



KURZANLEITUNG

***FRENIC-Eco* · FRN-F1**

Fuji Electric Frequenzumrichter
für HKL-Steuerung

3-phasig 400 V
0,75 – 560 kW

Version	Changes applied	Date	Written	Checked	Approved
2.0.0	Second edition	26/06/2007	D. Bedford		
2.1.0	ROM 1900 functions added Small corrections	28/10/2008	J.Rasmussen	D. Bedford	



Inhalt Kapitel

Seite

1.	SICHERHEITSHINWEISE UND EINHALTUNG VON STANDARDS	1
1.1	Sicherheitshinweise	1
1.2	Einhaltung europäischer Normen	3
2.	MECHANISCHE INSTALLATION	4
2.1	Installation des Umrichters	4
2.2	Abdeckungen entfernen und anbringen	4
3.	ELEKTRISCHE INSTALLATION	5
3.1	Leistungsklemmen	5
3.2	Steuerklemmen	5
3.3	Anschlussplan	6
3.4	Digitaleingänge (X1, X2, X3, X4, X5, FWD und REV)	7
3.5	Digitalausgänge (Y1, Y2, Y3, Y5A/C und 30A/B/C)	8
3.6	Einstellen der Schiebeschalter	9
4.	BEDIENUNG ÜBER DAS BEDIENTEIL	11
5.	SCHNELL – INBETRIEBNAHME	12
5.1	Inspektion und Vorbereitung der Inbetriebnahme	12
5.2	Parameter einstellen	12
5.3	Schnell – Inbetriebnahme (Selbstoptimierung)	13
5.4	Betrieb	13
6.	PARAMETER UND ANWENDUNGSBEISPIELE	14
6.1	Parametertabellen und Beschreibung	14
6.2	Anwendungsbeispiele	25
6.2.1	Netz – Umrichter – Umschaltung	25
6.2.2	Festfrequenz einstellen (1 bis 7 Stufen)	28
6.2.3	Einstellen des PID – Reglers	28
7.	FEHLERSUCHE	31
8.	TECHNISCHE DATEN UND ABMESSUNGEN	32
8.1	Technische Daten IP20 IP00	32
8.2	Technische Daten IP54	33
8.3	Abmessungen	34
8.3.1	Abmessungen IP20/IP00	34
8.3.2	Abmessungen IP54	36
8.3.3	Abmessungen des Bedienteils TP – E1	37
8.3.4	Abmessungen des Bedienteils TP – G1	37
8.3.5	Abmessungen DC Drossel	38
8.3.6	Abmessungen der EMV Eingangsfilter	40
9.	OPTIONEN	43
9.1	Optionstabelle	43
9.2	EMV Eingangsfilter	44
9.3	Zwischenkreisdrossel (DCR)	44

Vorwort

Wir danken Ihnen, dass Sie sich für unsere Umrichterserie FRENIC-Eco entschieden haben.

Dieses Produkt ist für den Antrieb eines Dreiphasen-Induktionsmotors für Lüfter- und Pumpenanwendungen konzipiert.

Lesen Sie diese Kurzanleitung durch und machen Sie sich mit dem Umgang und der Bedienung dieses Produkts vertraut. Beachten Sie bitte, dass diese Kurzanleitung Sie nur mit den Hauptfunktionen vertraut macht und Ihnen bei der Installation des Umrichters helfen soll. Es werden hier nicht alle Funktionen beschrieben. Ausführliche Informationen finden Sie auf der beiliegenden CD-ROM, die das Anwenderhandbuch enthält (MEH456).

Unsachgemäßer Umgang mit dem Gerät kann zu fehlerhaftem Betrieb, verkürzter Lebensdauer oder sogar zu Ausfällen des Produkts oder des Motors führen.

Sorgen Sie dafür, dass der Endbenutzer des Produkts diese Anleitung erhält. Bewahren Sie diese Kurzanleitung und die CD-ROM bis zur Entsorgung des Produkts an einem sicheren Platz auf.

Nachstehend sind die anderen mit dem Einsatz von FRENIC-Eco in Zusammenhang stehenden Unterlagen aufgeführt. Lesen Sie sie bei Bedarf im Zusammenhang mit dieser Kurzanleitung.

- | | |
|---|--------------------|
| • FRENIC-Eco Anwenderhandbuch | (MEH456) |
| • RS485-Kommunikation, Anwenderhandbuch | (MEH448b) |
| • Katalog | (MEH442c) |
| • RS485-Kommunikationskarte "OPC-F1-RS" Installationshandbuch | (INR-SI47-0872) |
| • Relaisausgangskarte "OPC-F1-RY" Bedienungshandbuch | (INR-SI47-0873) |
| • Befestigungsadapter für externe Kühlung "PB-F1" Installationshandbuch | (INR-SI47-0880) |
| • Adapter für Schalttafeleinbau "MA-F1" Installationshandbuch | (INR-SI47-0881) |
| • Multifunktionsbedienteil "TP-G1" Bedienungshandbuch | (INR-SI47-0890-E) |
| • FRENIC Loader Bedienungshandbuch | (INR-SI47-1185-E) |
| • FRENIC VP Pumpensteuerung Anweisungshandbuch | (INR-SI47-1107-E) |
| • Profibus DP Interface Card "OPC-F1-PDP" Instruction Manual | (INR-SI47-1144-JE) |
| • Device Net Interface Card "OPC-F1-DEV" Instruction Manual | (INR-SI47-0904) |
| • LonWorks Interface Card "OPC-F1-LNW" Instruction Manual | (INR-SI47-1071a) |

Die Unterlagen können jederzeit ohne Ankündigung geändert werden. Stellen Sie sicher, dass Sie immer die neueste Ausgabe in Gebrauch haben.





1. SICHERHEITSHINWEISE UND EINHALTUNG VON STANDARDS

1.1 Sicherheitshinweise


Lesen Sie dieses Handbuch sorgfältig durch, ehe Sie mit Installation, Anschlüssen (Verdrahtung), Bedienung oder Wartungs- und Inspektionsarbeiten beginnen. Machen Sie sich vor der Bedienung des Umrichters mit dem Produkt und allen zugehörigen Sicherheitshinweisen und Vorsichtsmaßnahmen gründlich vertraut.

Die Sicherheitshinweise in diesem Handbuch sind in die folgenden beiden Kategorien unterteilt.



 WARNUNG	Das Nichtbeachten der durch diese Symbole gekennzeichneten Hinweise kann zu gefährlichen Situationen und in der Folge zu schweren oder tödlichen Verletzungen führen.
 VORSICHT	Das Nichtbeachten der durch diese Symbole gekennzeichneten Hinweise kann zu gefährlichen Situationen und in der Folge zu leichten Verletzungen und/oder umfangreichen Sachschäden führen.

Nichtbeachtung der mit VORSICHT markierten Hinweise kann auch zu schwerwiegenden Konsequenzen führen. Diese Sicherheitshinweise sind extrem wichtig und müssen jederzeit beachtet werden.


Anwendung

 WARNUNG
<ul style="list-style-type: none">FRENIC-Eco ist für den Antrieb eines Dreiphasen-Induktionsmotors konzipiert. Benutzen Sie ihn nicht für Einphasenmotoren oder für andere Zwecke. Dies kann zu Feuer oder Unfällen führen.FRENIC-Eco darf nicht für lebenserhaltende Systeme oder für andere direkt mit der Sicherheit von Menschen zusammenhängende Zwecke verwendet werden.Obwohl FRENIC-Eco unter strenger Qualitätssicherung gebaut wurde, sind in Anwendungen, bei denen schwere Unfälle oder Sachschäden bei einem Ausfall des Umrichters auftreten können, entsprechende Sicherheitseinrichtungen vorzusehen. Es kann zu Unfällen kommen.

Installation

 WARNUNG
<ul style="list-style-type: none">Installieren Sie den Umrichter auf einer nicht brennbaren Unterlage (z.B. Metall). Andernfalls kann es zu Bränden kommen.Kein brennbares Material in der Nähe lagern. Es kann zu Bränden kommen.
 VORSICHT
<ul style="list-style-type: none">Den Umrichter während des Transports nicht an der Klemmenblockabdeckung abstützen. Dies kann zu einem Herunterfallen des Umrichters und zu Verletzungen führen.Vermeiden, dass Fusseln, Papierfasern, Sägespäne, Staub, Metallspäne oder anderer Fremdkörper in den Umrichter eindringen oder sich auf dem Kühlkörper ansammeln. Dies kann zu Feuer oder Unfällen führen.Einen Umrichter nicht installieren oder betreiben, wenn er beschädigt ist oder Teile fehlen. Dies kann zu Bränden, Unfällen oder Verletzungen führen.Nicht auf eine Versandkiste steigen.Versandkisten in der Höhe niemals über die auf der Kiste aufgedruckten Angaben stapeln. Es kann zu Verletzungen kommen.

Wartung, Inspektion und Austausch von Teilen

 WARNUNG
<ul style="list-style-type: none">Vor Beginn der Inspektion die Spannung abschalten und mindestens fünf (Modelle bis 30 kW) bzw. zehn Minuten (Modelle ab 37 kW) warten. Darüber hinaus prüfen, ob der LED-Monitor dunkel ist und ob die Zwischenkreisspannung zwischen den Klemmen P (+) und N (-) geringer als 25 VDC ist. Wird dies nicht eingehalten, kann es zu Stromschlägen kommen.Wartung, Inspektion und Teilaustausch dürfen nur von qualifiziertem Personal durchgeführt werden.Vor Beginn der Arbeiten Armbanduhr, Ringe, Armreifen und andere metallische Gegenstände ablegen.Isolierte Werkzeuge verwenden. Andernfalls kann es zu Stromschlägen oder Verletzungen kommen.

