.0	380	2944	0.89	33.6
103	1PL6286-__F_	1750	59.0	736.0	400	2429	0.91	24.7
104	1PL6288-__D_	1150	38.9	765.0	385	3607	0.89	32.4
105	1PL6288-__F_	1750	59.0	924.0	400	3055	0.91	25.1
106 to 127	for future applications							

Table 8 Motor list 1PH7 (=1PA6) / 1PL6 / 1PH4

## 9.4 Detailed parameterization

Detailed parameterization should always be used in cases where the application conditions of the units are not exactly known beforehand and detailed parameter adjustments need to be carried out locally. An example of a typical application is initial start-up.

### 9.4.1 Power section definition

The power section definition has already been completed in the as-delivered state. It therefore only needs to be carried out if the CUVC needs replacing, and is not required under normal circumstances. During the power section definition, the control electronics is informed which power section it is working with. This step is necessary for all Compact, chassis and cabinet type units.

#### WARNING



If CUVC boards are changed over between different units without the power section being re-defined, the unit can be destroyed when it is connected up to the voltage supply and energized.

The unit has to be switched to the "Power section definition" state for carrying out the power section definition. This is done by selecting the "Power section definition" menu. The power section is then defined in this menu by inputting a code number.

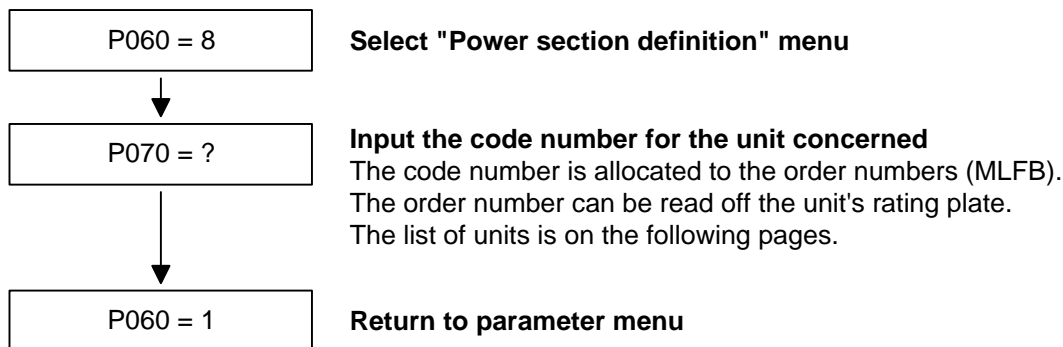


Fig. 9-5 Sequence for performing the power section definition

#### NOTICE

To check the input data, the values for the converter supply voltage in P071 and the converter current in P072 should be checked after returning to the parameter menu. They must tally with the data given on the unit rating plate.

PWE: Parameter value P070

In [A]: Rated output current in Ampere (P072)

#### DC 270 V to 310 V

Order number	In [A]	PWE
6SE7021-1RA60	10.6	15
6SE7021-3RA60	13.3	22
6SE7021-8RB60	17.7	28
6SE7022-3RB60	22.9	33
6SE7023-2RB60	32.2	40
6SE7024-4RC60	44.2	49
6SE7025-4RD60	54.0	55
6SE7027-0RD60	69.0	65
6SE7028-1RD60	81.0	71

#### DC 510 V to 650 V

Order number	In [A]	PWE
6SE7016-1TA61	6.1	4
6SE7018-0TA61	8.0	10
6SE7021-0TA61	10.2	12
6SE7021-3TB61	13.2	19
6SE7021-8TB61	17.5	26
6SE7022-6TC61	25.5	36
6SE7023-4TC61	34.0	43
6SE7023-8TD61	37.5	47
6SE7024-7TD61	47.0	53
6SE7026-0TD61	59.0	57
6SE7027-2TD61	72.0	67

#### DC 675 V to 810 V

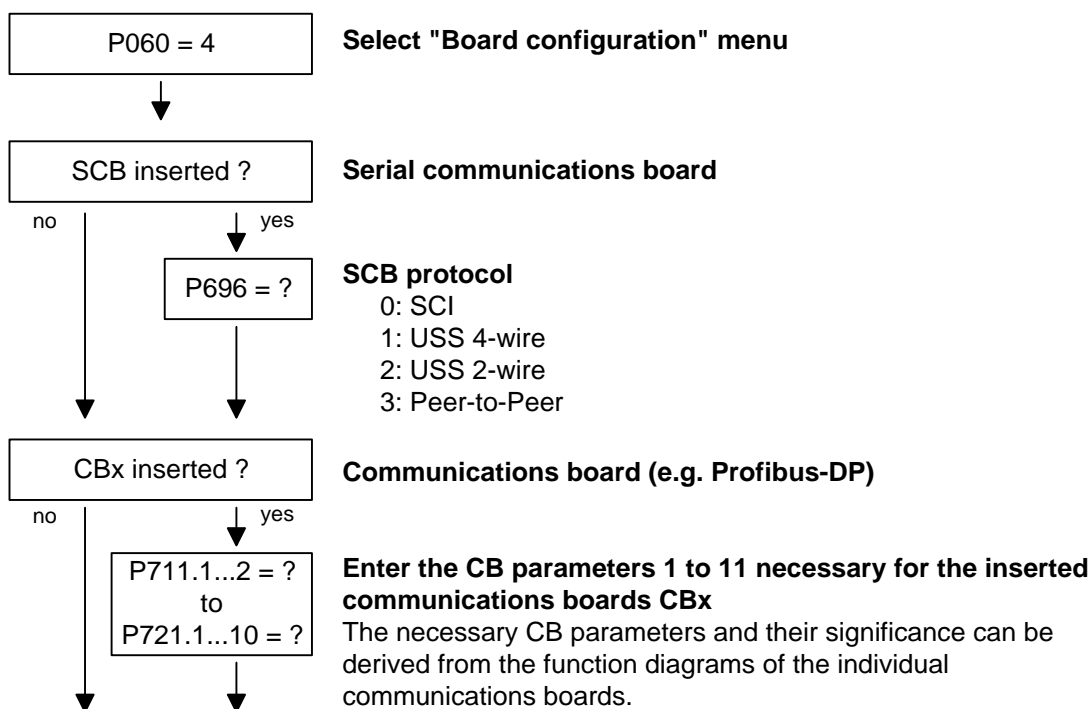
Order number	In [A]	PWE
6SE7014-5UB61	4.5	2
6SE7016-2UB61	6.2	6
6SE7017-8UB61	7.8	8
6SE7021-1UB61	11.0	17
6SE7021-5UB61	15.1	24
6SE7022-2UC61	22.0	31
6SE7023-0UD61	29.0	38
6SE7023-4UD61	34.0	45
6SE7024-7UD61	46.5	51

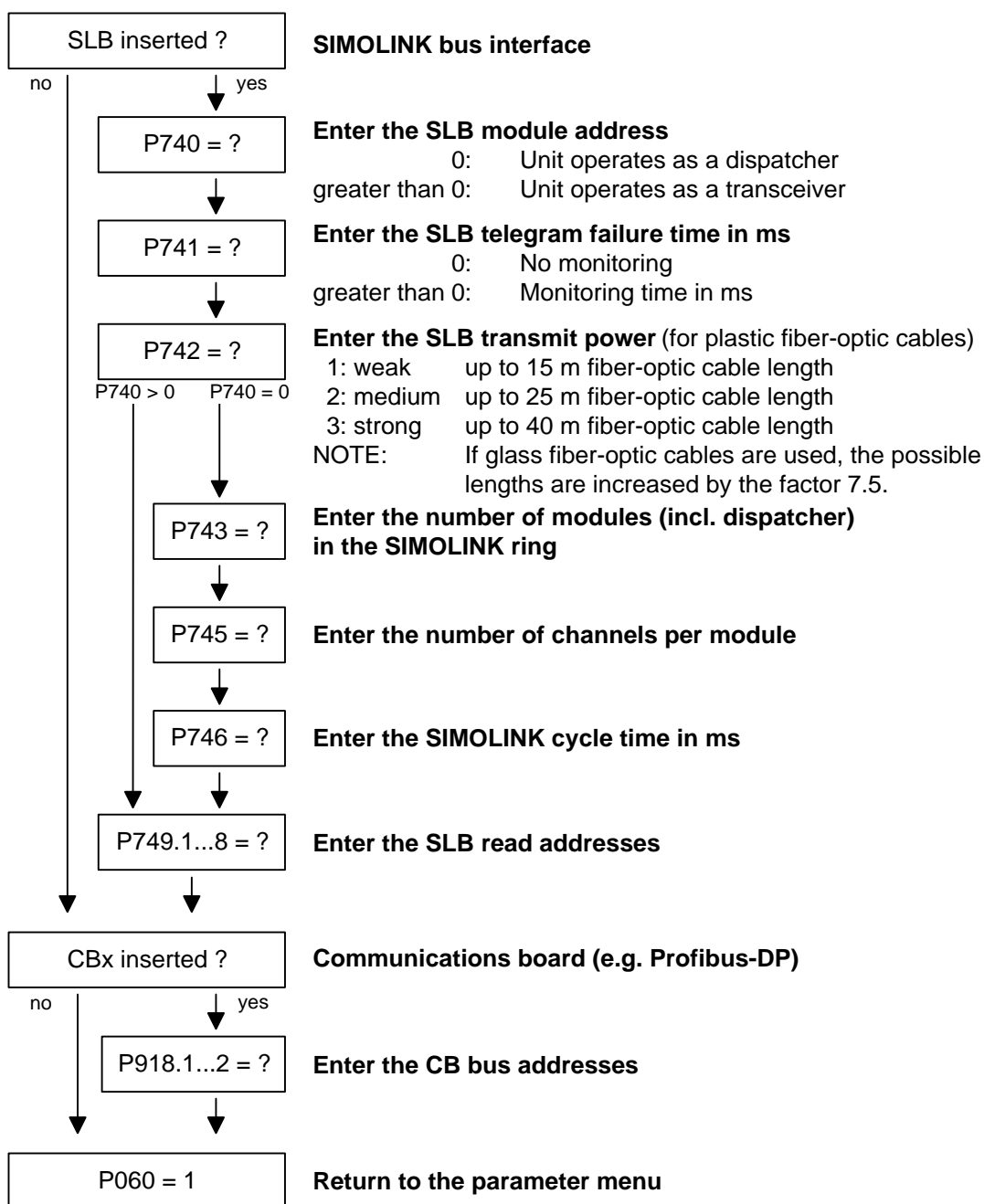


## 9.4.2 Board configuration

During board configuration, the control electronics is informed in what way the installed optional boards have to be configured. This step is always necessary when CBx oder SLB optional boards are used.

The unit must be switched to the "Board configuration" status for this purpose. This is done by selecting the "Board configuration" menu. In this menu, parameters are set which are required for adapting the optional boards to the specific application (e.g. bus addresses, baud rates, etc.). After leaving the menu, the set parameters are transferred and the optional boards are initialized.





**Board codes**

The visualization parameter r826.x is used for displaying the board codes. These codes enable the type of installed electronic boards to be determined.

Parameter	Index	Position
r826	1	Basic board
r826	2	Slot A
r826	3	Slot B
r826	4	Slot C
r826	5	Slot D
r826	6	Slot E
r826	7	Slot F
r826	8	Slot G

If a T100, T300 or TSY technology board (mounting position 2) or an SCB1 or SCB2 (mounting position 2 or 3) is used, the board code can be found in the following indices:

Parameter	Index	Position
r826	5	Mounting position 2
r826	7	Mounting position 3

**General board codes**

Parameter value	Meaning
90 to 109	Mainboards or Control Unit
110 to 119	Sensor Board (SBx)
120 to 129	Serial Communication Board (Scx)
130 to 139	Technology Board
140 to 149	Communication Board (Cbx)
150 to 169	Special boards (Ebx, SLB)

**Special board codes**

<b>Board</b>	<b>Meaning</b>	<b>Parameter value</b>
CUVC	Control Unit Vector Control	92
CUMC	Control Unit Motion Control	93
CUMC+	Control Unit Motion Control Compact PLUS	94
CUVC+	Control Unit Vector Control Compact PLUS	95
CUPM	Control Unit Motion Control Performance 2	96
CUMP	Control Unit Motion Control Compact PLUS Performance 2	97
CUSA	Control Unit Sinus AFE	108
TSY	Tacho and synchronization board	110
SBP	Sensor Board Puls	111
SCB1	Serial Communication Board 1 (fiber-optic cable)	121
SCB2	Serial Communication Board 2	122
T100	Technology board	131
T300	Technology board	131
T400	Technology board	134
CBX	Communication Board	14x
CBP	Communication Board PROFIBUS	143
CBD	Communication Board DeviceNet	145
CBC	Communication Board CAN Bus	146
CBL	Communication Board CC-Link	147
CBP2	Communication Board PROFIBUS 2	148
EB1	Expansion Board 1	151
EB2	Expansion Board 2	152
SLB	SIMOLINK bus interface	161

### 9.4.3 Drive setting

The drive setting function extends the start-up facilities of quick parameterization.

During the drive setting, the control electronics is informed about the incoming voltage supply with which the drive converter is operating, about the connected motor and about the motor encoder. In addition, the motor control (V/f open-loop control or vector control) and the pulse frequency are selected. If required, the parameters necessary for the motor model can be calculated automatically. Furthermore, the normalization values for current, voltage, frequency, speed and torque signals are determined during the drive setting.

For start-up of the induction motor, first enter the manufacturer's parameters completely (see below):

- ◆ In doing so, you must observe whether the induction motor has a star or a delta connection.
- ◆ You must always use the S1 data from the rating plate.
- ◆ You must enter the r.m.s. base frequency of the rated voltage and not the total r.m.s. value (including harmonic content) for converter operation.
- ◆ You must always enter the correct rated motor current **P102** (rating plate). If there are two different rated currents on the rating plate for special fan motors, you must use the value for  $M \sim n$  for constant torque (not  $M \sim n^2$ ). A higher torque can be set with the torque and active-current limits.
- ◆ The accuracy of the rated motor current has a direct effect on the torque accuracy, as the rated torque is normalized to the rated current. If a rated current is increased by 4 %, this will also approximately result in a 4 % increase in the torque (referred to the rated motor torque).
- ◆ For group drives, you have to enter the total rated current **P102** =  $x \cdot I_{\text{mot, rated}}$
- ◆ If the rated magnetizing current is known, you should enter it during the drive setting in **P103** (in %  $I_{\text{mot, rated}}$ ). If this is done, the results of the "Automatic parameterization" (**P115** = 1) will be more precise.

- ◆ As the rated magnetizing current **P103** (not to be confused with the no-load current during operation with rated frequency **P107** and rated voltage **P101**) is usually not known, you can first enter 0.0 %. With the aid of the power factor (cosPHI) **P104**, an approximate value is calculated and displayed in **r119**.  
Experience shows that the approximation supplies values which are rather on the large side in the case of motors with a high rating (over 800 kW), whereas it supplies values which are slightly too low in the case of motors with low rating (below 22 kW).  
The magnetizing current is defined as a field-generating current component during operation at the rated point of the machine ( $U = \mathbf{P101}$ ,  $f = \mathbf{P107}$ ,  $n = \mathbf{P108}$ ,  $i = \mathbf{P102}$ ).
- ◆ The rated frequency **P107** and the rated speed **P108** automatically result in the calculation of the pole pair number **P109**. If the connected motor is designed as a generator and the generator data are on the rating plate (oversynchronous rated speed), you have to correct the pole pair number manually (increase by 1 if the motor is at least 4-pole), so that the rated slip (**r110**) can be correctly calculated.
- ◆ In the case of asynchronous motors, instead of the synchronous no-load speed, enter the real motor rated speed in **P108**, i.e. the slip frequency at nominal load has to be derived from parameters **P107...P109**.
- ◆ The rated motor slip ( $1 - \mathbf{P108}/60 \times \mathbf{P109}/\mathbf{P107}$ ) should usually be greater than 0.35 %  $\times \mathbf{P107}$ .  
These low values are, however, only achieved in the case of motors with a very high rating (above approx. 1000 kW).  
Motors with average rating (45..800 kW) have slip values around 2.0...0.6 %.  
Motors with low rating (below 22 kW) can also have slip values up to 10 %.
- ◆ It is possible to achieve a more accurate evaluation of the rated slip after standstill measurement (**P115 = 2**) by taking into account the temperature evaluation for the rotor resistance **P127**.  
On cold motors (approx. 20 °C), the value is usually around 70 % ( $\pm 10$  %) and on warm motors (operating temperature) around 100 % ( $\pm 10$  %). If there are any large differences, you can proceed on the assumption that the rated frequency **P107** or the rated speed **P108** do not correspond to the real values.
- ◆ If the rated motor frequency (engineered!) is below 8 Hz, you have to set **P107 = 8.0Hz** in the drive setting. The rated motor voltage **P101** has to be calculated in the ratio  $8 \text{ Hz} / f_{\text{Mot,N}}$  and the rated motor speed **P108** should result in the same slip:  
$$\mathbf{P108} = ((8 \text{ Hz} - \mathbf{P107}_{\text{old}}) \times 60 / \mathbf{P109}) + \mathbf{P108}_{\text{old}}$$

**WARNING**

During motor identification (**P115 = 2...7**) inverter pulses are released and the drive rotates!

For reasons of safety, identification should first be carried out without coupling of the load.

P060 = 5

**Select "Drive setting" menu**

P068 = ?

**Output filter**  
 0 = without output filter  
 1 = with sinusoidal output filter  
 2 = with dv/dt output filter

P071 = ?

**Input unit line voltage in V**  
 AC units: r.m.s. alternating voltage  
 DC units: DC link voltage

P095 = ?

**Enter type of motor**  
 2: Compact asynchronous motor 1PH7(=1PA6)/1PL6/1PH4  
 10: Async./Sync. IEC (international standard)  
 11: Async./Sync. NEMA (US standard)  
 12: Sync. motor, separately excited (special applications, not v/f characteristic)  
 13: Sync. motor, permanently excited (special applications, not v/f characteristic)

P095=2    P095 = 10,12,13    P095=11

P097 = ?

**Enter the code number for the connected motor of the Range 1PH7(=1PA6)/1PL6/1PH4 (see "Motor list" section)**  
 (Automatic parameter assignment is implemented as soon as the settings P095 = 2 and P097 > 0 have been made)

P100 = ?

**Enter the type of open/closed-loop control**  
 0: v/f control + n control  
 1: v/f control  
 2: v/f control, textile  
 3: Speed control without tachometer (f control)  
 4: Speed control with tachometer (n control)  
 5: Torque control (T control)

P095=2  
P097>0

Note: For motor ratings over approx. 200 kW one of the vector control types should be used (P100 > 2).

P101 = ?

**Enter the rated motor voltage in V**  
 as per rating plate

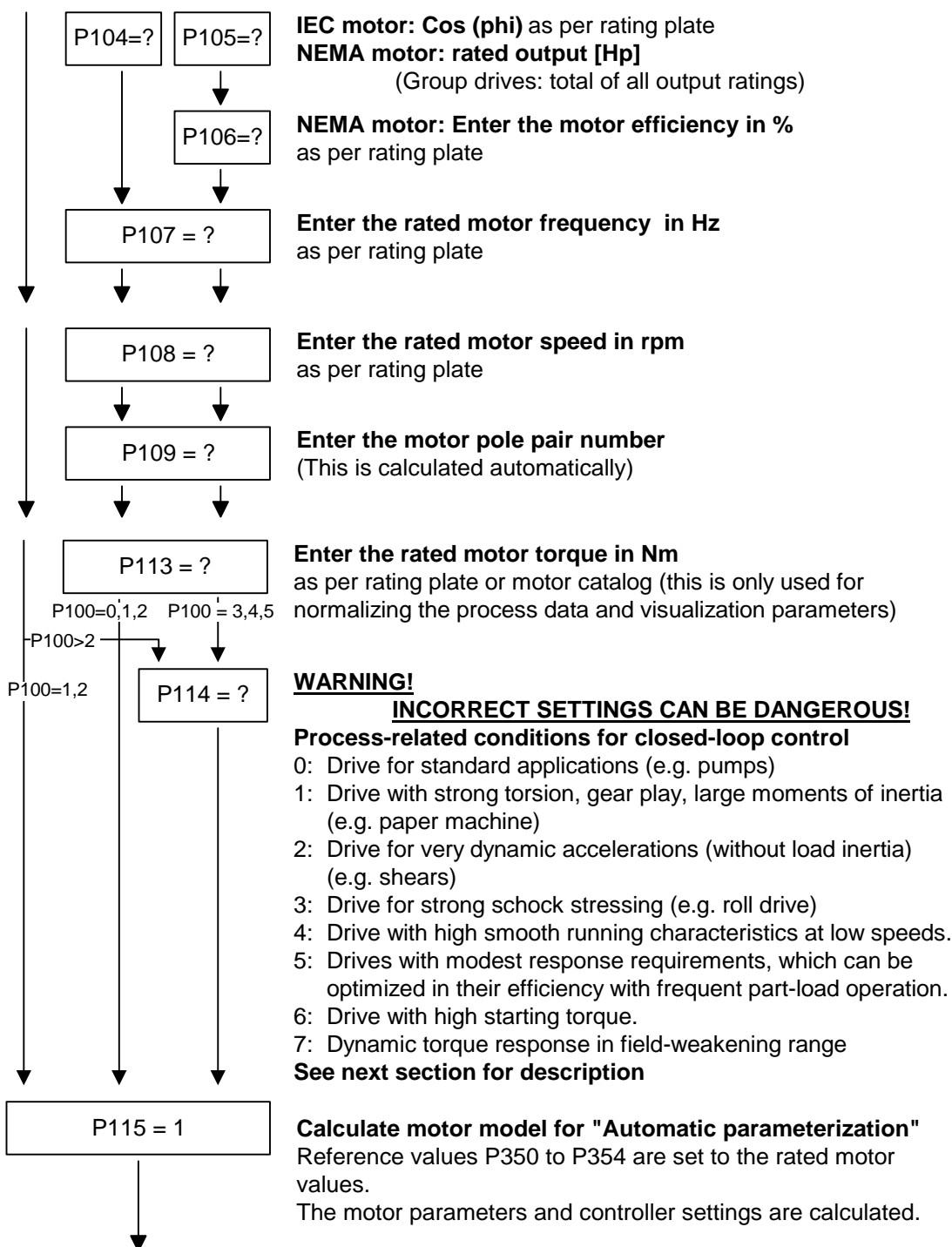
P102 = ?

**Enter the rated motor current in A**  
 as per rating plate  
 (Group drives: total of all motor currents)

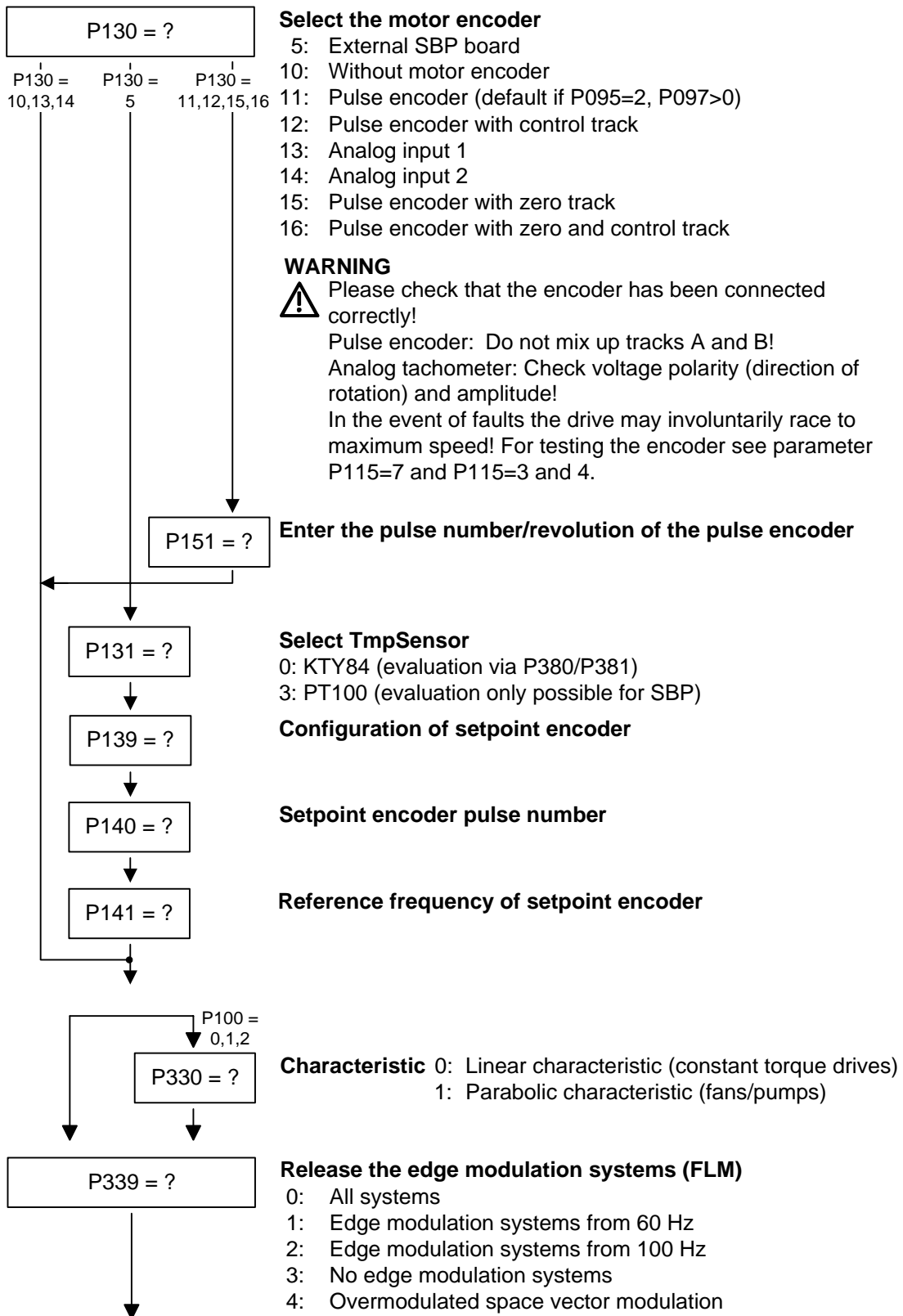
P103 = ?