Entsorgung

 VORSICHT
<ul style="list-style-type: none">Beim Entsorgen ist der Umrichter als Industrieabfall zu behandeln. Andernfalls kann es zu Verletzungen kommen.

Sonstiges

 WARNUNG
<ul style="list-style-type: none">Versuchen Sie niemals, den Umrichter zu verändern. Dies kann zu Stromschlägen oder Verletzungen führen.



Verdrahtung

⚠️ WARNUNG

- Bauen Sie bei der Verdrahtung des Umrichters einen empfohlenen Kompakt-Leistungsschalter oder eine Fehlerstrom-Schutzeinrichtung bzw. einen Fehlerstrom-Schutzschalter (mit Überstromschutz) in die Stromleitungen ein. Verwenden Sie Geräte im empfohlenen Strombereich.
- Benutzen Sie Leitungen der vorgegebenen Querschnitte. Andernfalls kann es zu Bränden kommen.
- Verwenden Sie kein mehradriges Kabel, um mehrere Umrichter mit den zugehörigen Motoren anzuschließen.
- Schließen Sie keine Überspannungsableiter am Ausgangskreis (Sekundärkreis) des Umrichters an. Es kann zu Bränden kommen.
- Erden Sie den Umrichter je nach Eingangsspannung (Primärspannung) des Umrichters entsprechend den nationalen/örtlichen Vorschriften. Wird dies nicht eingehalten, kann es zu Stromschlägen kommen.
- Die Verdrahtung darf nur von qualifizierten Elektrikern durchgeführt werden.
- Die Verdrahtung darf nur bei abgeschalteter Spannung durchgeführt werden. Wird dies nicht eingehalten, kann es zu Stromschlägen kommen.
- Die Verdrahtung darf nur nach Installation des Umrichterkörpers durchgeführt werden. Andernfalls kann es zu Stromschlägen oder Verletzungen kommen.
- Stellen Sie sicher, dass die Anzahl der Eingangsphasen und die Nennspannung des Produkts mit der Anzahl Phasen und der Spannung der Wechselspannungsversorgung übereinstimmen, an die das Produkt angeschlossen werden soll. Ist dies nicht der Fall, kann es zu Feuer oder Unfällen kommen.
- Schließen Sie die Leitungen der Versorgungsspannung nie an die Ausgangsklemmen (U, V und W) an. Dies kann zu Bränden oder Unfällen führen.
- Im Allgemeinen haben Steuersignalleitungen keine verstärkte Isolierung. Wenn sie versehentlich spannungsführende Teile im Hauptstromkreis berühren, kann ihre Isolierung aus unterschiedlichen Gründen beschädigt werden. In einem solchen Fall kann eine sehr hohe Spannung auf die Signalleitungen gelangen. Schützen Sie die Signalleitungen vor einem Kontakt mit Hochspannungsleitungen. Wird dies nicht eingehalten, kann es zu Unfällen oder Stromschlägen kommen.

⚠️ VORSICHT

- Schließen Sie den Dreiphasenmotor an die Klemmen U, V und W des Umrichters an. Andernfalls kann es zu Verletzungen kommen.
- Umrichter, Motor und Verdrahtung erzeugen elektrische Störungen. Achten Sie auf Funktionsstörungen bei Sensoren und Geräten in der Umgebung. Um Fehlfunktionen des Motors zu verhindern sind Störunterdrückungsmaßnahmen vorzusehen. Wird dies nicht beachtet, kann es zu Unfällen kommen.

Einstellung der Steuerschalter

⚠️ WARNUNG

- Vor dem Einstellen interner Steuerschalter müssen Sie die Spannung ausschalten, fünf (Modelle bis 30 kW) oder zehn (Modelle ab 37 kW) Minuten lang warten und mit einem Multimeter oder ähnlichen Instrument sicherstellen, dass die Zwischenkreisspannung zwischen den Klemmen P (+) und N (-) auf eine sichere Spannung (+25 VDC) abgefallen ist. Wird dies nicht beachtet, kann es zu Stromschlägen kommen.

Betrieb

⚠️ WARNUNG

- Vor dem Einschalten der Versorgungsspannung müssen die Abdeckung auf dem Klemmenblock und die Frontabdeckung angebracht sein. Diese Abdeckungen dürfen nie abgenommen werden, solange Spannung anliegt. Wird dies nicht beachtet, kann es zu Stromschlägen kommen.
- Bedienen Sie keine Schalter mit feuchten oder nassen Händen. Dies kann zu Stromschlägen führen.
- Wurde die Wiederanlauf-Funktion aktiviert, kann der Umrichter je nach Ursache des Abschaltens automatisch wieder anlaufen und den Motor antreiben. (Bauen Sie Maschinen und Geräte so auf, dass die Sicherheit nach einem Wiederanlauf immer gewährleistet ist.)
- Wurden die Funktionen Blockierungsverhinderung (Strombegrenzung), automatische Verzögerung und Überlastschutz aktiviert, können sich die vom Umrichter tatsächlich verwendeten Werte für Beschleunigung/Verzögerung oder Frequenz von den programmierten Sollwerten unterscheiden. Bauen Sie die Maschine so auf, dass die Sicherheit selbst in diesen Fällen immer gewährleistet ist. Wird dies nicht beachtet, kann es zu Unfällen kommen.
- Die STOP-Taste ist nur wirksam, wenn die Funktionseinstellung (Parameter F02) so eingestellt wurde, dass die STOP-Taste aktiviert ist. Stellen Sie einen getrennten NOTHALT-Schalter bereit. Wenn Sie die Prioritätsfunktion der STOP-Taste deaktivieren und die Bedienung durch externe Befehle aktivieren, können Sie keinen Nothalt des Umrichters über die STOP-Taste auf der Tastatur mehr einleiten.
- Wird ein Alarm bei anstehendem Betriebssignal zurückgesetzt, kann es zu einem plötzlichen Wiederanlaufen des Frequenzumrichters kommen. Kontrollieren Sie vor dem Rücksetzen des Alarms, dass kein Startsignal anliegt. Unfallgefahr!
- Haben Sie den "Wiederanlaufmodus nach kurzem Stromausfall" (Parameter F14 = 3, 4 oder 5) aktiviert, startet der Umrichter nach Spannungswiederkehr den Motor wieder automatisch. Bauen Sie Maschinen und Geräte so auf, dass die Sicherheit nach einem Wiederanlauf immer gewährleistet ist.
- Stellen Sie die Parameter falsch oder unsachgemäß (ohne volles Verständnis dieses Handbuchs und des FRENIC-Eco Anwenderhandbuchs (MEH456)) ein, kann der Motor mit Drehmoment- oder Drehzahlwerten laufen, die für die Maschine nicht erlaubt sind. Es kann zu Unfällen oder Verletzungen kommen.
- Berühren Sie niemals die Anschlussklemmen des Umrichters, solange Spannung anliegt – selbst wenn der Umrichter gestoppt wurde. Dies kann zu Stromschlägen führen.

⚠️ VORSICHT

- Schalten Sie zum Starten oder Stoppen des Umrichterbetriebs niemals die Spannung des Hauptstromkreises (Leistungsschalter) EIN oder AUS. Dies kann zu Ausfällen führen.
- Berühren Sie nicht den Kühlkörper – er wird sehr heiß. Sie können sich daran verbrennen.
- Es ist einfach, den Umrichter auf hohe Drehzahlen einzustellen. Prüfen Sie vor einer Änderung der Frequenz (Drehzahl) die technischen Daten von Motor und Maschinen.
- Die Bremsfunktion des Umrichters besitzt keine mechanische Haltemöglichkeiten. Es kann zu Verletzungen kommen.

ALLGEMEINE VORSICHTSMASSNAHMEN

Um Einzelheiten besser erklären zu können, sind in manchen Zeichnungen in diesem Handbuch Abdeckungen oder Sicherheitshinweise weggelassen. Bringen Sie diese Abdeckungen und Schilder im ursprünglichen Zustand an und beachten Sie vor Aufnahme des Betriebs die Beschreibung im Handbuch.



1.2 Einhaltung europäischer Normen

Das CE-Zeichen auf Fuji-Produkten zeigt an, dass diese die erforderlichen Anforderungen der EMV-Richtlinie (elektromagnetische Verträglichkeit) 89/336/EEC des Europarats und die Niederspannungsrichtlinie 73/23/EEC erfüllen.

Umrichter mit integrierten EMV-Filtern und CE-Zeichen halten die EMV-Richtlinien ein. Umrichter ohne EMV-Filter können die EMV-Richtlinien einhalten, wenn sie mit einem optionalen EMV-Filter ausgerüstet werden.

Allzweckumrichter unterliegen in der EU den Bestimmungen der Niederspannungsrichtlinie. Fuji Electric erklärt, dass die Umrichter mit CE-Zeichen die Niederspannungsrichtlinie erfüllen.

■ Die Umrichterserie FRENIC-Eco hält folgende Normen ein:

Niederspannungsrichtlinie EN50178:1997

EMV-Richtlinien EN61800-3:2004

Weitere Informationen finden Sie im Anwenderhandbuch des Frenic Eco.

Überlegungen bei Verwendung von FRENIC-Eco als Produkt mit Einhaltung der Niederspannungsrichtlinie

Siehe entsprechende Richtlinien, wenn Sie einen Umrichter der Serie FRENIC-Eco als Produkt mit Einhaltung der Niederspannungsrichtlinie verwenden wollen.

2. MECHANISCHE INSTALLATION

2.1 Installation des Umrichters



Montagesockel

Der Umrichter muss auf einem Untergrund befestigt werden, der die Temperatur des Kühlkörpers aushalten kann, die während des Umrichterbetriebs Werte von bis zu 90° C annehmen kann.

Abstände

Die in der Abbildung angegebenen Abstände sind immer einzuhalten. Beim Einbau des Umrichters in das Gehäuse Ihres Systems ist besonders auf die Belüftung im Gehäuse zu achten, da sich die Temperatur um den Umrichter herum erhöhen wird. Den Umrichter nie in einem kleinen Gehäuse mit zu geringer Belüftung einbauen.

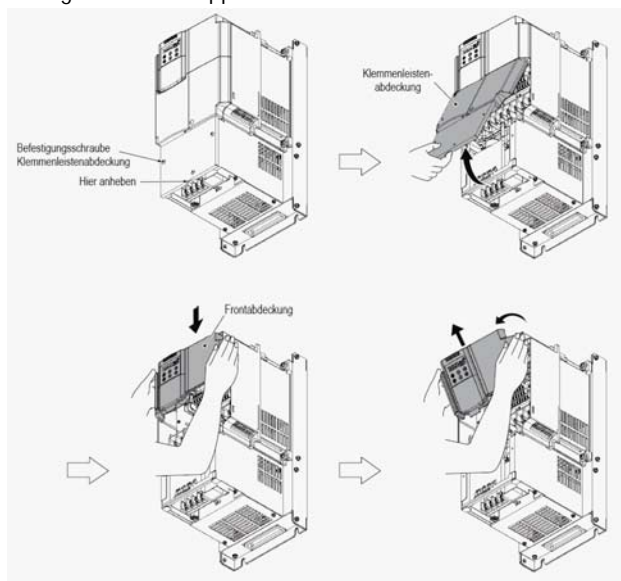
*50 mm bei 400 V Geräten der Leistung 90 kW oder höher.

So lang die Umgebungstemperatur nicht höher als 40°C ist, können Umrichter bis 5,5 kW ohne Zwischenraum nebeneinander montiert werden. Bei anderen Umrichtern sind die erforderlichen Freiräume einzuhalten.

Die Anordnung nebeneinander wird empfohlen, wenn zwei oder mehrere Umrichter in einem Gerät oder einem Gehäuse eingebaut werden sollen. Müssen Umrichter übereinander angebracht werden, ist zwischen den Umrichtern eine Trennwand anzubringen, so dass die von einem Umrichter abgegebene Wärme nicht die anderen darüber liegenden Geräte beeinträchtigt.

2.2 Abdeckungen entfernen und anbringen

- ① Zum Abnehmen der Klemmenblockabdeckung die Befestigungsschrauben entfernen, die Abdeckung an der mit "PULL" markierten Vertiefung halten und nach vorne abziehen.
- ② Zum Abnehmen der Frontabdeckung diese mit beiden Händen festhalten und nach unten schieben, die Verriegelung oben am Umrichter lösen, die Frontabdeckung nach vorne kippen und nach oben ziehen.



Zum Einsetzen der Abdeckungen diese Schritte in umgekehrter Reihenfolge durchführen.

Hinweis: Bei Umrichtern mit 37 kW und mehr siehe Kapitel 2 des Anwenderhandbuchs

3. ELEKTRISCHE INSTALLATION

3.1. Leistungsklemmen

Symbol	Anschlussfunktion	Beschreibung
L1/R, L2/S, L3/T	Netzeingangsklemmen	Anschluss an 3-phasiges Netz. Eingangsspannung für F1S-4: 380-460V AC 50/60Hz Eingangsspannung für F1S-2: 200-230V AC 50/60Hz
U, V, W	Umrücker Ausgangsklemmen	Anschluss eines Drehstrommotors
R0, T0	Zusätzlicher Spannungseingang	Zur Absicherung der Steuerspannungsversorgung, z.B. bei Verwendung eines Netzschützes. Wechselspannung wie Netzeinspeisung anschließen.
P1, P(+)	Anschluss für eine Zwischenkreisdrossel (DCRE)	Anschluss einer Zwischenkreisdrossel (DCRE) zur Verbesserung des Leistungsfaktors (für Umrücker bis 55 kW als Option, für 75 kW und darüber vorgeschrieben).
P(+), N(-)	Zwischenkreisklemmen	An diese Klemmen kann eine PWM-Energierückspeiseeinheit (Option) angeschlossen werden.
R1, T1	Zusätzlicher Spannungseingang für die Lüfter	Zusätzliche Spannungsversorgung für Lüfter in Umrückern mit 55 kW oder mehr (Serie 400 V AC) oder 45 kW oder mehr (Serie 200 V AC) bei Verwendung einer PWM-Energierückspeiseeinheit.
⊕	Erdungsklemmen	Der Umrücker besitzt zwei Erdungsklemmen mit gleichem Potential. Eine der Erdungsklemmen erden und die andere Klemme mit der Erdungsklemme des Motors verbinden.

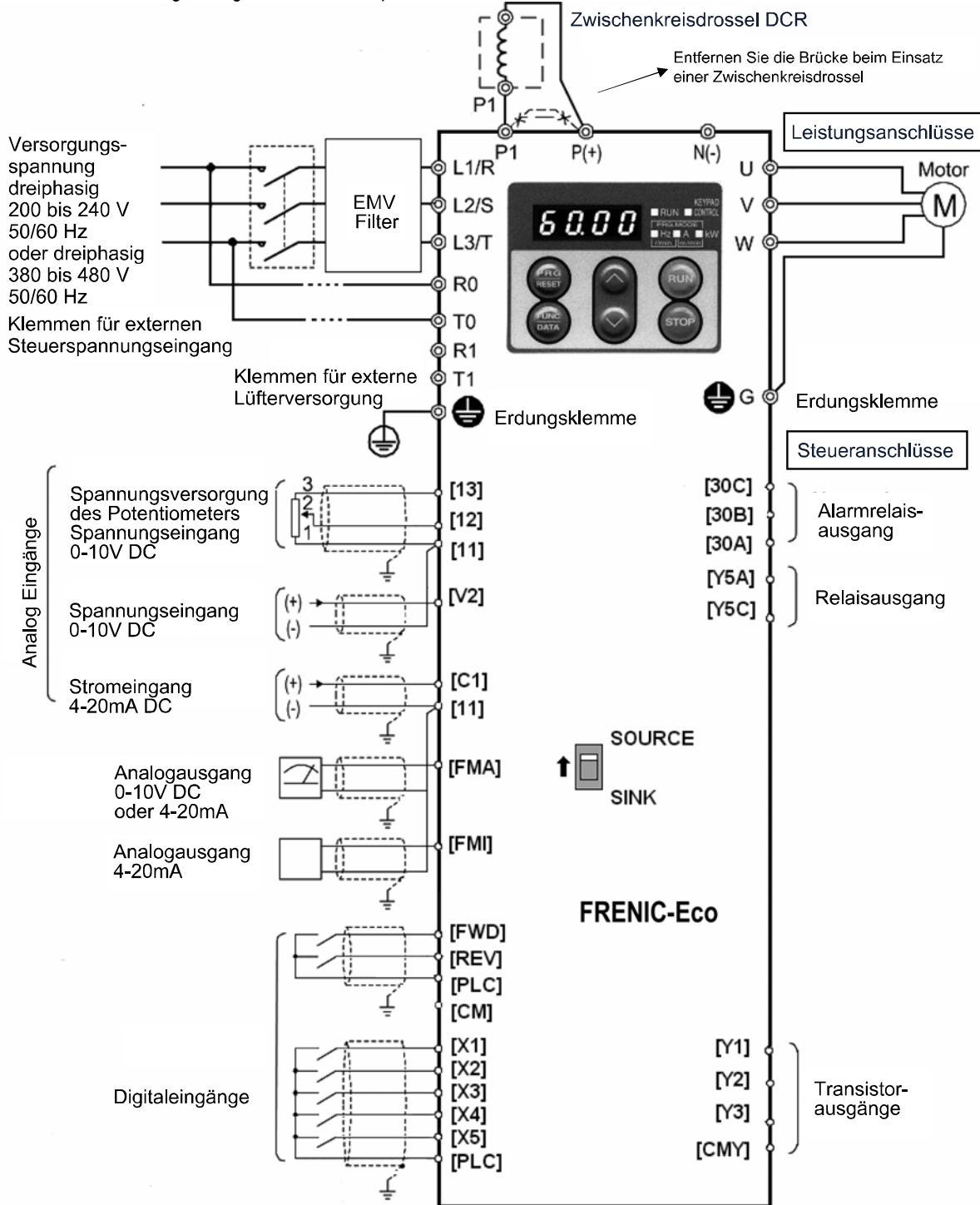
3.2. Steuerklemmen

Der FRENIC Eco Umrücker besitzt 7 Digitaleingänge, 3 Transistorausgänge, 2 Relaisausgänge und 2 Analogausgänge, die alle programmierbar sind.