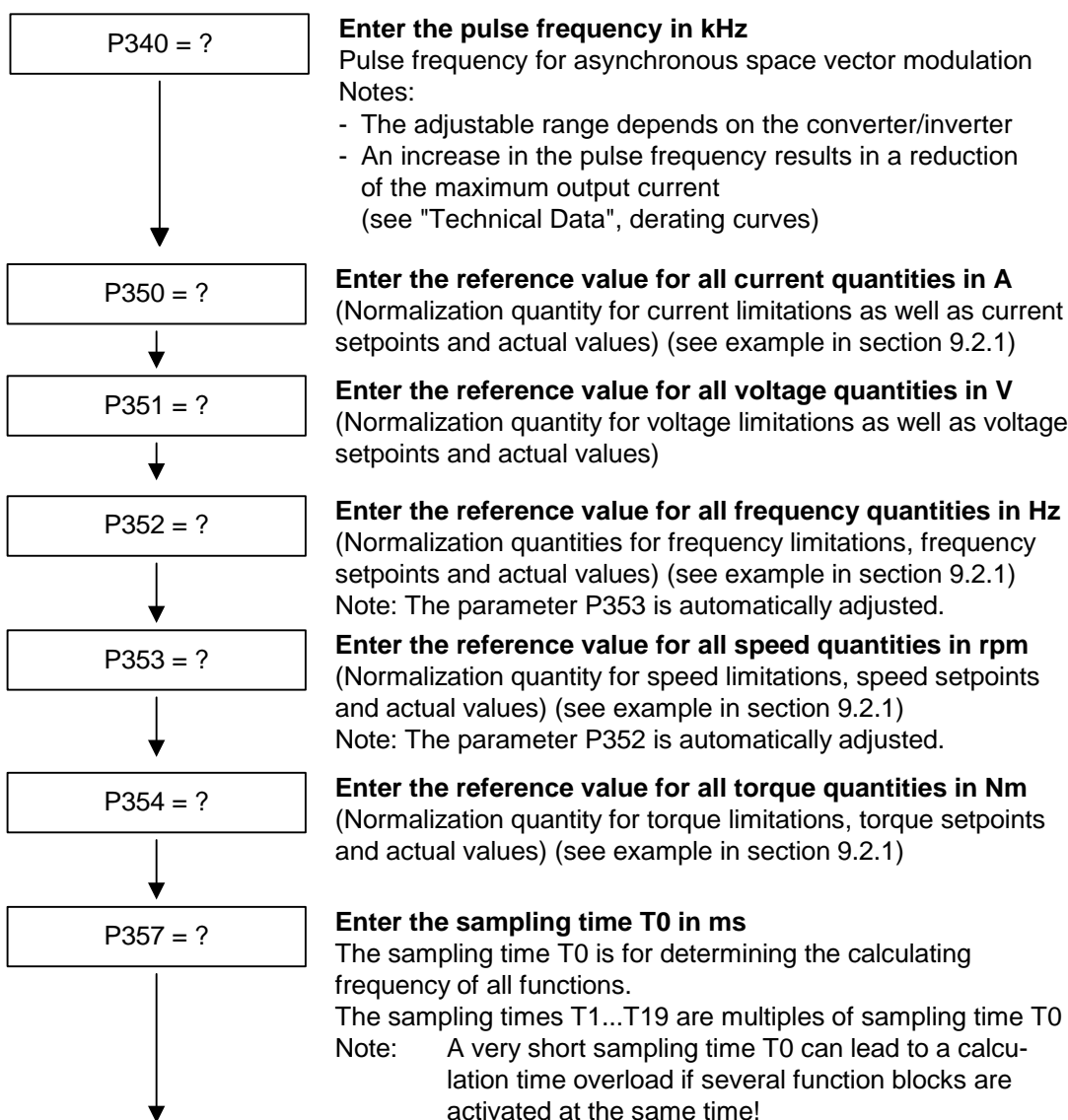
**Enter the motor magnetizing current as a % of the rated motor current**  
 If value is not known, set P103 = 0, the value is then automatically calculated when you exit Drive setting (see r119).

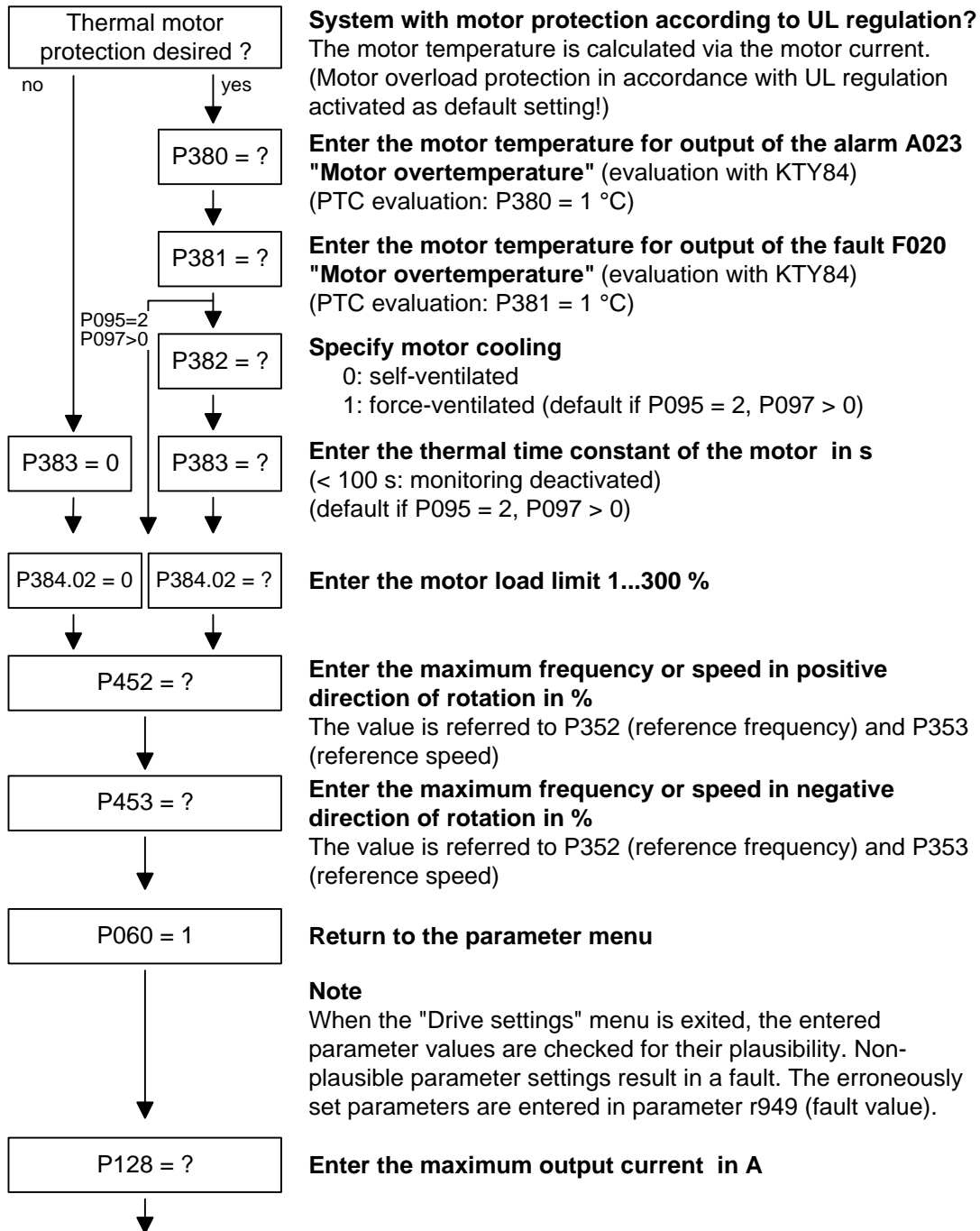
IEC                      NEMA

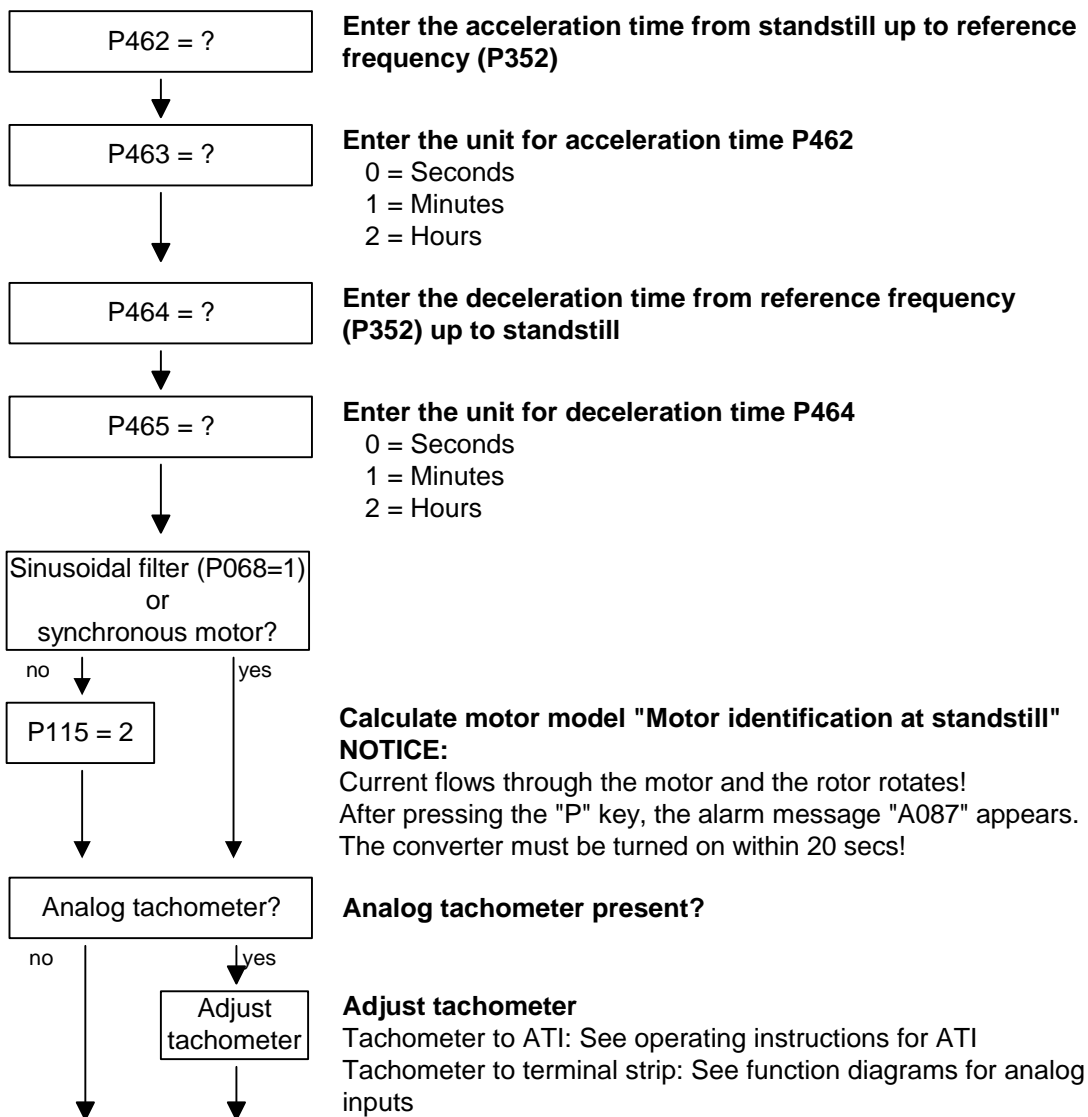


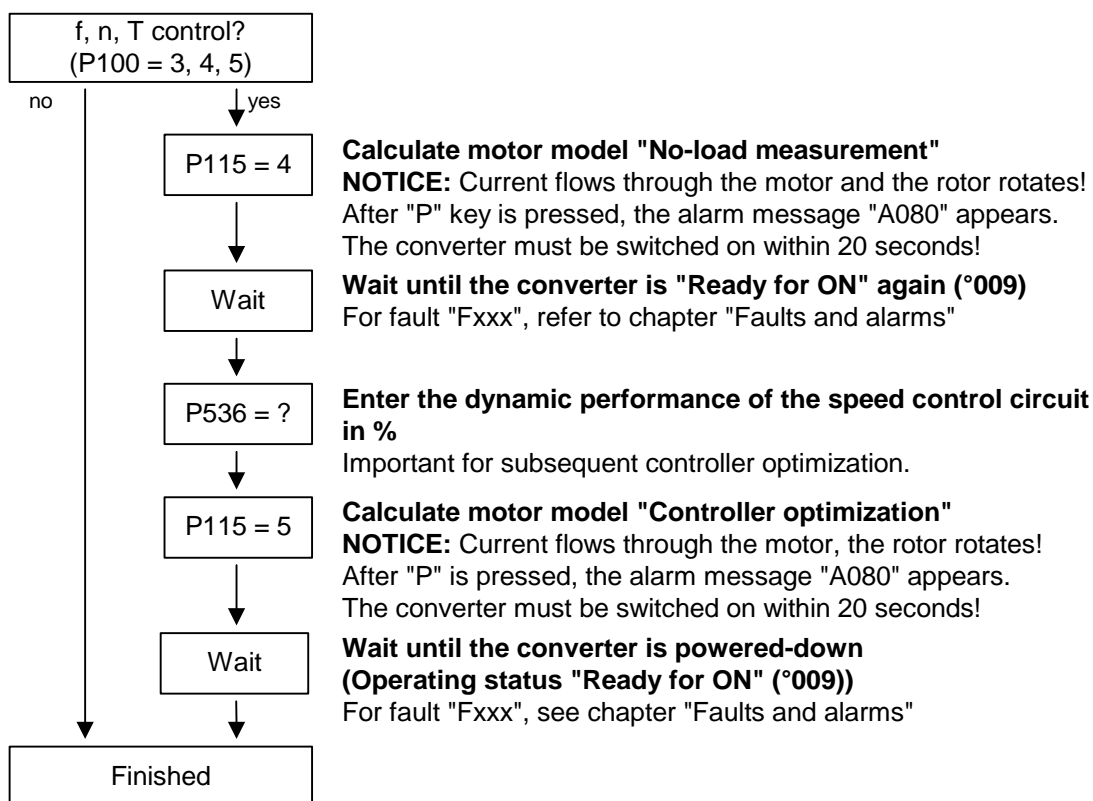












## 9.5 Notes regarding parameterization

The parameter in the Kompendium list covers the setting parameters and visualization parameters of all available motor types (induction motors and synchronous motors), as well as all possible open-loop and closed-loop control modes (e.g. V/f characteristic, speed control).

The constellation under which this parameter is influenced or whether it is displayed at all is indicated under "Preconditions" in the parameter description.

Unless otherwise specified, all percentage values refer to the reference quantities in P350 to P354.

If reference quantities are changed, this will also change the significance of the parameters with percentage normalization (e.g. P352 = Maximum frequency).

**Reference quantities** Reference variables are intended as an aid to presenting setpoint and actual value signals in a uniform manner. This also applies to fixed settings entered as a "percentage". A value of 100 % corresponds to a process data value of 4000h, or 4000 0000 h in the case of double values.

All setpoint and actual value signals (e.g. set speed and actual speed) refer to the physically applicable reference variables. In this respect, the following parameters are available:

P350	Reference current	in A
P351	Reference voltage	in V
P352	Reference frequency	in Hz
P353	Reference speed	in rpm
P354	Reference torque	in Nm

In quick parameterization mode and in automatic parameter assignment mode (P115 = 1(2,3)), these reference variables are set to the motor ratings. In case of automatic parameter assignment, this occurs only if the "Drive setting" converter status is activated.

### Speed and frequency reference values

The reference speed and reference frequency are always connected by the pole pair number.

$$P353 = P352 \times \frac{60}{P109}$$

If one of the two parameters is changed, the other is calculated using this equation.

Since this calculation is not made on download (see section 9.2.3), these two quantities must always be loaded in the correct relationship.

If the setpoint and actual control signals are related to a desired reference speed in rpm, P353 must be set accordingly (P352 is calculated automatically). If a rotational frequency in Hz is to be used as the reference (calculated using the pole pair number P109), P352 must be set.

**Torque reference value**

Since the torque signals and parameters in the control system are always specified and displayed as a percentage, the ratio of the reference torque (P354) to the rated motor torque (P113) is always important for accuracy. If both values are the same, a display value of 100 % corresponds exactly to the rated motor torque, irrespective of the values actually entered in P354 and P113.

For purposes of clarity, however, it is advisable to enter the true rated torque of the drive in P113 (e.g. from catalog data).

$$P113 = \frac{P_{W(mot, rated)}}{\frac{2 \cdot \pi \cdot n(mot, rated)}{60}}$$

**Reference power value**

The reference power (in W) is calculated from the reference torque and reference speed:

$$R_{W, ref} = \frac{P354 \cdot P353 \cdot 2 \cdot \pi}{60}$$

Power values for the control system are also always specified as a percentage referred to the specified reference power. The ratio of  $P_{W, ref} / P_{mot, rated}$  can be used for conversion to the rated motor power.

$$P_{mot, rated} = \frac{P113 \cdot 2 \cdot \pi \cdot P108}{60}$$

**Reference current value**

If the reference torque P354 is increased, for example, the reference current P350 must be increased by the same factor, because the current increases at higher torque.

**NOTE**


---

Setting and visualization parameters in engineering units (e.g. I<sub>max</sub> in A) must also be no more than twice the reference value.

If the reference quantities are changed, the physical value of all parameters specified as a percentage also changes; that is all the parameters of the setpoint channel, as well as the maximum power for the control system (P258, P259) and the static current for frequency control (P278, P279).

---

If the reference values and the rated motor values are identical (e.g. following quick parameterization), signal representation (e.g. via connectors) up to twice the rated motor values is possible. If this is not sufficient, you must change to the "Drive setting" menu (P060 = 5) to change the reference quantities.

**Example**

P107 = 52.00 Hz	Rated motor frequency
P108 = 1500.0 rpm	Rated motor speed
P109 = 2	Motor pole pair number

Pre-assignment:

P352 = 52.00 Hz	Reference frequency
P353 = 1560 rpm	Reference speed

For a maximum speed of four times the rated motor speed you must set the reference speed to at least 3000 rpm. The reference frequency is adjusted automatically ( $P352 = P353 / 60 \times P109$ ).

P352 = 100.00 Hz
P353 = 3000 rpm

A setpoint speed of 1500 rpm corresponds to a setpoint frequency of 50.00 Hz or an automation value of 50.0 %.

The representation range ends at 6000 rpm ( $2 \times 3000$  rpm).

This does not affect the internal representation range of the control system. Since the internal control signals refer to the rated motor quantities, there is always sufficient reserve control capacity.

The reference speed should normally be set to the desired maximum speed.

Reference frequencies of  $P352 = P107$ ,  $P352 = 2 \times P107$ ,  $P352 = 4 \times P107$  are favorable for the calculating time.

For a maximum torque of three times the rated motor torque (P113) it is advisable to set the reference torque to between twice and four times the value of parameter P113 (for four to eight times the representation range).

**Separately excited synchronous motors**

Function diagrams and start-up instructions for separately excited synchronous motors (with damping cage and excitation via sliprings) are available as separate instructions.

The following parameters are only effective for these synchronous motors:

P75 to P88; P155 to P168, P187, P258, P274, P297, P298, P301, P302, P306 to P312.



**Automatic parameterization and motor identification**

The following parameters are calculated or set to fixed values during automatic parameterization (P115 = 1):

P116	P236	P295	P337
P117	P240	P303	P339
P120	P258	P306	P344
P121	P259	P313	P347
P122	P273	P315	P348
P127	P274	P316	P388
P128	P278	P319	P392
P161	P279	P322	P396
P215	P283	P325	P471
P216	P284	P326	P525
P217	P287	P334	P536
P223	P291	P335	P602
P235	P293	P336	P603

- ◆ P350 to P354 are only set to the rated motor quantities in the converter status "Drive setting" (P060 = 5) or "Quick parameterization" (P060 = 3).
- ◆ In converter status "Drive setting" (but not in "Ready" status), parameters are assigned automatically on selection of standstill measurement P115 = 2, 3.
- ◆ During the standstill measurement P115 = 2, 3, the following parameters are measured or calculated:
  - P103, P120, P121, P122, P127, P347, P349.  
The controller settings resulting from these values are in: P283, P284, P315, P316.
- ◆ During the rotating measurement P115 = 3, 4, P103 and P120 are adjusted.
- ◆ During the n/f controller optimization P115 = 5, the parameters P116, P223, P235, P236, P240 and P471 are determined.

In principle, automatic parameterization (P115 = 1) or motor identification (P115 = 2, 3) should be carried out as soon as one of the following parameters are adjusted in the converter status "Drive setting" (P060 = 5):

P068 = Output filter

P095 = Motor type

P097 = Motor number

P100 = Control type

P101...P109 = Motor rating plate data

P339 = Release of modulation system

P340 = Pulse frequency

P357 = Sampling time

In exceptional cases this is not necessary:

- ◆ If P068 is only adjusted between 0 and 2 (dv/dt filter).
- ◆ If P340 is adjusted in integer increments, e.g. from 2.5 kHz to 5.0 kHz...7.5 kHz... etc.
- ◆ If P339 is not set to over-modulated space vector modulation; if P339 = 4, 5 (over-modulated space vector modulation), the overrange limit P342 must also be reduced to limit torque ripple and motor heating.
- ◆ If changeover is made between speed and torque control (P100 = 4, 5).
- ◆ If changeover is made between speed and frequency control and the following parameters are adapted:

	f-control (P100 = 3)	n-control (P100 = 4)
P315 = EMF Reg.Kp	2 x Kp	Kp
P223 = Smooth.n/f(act)	≥ 0 ms	≥ 4 ms
P216 = Smooth. n/f(pre)	≥ 4.8 ms	≥ 0.0 ms
P222 = Src n/f(act)	KK0000	KK0000 (KK0091)

The speed controller dynamic response may have to be reduced in the case of encoder-less speed control (frequency control) (Reduce gain (P235); increase Tn (P240)).

### Temperature monitoring of the motor

Activation of the measured value or PTC thermistor monitoring for the motor causes different fault and alarm signals depending on the setting of parameters P380 and P381. These are listed in the following table:

P380 / °C	P381 / °C	Sensor	r009	Alarm A23 in ready	Alarm A23 in operation	Fault F20 in ready	Fault F20 in operation
= 0	= 0	KTY84 for RL adapt.	if P386 = 2	-	-	-	-
= 0	= 1	PTC	no	-	-	-	yes 1)
= 1	= 0	PTC	no	yes 1)	yes 1)	-	-
= 1	= 1	PTC	no	yes 1)	-	-	yes 1)
= 0	> 1	KTY84	yes	-	-	-	yes 3)
> 1	= 0	KTY84	yes	yes 3)	yes 3)	yes 4)	yes 2)
> 1	> 1	KTY84	yes	yes 3)	yes 3)	yes 4)	yes 3)
= 1	> 1	KTY84	no	yes 1)	-	-	yes 3) 2)
> 1	= 1	KTY84	no	yes 3)	yes 3)	yes 4)	yes 2)

- 1) Alarm or fault are triggered on violation of the PTC thermistor temperature or on a cable break (not a cable short circuit).
- 2) Fault is only triggered on cable break or cable short-circuit.
- 3) Fault or alarm on violation of the temperature limit..
- 4) Fault is only triggered on cable short-circuit.

### 9.5.1 Drive setting according to process-related boundary conditions

In order to support start-up, process-related characteristics can be entered in **P114**. In a subsequent automatic parameterization (**P115** = 1) or motor identification (**P115** = 2, 3) and controller optimization (**P115** = 3, 5), parameter adjustments are made in the closed-loop control which are advantageous for the selected case, as experience has shown.

The parameter adjustments can be taken from the following table. The table clearly shows which parameters have a decisive influence on the closed-loop control. The values themselves are understood to be qualitative values and can be further adjusted according to the process-related requirements.

If the type of process-related boundary conditions is not evident in the current case (e.g. high smooth running characteristics at low speeds with simultaneously fast acceleration processes), the parameter settings can also be combined (manually). In any case, it is always sensible to perform start-up with the **standard setting** in order to then set the indicated parameters one after the other.

The settings of P114 = 2...4 are only possible if no gearless conditions are present.

- P114 = 0: Standard drive (e.g. pumps, fans)
- 1: Torsion, gear play and large moments of inertia (e.g. paper machines)
  - 2: Acceleration drives with constant inertia (e.g. shears)
  - 3: High load surge requirements (in the case of f-control only possible from approx. 20% $f_{mot,n}$ )
  - 4: High smooth running characteristics at low speeds (in the case of n-control; with a high encoder pulse number!)
  - 5: Efficiency optimization at partial load by flux reduction (low dynamic loading drives)
  - 6: High start-up torque (heavy-duty start-up)
  - 7: Dynamic torque response in the field-weakening range (e.g. motor test beds)

Only deviations from the standard setting (P114 = 0) are indicated:

	P114 = 0	P114 = 1	P114 = 2	P114 = 3	P114 = 4	P114 = 5	P114 = 6	P114 = 7
P216=Smooth n/f(FWD)	0ms (n-ctrl.) 4ms (f-ctrl.)	4.8ms (n-ctrl.)						
P217=Slip Fail Corr'n.	0=off		2=on (n-ctrl)					2=on
P223=Smooth n/f(act)	4ms (n-ctrl.) 0ms (f-ctrl.)	100ms						
P235=n/f-Reg Gain1	3.0 or 5.0				12.0 (n-ctrl.)			
P236=n/f-Reg Gain2	3.0 or 5.0				12.0 (n-ctrl.)			
P273=Smooth Isq(set)	6*P357 (T0)							3*P357
P240=n/f-Reg Tn	400ms				40ms (n-ctrl.)			
P279=Torque (dynamic)	20.0%						80% (f-ctrl.)	
P287=Smooth Vd(act)	9		0	0				
P291=FSetp Flux(set)	100%					110%		
P295=Efficiency Optim.	100%=off	99.9%				50%		
P303=Smooth Flux(set)	10-20ms	60ms				100 (n-ctrl.) 500 (f-ctrl.)		
P315=EMF Reg Gain	Gain(n)		1.5*Gain(n) (f-ctrl.)	1.5*Gain(n) (f-ctrl.)				
P339=ModSystRelease	0=All syst	3=only RZM	3=only RZM	3=only RZM	3=only RZM			3=only RZM
P344=ModDepthHeadrm	0.0%	3.0%	3.0%					30.0%
P536=n/f RegDyn(set)	50%	20%	100 (n-ctrl.) 50% (f-ctrl.)	200 (n-ctrl.) 100 (f-ctrl.)	200 (n-ctrl.) 50% (f-ctrl.)	25%	100 (n-ctrl.) 50% (f-ctrl.)	100% (n-ctrl.)

RZM = Space vector modulation

The gain  $K_p$  of the speed controller (P235, P236) depends on the inertia of the drive and has to be adapted if necessary.

$$\text{Symmetrical optimum:} \quad P235 = 2 \times P116 / P240$$

$$K_p = 2 \times T_{\text{start-up}} / T_n$$

The start-up time is the time taken by the drive to accelerate to rated speed when the rated torque is specified. This is determined during automatic speed controller optimization.

## 9.5.2 Changes to the function selection parameter (P052) VC(former)

The function selection parameter P052 of the firmware versions for the previous MASTERDRIVES VC units was used to select the various special functions and start-up steps. In order to make this important parameter more comprehensible for the user, the function groups "Special functions" and "Start-up steps" in the CUVC firmware have now been stored in two different parameters as follows:

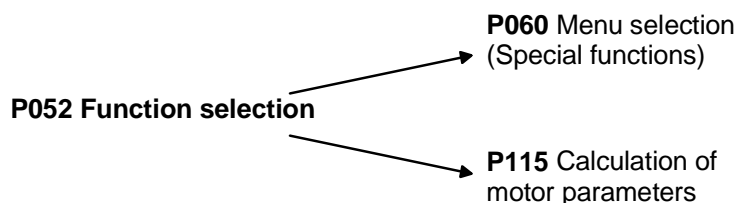


Fig. 9-6 Division of parameter P052(former) into P060 and P115

In addition to this, the new special function "User parameter" has been introduced, and the special function "Drive setting" (P052 = 5) has been subdivided into the functions "Quick parameterization" and "Drive setting". The new special function "Quick parameterization" involves parameterization for standard applications, and the new special function "Drive setting" involves parameterization for expert applications.

The special function "Download/Upread" (P052 = 3) has been subdivided into the functions "Download" and "Upread".

P060	Menu selection	P052 (former)	Function selection
0=	User parameter	--	See parameter list P060
1=	Parameter menu	0=	Return
2=	Fixed settings <sup>1)</sup>	1=	Param. Reset
3=	Quick parameterization	5=	Drive Setting
4=	Board configuration	4=	HW Config.
5=	Drive setting	5=	Drive Setting
6=	Download	3=	Download
7=	Upread	3=	Download
8=	Power section definition	2=	MLFB input

<sup>1)</sup> Selection in the factory setting menu (P366 Factory setting type, activation with P970)

<b>P115</b>	<b>Calculation of motor model</b>	<b>P052 (former)</b>	<b>Function selection</b>
1=	Automatic parameterization	6=	Auto Param.
2=	Motor identification at standstill	7=	Mot ID Stop
3=	Complete motor identification	8=	Mot ID All
4=	No-load measurement	9=	No Load Meas
5=	n/f controller optimization	10=	Reg Optim.
6=	Self-test	11=	Auto Test
7=	Tachometer test	12=	Tach Test

The new special function P060 = 0 (User parameter) enables the user to put together an important list of parameters especially for his own application.