Symbol	Typ	Programmierbar	Anwendungsbeispiel	Beschreibung
PLC	Interner Spannungsversorgungseingang	--	--	24 V DC, max. Strom 50 mA.
CM	Digitales Bezugspotenzial	--	--	Masseanschluss (0 V)
FWD	Digitaleingang	JA	Startbefehl	Externer Startbefehl (Vorwärts) Einstellen der gewünschten Funktion in E98.
REV	Digitaleingang	JA	Startbefehl	Externer Startbefehl (Rückwärts) Einstellen der gewünschten Funktion in E99.
X1, X2, X3, X4 und X5	Digitaleingänge	JA	Festdrehzahleinstellung, Motor Freilauf usw.	Programmierbare Digitaleingänge. Einstellen der gewünschten Funktion in E01 bis E05.
Y5 A/C	Digitaler Relaisausgang	JA	Schütz-Steuersignal, Umrücker bereit usw.	Programmierbare Digitalausgänge (Relaisausgänge) Einstellen der gewünschten Funktion in E24 und E27.
30 A,B,C	Digitaler Relaisausgang	JA	Zeigt an, dass beim Umrücker eine Störung (Alarm) aufgetreten ist	
Y1-Y3	Digitale Transistorausgänge	JA	Wie Relaisausgang Y5A/C und 30A/B/C	Programmierbare Digitalausgänge (Transistorausgänge). Einstellen der gewünschten Funktion in E20 bis E22.
CMY	Bezugspotenzial der Transistorausgänge	--	--	Masseanschluss für digitale Transistorausgänge (Y1 bis Y3)
13	Potentiometer-Spannungsversorgung	--	--	Potentiometer: 1 - 5 kΩ. 10 VDC, maximal 10 mA
12	Analogeingang (0 – 10 VDC)	--	Frequenzsollwert	Max. Eingangsspannung: +15 VDC. Eingangsimpedanz: 22 kΩ.
C1	Analogeingang (4 – 20 mA DC)	--	PID-Rückführung, Sensorsignal	Max. Eingangsstrom: +30 mA DC. Eingangsimpedanz: 250 Ω.
V2	Analogeingang (0 – 10 VDC)	--	Frequenzsollwert	Max. Eingangsspannung: +15 VDC. Eingangsimpedanz: 22 kΩ.
11	Masseanschluss für Analogeingangs- und -ausgänge	--	--	Masseanschluss für Analogeingangs- und -ausgangsklemmen
FMA	Analogausgang 0 - 10 VDC oder 4 - 20 mA	JA	Ausgangsfrequenz, Ausgangsstrom, ...	0 - 10 VDC oder 4 - 20 mA DC über Dip-Schalter SW4 einstellbar. Anschließbare Impedanz: 0 - 10 VDC: 5 kΩ; 4 - 20 mA DC: 500 Ω
FMI	Analogausgang 4 - 20 mA	JA	Ausgangsfrequenz, Ausgangsstrom,...	4 - 20 mA DC NICHT EINSTELLBAR Anschließbare Impedanz: 500 Ω

3.3. Anschlussplan

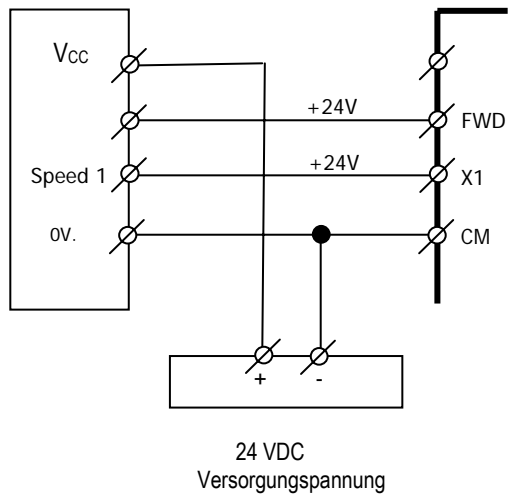
Nachstehend sehen Sie einen grundlegenden Anschlussplan mit einem Motor.



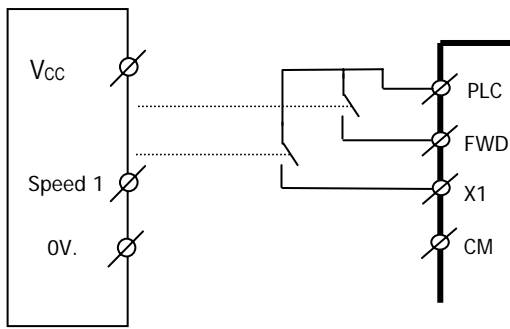
3.4. Digitaleingänge (X1, X2, X3, X4, X5, FWD und REV)

Digitaleingänge können sowohl in PNP-Logik (EIN-Pegel über +24 V DC) oder NPN-Logik (EIN-Pegel über 0 V) betrieben werden. Der Schalter SW1 auf der Steuerplatine definiert die für die Digitaleingänge verwendete Logik.

Anschlussbeispiel: PNP-Logik (SOURCE)

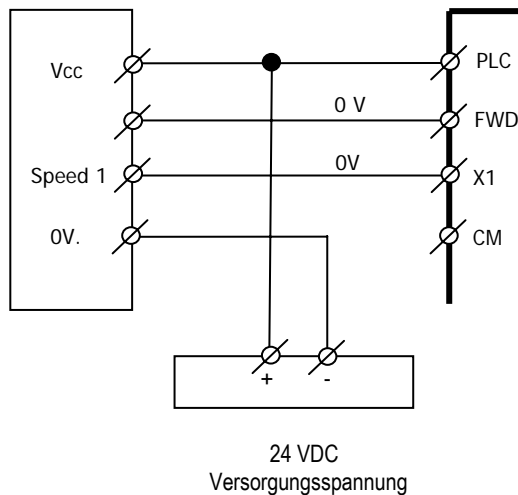


(a) Verwendung einer externen Stromversorgung

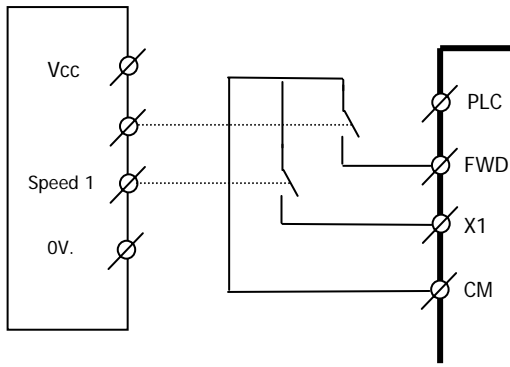


(b) Verwendung der internen Stromversorgung

Anschlussbeispiel: NPN-Logik (SINK)



(a) Verwendung einer externen Stromversorgung



(b) Verwendung der internen Stromversorgung

Elektrische Daten der Digitaleingänge (X1 bis X5, FWD und REV):

Parameter		Min.	Max.
SINK	EIN-Pegel	0 V	2 V
	AUS-Pegel	22 V	27V
SOURCE	EIN-Pegel	22 V	27 V
	AUS-Pegel	0 V	2 V
Max. Betriebsstrom bei EIN		2,5 mA	5 mA
Zulässiger Reststrom bei AUS		-	0,5 mA

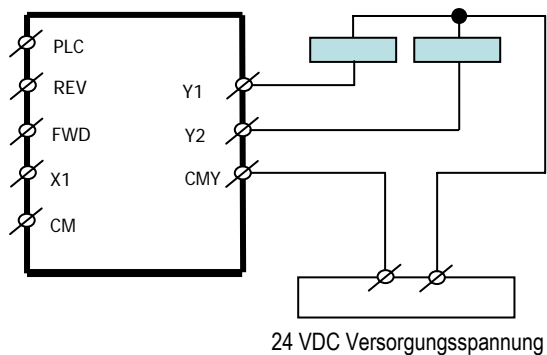
3.5. Digitalausgänge (Y1, Y2, Y3, Y5A/C und 30A/B/C)

Die digitalen Transistorausgänge können entweder in NPN- (SINK) oder in PNP- (SOURCE) Logik betrieben werden. Die Logik ist entsprechend dem Anschluss einstellbar.

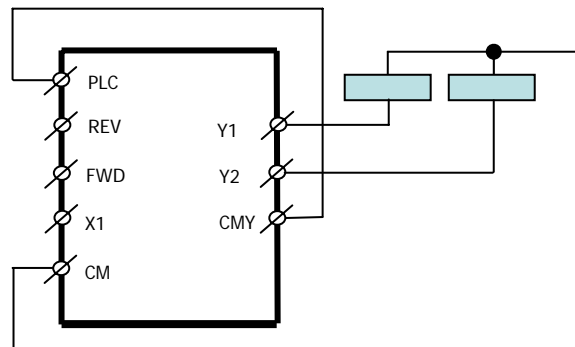
Bei Anschluss der Klemme "PLC" an die Transistormasse "CMY" entsteht eine PNP-Logik.

Bei Anschluss der Klemme "CM" an die Transistormasse "CMY" entsteht eine NPN-Logik.

Anschlussbeispiel: Ausgang PNP-Logik

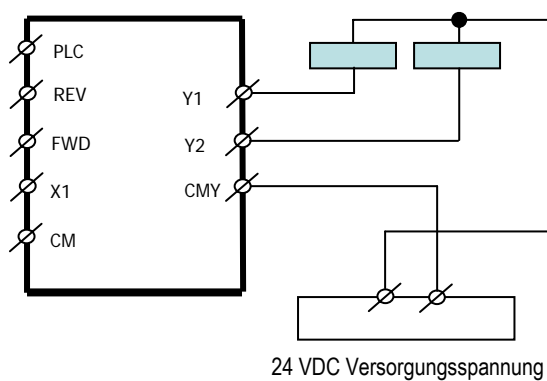


(a) Verwendung einer externen Stromversorgung

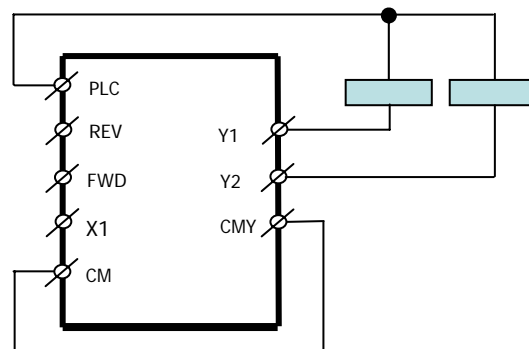


(b) Verwendung einer internen Stromversorgung

Anschlussbeispiel: Ausgang NPN-Logik



(a) Verwendung einer externen Stromversorgung



(b) Verwendung einer internen Stromversorgung

Elektrische Spezifikation für digitale Transistorausgänge: (Y1, Y2 und Y3)

Parameter		Max.
Betriebsspannung	EIN-Pegel	3 V DC
	AUS-Pegel	27 V DC
Maximaler Laststrom bei EIN		50 mA
Reststrom bei AUS		0,1 mA

Elektrische Spezifikation für digitale Relaisausgänge: (Y5A/C und 30A/B/C)

48V DC, 0.5 A
250V AC, 0.3A, $\cos \phi = 0.3$

3.6 Einstellen der Schiebeschalter

Über die Einstellung der Schiebeschalter auf der Steuerungsplatine können Sie die Betriebsart der Analogausgangsanschlüsse, der digitalen E/A-Anschlüsse und der Kommunikationsports auf Ihre Belange einstellen. Abbildung 3.1 zeigt die Lage dieser Schalter.