When P060 = 0 (User parameter) is selected, apart from parameters P053, P060 and P358, only those parameters whose numbers have been entered in indices 4 to 100 of parameter P360 are visible.

# 10 Control Word and Status Word

## 10.1 Description of the control word bits

The operating statuses can be read in visualization parameter r001:  
e.g. READY TO POWER-UP: r001 = 009

The function sequences are described in the sequence in which they are actually realized.

Function diagrams 180 and 190 refer to further function diagrams in the Compendium.

### Bit 0: ON/OFF 1 command (↑ "ON") / (L "OFF1")

<b>Condition</b>	Positive edge change from L to H (L → H) in the READY TO POWER-UP condition (009).
<b>Result</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ PRECHARGING (010) Main contactor (option)/bypass contactor, if available, are switched-in (closed). The DC link is pre-charged.</li> <li>◆ READY (011) If the drive was last powered-down with "OFF2", the next condition is only selected after the de-energization time (P603) has expired since the last shutdown</li> <li>◆ GROUND FAULT TEST (012), only when the ground fault test has been selected (P375).</li> <li>◆ RESTART ON THE FLY (013), if restart on the fly (control word bit 23 via P583) has been enabled.</li> <li>◆ RUN (014).</li> </ul>
<b>Condition</b>	LOW signal and P100 = 3, 4 (closed-loop frequency/speed control)
<b>Result</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ OFF1 (015), if the drive is in a status where the inverter is enabled.             <ul style="list-style-type: none"> <li>• For P100 = 3, 4 and slave drive, the system waits until the higher-level open-loop/closed-loop control shuts down the drive.</li> <li>• For P100 = 3, 4 and master drive, the setpoint at the ramp-function generator input is inhibited (setpoint = 0), so that the drive decelerates along the parameterized down ramp (P464) to the OFF shutdown frequency (P800).</li> </ul> </li> </ul> <p>After the OFF delay time (P801) has expired, the inverter pulses are inhibited, and the main contactor (option/bypass contactor), if available, are opened. If the OFF1 command is withdrawn again when the drive is ramping-down, (e.g. as the result of an ON command), ramp-down is interrupted, and the drive goes back into the RUN (014) condition.</p>

	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ For PRECHARGING (010), READY (011), RESTART-ON-THE-FLY (013) or MOT-ID-STANDSTILL (018), the inverter pulses are inhibited, and the main contactor (option)/bypass contactor, if available, is opened.</li> <li>◆ SWITCH-ON INHIBIT (008); compare status word 1, bit 6</li> <li>◆ READY-TO-POWER-UP (009), if "OFF2" or "OFF3" are not present.</li> </ul>
<b>Condition</b>	Low signal and P100 = 5 (closed-loop torque control)
<b>Result</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ An OFF2 command (electrical) is executed.</li> </ul>

#### Bit 1: OFF2 command (L "OFF2") electrical

<b>Condition</b>	LOW signal
<b>Result</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ The inverter pulses are inhibited, and the main contactor (option)/bypass contactor, if available, are opened.</li> <li>◆ POWER-ON INHIBIT (008), until the command is removed.</li> </ul>
<b>Note</b>	The <b>OFF2</b> command is simultaneously connected from three sources (P555, P556 and P557)!

#### Bit 2: OFF3 command (L "OFF3") (fast stop)

<b>Condition</b>	LOW signal
<b>Result</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ This command has two possible effects:             <ul style="list-style-type: none"> <li>• DC braking is enabled (P395 = 1): DC BRAKING (017) The drive decelerates along the parameterized downramp for OFF3 (P466) until the frequency for the start of DC braking is reached (P398). The inverter pulses are then inhibited for the duration of the de-energization time (P603). After this, the drive DC brakes with an adjustable braking current (P396) for a braking time which can be parameterized (P397). The inverter pulses are then inhibited and the main contactor (option)/bypass contactor, if available, is opened.</li> <li>• DC braking is not enabled (P395 = 0): The setpoint is inhibited at the ramp-function generator input (setpoint = 0), so that the drive decelerates along the parameterized downramp for OFF3 (P466) to the OFF shutdown frequency (P800). The inverter pulses are inhibited after the OFF delay time (P801) has expired, and the main/bypass contactor, if used, is opened. If the OFF3 command is withdrawn while the drive is decelerating, the drive still continues to accelerate.</li> </ul> </li> </ul>



- ◆ For PRE-CHARGING (010), READY (011), RESTART-ON-THE-FLY (013) or MOT-ID STANDSTILL (018), the inverter pulses are inhibited, and the main/bypass contactor, if used, is opened.
- ◆ If the drive operates as slave drive, when an OFF3 command is issued, it automatically switches-over to the master drive.
- ◆ POWER-ON inhibit (008), until the command is withdrawn.

**NOTE**

The **OFF3** command is simultaneously effective from three sources (P558, P559 and P560)!

Priority of the **OFF** commands: **OFF2 > OFF3 > OFF1**

**Bit 3: Inverter enable command (H "inverter enable")/(L "inverter inhibit")**

<b>Condition</b>	HIGH signal, READY (011) and the de-energization time (P603) has expired since the last time that the drive was shutdown.
<b>Result</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ RUN (014) The inverter pulses are enabled and the setpoint is approached via the ramp-function generator.</li> </ul>
<b>Condition</b>	LOW signal
<b>Result</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ For RESTART-ON-THE-FLY (013), RUN (014), KINETIC BUFFERING with pulse enable, OPTIMIZATION OF THE SPEED CONTROLLER CIRCUIT (019) or SYNCHRONIZATION (020):</li> <li>◆ The drive changes over into the READY (011), condition, and the inverter pulses are inhibited.</li> <li>◆ If OFF1 is active (015), the inverter pulses are inhibited, the main/bypass contactor, if used, is opened, and the drive goes into the POWER-ON INHIBIT (008) condition.</li> <li>◆ If OFF3 is active (016 / fast stop), the inverter inhibit command is ignored, fast stop is continued and, after shutdown (P800, P801), the inverter pulses are inhibited.</li> </ul>

**Bit 4: Ramp-function generator inhibit command (L "RFG inhibit")**

<b>Condition</b>	LOW signal in the RUN (014) condition.
<b>Result</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ The ramp-function generator output is set to setpoint = 0.</li> </ul>

**Bit 5: Ramp-function generator hold command (L "RFG hold")**

<b>Condition</b>	LOW signal in the RUN (014) condition.
<b>Result</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ The actual setpoint is "frozen at the ramp-function generator output".</li> </ul>

**Bit 6: Setpoint enable command (H "setpoint enable")**

<b>Condition</b>	HIGH signal and the de-energization time have expired (P602).
<b>Result</b>	◆ The setpoint at the ramp-function generator input is enabled.

**Bit 7: Acknowledge command (↑ "Acknowledge")**

<b>Condition</b>	Rising (positive) edge change from L to H (L → H) in the FAULT condition (007).
<b>Result</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ All of the current faults are deleted after they have been previously transferred into the diagnostics memory.</li> <li>◆ POWER-ON INHIBIT (008), if no actual faults are present.</li> <li>◆ FAULT (007), if there are no faults.</li> </ul>

**NOTE** The **Acknowledge** command is simultaneously effective from the three sources (P565, P566 and P567) and always from the PMU!

**Bit 8: Inching 1 ON command (↑ "Inching 1 ON") / (L "Inching 1 OFF")**

<b>Condition</b>	Positive (rising) edge change from L to H (L → H) in the READY TO POWER-UP (009) condition.
<b>Result</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ An ON command is automatically executed (refer to control word bit 0), and inching frequency 1 (P448) is enabled in the setpoint channel.</li> </ul> <p><b>The ON/OFF1 command (bit 0) is ignored for active inching operation!</b> The system must wait until the de-energization time (P603) has expired</p>
<b>Condition</b>	LOW signal
<b>Result</b>	◆ An OFF1 command is automatically executed (refer to control word bit 0).

**Bit 9: Inching 2 ON command (↑ "Inching 2 ON") / (L "Inching 2 OFF")**

<b>Condition</b>	Rising (positive) edge change from L to H (L → H) in the READY TO POWER-UP (009) condition.
<b>Result</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ An ON command is automatically executed (refer to control board bit 0), and inching frequency 2 (P449) is enabled in the setpoint channel.</li> </ul> <p><b>The ON/OFF1 command (bit 0) is ignored if inching is active.</b> The system must wait until the de-energization time (P603) has expired.</p>
<b>Condition</b>	LOW signal
<b>Result</b>	◆ An OFF1 command is automatically executed (refer to control word bit 0).

**Bit 10: Control from the PLC command (H "control from the PLC")**

<b>Condition</b>	HIGH signal; the process data PZD (control word, setpoints) are only evaluated if the command has been accepted; this data is sent via the SST1 interface of the CU, the CB/TB interface (option) and the SST/SCB interface (option).
<b>Result</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ If several interfaces are used, only the process data of the interfaces are evaluated, which send an H signal.</li> <li>◆ For an L signal, the last values are received in the appropriate dual port RAM of the interface.</li> </ul>
<b>NOTE</b>	An H signal appears in the visualization parameter r550 "control word 1", if <b>one</b> of the interfaces sends an H signal!

**Bit 11: Clockwise rotating field command (H "clockwise rotating field")**

<b>Condition</b>	HIGH signal
<b>Result</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ The setpoint is influenced in conjunction with bit 12 "counter-clockwise rotating field".</li> </ul>

**Bit 12: Counter-clockwise rotating field command (H "counter-clockwise rotating field")**

<b>Condition</b>	HIGH signal
<b>Result</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ The setpoint is influenced in conjunction with bit 11 "clockwise-rotating field".</li> </ul>

<b>NOTE</b>	The <b>counter-clockwise rotating field</b> and the <b>clockwise rotating field</b> command have no influence on supplementary setpoint 2, which is added after the ramp-function generator (RFG)!
-------------	--

**Bit 13: Command to raise the motorized potentiometer (H "raise motorized potentiometer")**

<b>Condition</b>	HIGH signal
<b>Result</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ The motorized potentiometer in the setpoint channel is driven in conjunction with bit 14 "motorized potentiometer, lower".</li> </ul>

**Bit 14: Command to lower the motorized potentiometer (H "lower motorized potentiometer")**

<b>Condition</b>	HIGH signal
<b>Result</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ The motorized potentiometer in the setpoint channel is driven in conjunction with bit 13 "raise motorized potentiometer".</li> </ul>

**Bit 15: Command external fault 1 (L "External fault 1")**

<b>Condition</b>	LOW signal
<b>Result</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ FAULT (007) and fault message (F035). The inverter pulses are inhibited, the main contactor/bypass contactor, if used, is opened.</li> </ul>

**Bit 16: Function data set FDS bit 0 command**

- Result**
- ◆ In conjunction with bit 17 "FDS BIT 1" one of the four possible function data sets is energized.

**Bit 17: Function data set FDS bit 1 command**

- Result**
- ◆ In conjunction with bit 16 "FDS BIT 0" one of the four possible function data sets is energized.

**Bit 18: Motor data set, MDS bit 0 command**

**Condition** READY TO POWER-UP (009), PRE-CHARGING (010) or READY (011)

- Result**
- ◆ One of the four possible motor data sets is energized in conjunction with bit 19 "MDS BIT 1".

**Bit 19: Motor data set, MDS bit 1 command**

**Condition** READY TO POWER-UP (009), PRE-CHARGING (010) or READY (011)

- Result**
- ◆ One of the four possible motor data sets is energized in conjunction with bit 18 "MDS BIT 0".

**Bit 20: Fixed setpoint FSW bit 0 (LSB) command**

- Result**
- ◆ In conjunction with bit 21 "FSW BIT 1", one of the four possible fixed setpoints is energized to input as percentage fixed setpoints, referred to the reference frequency P352 or reference speed P353.

**Bit 21: Fixed setpoint FSW bit 1 (MSB) command**

- Result**
- ◆ In conjunction with bit 20 "FSW BIT 0" one of the four possible fixed setpoints is energized for input as percentage fixed setpoints, referred to the reference frequency P352 or the reference speed P353.

**Bit 22: Synchronizing enable command (H "synchronizing enable")**

**Condition**

- ◆ For converter synchronization (P534 = 1):  
HIGH signal, TSY (option) available and P100 = 2 (V/f characteristic for textile applications).

- ◆ For line synchronization (P534 = 2):  
HIGH signal, TSY (option) P100 = 1, 2 or 3

- Result**
- ◆ The command enables the synchronizing function.

**Bit 23: Restart-on-the-fly enable command (H "restart-on-the-fly enable")**

<b>Condition</b>	HIGH signal
<b>Result</b>	◆ The command enables the restart-on-the-fly function.

**Bit 24: Droop/technology controller enable command (H "droop/technology controller enable")**

<b>Condition</b>	HIGH signal
<b>Result</b>	◆ The command enables the droop function, if P100 (open-loop/closed-loop control type) is assigned 3 (closed-loop frequency control) or 4 (closed-loop speed control), parameter P246 <> 0 and the inverted pulses of the drive converter are enabled. The speed/frequency controller output, fed back as negative signal to the speed/frequency setpoint, can be set via parameter P245 (source steady-state) and P246 (scaling steady-state)

**Bit 25: Controller enable command (H "controller enable")**

<b>Condition</b>	HIGH signal and the drive converter inverter pulses are enabled.
<b>Result</b>	◆ The speed controller output is enabled for the appropriate control type (P100 = 0,4,5).

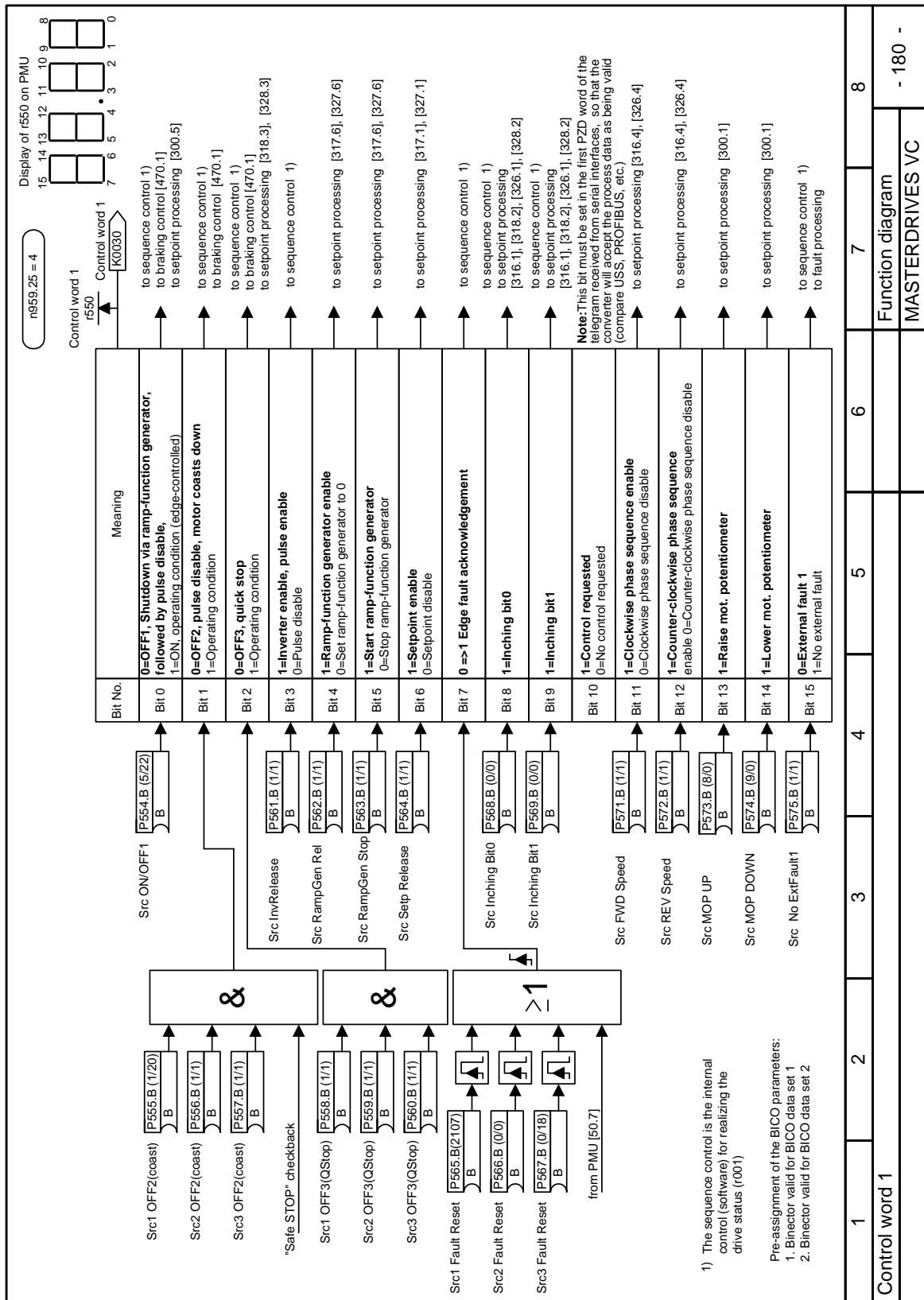
**Bit 26: Command, external fault 2 (L "External fault 2")**

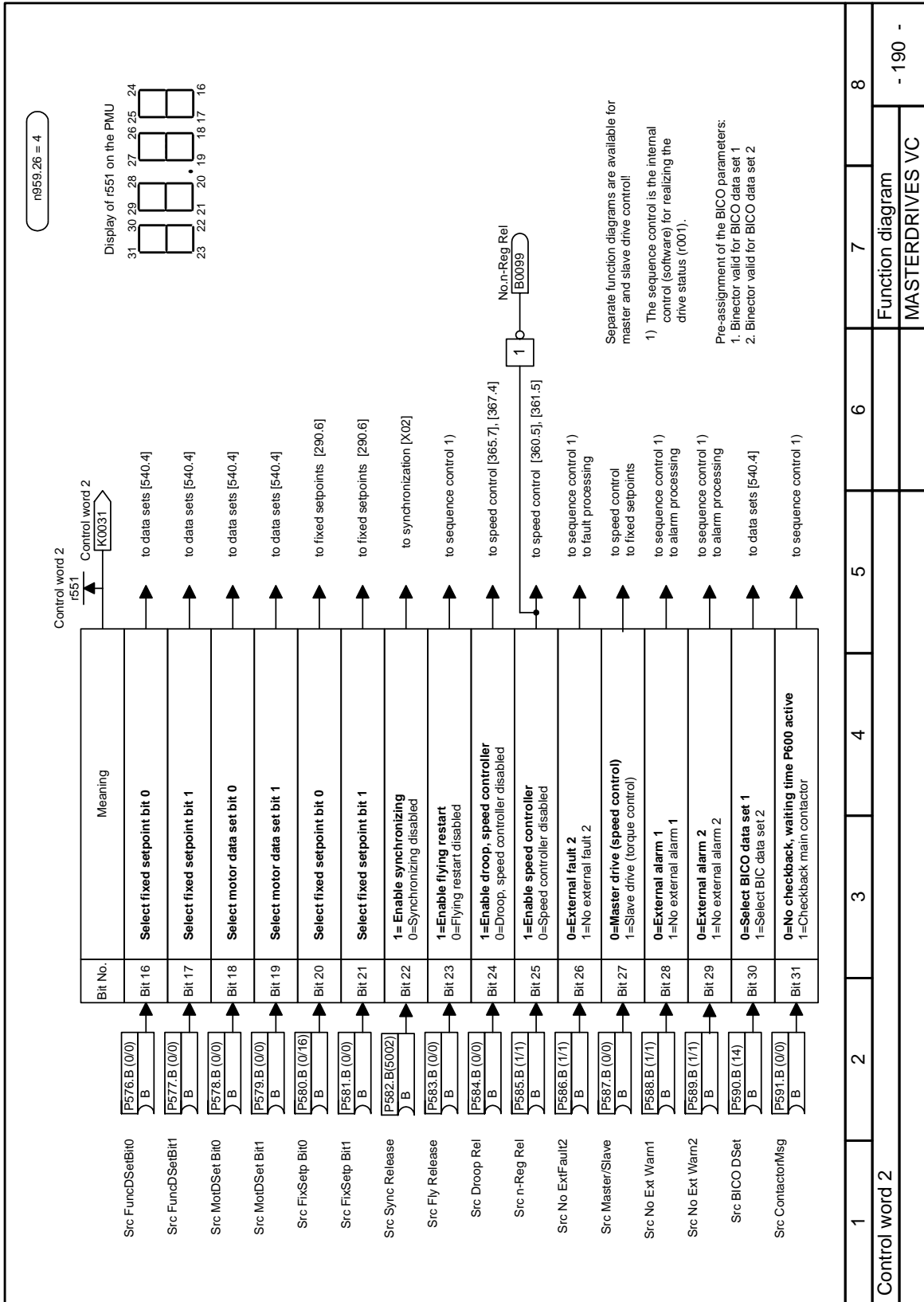
<b>Condition</b>	LOW signal; it is only activated from the READY (011) condition onwards and after an additional time delay of 200 ms.
<b>Result</b>	◆ FAULT (007) and fault message (F036). The inverter pulses are inhibited, the main contactor, if available, is opened.

**Bit 27: Slave/master drive command (H "Slave drive")/(L "Master drive")**

<b>Condition</b>	HIGH signal, P100 (open-loop/closed-loop control type) = 3, 4 (closed-loop frequency/speed control), and the drive inverter pulses are enabled.
<b>Result</b>	◆ Slave drive: The closed-loop control acts as closed-loop torque control (M closed-loop control). With f closed-loop control, precise torque control is not possible until from about 10 % of motor rated speed onwards.
<b>Condition</b>	LOW signal, P100 (open-loop/closed-loop control type) = 3, 4 (closed-loop frequency/speed control), and the drive converter inverter pulses are enabled.
<b>Result</b>	◆ Master drive: The closed-loop control operates as closed-loop speed or frequency control (closed-loop frequency/speed control).

**Bit 28: Command, external alarm 1 (L "External alarm 1")****Condition** LOW signal**Result** ♦ The operating status is maintained. An alarm message is issued (A015).**Bit 29: Command, external alarm 2 (L "External alarm 2")****Condition** LOW signal**Result** ♦ The operating status is maintained. An alarm message is issued (A016).**Bit 30: Select, BICO data sets (H "data set 2") / (L "data set 1")****Condition** HIGH signal**Result** ♦ The parameter settings of data set 2 for all binector and connector commands and signals, are activated.**Condition** LOW signal**Result** ♦ The parameter settings of data set 1 for all binector and connector commands and signals, are activated.**Bit 31: Main contactor checkback signal command (H "main contactor checkback signal")****Condition** HIGH signal, corresponding to the wiring and parameterization of the main contactor (option). The checkback time can be set in P600.**Result** ♦ Checkback signal, "main contactor energized" (closed).







## 10.2 Description of the status word bits

### Bit 0: Message, "Ready to power-up" (H)

<b>HIGH signal</b>	POWER-ON INHIBIT (008) or READY TO POWER-UP (009) status
<b>Significance</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ The power supply, the open- and closed-loop control are operational.</li> <li>◆ The inverter pulses are inhibited.</li> <li>◆ If an external power supply and a main contactor (option)/bypass contactor are available, it is possible to bring the DC link into a no-voltage condition, when the drive converter is in this status!</li> </ul>

### Bit 1: Message, "Ready" (H)

<b>HIGH signal</b>	PRE-CHARGING (010) or READY (011) status
<b>Significance</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ The power supply, the open-loop and the closed-loop control are operational.</li> <li>◆ The unit is powered-up.</li> <li>◆ Pre-charging has been completed.</li> <li>◆ The DC link has been ramped-up to the full voltage.</li> <li>◆ The inverter pulses are still inhibited.</li> </ul>

### Bit 2: Message, "Run" (H)

<b>HIGH signal</b>	GROUND-FAULT TEST (012), RESTART-ON-THE-FLY (013), RUN (014), OFF1 (015) or OFF3 (016)
<b>Significance</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ The unit is functioning.</li> <li>◆ The inverter pulses are enabled.</li> <li>◆ The output terminals are live.</li> </ul>

### Bit 3: Message "Fault" (H)

<b>HIGH signal</b>	Fault (007) status
<b>Significance</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ A fault has occurred.</li> </ul>

### Bit 4: Message "OFF2" (L)

<b>LOW signal</b>	OFF2 command available
<b>Significance</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ The OFF2 command was output (control word bit 1).</li> </ul>

### Bit 5: Message "OFF3" (L)

<b>LOW signal</b>	OFF3 (016) status, and/or OFF3 command available
<b>Significance</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ The OFF3 command was output (control word bit 2).</li> </ul>

**Bit 6: Message "Power-on inhibit" (H)**

<b>HIGH signal</b>	POWER-ON INHIBIT (008) status
<b>Significance</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>◆ The power supply, open-loop and closed-loop control are operational.</li><li>◆ If an external power supply and a main contactor (option)/bypass contactor are available, it is possible to bring the DC link voltage in this drive converter status into a no-voltage condition!</li><li>◆ The message is available as long as an OFF2 command is present via control word bit 1 or an OFF3 command is available via control word bit 2 after the setpoint has been ramped-down, or an ON command is available via control word bit 0 (edge evaluation).</li></ul>

**Bit 7: Message, "Alarm" (H)**

<b>HIGH signal</b>	Alarm (Axxx)
<b>Significance</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>◆ An alarm has been issued.</li><li>◆ The signal is present until the cause has been resolved.</li></ul>

**Bit 8: Message "Setpoint-actual value deviation" (L)**

<b>LOW signal</b>	Alarm, "Setpoint-actual value deviation" (A034)
<b>Significance</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>◆ The frequency actual value deviates from the frequency setpoint (reference value, by a value which exceeds P794 (setpoint-actual value deviation, frequency), for a time which is longer than P792 (setpoint-actual value deviation time).</li><li>◆ The bit is again set as H signal, if the deviation is less than parameter value P792.</li></ul>

**Bit 9: Message "PZD control requested" (H)**

<b>HIGH signal</b>	Still present.
--------------------	----------------

**Bit 10: Message, "Comparison frequency reached" (H)**

<b>HIGH signal</b>	The parameterized comparison frequency has been reached.
<b>Significance</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>◆ The absolute frequency actual value is greater than or equal to the parameterized comparison frequency (P796).</li><li>◆ The bit is again set to L signal, as soon as the absolute value of the comparison frequency (P796), minus the parameterized comparison frequency hysteresis (P797 as %, referred to the comparison frequency (P796)) is fallen below.</li></ul>

**Bit 11: Message "Undervoltage" (H)**

<b>HIGH signal</b>	"Undervoltage in the DC link"
<b>Significance</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ The DC link voltage has fallen below the permissible limit value. From drive status (°011) fault message (F008) "DC link undervoltage" is additionally output.</li> </ul> <p>Refer to the Section "Fault- and alarm messages"</p>

**Bit 12: Message "Main contactor energized" (H)**

<b>HIGH signal</b>	The main contactor (AC unit)/precharging contactor (DC unit) (option) is operated.
<b>Significance</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ The main contactor/precharging contactor (option) can be driven with the appropriate wiring and parameterization.</li> </ul>

**Bit 13: Message "RFG active" (H)**

<b>HIGH signal</b>	Ramp-function generator active
<b>Significance</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ The ramp-function generator output (r480 / KK0073) is not equal to the ramp-function generator input (r460 / KK0072). A hysteresis, which can be parameterized (P476 as %, referred to the rated system frequency P352), can only be taken into account for an analog setpoint input.</li> <li>◆ When the "synchronizing" function is selected, alarm A069 is initiated, as long as the ramp-function generator is active in the setpoint channel of the synchronizing converter. The synchronizing operation is not started as long as the ramp-function generator is active.</li> </ul>

**Bit 14: Message, "Clockwise rotating field" (H)/ "Counter-clockwise rotating field" (L)**

<b>HIGH signal</b>	Clockwise rotating field
<b>Significance</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ The frequency setpoint for the closed-loop control (speed/frequency setpoint, r482 / KK0075) is greater than or equal to 0.</li> </ul>
<b>LOW signal</b>	Counter-clockwise rotating field
<b>Significance</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ The frequency setpoint for the closed-loop control (speed/frequency setpoint, r482 / KK0075) is less than 0.</li> </ul>

**Bit 15: Message "KIP/FLN active" (H)**

<b>HIGH signal</b>	The kinetic buffering (KIP) function or flexible response (FLN) is active.
<b>Significance</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ KIP: A brief power failure is bypassed using the kinetic energy of the connected load.</li> <li>◆ FLN: The converter can be operated up to a minimum DC link voltage of 50% of the rated value.</li> </ul>

**Bit 16: Message "Restart-on-the-fly active" (H)**

<b>HIGH signal</b>	The restart-on-the-fly function is active, or the excitation time (P602) is running.
<b>Significance</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ The drive converter is switched to a motor which is still rotating.</li> <li>◆ Overcurrent is prevented as a result of the restart-on-the-fly function.</li> <li>◆ The excitation time (magnetization time) is active.</li> </ul>

**Bit 17: Message "Synchronism has been reached" (H)**

<b>HIGH signal</b>	Synchronism has been reached.
<b>Significance</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Synchronism has been reached.</li> </ul>
<b>Prerequisite</b>	TSY (option) available and P100 (open-loop/closed-loop control type) = 2 (V/f characteristic for textile applications) or P100 = 1, 2, 3 at line synchronism (P534 = 2).

**Bit 18: Message "Overspeed" (L)**

<b>LOW signal</b>	Alarm "Overspeed" (A033)
<b>Significance</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ The frequency actual value is either: <ul style="list-style-type: none"> <li>◆ greater than the maximum frequency for the clockwise rotating field (P452) plus a hysteresis (P804 as %, referred to P452) or</li> <li>◆ less than the maximum frequency for the counter-clockwise rotating field (P453) plus a hysteresis (P804 as %, referred to P453).</li> </ul> </li> <li>◆ The bit is again set to an H signal as soon as the absolute value of the frequency actual value is less than or equal to the absolute value of the appropriate maximum frequency.</li> </ul>

**Bit 19: Message "External fault 1" (H)**

<b>HIGH signal</b>	"External fault 1"
<b>Significance</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ A "External fault 1" is present in control word, bit 15.</li> </ul> <p><i>Output at the terminal strip (PEU, CUVC, TSY, SCI1/2, EB1, EB2) with L signal.</i></p>

**Bit 20: Message "External fault 2" (H)**

<b>HIGH signal</b>	"External fault 2"
<b>Significance</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ A "External fault 2" is present in control word bit 26.</li> </ul> <p><i>Output at the terminal strip (PEU, CUVC, TSY, SCI1/2, EB1, EB2) with L signal.</i></p>

**Bit 21: Message "External alarm" (H)**

<b>HIGH signal</b>	"External alarm"
<b>Significance</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ An "external alarm 1" is present in control word bit 28, or, "external alarm 2" in control word bit 29.</li> </ul> <p><i>Output at the terminal strip (PEU, CUVC, TSY, SCI1/2, EB1, EB2) with L signal.</i></p>

**Bit 22: Message "Alarm i<sup>2</sup>t drive converter" (H)**

<b>HIGH signal</b>	Alarm "i <sup>2</sup> t alarm, inverter" (A025)
<b>Significance</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ If the instantaneous load status is maintained, then the drive converter will be thermally overloaded.</li> </ul> <p><i>Output at the terminal strip (PEU, CUVC, TSY, SCI1/2, EB1, EB2) with L signal.</i></p>

**Bit 23: Message "Fault, converter overtemperature" (H)**

<b>HIGH signal</b>	"Inverter temperature too high" fault (F023)
<b>Significance</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ The limiting inverter temperature has been exceeded.</li> </ul> <p><i>Output at the terminal strip (PEU, CUVC, TSY, SCI1/2, EB1, EB2) with L signal.</i></p>

**Bit 24: Message "Alarm, converter overtemperature" (H)**

<b>HIGH signal</b>	Alarm, "inverter temperature too high" (A022)
<b>Significance</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ The inverter temperature threshold to release an alarm has been exceeded.</li> </ul> <p><i>Output at the terminal strip (PEU, CUVC, TSY, SCI1/2, EB1, EB2) with L signal.</i></p>

**Bit 25: Message "Alarm, motor overtemperature" (H)**

<b>HIGH signal</b>	Alarm "Motor overtemperature"
<b>Significance</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ It involves an "I<sup>2</sup>t alarm, motor" (A029) or an overtemperature alarm from the KTY (P380 &gt; 1) or PTC thermistor (P380 = 1).</li> <li>◆ The alarm is initiated either by calculating the motor load (r008 / K0244) or from the KTY84 sensor (r009 / K0245).</li> <li>◆ Parameters involved in the calculation: P380 (mot. temp. alarm), P382 (motor cooling), P383 (mot. temp. T1), P384 (mot. load limit).</li> </ul> <p><i>Output at the terminal strip (PEU, CUVC, TSY, SCI1/2, EB1, EB2) with L signal.</i></p>

**Bit 26: Message "Fault, motor overtemperature" (H)**

<b>HIGH signal</b>	Fault, "Motor overtemperature"
<b>Significance</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ It involves an "I<sup>2</sup>t fault, motor" (F021) or an overtemperature fault, from KTY (P381 &gt; 1) or PTC thermistor (P381 = 1).</li> </ul> <p><i>Output at the terminal strip (PEU, CUVC, TSY, SCI1/2, EB1, EB2) with L signal.</i></p>

**Bit 27: Reserve****Bit 28: Message "Fault, motor stalled/locked" (H)**

<b>HIGH signal</b>	Fault, "Motor stalled or blocked" (F015)
<b>Significance</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ The drive has either stalled or is locked.</li> </ul>
<b>Precondition</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Blocking recognition at P100 = 3, 4 f/n control: setpoint/actual value deviation has occurred (bit 8), torque limit (B0234) reached, speed &lt; 2 % and time in P805 expired</li> <li>◆ In the case of M control (P100 = 5) or slave drive (P587), blocking is not recognized.</li> </ul> <p><i>Output at the terminal strip (PEU, CUVC, TSY, SCI1/2, EB1, EB2) with L signal.</i></p>

**Bit 29: Message "Bypass contactor energized" (H)**

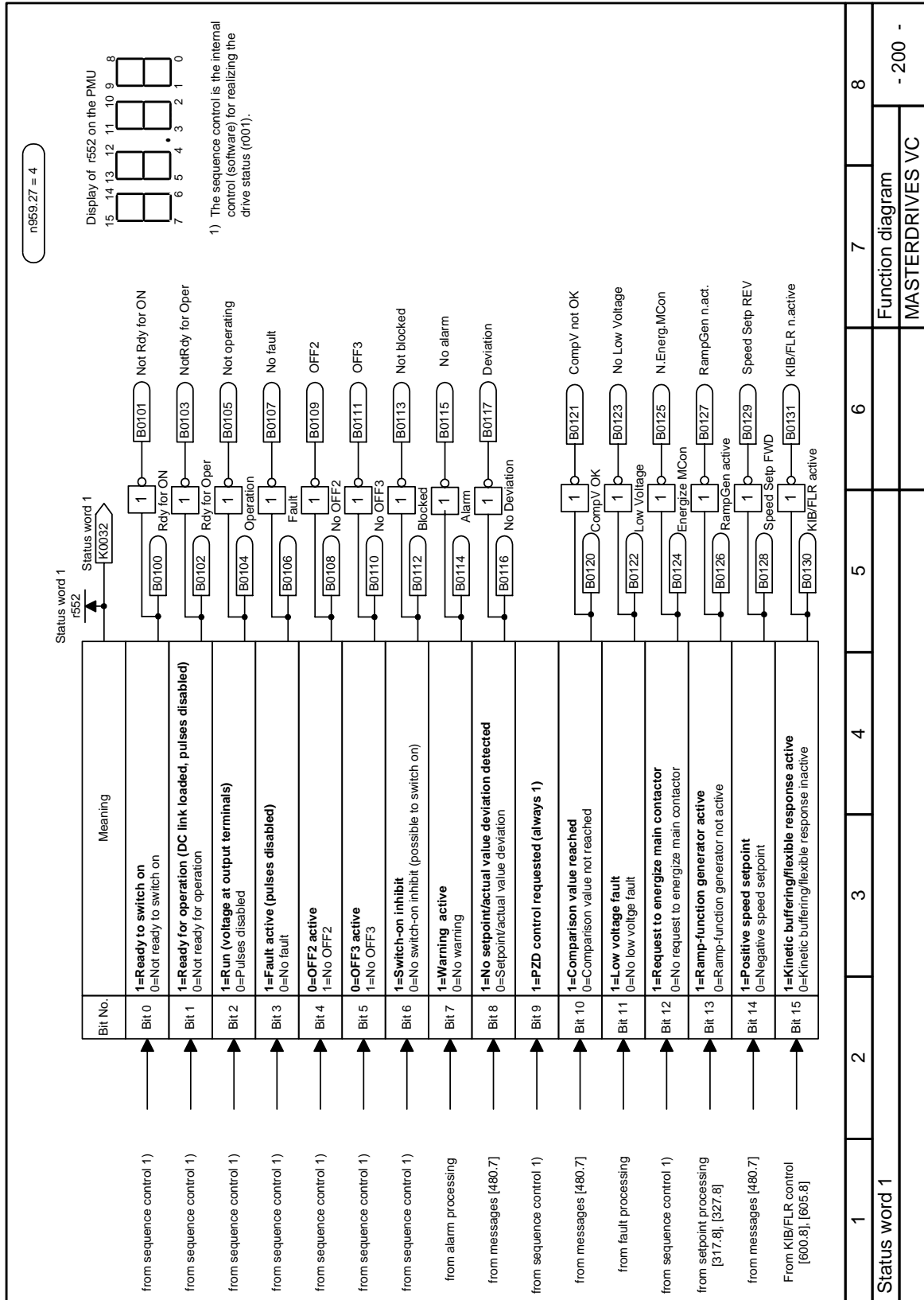
<b>HIGH signal</b>	The bypass contactor is energized after precharging has ended (applies only to AC units equipped with bypass contactor).
<b>Significance</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ A bypass contactor (option) can be energized with the appropriate wiring and parameterization.</li> </ul>

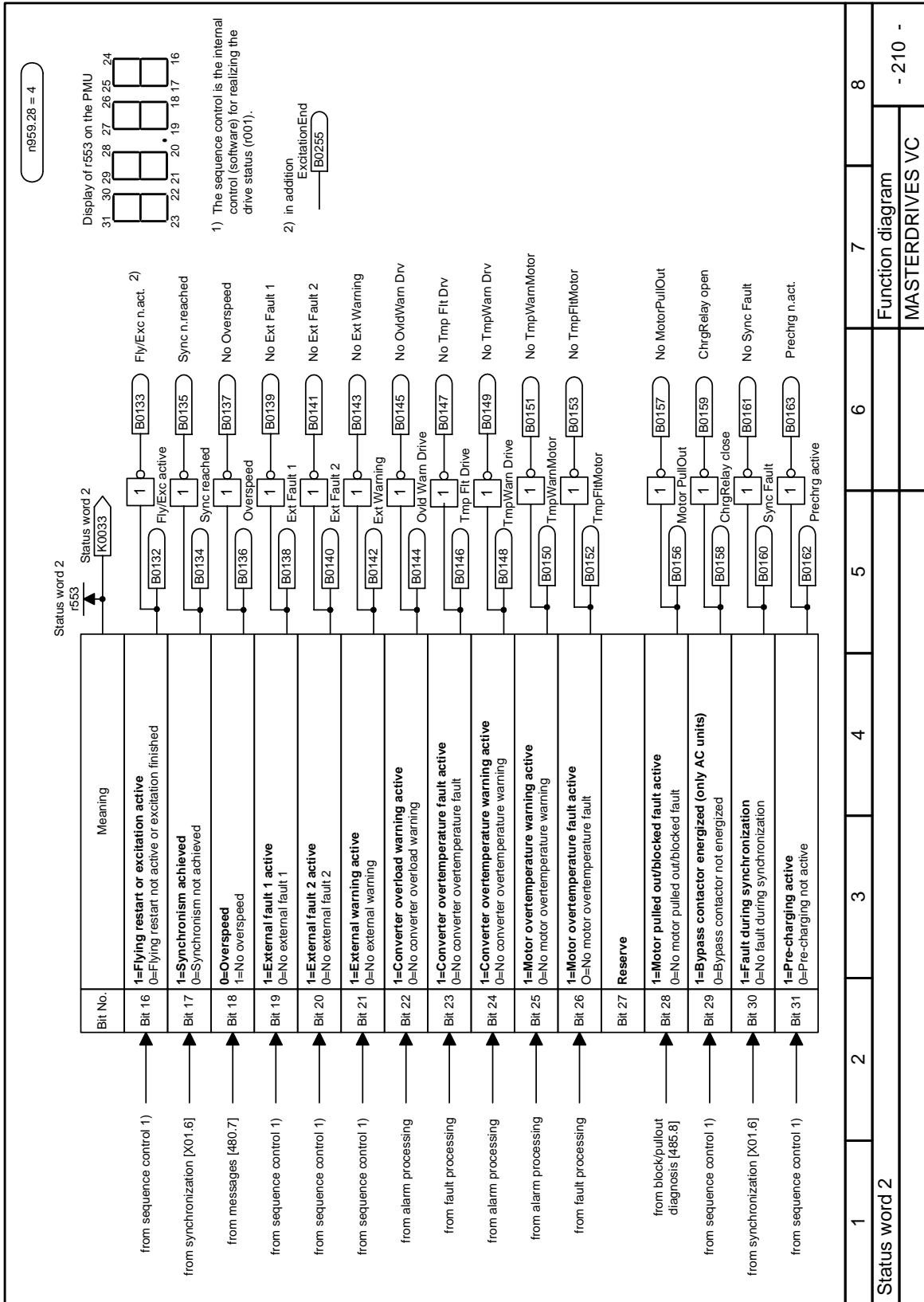
**Bit 30: Message "Alarm sync. error" (H)**

<b>HIGH signal</b>	Alarm, "Synchronizing error" (A070)
<b>Significance</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ After successful synchronization, the phase deviation is greater than the parameterized tolerance range (P531).</li> </ul>
<b>Prerequisite</b>	<p>TSY (option) available and P100 (open-loop/closed-loop control type) = 2 (V/f characteristic for textile applications) or P100 = 1, 2, 3 at line synchronism (P534 = 2).</p> <p><i>Output at the terminal strip (PEU, CUVC, TSY, SCI1/2, EB1, EB2) with L signal.</i></p>

**Bit 31: Message "Pre-charging active" (H)**

<b>HIGH signal</b>	PRE-CHARGING (010) condition
<b>Significance</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>◆ Pre-charging is realized after an ON command.</li> </ul>







# 11 Maintenance

## DANGER



---

SIMOVERT MASTERDRIVES units are operated at high voltages. All work carried out on or with the equipment must conform to all the national electrical codes (BGV A3 in Germany). Maintenance and service work may only be executed by qualified personnel.

Only spare parts authorized by the manufacturer may be used. The prescribed maintenance intervals and also the instructions for repair and replacement must be complied with. Hazardous voltages are still present in the drive units up to 5 minutes after the converter has been powered down due to the DC link capacitors. Thus, the unit or the DC link terminals must not be worked on until at least after this delay time. The power terminals and control terminals can still be at hazardous voltage levels even when the motor is stationary.

If it is absolutely necessary that the drive converter be worked on when powered-up:

- ◆ Never touch any live parts.
- ◆ Only use the appropriate measuring and test equipment and protective clothing.
- ◆ Always stand on an ungrounded, isolated and ESD-compatible pad.

If these warnings are not observed, this can result in death, severe bodily injury or significant material damage.

---

## 11.1 Replacing the fan

The fan is designed for an operating time of  $L_{10} \geq 35\,000$  hours at an ambient temperature of  $T_u = 40\text{ °C}$ . It should be replaced in good time to maintain the availability of the unit.

The units have a fan which operates as soon as the unit is connected to the voltage supply.

### DANGER



To replace the fan the converter has to be disconnected from the supply and removed.

### Construction types A to C

The fan is located on the bottom of the unit.

Replace the fan as follows:

- ◆ Undo the two M4x49 Torx screws
- ◆ Pull out the protective cover together with the fan from underneath
- ◆ Withdraw fan connector X20
- ◆ Install the fan in reverse sequence.

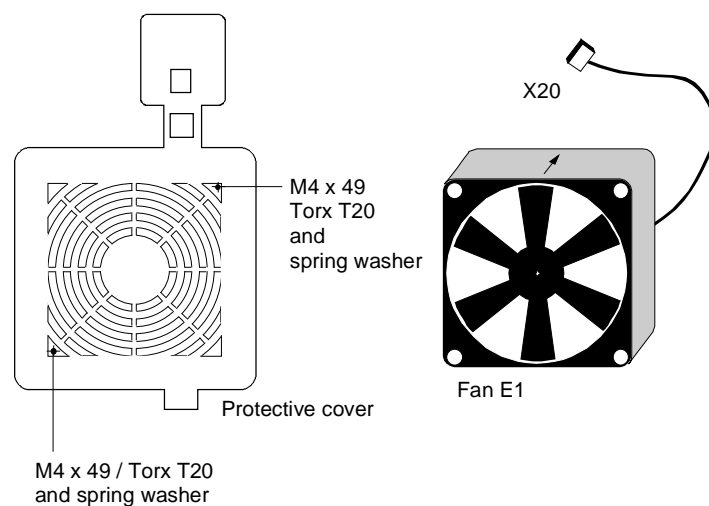


Fig. 11-1 Cover and fan for housing size A to C

**Construction type D** The fan is screwed onto a bracket and is located at the bottom section of the unit.

Replace the fan as follows:

- ◆ Withdraw fan connector X20.
- ◆ Unscrew the two M5x16 Torx T25 screws at the bottom of the unit.
- ◆ Pull the bracket out of the unit from underneath.
- ◆ Unscrew the M4 fan screws.
- ◆ Install the fan in reverse sequence.

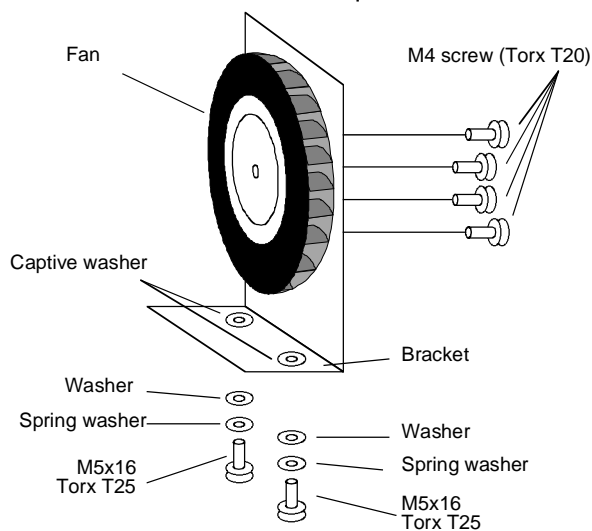


Fig. 11-2 Fan with bracket for housing size D

### Replacing the fan fuse (type D)

The fuses are located in the upper section of the unit in a fuse holder. You have to open the fuse holder to replace the fuses.

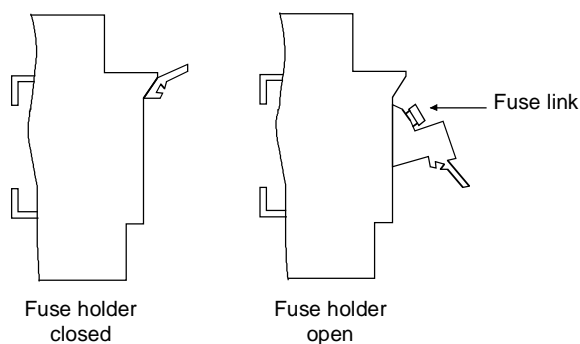


Fig. 11-3 Fuse holder for housing size D

## 11.2 Replacing the PMU

- Replacing the PMU**
- ◆ Turn the snaps on the front cover by 90 °
  - ◆ Open up the front cover
  - ◆ Withdraw connector X108 on the CU (Control Unit)
  - ◆ Remove ribbon cable from the guide hooks
  - ◆ Carefully press the snap catches upwards on the inner side of the front cover using a screwdriver
  - ◆ Tilt the PMU and remove it
  - ◆ Install new PMU in reverse sequence.

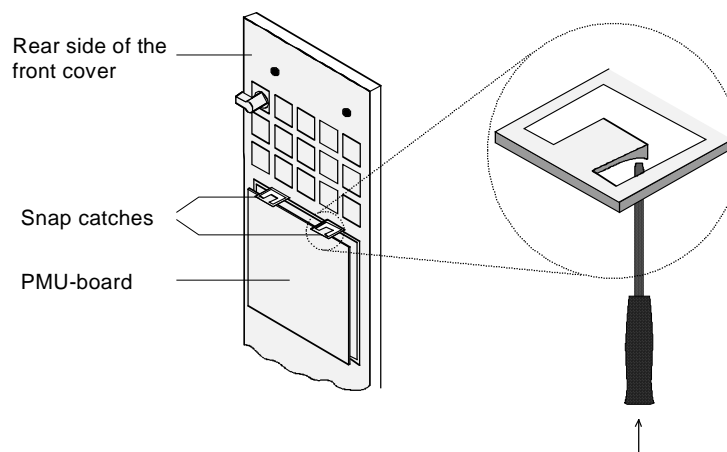


Fig. 11-4 Replacing the PMU

## 11.3 Replacing the DC link fuses

### Construction types A and B

The DC link fuses are not accessible on types A and B. They must therefore only be replaced by the service personnel.

### Construction types C and D

The position of the fuses can be seen from the relevant block diagram.

#### Procedure:

- ◆ Remove side plate
- ◆ Replace the defective fuses:
  - Fuses F1 and F2 on type C
  - Fuses F1, F3 or F1 to F4 on type D

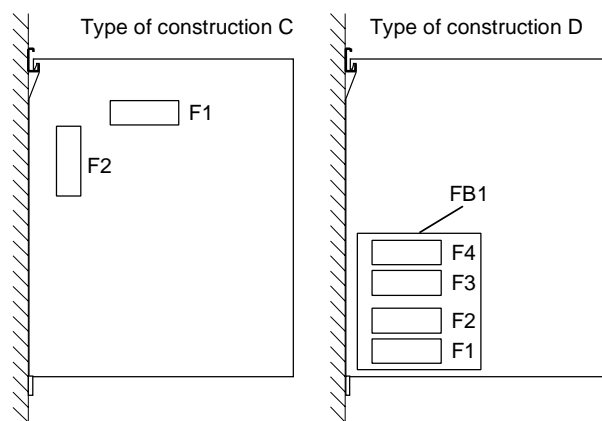


Fig. 11-5 Position of the DC link fuses

### Replacement fuses

Inverter MLFB	Fuse	Part ID	Fuse order number
6SE7022-2UC61	50 A, 700 V	F1, F2	6SY7000-0AC74
6SE7026-0TD61 6SE7027-2TD61	80 A, 700 V	F1, F2, F3, F4	6SY7000-0AC73
6SE7022-6TC61 6SE7023-4TC61	100 A, 700 V	F1, F2	6SY7000-0AC72
6SE7023-8TD61 6SE7024-7TD61 6SE702_-_UD61	100 A, 700 V	F1, F3	6SY7000-0AC72



## 12 Forming

### CAUTION

If a unit has been non-operational for more than two years, the DC link capacitors have to be newly formed. If this is not carried out, the unit can be damaged when the line voltage is powered up.

If the unit was started-up within one year after having been manufactured, the DC link capacitors do not have to be re-formed. The date of manufacture of the unit can be read from the serial number.

(Example: A-N60147512345)

### How the serial number is made up

Digit	Example	Meaning
1 and 2	A-	Place of manufacture
3	N	2001
	P	2002
	R	2003
	S	2004
	T	2005
	U	2006
	V	2007
	W	2008
4	1 to 9	January to September
	O	October
	N	November
	D	December
5 to 14		Not relevant for forming

The following applies for the above example:  
Manufacture took place in June 2001.

During forming, the DC link of the unit is connected up via a rectifier, a smoothing capacitor and a resistor.

During forming a defined voltage and a limited current are applied to the DC link capacitors and the internal conditions necessary for the function of the DC link capacitors are restored again.

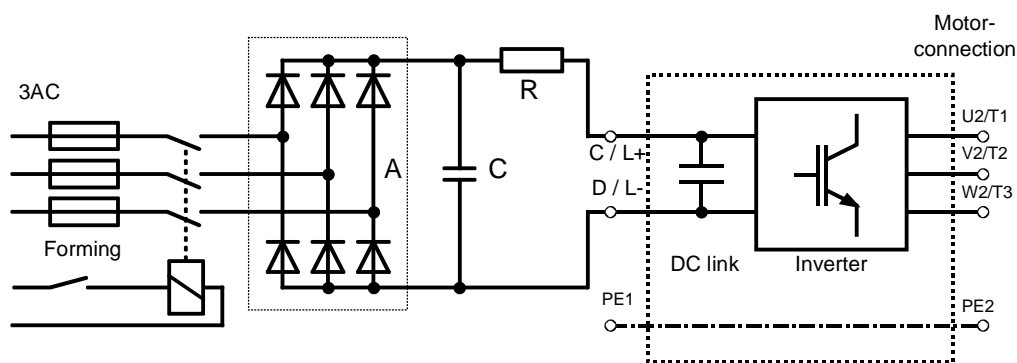


Fig. 12-1 Forming circuit

### Components for the forming circuit (suggestion)

Vrated	A	R	C
DC 270 V to 310 V	SKD 50 / 12	220 $\Omega$ / 100 W	22 nF / 1600 V
DC 510 V to 650 V	SKD 62 / 16	470 $\Omega$ / 100 W	22 nF / 1600 V
DC 675 V to 810 V	SKD 62 / 18	680 $\Omega$ / 100 W	22 nF / 1600 V

### DANGER



The unit has hazardous voltage levels up to 5 minutes after it has been powered down due to the DC link capacitors. The unit or the DC link terminals must not be worked on until at least after this delay time.

### Procedure

- ◆ Before you form the DC link capacitors, all DC link connections must be disconnected.
- ◆ The converter incoming power supply must be switched off.
- ◆ The unit is **not** permitted to receive a switch-on command (e.g. via the keyboard of the PMU or the terminal strip).
- ◆ Connect the required components in accordance with the circuit example.
- ◆ Energize the forming circuit. The duration of forming is approx. 1 hour.