Zum Zugriff auf die Schiebeschalter müssen Sie die Frontplatte, so dass Sie die Steuerungsplatine sehen können. Bei Modellen mit 37 kW oder mehr müssen Sie auch das Bedienteilgehäuse öffnen.

In Tabelle 3.1 sind die Funktionen der einzelnen Schiebeschalter aufgelistet.

Tabelle 3.1 Funktionen der einzelnen Schiebeschalter

Schiebeschalter	Funktion									
① SW1	Schaltet die Betriebsart der digitalen Eingangsanschlüsse zwischen SINK und SOURCE um. <ul style="list-style-type: none">▪ Damit die digitalen Eingänge [X1] bis [X5], [FWD] oder [REV] als Stromsenke arbeiten, schalten Sie SW1 auf die Stellung SINK (NPN).▪ Damit sie als Stromquelle arbeiten, schalten Sie SW1 auf die Stellung SOURCE (PNP). Werkseinstellung: SOURCE									
② SW3	Schaltet den Abschlusswiderstand des RS485-Kommunikationsport am Umrichter EIN und AUS. <ul style="list-style-type: none">▪ Stellen Sie SW3 auf OFF, um ein Bedienteil an den Umrichter anzuschließen (Werkseinstellung).▪ Stellen Sie SW3 auf ON, wenn der Umrichter als Abschlussgerät an das RS485-Kommunikationsnetz angeschlossen wird.									
③ SW4	Schaltet den Ausgangsmodus des Analogausgangs [FMA] zwischen Spannung und Strom um. Bei Änderung dieser Schaltereinstellung müssen Sie auch die Werte von Parameter F29 ändern. <table><tr><td></td><td>SW4</td><td>Werte von F29 einstellen auf:</td></tr><tr><td>Spannungsausgang (Werkseinstellung)</td><td>VO</td><td>0</td></tr><tr><td>Stromausgang</td><td>IO</td><td>1</td></tr></table>		SW4	Werte von F29 einstellen auf:	Spannungsausgang (Werkseinstellung)	VO	0	Stromausgang	IO	1
	SW4	Werte von F29 einstellen auf:								
Spannungsausgang (Werkseinstellung)	VO	0								
Stromausgang	IO	1								
④ SW5	Eigenschaft des Analogeingangs [V2] für V2 oder PTC umschalten. Bei Änderung dieser Schaltereinstellung müssen Sie auch die Werte von Parameter H26 ändern. <table><tr><td></td><td>SW5</td><td>Werte von H26 einstellen auf:</td></tr><tr><td>Analoge Frequenzeinstellung auf Spannung (Werkseinstellung)</td><td>V2</td><td>0</td></tr><tr><td>PTC – Thermistoreingang</td><td>PTC</td><td>1 oder 2</td></tr></table>		SW5	Werte von H26 einstellen auf:	Analoge Frequenzeinstellung auf Spannung (Werkseinstellung)	V2	0	PTC – Thermistoreingang	PTC	1 oder 2
	SW5	Werte von H26 einstellen auf:								
Analoge Frequenzeinstellung auf Spannung (Werkseinstellung)	V2	0								
PTC – Thermistoreingang	PTC	1 oder 2								

Abbildung 3.1 zeigt die Lage der Schiebeschalter für die Konfiguration der E/A-Anschlüsse.

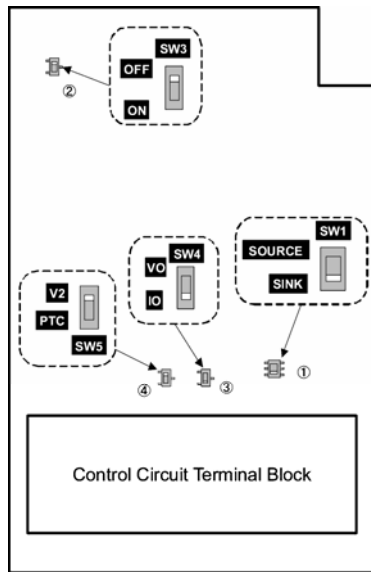


Abbildung 3.1 Lage der Schiebeschalter

Schaltbeispiel:

SW1

SINK	SOURCE
↓	↑

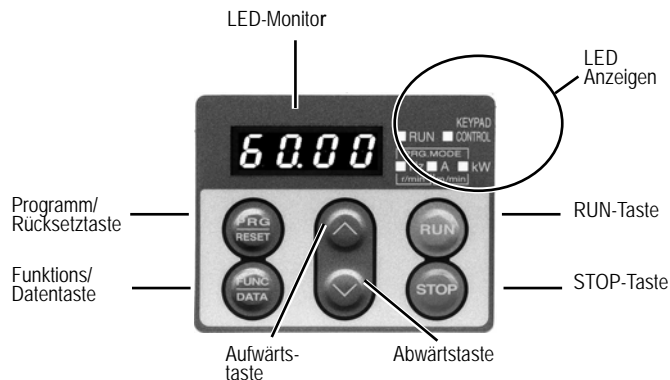
SW3

RS485 comm. port terminator	
ON	OFF
↓	↑

4. BEDIENUNG ÜBER DAS BEDIENTEIL

Das Bedienteil besteht aus einem vierstelligen LED-Monitor, fünf LED-Anzeigen und sechs Tasten (siehe Abbildung).

Über das Bedienteil können Sie den Motor starten und stoppen, den Laufstatus überwachen und in den Menümodus umschalten. Im Menümodus können Sie die Parameterdaten einstellen und E/A-Signalzustände überwachen, sowie Wartungsinformationen und Alarminformationen überprüfen.



Das Bedienteil kennt 3 Betriebsarten: Programmiermodus, Betriebsmodus und Alarmmodus.

Betriebsart		Programmiermodus		Betriebsmodus		Alarmmodus	
		STOP	RUN	STOP	RUN		
Monitor, Tasten							
Monitor		Funktion	Zeigt Parameter oder Daten an		Zeigt Ausgangsfrequenz, Sollfrequenz, Lademotordrehzahl, Eingangsleistung, Ausgangsstrom und Ausgangsspannung an		Zeigt Alarmbeschreibung und Alarm-Vorgeschichte an
		Anzeige	EIN		Blinkt	EIN	Blinkt/EIN
		Funktion	Der Programmmodus wird angezeigt		Zeigt Frequenzeinheit, Ausgangsstrom, Eingangsleistung, Drehzahl und Leitungsdrehzahl an.		Keiner
		Anzeige			<div>Frequenzanzeige</div> <div></div> <div>EIN</div>	<div>Drehzahlanzeige</div> <div></div> <div>EIN</div>	AUS
					<div>Stromanzeige</div> <div></div> <div>EIN</div>	<div>Kapazität Stromanzeige</div> <div></div> <div>Blinkt oder EIN</div>	
		Funktion	Bedienungsauswahl (Bedienteilbedienung/Klemmenbedienung) wird angezeigt				
		Anzeige	Leuchtet im Bedienfeld-Bedienmodus (F02 = 0, 2 oder 3)				
	Funktion	Fehlen von Bedienbefehl wird angezeigt	Vorhandensein von Bedienbefehl wird angezeigt	Fehlen von Bedienbefehl wird angezeigt	Vorhandensein von Bedienbefehl wird angezeigt	Stoppzustand wegen Auslösens wird angezeigt	
	Anzeige					Tritt während der Bedienung ein Alarm auf, unbeleuchtet während Bedienfeldbedienung oder beleuchtet während Klemmenblockbedienung	

Tasten		Funktion	Umschalten auf Betriebsmodus		Umschalten auf Programmiermodus		Hebt Auslösen auf und schaltet auf Stoppmodus oder Betriebsmodus
	Stellenumschaltung (Cursorbewegung) bei Dateneinstellung						
		Funktion	Bestimmt Parameter, speichert und aktualisiert Daten		Umschalten der LED-Monitoranzeige		Zeigt die Betriebsinformationen an
		Funktion	Erhöht/verringert Parameter und Daten		Erhöht/verringert Frequenz, Motordrehzahl und andere Einstellungen		Zeigt Alarm-Vorgeschichte an
		Funktion	Ungültig		Motor startet (Umschalten auf Betriebsmodus (RUN))	Ungültig	Ungültig
		Funktion	Ungültig	Verzögerungsstopp (Umschalten auf Programmiermodus STOP)	Ungültig	Verzögerungsstopp (Umschalten auf Betriebsmodus STOP)	Ungültig

- Ist F02 = 1, wird die RUN-Taste nicht aktiviert (RUN-Befehl über digitale Eingangsklemmen).
- Ist F02 = 1, wird die STOP-Taste nicht aktiviert (RUN/STOP-Befehl über digitale Eingangsklemmen).
- Ist H96 = 1 oder 3, stoppt die STOP-Taste auf dem Bedienteil den Motor mit Priorität, selbst wenn andere RUN/STOP-Befehle aktiviert sind.