# 13 Technical Data

EU low-voltage directives 73/23/EEC and RL93/68/EEC	EN 50178
EU directive EMC 89/336/EEC	EN 61800-3
EU machine directive 89/392/EEC	EN 60204-1
Approval	UL: E 145 153 CSA: LR 21 927
Type of cooling	Air cooling with built-in fan
Permissible ambient and cooling-medium temperature: <ul style="list-style-type: none"> <li>• during operation</li> <li>• during storage</li> <li>• during transport</li> </ul>	0° C to +40° C ( 32° F to 104° F) -25° C to +70° C (-13° F to 158° F) -25° C to +70° C (-13° F to 158° F)
Installation altitude	≤ 1000 m above sea level (100 % load capability) > 1000 m to 3500 m above sea level (for load capability, see Fig. "Derating curves")
Permissible humidity rating	Relative humidity ≤ 95 % during transport and storage ≤ 85 % during operation (moisture condensation not permissible)
Climatic class	Class 3K3 to DIN IEC 721-3-3 (during operation)
Degree of pollution	Pollution degree 2 to IEC 664-1 (DIN VDE 0110, Part 1). Moisture condensation during operation not permissible
Overvoltage category	Category III to IEC 664-1 (DIN VDE 0110, Part 2)
Degree of protection	IP20 EN 60529
Class of protection	Class 1 to EN 536 (DIN VDE 0106, Part 1)
Shock protection	to EN 60204-1 and DIN VDE 0106 Part 100 (BGV A3)
Radio interference suppression <ul style="list-style-type: none"> <li>• Standard</li> <li>• Options</li> </ul>	to EN 61800-3 No radio interference suppression Radio interference suppression filter for Class B1 or A1 to EN 55011
Interference immunity	Industrial to EN 61800-3
Paint finish	For interior installation
Mechanical specifications - Vibrations During stationary use: Constant amplitude <ul style="list-style-type: none"> <li>• of deflection</li> <li>• of acceleration</li> </ul> During transport: <ul style="list-style-type: none"> <li>• of deflection</li> <li>• of deflection</li> </ul> - Shocks - Drop and topple	to DIN IEC 68-2-6  0.075 mm in the frequency range 10 Hz to 58 Hz 9.8 m/s <sup>2</sup> in the frequency range > 58 Hz to 500 Hz  3.5 mm in the frequency range 5 Hz to 9 Hz 9.8 m/s <sup>2</sup> in the frequency range > 9 Hz to 500 Hz to DIN IEC 68-2-27 / 08.89 30 g, 16 ms half-sine shock to DIN IEC 68-2-31 / 04.84 on a surface and on a corner
Miscellaneous	The devices are ground-fault protected, short-circuit-proof and idling-proof on the motor side

Table 13-1 General data

**NOTE**

Complete fulfillment of the degree of protection IP20 in accordance with EN 60529 is dependent on how many incoming and outgoing control cables cover the opening area on the lower section of the unit. If degree of protection IP20 also has to be met in operation, the opening may have to be subsequently reduced.

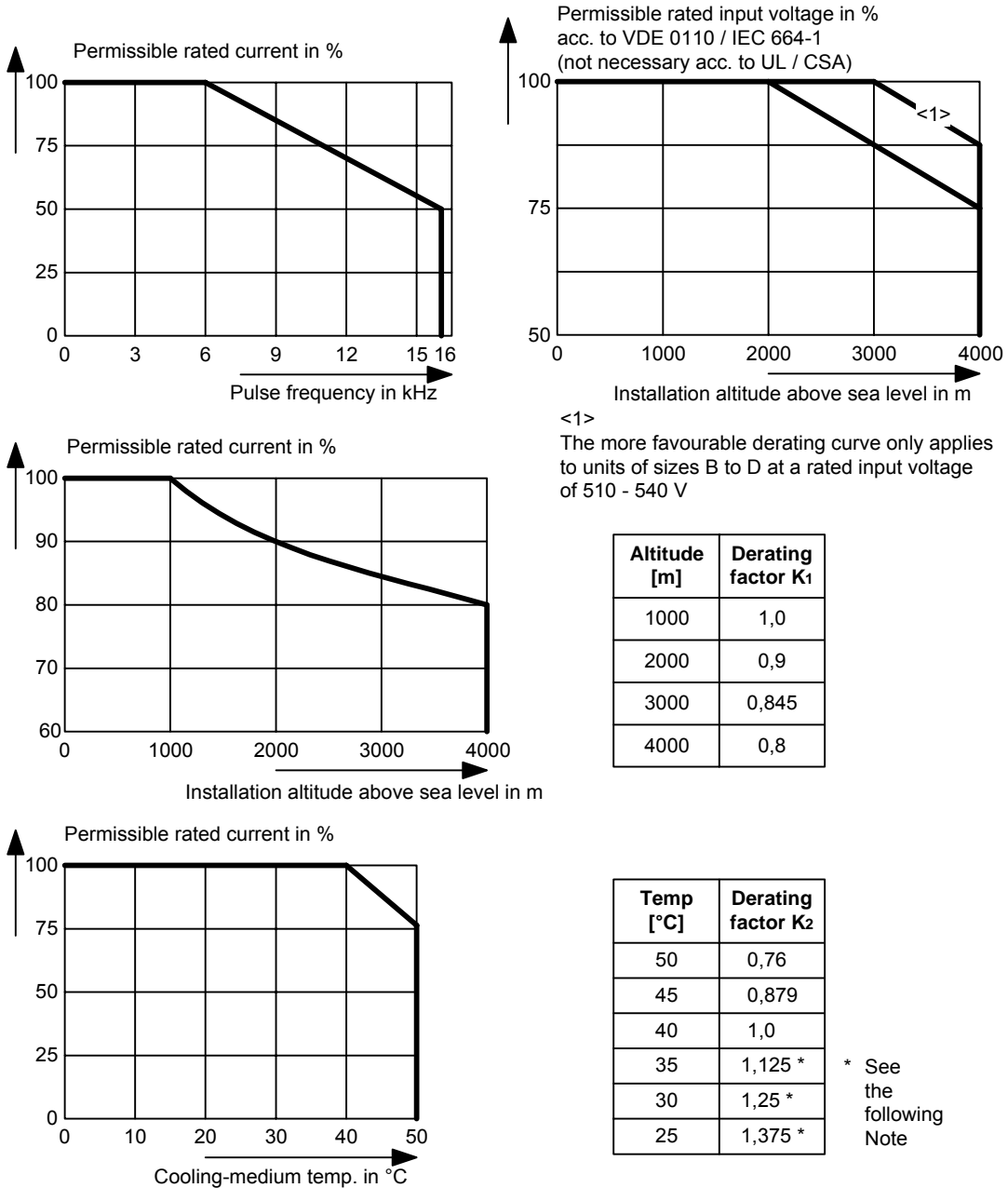
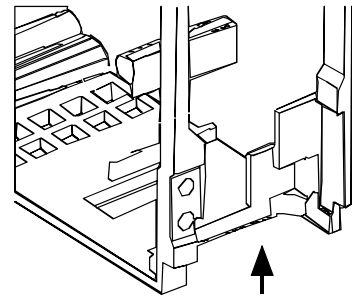


Fig. 13-1 Derating curves

The derating of the permissible rated current for installation altitudes of over 1000 m and at ambient temperatures below 40 °C is calculated as follows:

Total derating = Derating<sub>altitude</sub> x Derating<sub>ambient temperature</sub>

$$K = K_1 \times K_2$$

#### NOTE

It must be borne in mind that total derating must **not be greater** than 1!

Example: Altitude: 3000 m  $K_1 = 0.845$   
 Ambient temperature: 35 °C  $K_2 = 1.125$   
 → Total derating =  $0.845 \times 1.125 = 0.95$

#### Rating plate

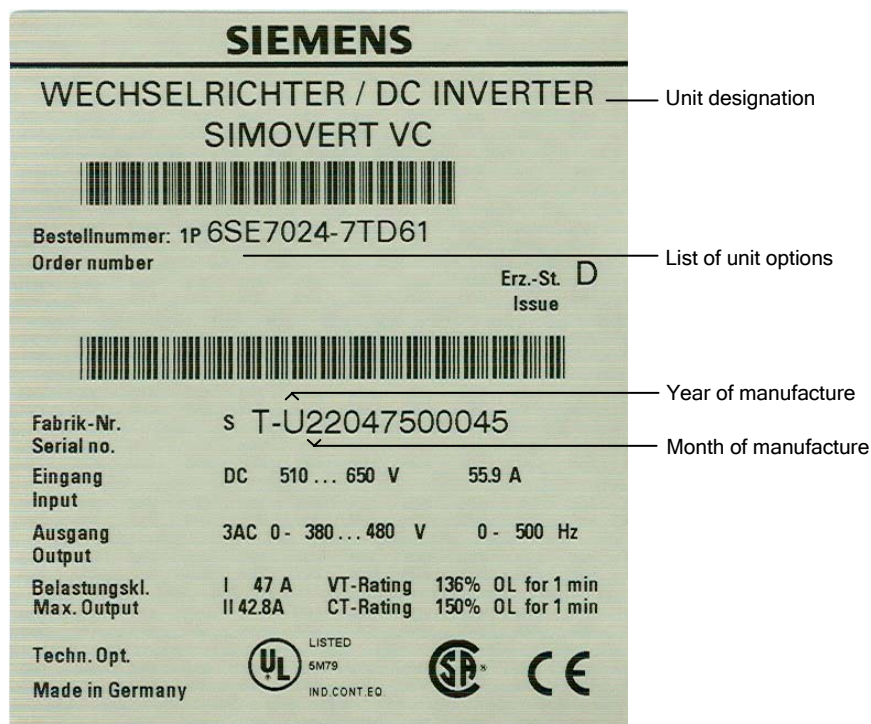


Fig. 13-2 Rating plate

**Meaning of the option codes**

Option	Meaning	Option	Meaning
	<b>CBP: Profibus</b>		<b>EB1: Expansion Board 1</b>
G11	Slot A	G61	Slot A
G13	Slot C	G63	Slot C
G14	Slot D	G64	Slot D
G15	Slot E	G65	Slot E
G16	Slot F	G66	Slot F
G17	Slot G	G67	Slot G
	<b>CBP2: PROFIBUS (sync freq possible)</b>		<b>EB2: Expansion Board 2</b>
G91	Slot A	G71	Slot A
G93	Slot C	G73	Slot C
G95	Slot E	G74	Slot D
G97	Slot G	G75	Slot E
	The CBP2 module takes the place of the CB.	G76	Slot F
	<b>CBC: CAN-Bus</b>	G77	Slot G
G21	Slot A		LBA backplane bus adapter installed in the electronics box
G23	Slot C	K11	
G24	Slot D		<b>ADB adapter board</b>
G25	Slot E	K01	Mounting pos. 2 (slot D, E)
G26	Slot F	K02	Mounting pos. 3 (slot F, G)
G27	Slot G		
	<b>SLB: SIMOLINK</b>		
G41	Slot A		
G43	Slot C		
G44	Slot D		
G45	Slot E		
G46	Slot F		
G47	Slot G		

Table 13-2 Meaning of the option codes

Designation	Value						
Order No. 6SE70...	21-1RA60	21-3RA60	21-8RB60	22-3RB60	23-2RB60	24-4RC60	
Rated voltage [V] • Input • Output	DC 270 (- 10 %) to 310 (+ 15 %) 3 AC 0 to rated DC voltage x 0.75						
Rated frequency [Hz] • Input • Output: V/f = constant V = constant	--- 0 to 600 8 to 300						
Rated current [A] • Input • Output	12.6 10.6	15.8 13.3	21.1 17.7	27.3 22.9	38.3 32.2	52.6 44.2	
DC link voltage [V]	= rated DC voltage						
Rated output [kVA]	3.7 to 4.2	4.7 to 5.2	6.0 to 6.9	8.0 to 9.1	11.2 to 12.8	15.4 to 17.6	
Auxiliary current supply [V]	DC 24 (20 - 30)						
• Max. aux. curr. requirement[A] Standard version at 20 V	1.5						
• Max. aux. curr. requirement[A] Maximum version at 20 V	2.5						
Pulse frequency [kHz]	1.5 to 16 (see Fig. "Derating curves")						
Load class II to EN 60 146-1-1							
Base load current [A]	0.91 x rated output current						
Base load duration [s]	240						
Overload current [A]	1.36 x rated output current						
Overload duration [s]	60						
Load class II to EN 60 146-1-1 (additional)							
Base load current [A]	0.91 x rated output current						
Base load duration [s]	270						
Overload current [A]	1.6 x rated output current						
Overload duration [s]	30						
Losses, cooling, power factor							
Power factor conv. $\cos\varphi_C$	< 0.92 ind.						
Efficiency $\eta$ (Rated operation)	$\geq 0.97$	$\geq 0.98$	$\geq 0.97$	$\geq 0.98$			
Power loss (at 2.5 kHz) [kW]	0.09	0.11	0.13	0.17	0.22	0.29	
Cooling-air requirement [m <sup>3</sup> /s]	0.009	0.009	0.022	0.022	0.022	0.028	
Pressure drop $\Delta p$ [Pa]	10	10	32	32	32	30	
Sound pressure level, types of construction, dimensions, weights							
Sound pressure level [dB(A)]	60	60	60	60	60	60	
Type of construction	A	A	B	B	B	C	
Dimensions [mm] • Width • Height • Depth	90 425 350	90 425 350	135 425 350	135 425 350	135 425 350	180 600 350	
Weight approx. [kg]	8.5	8.5	12.5	12.5	12.5	21	

Table 13-3 Air-cooled inverter (part 1)

Designation	Value					
Order No. 6SE70...	25-4RD60	27-0RD60	28-1RD60			
Rated voltage [V] • Input • Output	DC 270 (- 10 %) to 310 (+ 15 %) 3 AC 0 to rated DC voltage x 0.75					
Rated frequency [Hz] • Input • Output: V/f = constant V = constant	--- 0 to 600 8 to 300					
Rated current [A] • Input • Output	64.3 54.0	82.1 69.0	96.4 81.0			
DC link voltage [V]	= rated DC voltage					
Rated output [kVA]	18.8 to 21.5	24.0 to 27.4	28.1 to 32.2			
Auxiliary current supply [V]	DC 24 (20 - 30)					
• Max. aux. curr. requirement[A] Standard version at 20 V	1.5					
• Max. aux. curr. requirement[A] Maximum version at 20 V	2.5					
Auxiliary current supply Fan[V]	1 AC or 2 AC 230 ± 15 %					
• Aux. curr. requirem.at 50 Hz [A]	0.43					
• Aux. curr. requirem.at 60 Hz [A]	0.49					
Pulse frequency [kHz]	1.5 to 16 (see Fig. "Derating curves")					
Load class II to EN 60 146-1-1						
Base load current [A]	0.91 x rated output current					
Base load duration [s]	240					
Overload current [A]	1.36 x rated output current					
Overload duration [s]	60					
Load class II to EN 60 146-1-1 (additional)						
Base load current [A]	0.91 x rated output current					
Base load duration [s]	270					
Overload current [A]	1.6 x rated output current					
Overload duration [s]	30					
Losses, cooling, power factor						
Power factor conv. cosφC	< 0.92 ind.					
Efficiency η (Rated operation)	≥ 0.98					
Power loss (at 2.5 kHz) [kW]	0.44	0.54	0.60			
Cooling-air requirement [m³/s]	0.054	0.054	0.054			
Pressure drop Δp [Pa]	230	230	230			
Sound pressure level, types of construction, dimensions, weights						
Sound pressure level[dB(A)]	65	65	65			
Type of construction	D	D	D			
Dimensions [mm] • Width • Height • Depth	270 600 350	270 600 350	270 600 350			
Weight approx. [kg]	32	32	32			

Table 13-4 Air-cooled inverter (part 2)

Designation	Value						
Order No. 6SE70...	16-1TA61	18-0TA61	21-0TA61	21-3TB61	21-8TB61	22-6TC61	
Rated voltage [V] • Input • Output	DC 510 (-15 %) to 650 (+10 %) 3 AC 0 to rated DC voltage x 0.75						
Rated frequency [Hz] • Input • Output: V/f = constant V = constant	--- 0 to 600 8 to 300						
Rated current [A] • Input • Output	7.3 6.1	9.5 8.0	12.1 10.2	15.7 13.2	20.8 17.5	30.4 25.5	
DC link voltage [V]	= rated DC voltage						
Rated output [kVA]	4.1 to 5.0	5.3 to 6.6	6.8 to 8.4	8.7 to 10.9	11.6 to 14.5	16.8 to 21.2	
Auxiliary current supply [V]	DC 24 (20 - 30)						
• Max. aux. curr. requirement[A] Standard version at 20 V	1.5						
• Max. aux. curr. requirement[A] Maximum version at 20 V	2.5						
Pulse frequency [kHz]	1.5 to 16 (see Fig. "Derating curves")						
Load class II to EN 60 146-1-1							
Base load current [A]	0.91 x rated output current						
Base load duration [s]	240						
Overload current [A]	1.36 x rated output current						
Overload duration [s]	60						
Load class II to EN 60 146-1-1 (additional)							
Base load current [A]	0.91 x rated output current						
Base load duration [s]	270						
Overload current [A]	1.6 x rated output current						
Overload duration [s]	30						
Losses, cooling, power factor							
Power factor conv. $\cos\varphi_C$	< 0.92 ind.						
Efficiency $\eta$ (Rated operation)	$\geq 0.97$	$\geq 0.98$					
Power loss (at 2.5 kHz) [kW]	0.09	0.10	0.12	0.13	0.16	0.27	
Cooling-air requirement [m <sup>3</sup> /s]	0.009	0.009	0.009	0.022	0.022	0.028	
Pressure drop $\Delta p$ [Pa]	10	10	10	32	32	30	
Sound pressure level, types of construction, dimensions, weights							
Sound pressure level [dB(A)]	60	60	60	60	60	60	
Type of construction	A	A	A	B	B	C	
Dimensions [mm] • Width • Height • Depth	90 425 350	90 425 350	90 425 350	135 425 350	135 425 350	180 600 350	
Weight approx. [kg]	8.5	8.5	8.5	12.5	12.5	21	

Table 13-5 Air-cooled inverter (part 3)

Designation	Value					
	23-4TC61	23-8TD61	24-7TD61	26-0TD61	27-2TD61	
Order No. 6SE70...						
Rated voltage [V] • Input • Output	DC 510 (-15 %) to 650 (+10 %) 3 AC 0 to rated DC voltage x 0.75					
Rated frequency [Hz] • Input • Output: V/f = constant V = constant	--- 0 to 600 8 to 300					
Rated current [A] • Input • Output	40.5 34.0	44.6 37.5	55.9 47.0	70.2 59.0	85.7 72.0	
DC link voltage [V]	= rated DC voltage					
Rated output [kVA]	22.4 to 28.2	24.7 to 31.1	31.0 to 39.0	38.9 to 49.0	47.4 to 59.8	
Auxiliary current supply [V]	DC 24 (20 - 30)					
• Max. aux. curr. requirement[A] Standard version at 20 V	1.5					
• Max. aux. curr. requirement[A] Maximum version at 20 V	2.5					
Auxiliary current supply fan [V]	None	1 AC or 2 AC 230 ± 15 %				
• Aux. curr. requirem.at 50 Hz [A]	---	0.43				
• Aux. curr. requirem.at 60 Hz [A]	---	0.49				
Pulse frequency [kHz]	1.5 to 16 (see Fig. "Derating curves")					
Load class II to EN 60 146-1-1						
Base load current [A]	0.91 x rated output current					
Base load duration [s]	240					
Overload current [A]	1.36 x rated output current					
Overload duration [s]	60					
Load class II to EN 60 146-1-1 (additional)						
Base load current [A]	0.91 x rated output current					
Base load duration [s]	270					
Overload current [A]	1.6 x rated output current					
Overload duration [s]	30					
Losses, cooling, power factor						
Power factor conv. cosφC	< 0.92 ind.					
Efficiency η (Rated operation)	≥ 0.98					
Power loss (at 2.5 kHz) [kW]	0.37	0.49	0.58	0.70	0.86	
Cooling-air requirement [m³/s]	0.028	0.054	0.054	0.054	0.054	
Pressure drop Δp [Pa]	30	230	230	230	230	
Sound pressure level, types of construction, dimensions, weights						
Sound pressure level [dB(A)]	60	65	65	65	65	
Type of construction	C	D	D	D	D	
Dimensions [mm] • Width • Height • Depth	180 600 350	270 600 350	270 600 350	270 600 350	270 600 350	
Weight approx. [kg]	21	32	32	32	32	

Table 13-6 Air-cooled inverter (part 4)



Designation		Value					
Order No.	6SE70...	14-5UB61	16-2UB61	17-8UB61	21-1UB61	21-5UB11	22-2UC61
Rated voltage [V]	• Input • Output	DC 675 (-15 %) to 810 (+ 10 %) 3 AC 0 to rated DC voltage x 0.75					
Rated frequency [Hz]	• Input • Output: V/f = constant V = constant	--- 0 to 600 8 to 300					
Rated current [A]	• Input • Output	5.4 4.5	7.4 6.2	9.3 7.8	13.1 11.0	18.0 15.1	26.2 22.0
DC link voltage [V]		= rated DC voltage					
Rated output [kVA]		3.9 to 4.6	5.4 to 6.4	6.8 to 8.1	9.6 to 11.4	13.1 to 15.6	19.1 to 22.8
Auxiliary current supply [V]		DC 24 (20 - 30)					
• Max. aux. curr. requirement [A] Standard version at 20 V		1.5					
• Max. aux. curr. requirement [A] Maximum version at 20 V		2.5					
Pulse frequency [kHz]		1.5 to 16 (see Fig. "Derating curves")					
Load class II to EN 60 146-1-1							
Base load current [A]		0.91 x rated output current					
Base load duration [s]		240					
Overload current [A]		1.36 x rated output current					
Overload duration [s]		60					
Load class II to EN 60 146-1-1 (additional)							
Base load current [A]		0.91 x rated output current					
Base load duration [s]		270					
Overload current [A]		1.6 x rated output current					
Overload duration [s]		30					
Losses, cooling, power factor							
Power factor conv. $\cos\varphi_C$		< 0.92 ind.					
Efficiency $\eta$ (Rated operation)		$\geq 0.99$	$\geq 0.98$	$\geq 0.99$			
Power loss (at 2.5 kHz) [kW]		0.08	0.09	0.10	0.13	0.17	0.27
Cooling-air requirement [m <sup>3</sup> /s]		0.022	0.022	0.022	0.022	0.022	0.028
Pressure drop $\Delta p$ [Pa]		32	32	32	32	32	30
Sound pressure level, types of construction, dimensions, weights							
Sound pressure level [dB(A)]		60	60	60	60	60	60
Type of construction		B	B	B	B	B	C
Dimensions [mm]	• Width • Height • Depth	135 425 350	135 425 350	135 425 350	135 425 350	135 425 350	180 600 350
Weight approx. [kg]		12.5	12.5	12.5	12.5	12.5	21

Table 13-7 Air-cooled inverter (part 5)

Designation	Value					
Order No. 6SE70...	23-0UD61	23-4UD61	24-7UD61			
Rated voltage [V] • Input • Output	DC 675 (-15 %) to 810 (+ 10 %) 3 AC 0 to rated DC voltage x 0.75					
Rated frequency [Hz] • Input • Output: - V/f = constant V = constant	--- 0 to 600 8 to 300					
Rated current [A] • Input • Output	34.5 29.0	40.2 34.0	55.4 46.5			
DC link voltage [V]	= rated DC voltage					
Rated output [kVA]	25.2 to 30.1	29.5 to 35.3	40.3 to 48.3			
Auxiliary current supply [V]	DC 24 (20 - 30)					
• Max. aux. curr. requirement[A] Standard version at 20 V	1.5					
• Max. aux. curr. requirement[A] Maximum version at 20 V	2.5					
Auxiliary current supply fan [V]	1 AC or 2 AC 230 ± 15 %					
• Aux. curr. requirem.at 50 Hz [A]	0.43					
• Aux. curr. requirem. at 60 Hz [A]	0.49					
Pulse frequency [kHz]	1.5 to 16 (see Fig. "Derating curves")					
Load class II to EN 60 146-1-1						
Base load current [A]	0.91 x rated output current					
Base load duration [s]	240					
Overload current [A]	1.36 x rated output current					
Overload duration [s]	60					
Load class II to EN 60 146-1-1 (additional)						
Base load current [A]	0.91 x rated output current					
Base load duration [s]	270					
Overload current [A]	1.6 x rated output current					
Overload duration [s]	30					
Losses, cooling, power factor						
Power factor conv. cosφC	< 0.92 ind.					
Efficiency η (Rated operation)	0.98					
Power loss (at 2.5 kHz) [kW]	0.52	0.59	0.74			
Cooling-air requirement [m³/s]	0.054	0.054	0.054			
Pressure drop Δp [Pa]	230	230	230			
Sound pressure level, types of construction, dimensions, weights						
Sound pressure level[dB(A)]	65	65	65			
Type of construction	D	D	D			
Dimensions [mm] • Width • Height • Depth	270 600 350	270 600 350	270 600 350			
Weight approx. [kg]	32	32	32			

Table 13-8 Air-cooled inverter (part 6)

### Water-cooled inverter

Order No.	Power loss (at 2.5 kHz) [kW]	Cooling- water require- ment *) [l/min]	Maximum additional heat- dissipation power at $T_{air} \leq 30 \text{ °C}$ [kW]	Typical pressure drop according to volumetric flow
Rated input voltage DC 510 to 620 V				
6SE7021-3TB61-1AA1	0.21	1.00	0.1	0.15 to 0.2 bar at 1.2 l/min
6SE7021-8TB61-1AA1	0.16	1.20	0.1	0.15 to 0.2 bar at 1.2 l/min
6SE7022-6TC61-1AA1	0.33	2.10	0.2	0.15 to 0.2 bar at 2.6 l/min
6SE7023-4TC61-1AA1	0.47	2.60	0.2	0.15 to 0.2 bar at 2.6 l/min
6SE7023-8TD61-1AA1	0.58	4.25	0.5	0.15 to 0.2 bar at 6.0 l/min
6SE7024-7TD61-1AA1	0.71	4.80	0.5	0.15 to 0.2 bar at 6.0 l/min
6SE7026-0TD61-1AA1	0.86	5.25	0.5	0.15 to 0.2 bar at 6.0 l/min
6SE7027-2TD61-1AA1	1.07	6.00	0.5	0.15 to 0.2 bar at 6.0 l/min
Rated input voltage DC 675 to 810 V				
6SE7014-5UB61-1AA1	0.09	0.80	0.1	0.15 to 0.2 bar at 1.2 l/min
6SE7016-2UB61-1AA1	0.11	0.85	0.1	0.15 to 0.2 bar at 1.2 l/min
6SE7017-8UB61-1AA1	0.12	0.90	0.1	0.15 to 0.2 bar at 1.2 l/min
6SE7021-1UB61-1AA1	0.16	1.00	0.1	0.15 to 0.2 bar at 1.2 l/min
6SE7021-5UB61-1AA1	0.21	1.20	0.1	0.15 to 0.2 bar at 1.2 l/min
6SE7022-2UC61-1AA1	0.32	2.00	0.2	0.15 to 0.2 bar at 2.6 l/min
6SE7023-0UD61-1AA1	0.59	3.10	0.5	0.15 to 0.2 bar at 6.0 l/min
6SE7023-4UD61-1AA1	0.69	3.45	0.5	0.15 to 0.2 bar at 6.0 l/min
6SE7024-7UD61-1AA1	0.87	4.15	0.5	0.15 to 0.2 bar at 6.0 l/min

Table 13-9 Water-cooled inverter

### NOTE

These units and the air-cooled inverters are identically constructed. Instead of the heat sink for air, an air/water cooler has been installed.

All the technical data not listed in Table 13-9 for a particular unit are the same as those of the air-cooled inverter. The first 12 positions of the Order No. are identical. The supplement "-1AA1" indicates water cooling.

\*) The cooling water requirement applies for the unit rating of the inverter and 100% utilization of the additional heat dissipation obtained from a water temperature rise intake/return of  $\Delta T = 5 \text{ K}$ .

## 13.1 Notes regarding water-cooled units

### Other conditions affecting operation

The unit is to be connected to an existing external cooling-water circuit.

The construction of this cooling-water circuit under the aspects of

- ◆ open or closed circuit
- ◆ choice and juxtaposition of materials
- ◆ composition of cooling water
- ◆ cooling-water cooling (recooling, supply of fresh cooling water)
- ◆ and others

have an important effect on the safe functioning and service life of the whole installation.

### WARNING



---

The warnings given under "Standard units" apply.

Installation and servicing work on the water cooling system must be performed with the power disconnected.

---

There must be no **condensation** on the units (also applies to standard units).

### 13.1.1 Notes regarding installation and components

A closed-circuit water-cooling system of stainless steel with water/water heat exchanger is recommended for the converters.

To prevent electrochemical corrosion and transfer of vibration, SIMOVERT MASTERDRIVES are to be connected to **water supply and return lines by flexible, electrically non-conducting hose. The hose length (in total) should be > 1.5 m.**

If plastic piping is used in the installation, this hose is not necessary.

The water hoses should be connected up before the converter is installed.

If hose clips are used, they should be checked for tightness at three-monthly intervals.

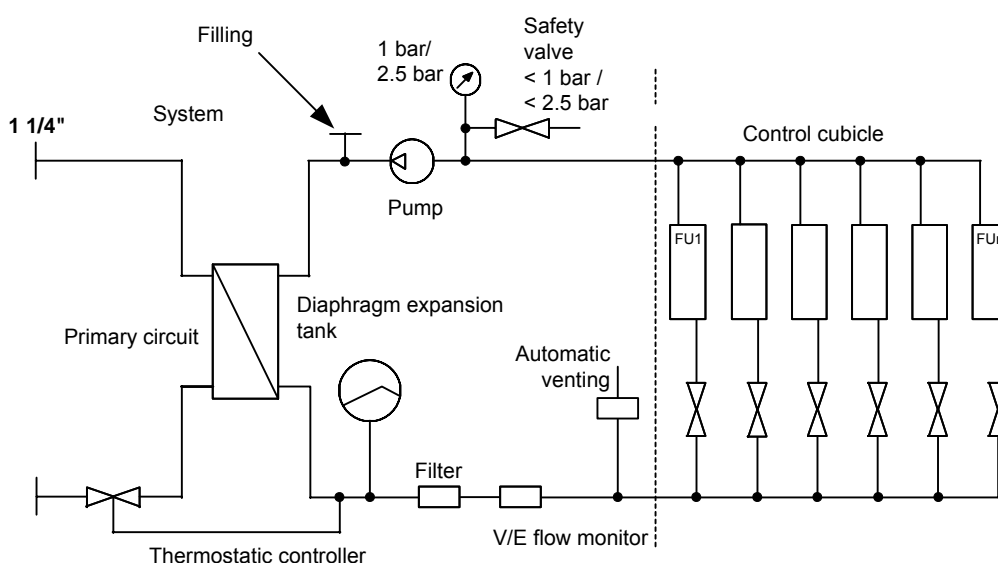


Fig. 13-3 Water-to-water heat exchanger

#### Water-water heat exchangers

If a water supply system is already available in the plant which does not exceed temperatures above 35 °C but does not fulfil the cooling water requirements, the two cooling systems can be connected using a water-water heat exchanger.

The coolers of the frequency converters are connected via a manifold so that the necessary flow rate is ensured but the pressure does not exceed the permitted value. Factors such as height differences and distances must be taken into account.

For devices without antifreeze, we recommend using Nalco 00GE 056 from ONDEO Nalco. This is an organic corrosion inhibitor specially developed for semi-open and closed cooling systems. It protects metals against corrosion by forming a protective organic film on the surface of the metal.

The operating pressure is to be adjusted according to the flow conditions in the supply and return sides of the water cooling system.

The user must take measures to ensure that the max. permissible operating pressure is not exceeded. Use must be made of a pressure regulating device.

Closed-circuit cooling systems are to be provided with pressure balancing devices with safety valve \*) and air venting devices.

The air must be let out of the cooling system while filling is in progress.

To ensure that the necessary volume keeps flowing, flushback filters should be fitted instead of the normal pipe strainer. Flushback filters automatically take care of the return flow.

These are manufactured by, for example, Reckitt Benckiser Deutschland GmbH, D-68165 Mannheim, Tel.: ++490621/32460.

ASI 1 Information Bulletin E20125-C6038-J702-A1-7400 of February 1997 contains information about suggested plant configurations for various applications.

Water piping must be laid with extreme care. The pipes must be properly secured mechanically and checked for leakage.

Water pipes must under no circumstances make contact with live parts (insulation clearance: at least 13 mm).

---

\*)  $\leq 1.2$  bar at a permissible operating pressure of 1.0 bar

### 13.1.2 Application

In application, the same general conditions apply as to standard units (with air cooling), with the exception of the cooling conditions described below.

Water is normally used as the cooling medium (see Section "Coolant"). Antifreeze is added only in exceptional cases.

Within a cooling water temperature range of from + 5 °C to + 38 °C, the unit can be operated at 100% rated current.

If higher cooling water temperatures are necessary, the unit operating current must be reduced as shown in Figures 13-4 and 13-5 (Curve 1).

This applies only where water is used as the cooling medium (see notes in Section "Anti-condensation, Antifreeze").

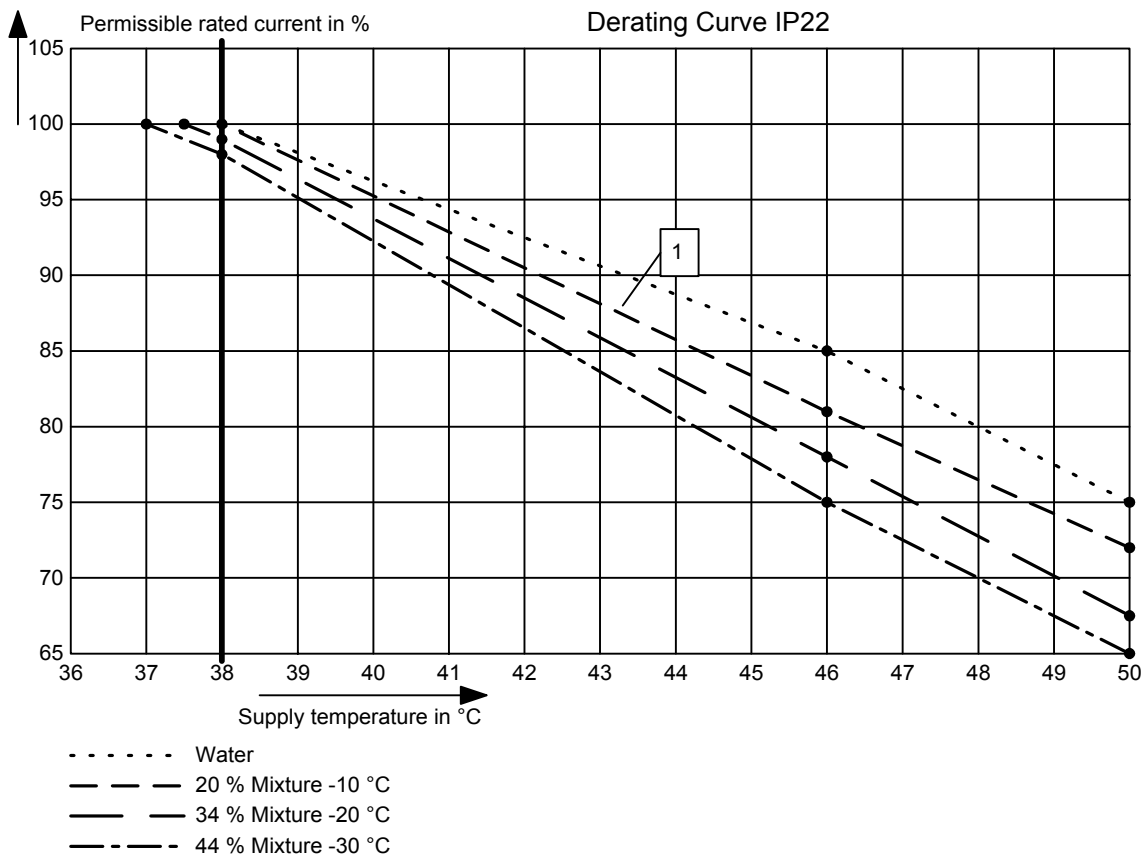


Fig. 13-4 Reduction curve applying to installation in IP22 cabinets

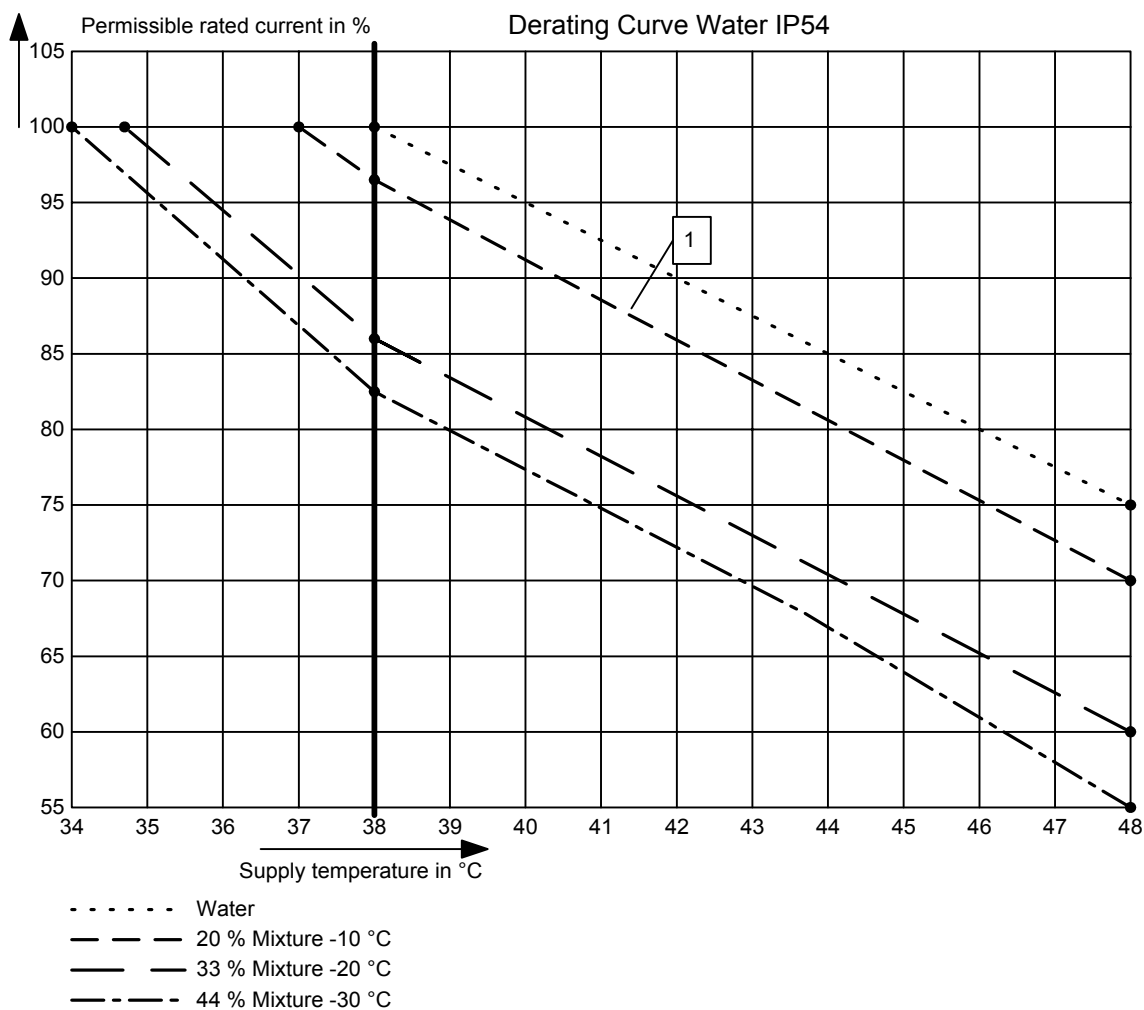


Fig. 13-5 Reduction curve 2 applying to installation in IP54 cabinets

**NOTE**

The maximum coolant temperature is 50 °C for IP22 cubicles and 46 °C for IP54 cubicles!



### 13.1.3 Coolant

Normal service water with corrosion protection (see section "Corrosion protection agent") or a water/antifreeze mixture (see section "Antifreeze additive") can be used as a coolant.

#### 13.1.3.1 Definition of cooling water

The cooling water must meet the following requirements in the long term:

Max. grain size of any entrained particles	≤ 0.1 mm
pH value	<b>6.0 to 8.0</b>
Chloride	< 40 ppm
Sulfate	< 50 ppm
Dissolved substances	< 340 ppm
Total hardness	< 170 ppm
Conductivity (water only, also see Section "Antifreeze additive")	< 500 µS/cm
Cooling water inlet temperature	+ 5 ... 38 °C
Cooling water temperature rise per unit (rated operation)	Δ T ≈ 5 °C
Operating pressure	1 bar

Alternatively, use deionized water ("battery water" in accordance with DIN 43530, Part 4).

#### NOTICE

Operating pressures higher than 1 bar are not permissible!

If the system is operating at a higher pressure, the supply pressure must be reduced to 1 bar at each unit.

The heat sink material is not seawater-proof, i.e. **it must not be cooled directly with seawater!**

Filters (sieves) with a mesh size of < 100 µm are to be fitted in the unit water systems (see Section "Notes regarding installation and components")!

If there is a risk of freezing, appropriate counter-measures should be taken for operation, storage and transport, e.g. draining and blowing out with air, extra heaters, etc.

#### WARNING



The warning notes for "standard units" apply.

Installation and servicing work on the water systems must always be performed with the electric power disconnected.

### 13.1.3.2 Antifreeze additive

By the use of antifreeze, the lower operating temperature limit can be reduced from + 5 °C to 0 °C, and when not operating the system is protected against freezing at temperatures down to – 30 °C.

Because of its physical properties (heat absorption, thermal conductivity, viscosity), antifreeze reduces cooling system efficiency. It should only be used when absolutely necessary.

Reduction curves for antifreeze are given in the Section "Application" (Figs. 13-3 and 13-4). Without derating, premature aging of unit components cannot be ruled out. Converter tripping by the overtemperature protection must also be expected.

#### WARNING



---

Operation at temperatures of < 0 °C is not permitted, not even with antifreeze!

Use of other media can shorten the service life.

If less than 20 % Antifrogen N is added to the cooling water, the risk of corrosion is increased, which can shorten the service life.

If more than 30 % Antifrogen N is added to the cooling water, this will have an adverse effect on heat dissipation and hence on the proper functioning of the unit. It must always be kept in mind that a higher pumping capacity is required when Antifrogen N is added to the cooling water.

---

When antifreeze is used, no potential differences must occur in the whole cooling system. If necessary, the components must be connected with an equipotential bonding strip.

#### NOTE

---

Where antifreeze is concerned, pay attention to the information given in the safety data sheet!

---

**Antifrogen N** (made by Clariant; [www.clariant.com](http://www.clariant.com)) is preferred for use as antifreeze.

Background:

Antifrogen N was thoroughly analysed for this application. Special attention was given to compatibility with other materials and to environmental and health aspects. Furthermore, many years of experience have been gained with Antifrogen N, and the definition of cooling water is based on this antifreeze agent.

In order to obtain the benefit of the good anti-corrosive properties of Antifrogen N and water mixtures, the concentration of the mixture must be at least 20 %.

The use of antifreeze places higher demands on cooling system tightness because the surface tension of the Antifrogen and water mixture is about 100 times smaller than that of pure water.

Hotwater-proof asbestos-based seals are suitable. For seals with packing glands, graphite cord can be used. For pipe joints where hemp is used, coating the hemp with fermit or fermitol has proved effective.

**WARNING**

Antifrogen N can give rise to leakage at polytetrafluorethylene seals.

Proportion of Antifrogen N added [%]	Kinematic viscosity [mm <sup>2</sup> /s]	Relative pressure loss	Antifreeze protection to [°C]
0	1.8	1.09	
20	3.5	1.311	-10
34	4.72	1.537	-20
45	7.73	1.743	-30

Table 13-10 Antifrogen N material data at T = 0 °C coolant temperature

More than 45 % impedes heat dissipation and hence proper functioning of the unit.

**It must always be kept in mind that the pumping capacity required for using Antifrogen N additive must be adjusted, and the backpressure arising in the unit must also be taken into account.**

**The necessary coolant flow volume must be attained under all circumstances.**

The electrical conductivity of the coolant is increased when antifreeze is added to the cooling water. Antifrogen N contains inhibitors to counteract the attendant increased propensity for electrochemical corrosion.

To prevent weakening of the inhibitors and the corrosion that would then result, the following measures are necessary:

1. When the cooling system is drained, it must either be refilled with the same mixture within 14 days, or it must be flushed out with water several times and the heat sinks must then be blow through with compressed air.
2. The water and Antifrogen N mixture must be renewed every 3 to 5 years.

If other antifreeze agents are used, they must be **ethylene glycol based**. They must also have been approved by reputable companies in the automotive industry (GM, Ford, Chrysler).

Example: **DOWTHERM SR-1**.

Concerning the electrical conductivity of the antifreeze and water mixture, the antifreeze manufacturer's guidelines apply.

The water that is mixed with the antifreeze must strictly comply with the definition given in the Section "Definition of cooling water".

**WARNING**

---

Use of other agents can shorten the service life.

**Mixing different antifreeze agents is not permitted under any circumstances.**

---

**13.1.3.3 Corrosion protection agent**

We recommend the use of a corrosion protection inhibitor for the cooling circuit, e.g. NALCO 00GE056 corrosion protection from ONDEO Nalco (Nalco Deutschland GmbH, [www.nalco.com](http://www.nalco.com), D-60486 Frankfurt, Tel. +49-697934-0). Concentration of the corrosion protection inhibitor in the cooling water 0.2 ... 0.25 %.

The cooling water should be checked 3 months after the first filling of the cooling circuit and then once a year.

Control kits for testing the inhibitor concentration are available from ONDEO Nalco.

**NOTE**

---

Always observe the manufacturer's instructions when refilling the anti-corrosion agent.

---

If any clouding, discoloration or bacteria are detected in the cooling water, the cooling circuit has to be flushed out and refilled.

An inspection glass should be installed in the cooling circuit to be able to monitor the cooling water easily.

### 13.1.4 Protection against condensation

Special measures are necessary to prevent condensation.

Condensation occurs when the cooling water inlet temperature is considerably lower than the room temperature (air temperature). The permissible temperature difference between cooling water and air varies according to the relative humidity  $\phi$  of the room air. The temperature at which moist air will deposit droplets of water is called the dew point.

The following table lists the dew points (in °C) for an atmospheric pressure of

1 bar ( $\approx$  height 0 to 500 m above sea level). If the cooling water temperature is lower than the value given, condensation must be expected, i.e. the cooling water temperature must always be  $\geq$  dew point.

Room temp. °C	$\phi = 20\%$	$\phi = 30\%$	$\phi = 40\%$	$\phi = 50\%$	$\phi = 60\%$	$\phi = 70\%$	$\phi = 80\%$	$\phi = 85\%$	$\phi = 90\%$	$\phi = 95\%$	$\phi = 100\%$
10	< 0	< 0	< 0	0.2	2.7	4.8	6.7	7.6	8.4	9.2	10
20	< 0	2	6	9.3	12	14.3	16.4	17.4	18.3	19.1	20
25	0.6	6.3	10.5	13.8	16.7	19.1	21.2	22.2	23.2	24.1	24.9
30	4.7	10.5	14.9	18.4	21.3	23.8	26.1	27.1	28.1	29	29.9
35	8.7	14.8	19.3	22.9	26	28.6	30.9	32	33	34	34.9
38	11.1	17.4	22	25.7	28.8	31.5	33.8	34.9	36	36.9	37.9
40	12.8	19.1	23.7	27.5	30.6	33.4	35.8	36.9	37.9	38.9	39.9
45	16.8	23.3	28.2	32	35.3	38.1	40.6	41.8	42.9	43.9	44.9
50	20.8	27.5	32.6	36.6	40	42.9	45.5	46.6	47.8	48.9	49.9

Table 13-11 Dew point temperature as a function of relative humidity  $\phi$  and room temperature at an altitude of 0 m above sea level

The dew point also depends on the absolute pressure, i.e. on altitude. The dew points for low atmospheric pressures lie below the value for sea level, and it is therefore always sufficient to plan the cooling water supply temperature for an altitude of 0 m.

Various measures can be taken to afford protection against condensation:

1. Temperature control is recommended for this purpose (see Fig. 13-3). The water temperature is controlled as a function of room temperature. This method is certainly to be preferred where there are high room temperatures, low water temperatures and high humidities.
2. Physical dehumidifying. This is only effective in closed rooms. It comprises operating an air/water heat exchanger with cold water to constantly condense the moisture out of the room air.
3. A humidity alarm can be installed to give a warning when condensation is imminent. Such an alarm is available from ENDRICH ([www.endrich.com](http://www.endrich.com)); when the temperature falls to within 2 K of dew point, a signal contact closes.

### 13.1.5 Notes on materials

Cooling water installations with copper pipes and/or copper joints are to be avoided and are possible only if special measures are taken, e.g. closed cooling circuit, full filtering (i.e. copper ions are filtered out), water additives (such as the products of Nalco Deutschland GmbH; [www.nalco.com](http://www.nalco.com); D-60486 Frankfurt, Tel. +49-697934-0).

The hose connection nozzles on the heat sink side must be of stainless steel or heavy gauge aluminium. **Under no circumstances may the connection nozzles be of brass or copper.**

PVC hoses are not suitable for use with antifreeze!

Hard PVC pipes are suitable for use with the antifreeze agents listed in Section "Antifreeze additive".

#### NOTICE

---

The water cooling system must not contain any zinc at all.

Where antifreeze is used, please note:  
zinc reacts with all glycol-based inhibitors.

Never use galvanized pipes for this reason!

---

**If the plant incorporates normal iron pipes or cast iron accessories (e.g. motor housings), a separate cooling system with water/water heat exchangers is to be installed for the converters.**

If a heat exchanger made of CuNi 90/10 is used, be sure to pay attention to the water conductivity (hose) (see Section "Note regarding installation and components").

# 14 Faults and Alarms

## 14.1 Faults

General information regarding faults

For each fault, the following information is available:

Parameter	r947	Fault number
	r949	Fault value
	r951	Fault list
	P952	Number of faults
	r782	Fault time

If a fault message is not reset before the electronic supply voltage is switched off, then the fault message will be present again when the electronic supply is switched on again. The unit cannot be operated without resetting the fault message. (Exception: Automatic restart has been selected, see P373).

Number / Fault	Cause	Counter-measure
F001 Main contactor checkback	If a main contactor checkback is configured, no checkback occurs within the time set in P600 after the power-up command. In the case of externally excited synchronous motors (P095 = 12), there is no checkback for the excitation current unit.	P591 Src Contactor Msg  Parameter value must be in conformance with the connection of the main contactor checkback.  Check the checkback loop of the main contactor (or the checkback of the excitation current unit in the case of synchronous motors).
F002 Pre-charging	When pre-charging, the minimum DC link voltage (P071 Line Volts x 1.34) of 80 % has not been reached.  The maximum pre-charging time of 3 seconds has been exceeded.	Check the supply voltage,  Compare with P071 Line Volts (Compare P071 with the DC link voltage on DC units).  Check the rectifier/regenerative unit on DC units. The rectifier/regenerative unit must be switched on before the inverter is switched on.
F006 DC link overvoltage	Shutdown has occurred due to excessive DC link voltage.  Line voltage   DC voltage range   Shutdown value  ----- 200 V - 230 V   270 V - 310 V   appr. 410 V 380 V - 480 V   510 V - 650 V   appr. 820 V 500 V - 600 V   675 V - 810 V   appr. 1020 V 660 V - 690 V   890 V - 930 V   appr. 1220 V  For parallel-connected converters (BF M,N) r949 = 1: Overvoltage in the DC link of the master r949 = 2: Overvoltage in the DC link of the slave.	Check the supply voltage or input DC voltage.  Converter is operating in regenerative mode without feedback possibility.  If the converter supply voltage is at the upper tolerance limit and it is operating at full load, F006 can also be caused by a line phase failure.  Possibly  - Increase P464 Decel Time,  - Activate P515 DC Bus Volts Reg (check P071 beforehand)  - Reduce P526 Fly Search Speed.  - Reduce P259 Max Regen Power (only for P100 = 3, 4 or 5)

Number / Fault	Cause	Counter-measure						
<p>F008</p> <p>DC link undervoltage</p>	<p>The lower limit value of 76 % of the DC link voltage (P071 Line Volts), or of 61 % when kinetic buffering has been enabled, has been fallen short of.</p> <p>Undervoltage in the DC link in 'normal' operation (i.e. no SIMULATION).</p> <p>Undervoltage in the DC link with active kinetic buffering and speed less than 10 % of the rated motor speed.</p> <p>It was a 'brief power failure' which was not detected until system recovery (auto restart flag).</p>	<p>Check</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Input DC voltage</li> <li>- DC link</li> </ul>						
<p>F010</p> <p>DC link overvoltage</p>	<p>Due to excessive DC link voltage, shutdown has taken place:</p> <table border="1" data-bbox="467 678 922 757"> <tr> <td>Line voltage</td> <td>DC link range</td> <td>Shutdown value</td> </tr> <tr> <td>380 V - 480 V</td> <td>510 V - 650 V</td> <td>740 V</td> </tr> </table> <p>Note: Only at U800 = 1 and f(Pulse) &gt; f(derating)</p> <p>Lower threshold value than F006 !</p>	Line voltage	DC link range	Shutdown value	380 V - 480 V	510 V - 650 V	740 V	<p>Check the supply voltage Check the braking resistor Converter operates regeneratively without a feedback possibility. Braking unit must be set to the lower response threshold (673 V)</p>
Line voltage	DC link range	Shutdown value						
380 V - 480 V	510 V - 650 V	740 V						
<p>F011</p> <p>Overcurrent</p>	<p>Overcurrent shutdown has occurred. The shutdown threshold has been exceeded.</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Check the converter output for short-circuit or earth fault</li> <li>- Check the load for an overload condition</li> <li>- Check whether motor and converter are correctly matched</li> <li>- Check whether the dynamic requirements are too high</li> </ul>						
<p>F012</p> <p>I too low</p>	<p>During excitation of the induction motor, the current did not rise above 12.5 % of the setpoint magnetizing current for no-load operation.</p>	<p>Only for closed loop n/f/T control (P100 = 3, 4 or 5)</p> <p>If no motor is connected, go into the simulation mode P372.</p> <p>Check current detection, check power section.</p>						
<p>F014</p> <p>I too low</p>	<p>During excitation of the motor, the current component is less than 25 % of the motor no-load current.</p> <p>Note: Only for U800 = 1 Irrespective of the type of control (Difference to F012)</p>	<p>Check the output contactor Check the motor cable</p>						