5. SCHNELLSTART – INBETRIEBNAHME

5.1 Inspektion und Vorbereitung der Inbetriebnahme

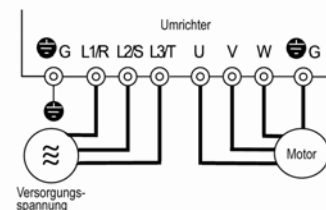
- (1) Prüfen Sie bitte, ob die Netzzuleitung an den Umrichterereingangsklemmen L1/R, L2/S und L3/T richtig angeschlossen ist, ob der Motor an den Umrichterklammern U, V und W angeschlossen ist und ob die Erdungsleitungen richtig an den Erdungsklemmen angeschlossen sind.

WARNUNG

- Schließen Sie keine Netzzuleitung an die Umrichter-Ausgangsklemmen U, V und W an. Der Umrichter kann beim Einschalten der Spannung beschädigt werden.
Die Erdung der Netzzuleitung und der der Motorleitung sind immer an die Erdungsklemmen anzuschließen.
Wird dies nicht eingehalten, kann es zu Stromschlägen kommen.

- (2) Prüfen Sie auf Kurzschlüsse zwischen den Klemmen, auf offenliegende stromführende Teile und auf Erdungsfehler.
- (3) Prüfen Sie auf lose Klemmenanschlüsse, Steckverbinder und Schrauben.
- (4) Prüfen Sie, ob der Motor von den mechanischen Geräten abgekoppelt ist.
- (5) Schalten Sie relevante Schalter aus, so dass der Umrichter beim Einschalten der Spannung nicht anlaufen oder fehlerhaft arbeiten kann.
- (6) Prüfen Sie, ob es Sicherheitsmaßnahmen gegen ein Loslaufen des Antriebes gibt, z.B. ein Schutz gegen unbefugtes Hantieren an der Stromversorgung/-leitung.

Anschluss der Leistungsklemmen



5.2 Parameter einstellen

Die nächsten Parameterwerte entsprechend den Motor-Nennwerten und Anwendungswerten einstellen. Beim Motor die auf dem Typenschild des Motors aufgedruckten Nennwerte prüfen.

Parameter	Name	Beschreibung
F 03	Maximalfrequenz	Motordaten
F 04	Grundfrequenz	
F 05	Nennfrequenz	
F 07	Beschleunigungszeit 1	Anwendungswerte
F 08	Verzögerungszeit 1	
P 02	Motornennleistung	Motordaten
P 03	Motornennstrom	



5.3 Schnell – Inbetriebnahme (Selbstoptimierung)

Selbst wenn es nicht wirklich notwendig ist, sollte der Selbstoptimierungsvorgang durchgeführt werden, ehe der Motor zum ersten Mal läuft. Es gibt zwei Selbstoptimierungsmodi: Selbstoptimierungsmodus 1 (statisch) und Selbstoptimierungsmodus 2 (dynamisch).

Selbstoptimierungsmodus 1 (P04 = 1): Die Parameterwerte P07 und P08 werden gemessen.

Selbstoptimierungsmodus 2 (P04 = 2): Es wird sowohl der Leerlaufstrom (Parameter P06) als auch die Parameter P07 und P08 gemessen. Wird diese Option eingestellt, muss die mechanische Last vom Motor abgenommen werden.



WARNUNG

Der Motor beginnt sich zu drehen, wenn Selbstoptimierungsmodus 2 eingestellt ist.

Selbstoptimierungs Prozedur

1. Schalten Sie den Umrichter ein
2. Schalten Sie den Umrichter von Remote auf Lokal (Einstellung F02 = 2 oder 3).
3. Wenn sich zwischen Motor und Umrichter Schütze befinden schließen Sie dies manuell
4. Stellen Sie P04 auf 1 (Autotuning Modus 1) oder auf 2 (Autotuning Modus 2), drücken Sie FUNC/DATA und drücken Sie RUN (Der Strom, der durch die Wicklungen des Motors fließt, wird einen Ton erzeugen). Das Autotuning dauert ein paar Sekunden und beendet sich selbständig.
5. P07 und P08 werden gemessen (P06 ebenfalls falls Sie Autotuning Modus 2 ausgewählt hatten) und automatisch im Umrichter gespeichert
6. Die Autotuning Prozedur ist beendet.

Lokalbetriebstest

1. Setzen Sie F02 = 2 oder F02 = 3 um den Lokalbetrieb zu aktivieren (RUN Befehl wird durch das Bedienfeld gegeben)
2. Schalten Sie den Umrichter ein und überprüfen Sie ob das Bedienfeld 0.0 Hz blinkend anzeigt
3. Stellen sie eine geringe Frequenz mit den  /  Tasten ein (überprüfen Sie ob die neue Frequenz schon blinkend auf dem LED Bedienfeld erscheint). Drücken Sie PRG/RESET für eine Sekunde um den Cursor auf dem LED Bedienfeld zu bewegen
4. Drücken Sie FUNC/DATA um die neue Frequenz zu speichern.
5. Drücken Sie RUN um den Motor zu starten
6. Drücken Sie Stop um den Motor anzuhalten

5.4 Betrieb

Wenn der Probelauf erfolgreich abgeschlossen ist, schließen Sie den Motor an Ihre Maschine an und stellen Sie die notwendigen Funktion für die Applikation ein. Abhängig von der Anwendung können weitere Einstellungen nötig sein, z.B. Beschleunigungs- und Verzögerungszeiten, digitale I/O Funktionen. Stellen Sie sicher, dass alle relevanten Funktionen korrekt gesetzt sind.

6. PARAMETER UND ANWENDUNGSBEISPIELE

6.1 Parametertabellen und Beschreibung

Mit den Parametern kann die FRENIC-Eco Umrichterserie auf Ihre Systemanforderungen eingestellt werden.

Jede Funktion besteht aus einer alphanumerischen Folge aus drei Zeichen. Das erste Zeichen ist ein Buchstabe, der die Gruppe kennzeichnet. Die beiden folgenden Zeichen sind Ziffern, die die einzelnen Codes in der Gruppe kennzeichnen. Die Parameter sind in acht Gruppen unterteilt: Grundfunktionen (F-Codes), Erweiterte Klemmen Funktionen (E Codes), Sollwertfunktionen (C Codes), Motorparameter (P-Codes), Höhere Funktionen (H-Codes), Anwendungsfunktionen (J-Codes), Kommunikationsfunktionen (y-Codes) und Optionsfunktionen (o-Codes).

Die Beschreibungen der Optionsfunktionen (o-Codes) finden Sie im Bedienungshandbuch der jeweiligen Option.

Weitere Informationen zu den FRENIC-Eco Parametern finden Sie im FRENIC-Eco Anwenderhandbuch.

Weitere Informationen zur Pumpensteuerung finden Sie im Handbuch zur Pumpensteuerung.

F Codes: Grundfunktionen

Code	Bezeichnung		Einstellbereich	Werkseinstellung		Einstellungen
F00	Parameterschutz		0: Parameterschutz abschalten (Parameterdaten können bearbeitet werden) 1: Parameterschutz einschalten	0		
F01	Frequenzsollwert 1		0: Aktiviert Pfeiltasten des Bedienfeldes 1: Spannungseingang an Klemme [12] (0 bis 10V DC) 2: Stromeingang an Klemme [C1] (4 bis 20 mA DC) 3: Summe der Spannungs- und Stromeingänge [12] und [C1] 5: Spannungseingang an Klemme [V2] (0 bis 10V DC) 7: Klemmelsteuerung (UP) / (DOWN)	0		
F02	Betriebsart		0: gibt RUN / STOP Felder auf dem Bedienfeld frei (Vorwärts/Rückwärts : über Signaleingang) 1: Klemmleistenbetrieb 2: Bedienteilbetrieb (FWD) 3: Bedienteilbetrieb (REV)	2		
F03	Maximalfrequenz		25.0 bis 120.0 Hz	50.0 Hz		
F04	Eckfrequenz		25.0 bis 120.0 Hz	50.0 Hz		
F05	Nennspannung bei Eckfrequenz		0: Zur Eingangsspannung proportionale Spannung ausgeben 80 bis 240V: AVR-geregelte Spannung ausgeben (für Serie 200 V) 160 bis 500V: AVR-geregelte Spannung ausgeben (für Serie 400 V)	400 V		
F07	Beschleunigungszeit 1		0.00 bis 3600 Sekunden (Die Beschleunigungszeit wird bei 0.00 ignoriert : erfordert externen Sanftanlauf)	20.0 s		
F08	Verzögerungszeit 1		0.00 to 3600 Sekunden (Die Verzögerungszeit wird bei 0.00 ignoriert : erfordert externen Sanftanlauf)	20.0 s		
F09	Drehmomentanhebung		0.0 to 20.0 % (Die Sollspannung bei Eckfrequenz für F05 ist 100%). Diese Einstellung ist aktiv für Parameter F37 = 0,1,3 oder 4	Abhängig von der Umrichterleistung		
F10	Elektrothermischer Überlastschutz für den Motor	Auswahl der Motor Charat.	1: Für Universalmotoren mit eingebautem Lüfter 2: Für fremdbelüftete Motoren	1		
F11		Überlast Erkennungspegel	0.0: deaktiviert 1 bis 135% des Nennstroms (zulässige Dauerlast)	Nennstrom (100%) des Motors		
F12		Thermische Zeitkonstante	0.5 bis 75 min	5,0 min (max. 22 kW)	10,0 min (30 kW oder mehr)	
F14	Wiederanlauf nach kurzzeitigem Stromausfall (Betriebsmodus)		0: Wiederanlauf sperren (sofort abschalten) 1: Wiederanlauf sperren (abschalten nach Netzwiederkehr) 3: Wiederanlauf freigeben (weiter laufen, für hohe Trägheit oder allgemeine Lasten) 4: Wiederanlauf freigeben (Wiederanlauf bei der Frequenz, bei der der Spannungsausfall auftrat, für allgemeine Lasten) 5: Wiederanlauf freigeben (Wiederanlauf bei Startfrequenz, für Lasten mit geringer Trägheit)	0		
F15	Frequenzgrenze	Obere	0 bis 120.0 Hz	70.0 Hz		
F16		Untere	0 bis 120.0 Hz	0.0 Hz		
F18	Frequenzoffset (Frequenzsollwert) 1		-100,00 bis +100,00%	0.00 %		
F20	Gleichstrombremse	Startfrequenz	0.0 bis 60.0 Hz	0.0 Hz		
F21		Bremspegel	0 bis 60 (Nennausgangsstrom des Umrichters als 100% interpretiert)	0 %		
F22		Bremszeit	0,00: Deaktivieren 0,01 bis 30,00s	0.00 s		
F23	Startfrequenz		0.1 bis 60.0 Hz	0.5 Hz		
F25	Stoppfrequenz		0.1 bis 60.0 Hz	0.2 Hz		