Number / Fault	Cause	Counter-measure
F015 Motor stall	<p>Motor has stalled or is locked:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- if the static load is too high</li> <li>- if the acceleration or deceleration time is too fast, or if load change is too fast and too great,</li> <li>- due to incorrect parameterization of the pulse encoder pulse number P151 or of the analog tachometer scaling P138</li> <li>- due to disturbed speed signals (tachometer shield not connected)</li> </ul> <p>The fault is only generated after the time set in P805.</p> <p>The binector B0156 is set in the status word 2 r553 Bit 28.</p> <p>To detect whether the drive is blocked, see P792 (Perm Deviation) and P794. With n/f control, this fault is tripped if the torque limits have been reached (B0234).</p> <p>With speed control (P100 = 4) and master drive (see P587), the fault can also point to an interruption in the encoder cable. This case has the same significance as if the drive is locked.</p> <p>With v/f control, the I(max) controller has to be activated (P331). The monitor does not operate with v/f textile applications (P100 = 2). Motor has stalled or is locked:</p> <p>In the case of synchronous motors (P095 = 12, 13): by reaching the maximum frequency</p> <p>In the case of externally excited synchronous motors (P095 = 12): as a result of missing or excessively high excitation current (flux is too small or too great).</p> <p>When the maximum frequency (including control reserves) (B0254) has been reached on synchronous motors, the fault is generated immediately. If the deviations in the rotor flux are too great, first of all, the converter current is switched to zero, the excitation current is reduced and, after some time, the fault message is tripped at the level of the double damping time constant (<math>2 \cdot t_{124.1}</math>). During this wait time, the status word bit B0156 (r553.28) is set already.</p>	<p><b>Counter-measure</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Reduce load</li> <li>- Release brake</li> <li>- Increase current limits</li> <li>- Increase P805 PullOut/BlckTime</li> <li>- Increase P792 response threshold for set/actual deviation</li> <li>Only for f/n/T control (P100 = 3, 4, 5) <ul style="list-style-type: none"> <li>- Increase torque limits or torque setpoint</li> </ul> </li> <li>Only n/T control or v/f control with speed controller: (P100 = 0, 4, 5) <ul style="list-style-type: none"> <li>- Check tachometer cable break</li> <li>- Check pulse encoder pulse number</li> <li>- Check analog tachometer scaling</li> <li>- Connect shield of tachometer cable on motor side and converter side</li> <li>- Reduce smoothing of speed pre-control P216 (only n/T control) only frequency control:(P100 = 3) <ul style="list-style-type: none"> <li>- Slow down acceleration time (see also P467 ProtRampGen Gain)</li> <li>- Increase current in the lower frequency range (P278, P279, P280)</li> </ul> </li> <li>- Switch in speed controller pre-control (P471&gt;0)</li> <li>- Set EMF controller more dynamically (315) to max. approx. 2</li> <li>- Increase changeover frequency for the EMF model (P313)</li> <li>- Replace by speed control with pulse encoder in the case of overmodulated n/f controller</li> <li>- Track speed setpoint with the speed actual value so that the set/actual deviation is always less than that set in P792.</li> </ul> </li> <li>Only for synchronous motor: (P095 = 12) <ul style="list-style-type: none"> <li>- Check current limits of the excitation unit.</li> <li>- Check excitation current setpoint and actual value (incl. wiring)</li> <li>- Check voltage limits of the excitation unit during dynamic current changes.</li> <li>- Check drive system for resonance oscillations.</li> </ul> </li> </ul>
F018 F set fly	<p>The found set frequency could not be implemented. Reasons:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Additional setpoint 2 too high</li> <li>- Speed actual-value at standstill negative (signal ripple) and negative direction of rotation locked.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Check additional setpoint 2</li> <li>- Release negative directions of rotation with low maximum speed.</li> </ul>

Number / Fault	Cause	Counter-measure
F019 Motor not found	During flying restart without tachometer: Search in both directions of rotation not possible (one direction blocked) and motor has not been found.	Power up after coasting. Possibly increase P525 Fly Search Amps. Enable both directions of rotation (P571, P572)
F020 Motor temperature	The motor temperature limit value has been exceeded.  r949 = 1 limit value of motor temperature exceeded  r949 = 2 short-circuit in the cable to the motor temperature sensor or sensor defective  r949 = 4 wire break in the cable to the motor temperature sensor or sensor defective  r949 = 5 wire break and limit value exceeded	Check the motor (load, ventilation, etc.). The current motor temperature can be read in r009 Motor Temperature.  Check P381 Mot Tmp  Fault - check the KTY84 input at connector -X103:29,30, or X104:29,30 (Compact PLUS) for short-circuit.
F021 Motor I2t	Parameterized limit value of the I2t monitoring for the motor has been exceeded.	Check: P383 Mot Tmp T1
F023 Inverter temperature	The limit value of the inverter temperature has been exceeded.  Alarm: (r949): Bit0 Inverter overtemperature  Bit1 Wire break of cable to temperature sensor  Bit4 Number of the temperature sensor Bit5 Bit6  Bit8 Multiparallel circuit: Slave number Bit9 Bit10  Examples: r949 = 1: Limit value of inverter temperature has been exceeded.  r949 = 2: Sensor 1: wire break of sensor cable or sensor defective  r949 = 18: Sensor 2: wire break of sensor cable or sensor defective  r949 = 34: Sensor 3: wire break of sensor cable or sensor defective  r949 = 50: Sensor 4: wire break of sensor cable or sensor defective.	- Measure the air intake and ambient temperature (Observe minimum and maximum ambient temperature!)  - Observe the derating curves at theta >45°C (Compact PLUS type) or 40°C.  - On Compact PLUS units: ≥ 22 kW acknowledgement is only possible after 1 minute  Check:  - whether the fan -E1 is connected and is rotating in the correct direction  - that the air entry and discharge openings are not restricted  - temperature sensor at -X30
F025 UCE upper switch/ UCE Ph. L1	UCE upper switch (Compact PLUS) / or UCE has tripped in phase L1	Check:  - phase L1 for short-circuit or ground fault (-X2:U2 - including motor)  - that CU is correctly inserted  - that the switch for "SAFE STOP" (X9/5-6) is open (only for units with order No. ...-11, ...-21, ...-31, ...-61).

Number / Fault	Cause	Counter-measure
F026  UCE lower switch / UCE Ph. L2	UCE lower switch (Compact PLUS) / or UCE has tripped in phase L2	Check:  - phase L2 for short-circuit or ground fault (-X2:V2 - including motor)  - that CU is correctly inserted  - that the switch for 'SAFE STOP' (X9/5-6) is open (only for units with order Nos....-11, ...-21,...-31, ...-61)
F027  Fault pulse resistor / UCE Ph. L3	Fault pulse resistor (Compact PLUS) / or UCE has tripped in phase L3	Check:  - phase L3 for short-circuit or ground fault (-X2:W2 - including motor)  - that CU is correctly inserted  - that the switch for 'SAFE STOP' (X9/5-6) is open (only for units with order Nos....-11, ...-21,...-31, ...-61)
F028  Supply phase	The frequency and the amplitude of the DC link ripple indicate a single-phase power failure.	Check the supply voltage.
F029  Meas. value sensing	A fault has occurred in the measured value sensing system:  The measured variable at which a fault occurred during offset adjustment is bit-coded and stored in r949 : Bit 0: Current phase L1 Bit 1: Current phase L2 Bit 2: DC link voltage Bit 3: Inverter temperature Bit 4: Motor temperature Bit 5: Analog input 1 Bit 6: Analog input 2  Examples: - (r949 = 1) Offset adjustment in phase L1 not possible  - (r949 = 2) Offset adjustment in phase L3 not possible.  - (r949 = 3) Offset adjustment in phases L1 and L3 not possible.	Causes in phase L1 and L2: - Fault in measured value sensing system - Fault in power section (valve cannot block) - Fault on CU  Causes on all other measured variables: - Fault on CU (SIMA) -> replace CU
F035  Ext. Fault 1	Parameterizable external fault input 1 has been activated	Check:  - whether there is an external fault  - whether the cable to the appropriate digital input has been interrupted  - P575 Src No ExtFault1
F036  Ext. Fault 2	Parameterizable external fault input 2 has been activated	Check:  - whether there is an external fault  - whether the cable to the appropriate digital input has been interrupted  - P585 Src No ExtFault2

Number / Fault	Cause	Counter-measure
F037 Analog input	An analog input is taking place in operating mode 4..20 mA and a wire break has occurred. The number of the analog input concerned is shown in fault value (r949).	Check the connection to - Analog input 1 -X102:15, 16, or -X101:9,10 (Compact PLUS).  - Analog input 2 -X102: 17, 18.  Check parameters - P632 CU Analn Conf - P634 CU Analn Smooth - P631 CU Analn Offset
F038 Voltage OFF during parameter storage	During a parameter task, a voltage failure has occurred on the board.	Re-enter the parameter. The number of the parameter concerned can be seen in fault value r949.
F040 AS internal	Incorrect operating status	Replace CU (-A10), or replace the unit (Compact PLUS type)
F041 EEPROM fault	A fault has occurred when storing the values in the EEPROM.	Replace CU (-A10), or replace the unit (Compact PLUS)
F042 Calculating time	Calculating time problems  At least 10 failures of time slots T2, T3, T4 or T5 (see also parameters r829.2 to r829.5)	Reduce the calculating time load:  - Increase P357 Sampling Time  - Calculate individual blocks in a slower sampling time  Observe r829 CalcTimeHdroom.
F044 BICO manager fault	A fault has occurred during the softwiring of binectors and connectors.	Fault value r949: >1000 : Fault during softwiring of connectors >2000 : Fault during softwiring of binectors  - Voltage OFF and ON - Factory setting and new parameterization - Replace the board
F045 Opt. Board HW	A hardware fault has occurred when accessing an option board	- Replace CU (-A10), or replace the unit (Compact PLUS)  - Check connection of the board subrack to the option boards and replace if necessary.
F046 Par. Task	A fault has occurred during the transfer of parameters to the gating unit processor.	Power the unit down and up again.  Replace CU (-A10), or replace the unit (Compact PLUS type)
F047 Gating Calc Time	The calculating time in the gating unit computer is not sufficient	Replace CU (-A10), or replace the unit (Compact PLUS)  In case of synchronous motors (P095 = 12): Pulse frequency set too high (P340>2kHz).
F048 Gating Pulse Freq	The pulse frequency set in P340 is not permissible.	Change P340 Pulse Frequency.
F049 SW version	The firmware versions on the CU have different firmware release.	Use uniform firmware
F050 TSY Init.	Error when initializing the TSY board	Check:  - Whether the TSY is correctly inserted

Number / Fault	Cause	Counter-measure
F051 Speed encoder	Digital tachometer or analog tachometer sensing are faulty	<p>Check the parameters:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- P130 Src SpdActV</li> <li>- P151 Pulse #</li> <li>- P138 AnalogTachScale</li> <li>- P109 Motor #PolePairs</li> </ul> <p>The product of P109 and P138 must be smaller than 19200. Check or replace tachometer. Check connection to tachometer.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Replace CU (-A10), or replace the unit (Compact PLUS type)</li> </ul>
F052 n-Cntr.Input	<p>Control track input (-X103/27, or -X104/27 Compact PLUS) is not high:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Tachometer line broken</li> <li>- Tachometer fault</li> </ul> <p>The fault input on the TSY was activated.</p>	<p>Unselect tachometer with control track (P130 select motor encoder)</p> <p>Check control track connection (-X103/27, or X104/27 Compact PLUS)</p> <p>Exchange TSY</p>
F053 Tachometer dn/dt	The permissible change value of the speed encoder signal P215 dn(act,perm) has been doubly exceeded.	<p>Check tachometer cables for interruptions. Check earthing of tachometer shield.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- The shield must be connected both at the motor and the converter side.</li> <li>- The encoder cable must not be interrupted.</li> <li>- The encoder cable must not be laid together with the power cables.</li> <li>- Only recommended encoders should be used.</li> <li>- In the case of a signal fault, the DT1 board may have to be used. If necessary, change P215</li> <li>- With P806 (observe parameter description) it is possible during operation to switch over to encoder-free operation.</li> </ul>
F054 Sensor board initialization fault	A fault has occurred during initialization of the encoder board.	<p>Fault value r949</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Board code incorrect</li> <li>2. TSY not compatible</li> <li>3. SBP not compatible</li> <li>7. Board double</li> </ol> <p>20: TSY board double</p> <p>60: Internal error</p>
F056 SIMOLINK telegram failure	Communication on the SIMOLINK ring is disturbed.	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Check the fiber-optic cable ring</li> <li>- Check whether an SLB in the ring is without voltage</li> <li>- Check whether an SLB in the ring is faulty</li> <li>- Check P741 (SLB TlgOFF)</li> </ul>

Number / Fault	Cause	Counter-measure
F057 Brake does not open	The brake has not opened, the output current of the converter has exceeded the parameterized current threshold (U840) for longer than one second (with the rotor locked)  Note: Only with U800 = 1	Check brake Check I(max) brake (U840). The set threshold must be at least 10% above the maximum possible acceleration current.
F058 Parameter fault Parameter task	A fault has occurred during the processing of a parameter task.	No remedy
F059 Parameter fault after factory setting/init.	A fault has occurred in the initialization phase during the calculation of a parameter.	The number of the inconsistent parameter is indicated in fault value r949. Correct this parameter (ALL indices) and switch voltage off and on again. Several parameters may be affected, i.e. repeat process.
F060 MLFB is missing	This is set if the MLFB = 0 after exiting INITIALIZATION (0.0 kW). MLFB = order number.	After acknowledgement, in INITIALIZATION enter a suitable MLFB in parameter P070 MLFB (6SE70..). (Only possible with the corresponding access stages to both access parameters).
F061 Incorrect parameterization	A parameter entered during drive setting (e.g. P107 Mot Rtd Freq, P108 Mot Rtd Speed, P340 Pulse Frequency) is not in a permissible range (depending on control type)	Acknowledge the fault and change the corresponding parameter value. The missing parameter is indicated in r949 as a fault value.

Number / Fault	Cause	Counter-measure
F062  Multi-parallel circuit	Fault in connection with the multi-parallel circuit or board ImP1 has been detected.	<p>r949 = 10: Communications card does not reply. When writing the control word, BUSY is not active if CSOUT is inactive. Communications card is probably not inserted.</p> <p>R949 = 11,12: Timeout during BUSY during initialization. BUSY does not become active within 1 sec.</p> <p>R949 = 15: Timeout during BUSY during normal communication. BUSY does not become active within 1 sec.</p> <p>R949 = 18: Timeout when reading out the fault information from the ImPIs. Within one second after activation of FAULT no fault cause can be supplied by the IMP1.</p> <p>R949 = 20+i: HW conflict. This is set if bit HWCONF is set in status word of slave i. (Fault in the configuration of the multi-parallel circuit)</p> <p>r949 = 30+i: HW version of ImPI is not compatible. The relevant slave number is contained in i.</p> <p>R949 = 40: Number of slaves does not tally with the setpoint number of slaves of the unit.</p> <p>R949 = 50+i Inconsistency in the number of slaves. The number of slaves notified by the ImPI is not in conformance with the number of status words or with the setpoint number of slaves of the MLFB.</p> <p>Counter-measure:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Check ImPI or communications card and replace, if necessary.</li> <li>- Check configuration of multi-parallel circuit.</li> <li>- Check parameterization.</li> <li>- Replace CU.</li> <li>- Replace ImPI.</li> </ul>
F065  Scom Telegram	No telegram was received at an Scom interface (Scom/USS protocol) within the telegram failure time.	<p>Fault value r949:</p> <p>1 = interface 1 (SCom1) 2 = interface 2 (SCom2)</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Check the connection CU -X100:1 to 5 and check the connection PMU -X300.</li> <li>- Check the connection CU -X103, or X100/ 35,36 (Compact PLUS type)</li> <li>- Check "SCom/SCB TLG OFF" P704.01 (SCom1) and P704.02 (SCom2)</li> <li>- Replace CU (-A10), or replace the unit (Compact PLUS type)</li> </ul>

Number / Fault	Cause	Counter-measure
F070 SCB initialization fault	A fault has occurred during initialization of the SCB board.	Fault value r949: 1: Board code incorrect 2: SCB board not compatible 5: Error in configuration data (Check parameterization) 6: Initialization timeout 7: SCB board double 10: Channel error
F072 EB initialization fault	A fault has occurred during initialization of the EB board.	Fault value r949: 2: 1st EB1 not compatible 3: 2nd EB1 not compatible 4: 1st EB2 not compatible 5: 2nd EB2 not compatible 21: Three EB1 boards 22: Three EB2 boards  110: Fault on 1st EB1 (Analog input) 120: Fault on 2nd EB1 (Analog input) 210: Fault on 1st EB2 (Analog input) 220: Fault on 2nd EB2 (Analog input)
F073 AnInp1SL1	4 mA at analog input 1, slave 1 fallen short of	Check the connection of the signal source to the SC11 (slave 1) -X428: 4, 5.
F074 AnInp2 SL1	4 mA at analog input 2, slave 1 fallen short of	Check the connection of the signal source to the SC11 (slave 1) -X428: 7, 8.
F075 AnInp3 SL1	4 mA at analog input 3, slave 1 fallen short of	Check the connection of the signal source to the SC11 (slave 1) -X428: 10, 11.
F076 AnInp1 SL2	4 mA at analog input 1, slave 2 fallen short of	Check the connection of the signal source to the SC11 (slave 2) -X428: 4, 5.
F077 AnInp2 SL2	4 mA at analog input 2, slave 2 fallen short of	Check the connection of the signal source to the SC11 (slave 2) -X428: 7, 8.
F078 AnInp3 SL2	4 mA at analog input 3, slave 2 fallen short of	Check the connection of the signal source to the SC11 (slave 2) -X428: 10, 11.
F079 SCB telegram failure	No telegram has been received by the SCB (USS, peer-to-peer, SCI) within the telegram failure time.	- Check the connections of the SCB1(2). - Check P704.03"SCom/SCB Tlg OFF"  - Replce SCB1(2)  - Replace CU (-A10)
F080 TB/CB initialization fault	Fault during initialization of the board at the DPR interface	Fault value r949: 1: Board code incorrect 2: TB/CB board not compatible 3: CB board not compatible 5: Error in configuration data 6: Initialization timeout 7: TB/CB board double 10: Channel error  Check the T300/CB board for correct contacting, check the PSU power supply, check the CU / CB / T boards and check the CB initialization parameters: - P918.01 CB Bus Address, - P711.01 to P721.01 CB parameters 1 to 11



Number / Fault	Cause	Counter-measure
F081 OptBrdHeartbeat-Counter	Heartbeat-counter of the optional board is no longer being processed	Fault value r949: 0: TB/CB heartbeat-counter 1: SCB heartbeat-counter 2: Additional CB heartbeat-counter  - Acknowledge the fault (whereby automatic reset is carried out) - If the fault re-occurs, replace the board concerned (see fault value) - Replace ADB - Check the connection between the subrack and the optional boards (LBA) and replace, if necessary
F082 TB/CB telegram failure	No new process data have been received by the TB or the CB within the telegram failure time.	Fault value r949: 1 = TB/CB 2 = additional CB  - Check the connection to TB/CB  - Check P722 (CB/TB TlgOFF)  - Replace CB or TB
F085 Add. CB initialization fault	A fault has occurred during initialization of the CB board.	Fault value r949: 1: Board code incorrect 2: TB/CB board not compatible 3: CB board not compatible 5: Error in configuration data 6: Initialization timeout 7: TB/CB board double 10: Channel error  Check the T300 / CB board for correct contacting and check the CB initialization parameters: - P918.02 CB Bus Address, - P711.02 to P721.02 CB Parameters 1 to 11
F087 SIMOLINK initialization fault	A fault has occurred during initialization of the SLB board.	- Replace CU (-A10), or replace the unit (Compact PLUS type)  - Replace SLB
F090 Mld Param.	An error occurred when attempting to change a parameter from the standstill measurement or the rotating measurement (Mot ID).	Power down and power up again. If it reoccurs, replace CU (-A10), or replace the unit (Compact PLUS type)
F091 Mld Time	The rotating measurement takes longer than programmed in a measured status. The relevant measuring interval is encrypted in parameter r949. Possible causes: Load torque too high Load torque not uniform Ramp-function generator disabled	Eliminate the cause and re-start the measurement (power up the converter again). If it re-occurs, replace CU (-A10), or replace the unit (Compact PLUS type).
F095 Mld n(set)	Due to entries for - Permissible phase sequence - Maximum frequency, - Minimum speed, - Changeover frequency between V and I model, - Start of field-weakening frequency, - Frequency suppression bandwidth it was not possible to determine a permissible frequency range for the rotating measurement.	There must be a 10 % frequency range which lies above 1.1 times the changeover frequency and below 0.9 times the start of field-weakening frequency.  Possible counter-measures  - Permit both phase sequences  - Increase maximum frequency  - Reduce minimum speed,  - Reduce changeover frequency between the V and I model.  - Reduce or remove the frequency suppression bandwidth.

Number / Fault	Cause	Counter-measure
<p>F096</p> <p>Mld abort</p>	<p>The rotating measurement was aborted due to the inadmissible external intervention.</p>	<p>The fault value in r949 defines the type of intervention:</p> <p>4 Setpoint inhibit</p> <p>5 Changeover, setpoint channel</p> <p>8 Unexpected change in the converter status</p> <p>12 Motor data set changeover (for function selection "Compl. Mot ID")</p> <p>13 Changeover to slave drive</p> <p>14 Motor data set changeover to data set with v/f_charac</p> <p>15 Controller inhibit is set</p> <p>16 Ramp-function generator is disabled</p> <p>17 Selection "Tacho test" for F controller</p> <p>18 Ramp-function generator stopped Eliminate cause</p> <p>22 Inverter inhibit: Check inverter release (P561)</p>
<p>F097</p> <p>Mld measred value</p>	<p>The measured values for the nominal ramp-up time when optimizing the controller deviate too greatly. Cause: very unsteady load torque</p>	<p>If necessary, increase the torque limit values to 100 percent</p>
<p>F098</p> <p>Mld Tachof</p>	<p>The rotating measurement has detected a fault in the speed actual value signal. The fault value defines the type of fault. The fault measurement may have been erroneously generated if the drive speed is externally forced (e.g. completely locked drive generates the "no signal" message)</p>	<p>The fault value in r949 defines the type of intervention</p> <p>4 No speed signal present</p> <p>5 Sign of the signal is incorrect</p> <p>6 A track signal is missing</p> <p>7 Incorrect gain</p> <p>8 Incorrect pulse number</p> <p>Checking the measurement cables.</p> <p>Checking the parameters - P130 Src Speed ActV - P1151 Encoder Pulse #</p>
<p>F100</p> <p>GRND Init</p>	<p>During the ground fault test, a current not equal to zero has been measured, or an UCE or overcurrent monitoring has responded, although no value has yet been triggered.</p>	<p>The cause of the fault can be read out from r376 "GrdFltTestResult".</p> <p>Check the converter output for short-circuit or ground fault (-X2:U2, V2, W2 - including motor).</p> <p>Check that the CU is inserted correctly.</p> <p>Sizes 1 and 2: - Check the transistor modules on the PEU board -A23 for short-circuit.</p> <p>Size 3 and 4: - Check the transistor modules -A100, -A200, -A300 for short-circuit</p>

Number / Fault	Cause	Counter-measure
F101 GRND UCE	During the ground fault test, the UCE monitoring has responded in a phase in which no valve has been triggered.	<p>Check valves in the power section for short-circuit, and on converters with fiber-optic gating, check the gating unit wiring and the UCE checkbacks for correct assignment.</p> <p>R376 can be interrogated to indicate which UCE monitoring has responded.</p>
F102 GRND Phase	During the ground fault test, a current flows in a phase in which no valve has been triggered or the UCE monitoring has responded in the phase in which the valve has been triggered.	<p>The fault value can be read out from r949. The digit of the xth position indicates the valve where the fault occurred at power-up.</p> <p>X O O O x = 1 = V+ x = 2 = V- x = 3 = U+ x = 4 = U- x = 5 = W+ x = 6 = W-</p> <p>The figure of the xth digit indicates the phase in which I is 0 and thus a valve must be defective (always conductive).</p> <p>O O O X x = 1 Phase 1 (U) x = 3 = Phase 3 (W) x = 4 = Phase 1 (U) or 3 (W)</p> <p>Examine phase for defective valves (always conductive).</p>
F103 Ground fault	<p>There is a ground fault or a fault in the power section.</p> <p>During the ground fault test, a current flows from the phase in which a valve has been triggered, the overcurrent comparator has responded, or a UCE monitoring has responded in a phase in which a valve has been triggered.</p>	<p>Read out fault value from r949. The digit of the xth position indicates the valve where the fault occurred at power-up.</p> <p>X O O O x = 1 = V+ x = 2 = V- x = 3 = U+ X O O O x = 4 = U- x = 5 = W+ x = 6 = W-</p> <p>Check the motor including the feeder cable for short-circuit. If no ground fault is present, check the power section for defective valves (always conductive).</p> <p>The digit of the xth position indicates the phase in which I is 0 and therefore a valve must be defective (always conductive).</p> <p>O O O X 1 = Current in phase 1 (U) 2 = UCE in phase 2 (V) 3 = Current in phase 3 (W) 4 = Only overcurrent occurred</p> <p>The speed of the motor shaft during the ground-fault test should be less than 10 % of the rated speed!</p> <p>1) In phase V there is a ground fault or a defective valve or the "SAFE STOP" switch (X9/5-6) is open (only for units with Order No. ...-11, ...-21, ...-31).</p>

Number / Fault	Cause	Counter-measure
<p>F107</p> <p>MLd = 0</p>	<p>A fault has occurred during the test pulse measurement</p>	<p>Read out fault value from r949. The figures of the grey shaded areas indicate which fault has occurred.</p> <p>O O X X    xx = 01: Both current actual values remain 0                      xx = 02: Motor-converter cable phase U interrupted                      xx = 03: Motor converter phase V interrupted                      xx = 04: Motor-converter phase W interrupted                      xx = 05: Current actual value I1 remains 0                      xx = 06: Current actual value I3 remains 0                      xx = 07: Valve U+ does not trigger                      xx = 08: Valve U- does not trigger                      xx = 09: Valve V+ does not trigger                      xx = 10: Valve V- does not trigger                      xx = 11: Valve W+ does not trigger                      xx = 12: Valve W- does not trigger                      xx = 13: Sign I1 incorrect                      xx = 14: Sign I3 incorrect                      xx = 15: Sign I1 and I3 incorrect                      xx = 16: Sign I1 confused with I3                      xx = 17: I1 confused with I3 and both currents have an incorrect sign</p> <p>The digit of the xth digit indicates where the fault has occurred.</p> <p>X O O O    x = 0 = Single converter                      x = 1 = Inverter 1                      x = 2 = Inverter 2                      x = 3 = Inverters 1 and 2</p> <p>Check that all 3 motor feeder cables and the motor windings do not have any interruption. Check the connection between the current converter and the electronics and check the current converter itself. Check the correct input of the rating plate data for the motor data set valid during the measurement.</p>
<p>F108</p> <p>Mld Unsym</p>	<p>During the DC measurement, the measurement results for the individual phases differ significantly. The fault value indicates which quantity(ies) is(are) concerned and in which phase the greatest deviation occurred.</p>	<p>Read out fault value from r949. The digit of the xth position indicates;</p> <p>O O O X    Transverse voltage too high                      x = 1 = phase R                      x = 2 = phase S                      x = 3 = phase T</p> <p>O O X O    Dev. stator resistance                      (1, 2, 3 as above)</p> <p>X O O O    Dev. dead-time compensation                      (1, 2, 3 as above)</p> <p>X O O O O    Dev. valve voltage                      (1, 2, 3 as above)</p> <p>The motor, power section or actual-value sensing are significantly non-symmetrical.</p>
<p>F109</p> <p>Mld R(L)</p>	<p>The rotor resistance determined during DC measurement deviates too significantly from the value which was calculated by the automatic parameterization from the rated slip.</p>	<p>- Incorrect input of rated speed or rated frequency                      - Pole pair number incorrect</p>

Number / Fault	Cause	Counter-measure
F110 Mld di/dt	During test pulse measurement, the current has increased significantly faster than was expected. Thus for the 1st test pulse, an overcurrent condition occurred within the first half of the minimum switch-on time	- There may be a short-circuit between two converter outputs.  - The motor rating plate data have not been correctly parameterized.  - The motor leakage is too low.
F111 Fault e_Func	A fault has occurred while calculating the equalization function.	
F112 Unsym I_sigma	The individual leakage test results deviate too significantly.	
F114 Mld OFF	The converter has automatically stopped the automatic measurement due to the time limit up to power-up having been exceeded or due to an OFF command during the measurement, and has reset the function selection in P115.	Re-start with P115 function selection = 2 "Motor identification at standstill". The ON command must be given within 20 sec. after the alarm message A078 = standstill measurement has appeared.  Cancel the OFF command and re-start measurement.
F115 KF internal	A fault has occurred during calculations in the context of the MotID.	Power-down the converter and electronics and power-up again.
F116 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation
F117 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation
F118 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation
F119 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation
F120 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation
F121 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation
F122 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation
F123 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation
F124 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation
F125 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation
F126 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation
F127 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation
F128 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation
F129 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation

Number / Fault	Cause	Counter-measure
F130 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation
F131 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation
F132 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation
F133 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation
F134 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation
F135 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation
F136 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation
F137 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation
F138 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation
F139 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation
F140 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation
F141 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation
F142 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation
F143 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation
F144 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation
F145 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation
F146 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation
F147 Technology board fault	See TB documentation	See TB documentation
F148 Fault 1 Function blocks	An active signal is present at binector U061 (1).	Examine cause of fault, see function diagram 710
F149 Fault 2 Function blocks	An active signal is present at binector U062 (1).	Examine cause of fault, see function diagram 710
F150 Fault 3 Function blocks	An active signal is present at binector U063 (1).	Examine cause of fault, see function diagram 710

Number / Fault	Cause	Counter-measure
F151 Fault 4 Function blocks	An active signal is present at binector U064 (1).	Examine cause of fault, see function diagram 710
F153 No valid sign-of-life tool interface	Within the monitoring time of the tool interface no valid sign-of-life has been received from the tool interface.	Cyclically execute write tasks from the tool interface within the monitoring time whereby the sign-of-life has to be increased by 1 for every write task.
F243 Link int.	Fault in internal linking. One of the two linked partners does not reply.	Replace CU (-A10), or replace the unit (Compact PLUS).
F244 ParaLink int.	Fault in the internal parameter linking	Release comparison of gating unit software and operating software regarding the transfer parameters.  Replace CU (-A10), or replace the unit (Compact PLUS type).
F255 Fault in EEPROM	A fault has occurred in the EEPROM.	Switch off the unit and switch it on again. If the fault re-occurs, replace CU (-A10), or replace the unit (Compact PLUS).