Die grau unterlegten Parameter entsprechen den im Menü zur Schnellparametrierung enthaltenen Werkseinstellcodes



Code	Bezeichnung		Einstellbereich	Werkseinstellung	Einstellung
F26	Motorgeräusch	Taktfrequenz	0.75 bis 15 kHz (max. 22kW) 0.75 bis 10 kHz (30kW bis 75kW) 0.75 bis 6 kHz (90kW oder mehr)	15/10/6 kHz	
F27		Klangfarbe	0: Stärke 0 (Inaktiv) 1: Stärke 1 2: Stärke 2 3: Stärke 3	0	
F29	FMA-Klemme (Analogausgang)	Betriebsmodus	0: Spannungsausgang (0 bis 10V DC) 1: Stromausgang (4 bis 20mA DC)	0	
F30		Pegel	0-200%	100 %	
F31		Funktion	Aus folgenden Funktionen eine aussuchen, die überwacht werden soll 0: Ausgangsfrequenz 2: Ausgangsstrom 3: Ausgangsspannung 4: Ausgangsdrehmoment 5: Lastfaktor 6: Eingangsleistung 7: PID- Rückkopplungswert (PV) 9: Zwischenkreisspannung 10: Universal-AO 13: Motorausgang 14: Kalibrierung Analogausgang (+10V DC / 20 mA DC) 15: PID Prozessbefehl (SV) 16: PID Prozessausgang (MV)	0	
F34	FMI-Klemme (Analogausgang)	Pegel	0 bis 200%: Einstellung Spannungsausgang	100 %	
F35		Funktion	Aus folgenden Funktionen eine aussuchen, die überwacht werden soll 0: Ausgangsfrequenz 2: Ausgangsstrom 3: Ausgangsspannung 4: Ausgangsdrehmoment 5: Lastfaktor 6: Eingangsleistung 7: PID-Rückkopplungswert (PV) 9: Zwischenkreisspannung 10: Universal-AO 13: Motorausgang 14: Kalibrierung Analogausgang (20 mA DC) 15: PID Prozessbefehl (SV) 16: PID Prozessausgang (MV)	0	
F37	Lastauswahl / autom. Drehmomentanhebung / autom. Energiesparbetrieb		0: Variable Drehmomentbelastung steigt proportional zu Geschwindigkeit im Quadrat 1: Variable Drehmomentbelastung steigt proportional zu Geschwindigkeit im Quadrat (höheres Anlaufdrehmoment erforderlich) 2: Automatische Drehmomentanhebung 3: Automatischer Energiesparbetrieb (variable Drehmomentbelastung steigt proportional zu Geschwindigkeit im Quadrat) 4: Automatischer Energiesparbetrieb (Variable Drehmomentbelastung steigt proportional zu Geschwindigkeit im Quadrat (höheres Anlaufdrehmoment erforderlich))Hinweis: Diese Einstellung für Last mit kurzer Beschleunigungszeit verwenden. 5. Automatischer Energiesparbetrieb (automatische Drehmomentanhebung)	1	
F43	Strombegrenzer	Modusauswahl	0: Deaktiviert (Kein Strombegrenzer aktiv) 1: Aktiv bei konstanter Drehzahl (Deaktiviert bei Beschleunigung und Verzögerung) 2: Aktiv bei Beschleunigung und konstanter Drehzahl	0	
F44		Pegel	20 bis 120 % (100% wird als Nennausgangsstrom des Umrichters interpretiert)	110 %	


Die grau unterlegten Parameter entsprechen den im Menü zur Schnellparametrierung enthaltenen Werkseinstellcodes

E Codes: Erweiterte Klemmenfunktionen

Code	Bezeichnung	Einstellbereich	Werkeinstellung	Einstellung
E01	Funktionszuweisung zu: [X1] [X2] [X3] [X4] [X5]	Die Auswahl der Parameterdaten ordnet die entsprechende Funktion den Anschlüssen [X1] bis [X5] wie nachstehend aufgeführt zu.	6	
E02			7	
E03		Wird der nachstehend in Klammern () gezeigte 1000er-Wert eingestellt, wird einem Anschluss ein Eingang mit negativer Logik zugeordnet.	8	
E04			11	
E05		Bei Auswahl von (THR) oder (STOP), entsprechen die Werte 1009 und 1030 positiver Logik und 9 bzw. 30 negativer Logik.	35	
		0 (1000): Festfrequenzauswahl (SS1) 1 (1001): Festfrequenzauswahl (SS2) 2 (1002): Festfrequenzauswahl (SS4) 3 (1003): Festfrequenzauswahl (SS8) 6 (1006): 3-Leiter-Betrieb aktivieren (HLD) 7 (1007): Pulssperre (BX) 8 (1008): Alarm rücksetzen (RST) 9 (1009): Externe Störkette (THR) 11 (1011): Umschaltung Frequenzsollwert 2/1 (Hz2/Hz1) 13: DC-Bremse aktivieren (DCBRK) 15: Umschalten auf Netzbetrieb (50 Hz) (SW50) 16: Umschalten auf Netzbetrieb (60 Hz) (SW60) 17 (1017): AUF (Ausgangsfrequenz erhöhen) (UP) 18 (1018): AB (Ausgangsfrequenz verringern) (DOWN) 19 (1019): Bedienfeldfreigabe (WE-KP) 20 (1020): PID-Regelung aufheben (Hz/PID) 21 (1021): Umschalten Normalbetrieb / Inversbetrieb (IVS) 22 (1022): Verriegelung (IL) 24 (1024): Kommunikationsverbindung über RS485 oder Feldbus (Option) freigeben (U-DI) 25 (1025): Universal-DI (STM) 26 (1026): Starteigenschaften einstellen (STOP) 30 (1030): Zwangsstopp (PID-RST) 33 (1033): PID-Integral- und Differentialkomponenten rücksetzen (PID-HLD) 34 (1034): PID-Integralkomponente halten (LOC) 35 (1035): Lokalbetrieb (Bedienteil) wählen (RE) 38 (1038): Betrieb freigeben (DWP) 39: Motor vor Betauung schützen (ISW50) 40: Integrierte Abfolge zum Umschalten auf Netzbetrieb (50 Hz) freigeben (ISW60) 41: Integrierte Abfolge zum Umschalten auf Netzbetrieb (60 Hz) freigeben (MCLR) 50 (1050): Periodische Umschaltzeit löschen (MEN1) 51 (1051): Pumpenantrieb freigeben (Motor 1) (MEN2) 52 (1052): Pumpenantrieb freigeben (Motor 2) (MEN3) 53 (1053): Pumpenantrieb freigeben (Motor 3) (MEN4) 54 (1054): Pumpenantrieb freigeben (Motor 4) (FR2/FR1) 87 (1087): Umschaltung Laufbefehl 2/1 (FWD2) 88: Vorwärtslauf 2 (REV2) 89: Rückwärtslauf 2		
E14	Beschleunigungszeit (Festfrequenzen + Motorpoti)	0.00 bis 3600 s	20.00 s	
E15	Verzögerungszeit (Festfrequenzen + Motorpoti)			