Table 14-1 Fault numbers, causes and their counter-measures

## 14.2 Alarms

The alarm message is periodically displayed on the PMU by A = alarm/ alarm message and a 3-digit number. An alarm cannot be acknowledged. It is automatically deleted once the cause has been eliminated. Several alarms can be present. The alarms are then displayed one after the other.

When the converter is operated with the OP1S operator control panel, the alarm is indicated in the lowest operating display line. The red LED additionally flashes (refer to the OP1S operating instructions).

Number / Alarm	Cause	Counter-measure
A001 Calculating time	The calculating time utilization is too high  a) At least 3 failures of time slots T6 or T7 (see also parameter r829.6 or r829.6)  b) At least 3 failures of time slots T2, T3, T4 or T5 (see also parameter r829.2 to r829.5)	- Observe r829 CalcTimeHdroom - Increase P357 Sampling Time or - Reduce P340 Pulse Frequency
A002 SIMOLINK start alarm	Start of the SIMOLINK ring is not functioning.	- Check the fiber-optic cable ring for interruptions  - Check whether there is an SLB without voltage in the ring  - Check whether there is a faulty SLB in the ring
A014 Simulation active alarm	The DC link voltage is not equal to 0 when the simulation mode is selected (P372 = 1).	- Set P372 to 0.  - Reduce DC link voltage (disconnect the converter from the supply)
A015 External alarm 1	Parameterizable external alarm input 1 has been activated.	Check  - whether the cable to the corresponding digital input has been interrupted.  - parameter P588 Src No Ext Warn1
A016 External alarm 2	Parameterizable external alarm input 2 has been activated.	Check  - whether the cable to the corresponding digital input has been interrupted.  - parameter P589 Src No Ext Warn2
A017 Safe Stop alarm active	The switch for blocking the inverter pulses (X9 terminal 5-6) has been opened (only for units with Order No. ...-11, ...-21, ...-31, ...61)	Close switch X9 5-6 and thus release the inverter pulses.
A020 Overcurrent	An overcurrent condition has occurred.	Check the driven load for an overload condition.  - Are the motor and the converter matched?  - Have the dynamic performance requirements been exceeded.
A021 Overvoltage	An overvoltage condition has occurred.	Check the supply voltage. The converter regenerates without regeneration possibility.



Number / Alarm	Cause	Counter-measure
A022 Inverter temperature	The threshold for initiating an alarm has been exceeded.	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Measure intake air or ambient temperature.</li> <li>- Observe the derating curves at <math>\theta &gt; 45^{\circ}\text{C}</math> (Compact PLUS) or <math>40^{\circ}\text{C}</math>.</li> </ul> <p>Check</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Whether the fan -E1 is connected and is rotating in the correct direction.</li> <li>- The air intake and discharge openings for blockage.</li> <li>- The temperature sensor at -X30.</li> <li>- r833 indicates the maximum converter temperature of all existing measuring points (Compact/chassis type unit).</li> <li>- r833.01 indicates the actual converter temperature (Compact PLUS type).</li> </ul>
A023 Motor temperature	The parameterizable threshold for initiating an alarm has been exceeded.	Check the motor (load, ventilation, etc.). The current temperature can be read in r009 Motor Tmp. Check the KTY84 input at connector -X103:29,30, or -X104:29,30 (Compact PLUS type) for short-circuit.
A024 Motor movement	The motor has moved during motor data identification.	Lock the motor.
A025 I2t Inverter	If the instantaneous load condition is maintained, then the inverter will be thermally overloaded.	Check: - P72 Rtd Drive Amps - MLFB P70 - P128 I <sub>max</sub> - r010 Drive Utilizat
A026 Ud too high	Ud is above the continuously permissible DC link voltage for more than 30sec in a time interval of 90sec	
A029 I2t motor	The parameterized limit value for the I2t monitoring of the motor has been exceeded.	Motor load cycle is exceeded!  Check the parameters:  P382 Motor Cooling P383 Mot Tmp T1 P384 Mot Load Limits
A033 Overspeed	Bit 3 in r553 status word 2 of the setpoint channel. The speed actual value has exceeded the value of maximum speed plus the set hysteresis.	P804 Overspeed Hys plus  P452 n/f(max, FWD Spd) or  P453 n/f(max, REV Spd) has been exceeded  Increase the parameter for the maximum frequencies or reduce the regenerative load.
A034 Setpoint/actual value deviation	Bit 8 in r552 status word 1 of the setpoint channel. The difference between frequency setpoint/actual value is greater than the parameterized value and the control monitoring time has elapsed.	Check  - whether an excessive torque requirement is present  - whether the motor has been dimensioned too small.  Increase values P792 Perm Deviation Frq/ set/actual DevSpeed and P794 Deviation Time
A035 Wire break	The clockwise and/or the counter-clockwise rotating field is not enabled, or a wire breakage is present in the terminal wiring (both control word bits are zero).	Check whether cable(s) to the corresponding digital input(s) P572 Src FWD Spd / P571 Src REV Spd is (are) interrupted or released

Number / Alarm	Cause	Counter-measure
A036 Brake checkback "Brake still closed"	The brake checkback indicates the "Brake still closed" state.	Check brake checkback (see FD 470)
A037 Brake checkback "Brake still open"	The brake checkback indicates the "Brake still open" state.	Check brake checkback (see FD 470)
A041 Vdmax controller inhibit	The line voltage is too high or the drive line voltage (P071) is incorrectly parameterized. The Vdmax controller is disabled despite parameter access (P515), as otherwise the motor would accelerate immediately in operation to the maximum frequency.	Check - the line voltage - P071 Line Volts
A042 Motor stall/lock	Motor is stalled or blocked.  The alarm cannot be influenced by P805 "PullOut/BlckTime", but by P794 "Deviation Time"	Check - whether the drive is locked - whether the encoder cable is interrupted during speed control and whether the shield is connected. - Whether the drive has stalled - For synchronous motors (P095=12): excitation current injection
A043 n-act jump	The permissible change value of the speed encoder signal (P215) has been exceeded.  Additionally for synchronous motors (P095=12): The motor rotates with more than 2% of the rated speed at the time of inverter release. The inverter status "Ready for operation" is not exited.	Check the tachometer cables for interruptions. Check the earthing of the tachometer shield. - The shield must be connected both on the motor and on the converter side. - The encoder cable must not be interrupted. - The encoder cable must not be laid with the power cables. - Only the recommended encoders should be used. - If there is a signal fault, use the DTI board if necessary. If required, change P215. - Additionally for synchronous motors (P095=12): Do not grant inverter release until the motor is at standstill
A044 I too low	Only for synchronous motors (P095=12) in operation: The difference smoothed with P159 between excitation current setpoint and actual value (r160 - r156) deviates from zero by more than 25 % of the rated magnetizing current.	Only for synchronous motors P095=12) Check: - whether the current limitation of the excitation current control is too small, - whether the dynamic performance of the excitation current injection is too low, - whether the excitation current injection function is operating, - whether the wiring of excitation current actual-value P155 is correct, - whether the wiring of excitation current setpoint r160 is correct, - whether there is a wire break between MASTERDRIVES and the excitation device, - whether the voltage limitation is too low for dynamic excitation current control, - whether the analog output for r160 takes place without isolating amplifiers (despite cable length > 4 m)

Number / Alarm	Cause	Counter-measure
A045 DC braking activated	The DC braking function has been activated and the motor frequency is still above the frequency at which DC braking begins (P398).	- Increase frequency at which DC braking begins
A049 No slave	At serial I/O (SCB1 with SCI1/2), no slave is connected or fiber-optic cable is interrupted or slaves are without voltage.	P690 SSCI AnaIn Conf  - Check slave.  - Check cable.
A050 Slave incorrect	At ser. I/O the slaves required according to a parameterized configuration are not present (slave number or slave type): Analog inputs or outputs or digital inputs or outputs have been parameterized which are not physically present.	Check parameter P693 (analog outputs), P698 (digital outputs). Check connectors K4101...K4103, K4201...K4203 (analog inputs) and binectors B4100...B4115, B4120...B4135, B4200...B4215, B4220...B4235 (digital inputs) for connecting.
A051 Peer baud rate	In a peer-to-peer connection a baud rate has been selected which is too high or too different.	Adjust the baud rate in conjunction with the SCB boards P701 SCom/SCB Baud Rate
A052 Peer PcD L	In a peer-to-peer connection, a PcD length has been set which is too high (>5).	Reduce number of words P703 SCom/SCB PcD #
A053 Peer Lng f.	In a peer-to-peer connection, the pcD length of transmitter and receiver do not match.	Adjust the word length for transmitter and receiver P703 SCom/SCB PcD #
A057 TB Param	Occurs when a TB is logged on and present, but parameter tasks from the PMU, SCom1 or SCom2 have not been answered by the TB within 6 seconds.	Replace TB configuration (software)
A061 Alarm 1 Function blocks	An active signal is present at binector U065 (1).	Check cause of alarm (see FD 710)
A062 Alarm 2 Function blocks	An active signal is present at binector U066 (1).	Check cause of alarm (see FD 710)
A063 Alarm 3 Function blocks	An active signal is present at binector U067 (1).	Check cause of alarm (see FD 710)
A064 Alarm 4 Function blocks	An active signal is present at binector U068 (1).	Check cause of alarm (see FD 710)
A065 Auto restart active	The auto restart option (P373) restarts the drive. A possibly parameterized power-up delay time (P374) expires if flying restart is not selected. During pre-charging of the DC link, there is no time monitoring i.e. with an external electronics power supply, it is also switched-in again.	Caution!  Personnel could be in danger when the drive automatically restarts. Check whether the auto restart function is really required!
A066 fsyn > fmax	The measured target frequency of the external converter (or supply) is greater than the parameterized maximum frequency of the synchronizing converter.	Check:  - P452 n/f(max, FWD Spd)/ P453 n/f(max,REV Spd) are correct and  - correct motor data set P578 Src MotDSet Bit0 are selected
A067 fsyn < fmin	The measured target frequency of the external converter (or supply) is less than the minimum frequency required for synchronizing.	Check:  - r533 Sync Target Freq  - Synchronizing cable.
A068 fsyn<>fsoll	The setpoint frequency of the synchronizing converter deviates too significantly from the measured target frequency of the external converter (or supply). The permissible deviation can be set in P529.	Adjust total setpoint (main and additional setpoints) to the target frequency displayed in visualization parameter r533.

Number / Alarm	Cause	Counter-measure
A069 RGen active	Synchronizing is not started as long as the ramp-function generator in the synchronizing converter setpoint channel is active. This alarm is only output if synchronizing is selected.	Wait until acceleration has been completed.  Check whether  - P462 Accel Time  - P463 Accel Time Unit have been correctly set.
A070 Sync error	This alarm is output if the phase difference goes outside the synchronizing window (P531) after successful synchronization.	The alarm can only be deleted after synchronization has been exited.
A071 tSY missing	An attempt has been made to start synchronization with either the synchronizing board not inserted or not parameterized.	Insert the TSY board in the subrack
A075 Ls, Rr Dev.	The measured values of the leakage measurement or of rotor resistance deviate significantly.	Usually the leakage reactance P122 is the average value resulting from the measured values in r546.1...12, and the rotor resistance r126 from the values in r542.1..3.  If individual measured values significantly deviate from the average values, they are automatically not taken into account for the calculation (for Rl) or the value of the automatic parameterization remains (for Ls). It is only necessary to check the results for their plausibility in the case of drives with high requirements on torque or speed accuracy.
A076 t-comp lim	The determined compensation time was limited to the value range of 0.5 µs - 1.5 µs.	Converter output and motor output are too different.  Check motor data input P095 to P109.
A077 r-g limit	The measured resistance has been limited to the maximum value of 49 %.	Converter output and motor output are too different.  Check motor data input P095 to P109.
A078 Stands. Meas	The standstill measurement is executed when the converter is powered up. The motor can align itself several times in a certain direction with this measurement.	If the standstill measurement can be executed without any danger:  - Power up the converter.
A079 Mld Inv Stop	The rotating measurement has been aborted or cannot commence because an inverter stop command is present.	P561 Src InvRelease - Release the inverter  If necessary, re-start the measurement by powering-up the converter.
A080 Motld:Dr.M	When the converter is powered up, the rotating measurement automatically accelerates the drive. The drive can then only be externally controlled in a restricted fashion.	If the rotating measurement can be executed without any danger:  - Power up the converter.
A081 CB alarm	The following description refers to the 1st CBP. For other CBs or the TB see operating instructions for CB board.  The ID byte combinations which are being sent from the DP master in the configuration telegram are not in conformance with the permissible ID byte combinations. (See also Compendium, Chapter 8, Table 8.2-12). Consequence: No connection is made with the PROFIBUS master.	New configuration necessary
A082 CB alarm	The following description refers to the 1st CBP. For other CBs or the TB see the operating instructions for the CB board.  No valid PPO type can be identified from the configuration telegram of the DP master. Consequence: No connection is made with the PROFIBUS master.	New configuration necessary.

Number / Alarm	Cause	Counter-measure
A083 CB alarm	The following description refers to the 1st CBP. For other CBs or the TB see the operating instructions for the CB board.  No net data or invalid net data (e.g. complete control word STW1=0) are being received from the DP master. Consequence: The process data are not passed on to the dual port RAM. If P722 (P695) is not equal to zero, this will cause the fault message F082 to be tripped.	See operating instructions of the CB board
A084 CB alarm	The following description refers to the 1st CBP. For other CBs or the TB see the operating instructions for the CB board.  The telegram traffic between the DP master and the CBP has been interrupted (e.g. cable break, bus cable pulled out or DP master powered down). Consequence: If P722 (P695) is not equal to zero, this will cause the fault message F082 to be tripped.	See operating instructions of the CB board
A085 CB alarm	The following description refers to the 1st CBP. For other CBs or the TB see the operating instructions for the CB board.  The CBP does not generate this alarm!	See operating instructions of the CB board
A086 CB alarm	The following description refers to the 1st CBP. For other CBs or the TB see the operating instructions for the CB board.  Failure of the heartbeat counter on the basic unit. The heartbeat counter on the basic unit is no longer being incremented. The communication between the CBP and the basic board is disturbed.	See operating instructions of the CB board
A087 CB alarm	The following description refers to the 1st CBP. For other CBs or the TB see the operating instructions for the CB board.  Fault in the DPS manager software of the CBP.	See operating instructions of the CB board
A088 CB alarm	See user manual for CB board	See user manual for CB board
A089 CB alarm	See user manual for CB board Alarm of the 2nd CB board corresponds to A81 of the 1st CB board	See user manual for CB board
A090 CB alarm	See user manual for CB board Alarm of the 2nd CB board corresponds to A82 of the 1st CB board	See user manual for CB board
A091 CB alarm	See user manual for CB board Alarm of the 2nd CB board corresponds to A83 of the 1st CB board	See user manual for CB board
A092 CB alarm	See user manual for CB board Alarm of the 2nd CB board corresponds to A84 of the 1st CB board	See user manual for CB board
A093 CB alarm	See user manual for CB board Alarm of the 2nd CB board corresponds to A85 of the 1st CB board	See user manual for CB board
A094 CB alarm	See user manual for CB board Alarm of the 2nd CB board corresponds to A86 of the 1st CB board	See user manual for CB board
A095 CB alarm	Alarm of the 2nd CB board. Corresponds to A87 of the 1st CB board  See operating instructions for CB board	See user manual for CB board

<b>Number / Alarm</b>	<b>Cause</b>	<b>Counter-measure</b>
A096 CB alarm	See user manual for CB board Alarm of the 2nd CB board corresponds to A88 of the 1st CB board	See user manual for CB board
A097 TB alarm 1	See user manual for TB board	See user manual for TB board
A098 TB alarm 1	See user manual for TB board	See user manual for TB board
A099 TB alarm 1	See user manual for TB board	See user manual for TB board
A100 TB alarm 1	See user manual for TB board	See user manual for TB board
A101 TB alarm 1	See user manual for TB board	See user manual for TB board
A102 TB alarm 1	See user manual for TB board	See user manual for TB board
A103 TB alarm 1	See user manual for TB board	See user manual for TB board
A104 TB alarm 1	See user manual for TB board	See user manual for TB board
A105 TB alarm 1	See user manual for TB board	See user manual for TB board
A106 TB alarm 1	See user manual for TB board	See user manual for TB board
A107 TB alarm 1	See user manual for TB board	See user manual for TB board
A108 TB alarm 1	See user manual for TB board	See user manual for TB board
A109 TB alarm 1	See user manual for TB board	See user manual for TB board
A110 TB alarm 1	See user manual for TB board	See user manual for TB board
A111 TB alarm 1	See user manual for TB board	See user manual for TB board
A112 TB alarm 1	See user manual for TB board	See user manual for TB board
A113 TB alarm 2	See user manual for TB board	See user manual for TB board
A114 TB alarm 2	See user manual for TB board	See user manual for TB board
A115 TB alarm 2	See user manual for TB board	See user manual for TB board
A116 TB alarm 2	See user manual for TB board	See user manual for TB board
A117 TB alarm 2	See user manual for TB board	See user manual for TB board

<b>Number / Alarm</b>	<b>Cause</b>	<b>Counter-measure</b>
A118 TB alarm 2	See user manual for TB board	See user manual for TB board
A119 TB alarm 2	See user manual for TB board	See user manual for TB board
A120 TB alarm 2	See user manual for TB board	See user manual for TB board
A121 TB alarm 2	See user manual for TB board	See user manual for TB board
A122 TB alarm 2	See user manual for TB board	See user manual for TB board
A123 TB alarm 2	See user manual for TB board	See user manual for TB board
A124 TB alarm 2	See user manual for TB board	See user manual for TB board
A125 TB alarm 2	See user manual for TB board	See user manual for TB board
A126 TB alarm 2	See user manual for TB board	See user manual for TB board
A127 TB alarm 2	See user manual for TB board	See user manual for TB board
A128 TB alarm 2	See user manual for TB board	See user manual for TB board

*Table 14-2 Alarm numbers, causes and their counter-measures*

### 14.3 Fatal errors (FF)

Fatal errors are serious hardware or software errors which no longer permit normal operation of the unit. They only appear on the PMU in the form "FF<No>". The software is re-booted by actuating any key on the PMU.

Number / Fault	Cause	Counter-measure
FF01 Time slot overflow	A time slot overflow which cannot be corrected has been detected in the higher-priority time slots.	- Increase sampling time (P357 or reduce pulse frequency (P340)  - Replace CU, or replace the unit (Compact PLUS type)
FF03 Access fault Optional board	Serious faults have occurred while accessing external option boards (CB, TB, SCB, TSY ..).	- Replace CU, or replace the unit (Compact PLUS type)  - Replace the LBA  - Replace the option board
FF04 RAM	A fault has occurred during the test of the RAM.	- Replace CU, or replace the unit (Compact PLUS type)
FF05 EPROM fault	A fault has occurred during the test of the EPROM.	- Replace CU, or replace the unit (Compact PLUS type)
FF06 Stack overflow	Stack has overflowed	For VC: Increase sampling time (P357) For MC: Reduce pulse frequency (P340)  - Replace CU, or replace the unit (Compact PLUS type)
FF07 Stack Underflow	Stack underflow	- Replace CU, or replace the unit (Compact PLUS type)  - Replace firmware
FF08 Undefined Opcode	Invalid processor command should be processed	- Replace CU, or replace the unit (Compact PLUS type)  - Replace firmware
FF09 Protection Fault	Invalid format in a protected processor command	- Replace CU, or replace the unit (Compact PLUS type)  - Replace firmware
FF10 Illegal Word Operand Address	Word access to uneven address	- Replace CU, or replace the unit (Compact PLUS type)  - Replace firmware
FF11 Illegal Instruction Access	Jump command to uneven address	- Replace CU, or replace the unit (Compact PLUS type)  - Replace firmware
FF13 Wrong firmware version	A version conflict between the firmware and the hardware has occurred.	- Replace firmware - Replace CU, or replace the unit (Compact PLUS type)
FF14 FF processing	Unexpected fatal error  (During processing of the fatal errors, a fault number has occurred which is unknown to date).	Replace the board
FF15 CSTACK_OVERFLOW	Stack overflow (C-Compiler Stack)	Replace the board
FF16 NMI error	NMI	- Replace firmware - Replace CU, or replace the unit (Compact PLUS type)

Table 14-3 Fatal errors



## 15 Environmental Friendliness

### **Environmental aspects during the development**

The number of components has been significantly reduced over earlier converter series by the use of highly integrated components and the modular design of the complete series. Thus, the energy requirement during production has been reduced.

Special significance was placed on the reduction of the volume, weight and variety of metal and plastic components.

### **Plastic components used**

PC: Front cover

ABS: Fan mesh, PMU support board , logo

PP: Hinges, insulating board, handle, bus retrofit

PA6: Insulating foils, terminal housing, support

LDPE: Capacitor ring

Halogen-containing flame retardants were, for all essential components, replaced by environmentally-friendly flame retardants.

Environmental compatibility was an important criterium when selecting the supplied components.

### **Environmental aspects during production**

Purchased components are generally supplied in recyclable packaging materials (board).

Surface finishes and coatings were eliminated with the exception of the galvanized sheet steel side panels.

ASIC devices and SMD devices were used on the boards.

The production is emission-free.

### **Environmental aspects for disposal**

The unit can be broken down into recyclable mechanical components as a result of easily releasable screw and snap connections.

The plastic components are to DIN 54840 and have a recycling symbol.

After the service life has expired, the product must be disposed of in accordance with the applicable national regulations.



Bisher sind folgende Ausgaben erschienen:  
The following versions have been published so far:

<b>Ausgabe Version</b>	<b>interne Sachnummer Internal item number</b>
AA	475 844 4170 76 J AA-74
AB	475 844 4170 76 J AB-74
AC	475 844 4170 76 J AC-74
AD	A5E00370512
AE	A5E00370512
AF	A5E00370512
AG	A5E00370512

Ausgabe AG besteht aus folgenden Kapiteln:

<b>Kapitel</b>		<b>Änderungen</b>	<b>Seiten- zahl</b>	<b>Ausgabe- datum</b>
1	Definitionen und Warnungen	überarbeitete Ausgabe	6	08.2008
2	Beschreibung	überarbeitete Ausgabe	2	04.2006
3	Erstinbetriebsetzung	überarbeitete Ausgabe	2	04.2006
4	Transportieren, Lagern, Auspacken	überarbeitete Ausgabe	1	04.2006
5	Montage	überarbeitete Ausgabe	6	04.2008
6	EMV-gerechter Aufbau	überarbeitete Ausgabe	6	04.2006
7	Anschließen	überarbeitete Ausgabe	17	08.2008
8	Parametrierung	überarbeitete Ausgabe	26	04.2006
9	Parametrierschritte	überarbeitete Ausgabe	68	04.2006
10	Steuerwort und Zustandswort	überarbeitete Ausgabe	18	04.2006
11	Wartung	überarbeitete Ausgabe	5	08.2008
12	Formieren	überarbeitete Ausgabe	2	04.2006
13	Technische Daten	überarbeitete Ausgabe	22	08.2008
14	Störungen und Warnungen	überarbeitete Ausgabe	26	04.2006
15	Umweltverträglichkeit	überarbeitete Ausgabe	1	04.2006

Version AG consists of the following chapters:

<b>Chapter</b>		<b>Changes</b>	<b>Pages</b>	<b>Version date</b>
1	Definitions and Warnings	reviewed edition	6	08.2008
2	Description	reviewed edition	2	04.2006
3	First Start-up	reviewed edition	2	04.2006
4	Transport, Storage, Unpacking	reviewed edition	1	04.2006
5	Installation	reviewed edition	6	04.2008
6	Installation in Conformance with EMC Regulations	reviewed edition	6	04.2006
7	Connecting-up	reviewed edition	17	08.2008
8	Parameterization	reviewed edition	26	04.2006
9	Parameterizing Steps	reviewed edition	68	04.2006
10	Control Word and Status Word	reviewed edition	18	04.2006
11	Maintenance	reviewed edition	5	08.2008
12	Forming	reviewed edition	2	04.2006
13	Technical Data	reviewed edition	22	08.2008
14	Faults and Warnings	reviewed edition	26	04.2006
15	Environmental Friendliness	reviewed edition	1	04.2006

Änderungen von Funktionen, technischen Daten, Normen, Zeichnungen und Parametern vorbehalten.

We reserve the right to make changes to functions, technical data, standards, drawings and parameters.

Weitergabe sowie Vervielfältigung dieser Unterlage, Verwertung und Mitteilung ihres Inhalts nicht gestattet, soweit nicht ausdrücklich zugestanden. Zuwiderhandlungen verpflichten zu Schadenersatz. Alle Rechte vorbehalten, insbesondere für den Fall der Patenterteilung oder GM-Eintragung.

Wir haben den Inhalt der Druckschrift auf Übereinstimmung mit der beschriebenen Hard- und Software überprüft. Dennoch können Abweichungen nicht ausgeschlossen werden, so dass wir für die vollständige Übereinstimmung keine Garantie übernehmen. Die Angaben in dieser Druckschrift werden jedoch regelmäßig überprüft und notwendige Korrekturen sind in den nachfolgenden Auflagen enthalten. Für Verbesserungsvorschläge sind wir dankbar.

SIMOVERT® ist ein Warenzeichen von Siemens

The reproduction, transmission or use of this document or its contents is not permitted without express written authority. Offenders will be liable for damages. All rights, including rights created by patent grant or registration of a utility model or design, are reserved.

We have checked the contents of this document to ensure that they coincide with the described hardware and software. However, differences cannot be completely excluded, so that we do not accept any guarantee for complete conformance. However, the information in this document is regularly checked and necessary corrections will be included in subsequent editions. We are grateful for any recommendations for improvement.

SIMOVERT® Registered Trade Mark



**Siemens AG**  
Industry Sector  
Motion Control Systems  
P.O. Box 3180, D – 91050 Erlangen  
Germany

[www.siemens.com/motioncontrol](http://www.siemens.com/motioncontrol)

© Siemens AG 2008  
Subject to change without prior notice  
Bestell-Nr./Order No.: 6SE7087-6KD60

Printed in Germany