Code	Bezeichnung		Einstellbereich	Werkseinstellung	Einstellung
E20	Funktionszuweisung zu: [Y1] [Y2] [Y3] [Y5 A/C] [30 A/B/C]		Die Auswahl der Parameterdaten ordnet die entsprechende Funktion den Anschlüssen [Y1] bis [Y3], [Y5A/C] und [30A/B/C] wie nachstehend aufgeführt zu. Wird der nachstehend in Klammern () gezeigte 1000er-Wert eingestellt, wird einem Anschluss ein Eingang mit negativer Logik zugeordnet.	0	
E21				1	
E22				2	
E24				10	
E27				99	
			0 (1000): Umrichter in Betrieb (RUN) 1 (1001): Frequenz-Istwert erreicht (FAR) 2 (1002): Frequenzpegel erreicht (FDT) 3 (1003): Unterspannungserfassung (LU) 5 (1005): Drehmomentbegrenzung (Strombegrenzung) (IOL) 6 (1006): Automatischer Wiederanlauf nach kurzem Stromausfall (IPF) 7 (1007): Motorüberlast-Frühwarnung (OL) 10 (1010): Umrichter betriebsbereit (RDY) 11: Motor zwischen Netz und Umrichter Ausgang umschalten (SW88) (für Motormetzschütz) 12: Motor zwischen Netz und Umrichter Ausgang umschalten (SW52-2) (für primärseitiges Schütz Umrichter) 13: Motor zwischen Netz und Umrichter Ausgang umschalten (SW52-1) (für sekundärseitiges Schütz) 15 (1015): AX-Anschlussfunktion einstellen (AX) (für MC auf Primärseite) 25 (1025): Lüfter in Betrieb (FAN) 26 (1026): Automatisches Rücksetzen (TRY) 27 (1027): Universal DO (U-DO) 28 (1028): Frühwarnung Kühlkörperüberhitzung (OH) 30 (1030): Lebensdaueralarm (LIFE) 33 (1033): Sollwertverlust erkannt (REF OFF) 35 (1035): Umrichter Ausgang ein (RUN2) 36 (1036): Überlastschutzsteuerung (OLP) 37 (1037): Strom erkannt (ID) 42 (1042): PID Alarm (PID-ALM) 43 (1043): PID-Regelung aktiv (PID-CTL) 44 (1044): Motor stoppt wegen langsamem Durchfluss unter PID-Regelung (PID-STP) 45 (1045): Geringes Ausgangsdrehmoment erkannt (U-TL) 54 (1054): Umrichter im ferngesteuerten Betrieb (RMT) 55 (1055): Laufbefehl aktiviert (AX2) 56 (1056): Motorüberhitzung erkannt (PTC) (THM) 59 (1059): C1 Kontaktverlust erkannt (M1_I) 60 (1060): Motor 1 zuschalten, Umrichterbetrieb (M1_L) 61 (1061): Motor 1 zuschalten, Netzbetrieb (C1OFF) 62 (1062): Motor 2 zuschalten, Umrichterbetrieb (M2_I) 63 (1063): Motor 2 zuschalten, Netzbetrieb (M2_L) 64 (1064): Motor 3 zuschalten, Umrichterbetrieb (M3_I) 65 (1065): Motor 3 zuschalten, Netzbetrieb (M3_L) 67 (1067): Motor 4 zuschalten, Netzbetrieb (M4_L) 68 (1068): Frühwarnung periodische Umschaltung (MCHG) 69 (1069): Grenzsinal Pumpensteuerung (MLIM) 87 (1087): Kombinationssignal (FAR AND FDT) (FARFDT) 99 (1099): Alarmausgang (für beliebigen Alarm) (ALM)		
E31	FDT	Pegel	0.0 bis 120.0 Hz	50.0 Hz	
E32	(Frequenzerkennung)	Hysterese	0.0 bis 120.0 Hz	1.0 Hz	
E34	Überlast-Frühwarnung	Pegel	0: Deaktiviert Strompegel von 1% bis 150% des Umrichter-Nennstroms	Nennstrom (100%) des Motors	
E35		Timer	0.01 bis 600.00 s	10.00 s	
E40	Anzeige Koeffizient A		-999 bis 0.00 bis 999	100	
E41	Anzeige Koeffizient B		-999 bis 0.00 to 999	0.00	
E43	LED-Monitor	Auswahl	0: Drehzahlmonitor (Auswahl durch E48.) 3: Ausgangsstrom 4: Ausgangsspannung 8: Berechnetes Drehmoment 9: Eingangsleistung 10: PID Prozessbefehl (Stellwert) 12: PID-Rückkopplungswert 14: PID-Ausgang 15: Lastfaktor 16: Motorausgang 17: Analogeingang	0	
E45	LCD-Monitor	Option	0: Laufstatus, Drehrichtung und Bedienführung 1: Balkendiagramme für Ausgangsfrequenz, Strom und berechnetes Drehmoment	0	
E46	(nur mit Multifunktions-Bedienteil TP-G1)	Sprache	0: Japanisch 1: Englisch 2: Deutsch 3: Französisch 4: Spanisch 5: Italienisch	1	
E47		Kontrast	0 (gering) bis 10 (hoch)	5	

Code	Bezeichnung	Einstellbereich	Werkseinstellung	Einstellung
E48	LED-Monitor Drehzahlelement	0: Ausgangsfrequenz 3: Motordrehzahl in U/min 4: Wellendrehzahl in U/min 7: Anzeigedrehzahl in %	0	
E50	Koeffizient für Drehzahlanzeige	0.01 bis 200.00	30.00	
E51	Anzeige-Koeffizient für Eingangs-Wirkleistungsdaten	0,000 (Aufheben/ Rücksetzen) 0.001 bis 9999	0.010	
E52	Bedienteil (Menüanzeigenmodus)	0: Parameterdaten-Bearbeitungsmodus (Menüs #0, #1 und #7) 1: Parameterdaten-Prüfmodus (Menüs #2 und #7) 2: Vollmenümodus (Menüs #0 bis #7)	0	
E61	Funktionsauswahl [12] Analogeingangssignal	Die Auswahl der Parameterdaten ordnet die entsprechende Funktion den Anschlüssen [12], [C1] und [V2] wie nachstehend aufgeführt zu. 0: Keine 1: zusätzlicher Frequenzsollwert 1 2: zusätzlicher Frequenzsollwert 2 3: PID-Prozessbefehl 1 5: PID-Rückkopplungswert 20: Anzeige von Signalen der Analogeingänge	0	
E62	[C1]		0	
E63	[V2]		0	
E64	Speichern digitale Referenzfrequenz	0: Automatisches Speichern (beim Abschalten der Hauptspannung) 1: Speichern durch Drücken der Taste 	0	
E65	Sollwertverlusterkennung Pegel	0: Verzögern bis Stopp 20 bis 120 % 999: Deaktivieren	999	
E80	Niedrige Pegel	0 bis 150 %	20 %	
E81	Drehmomenterkennung Timer	0.01 bis 600.00 s	20.00 s	
E98	Funktionszuweisung zu: [FWD]	Die Auswahl der Parameterdaten ordnet die entsprechende Funktion den Anschlüssen [FWD] und [REV] wie nachstehend aufgeführt zu. Wird der nachstehend in Klammern () gezeigte 1000er-Wert eingestellt, wird einem Anschluss ein Eingang mit negativer Logik zugeordnet. Bei Auswahl von (THR) oder (STOP), entsprechen die Werte 1009 und 1030 positiver Logik und 9 bzw. 30 negativer Logik. 0 (1000): Festfrequenzauswahl (SS1) 1 (1001): Festfrequenzauswahl (SS2) 2 (1002): Festfrequenzauswahl (SS4) 3 (1003): Festfrequenzauswahl (SS8) 6 (1006): 3-Leiter-Betrieb aktivieren (HLD) 7 (1007): Pulssperre (BX) 8 (1008): Alarm rücksetzen (RST) 9 (1009): Externe Störkette (THR) 11 (1011): Umschaltung Frequenzsollwert 2/1 (Hz2/Hz1) 13: DC-Bremse aktivieren (DCBRK) 15: Umschalten auf Netzbetrieb (50 Hz) (SW50) 16: Umschalten auf Netzbetrieb (60 Hz) (SW60) 17 (1017): AUF (Ausgangsfrequenz erhöhen) (UP) 18 (1018): AB (Ausgangsfrequenz verringern) (DOWN) 19 (1019): Bedienfeldfreigabe (WE-KP) 20 (1020): PID-Regelung aufheben (Hz/PID) 21 (1021): Umschalten Normalbetrieb / Inversbetrieb (IVS) 22 (1022): Verriegelung (IL) 24 (1024): Kommunikationsverbindung über RS485 oder Feldbus (Option) freigeben (LE) 25 (1025): Universal DI (U-DI) 26 (1026): Starteigenschaften einstellen (STM) 30 (1030): Zwangsstopp (STOP) 33 (1033): PID-Integral- und Differentialkomponenten rücksetzen (PID-RST) 34 (1034): PID-Integralkomponente halten (PID-HLD) 35 (1035): Lokalbetrieb (Bedienteil) wählen (LOC) 38 (1038): Betrieb freigeben (RE) 39: Motor vor Betauung schützen (DWP) 40: Integrierte Abfolge zum Umschalten auf Netzbetrieb (50 Hz) freigeben (ISW50) 41: Integrierte Abfolge zum Umschalten auf Netzbetrieb (60 Hz) freigeben (ISW60) 50 (1050): Periodische Umschaltzeit löschen (MCLR) 51 (1051): Pumpenantrieb freigeben (Motor 1) (MEN1) 52 (1052): Pumpenantrieb freigeben (Motor 2) (MEN2) 53 (1053): Pumpenantrieb freigeben (Motor 3) (MEN3) 54 (1054): Pumpenantrieb freigeben (Motor 4) (MEN4) 87 (1087): Umschaltung Laufbefehl 2/1 (FR2/FR1) 88: Vorwärtslauf 2 (FWD2) 89: Rückwärtslauf 2 (REV2) 98: Vorwärtslauf (FWD) 99: Rückwärtslauf (REV)	98	
E99	[REV]		99	

Die grau unterlegten Parameter entsprechen den im Menü zur Schnellparametrierung enthaltenen Werkseinstellcodes



C Codes: Sollwertfunktionen

Code	Bezeichnung		Einstellbereich	Werkseinstellung	Einstellung
C01	Resonanzfrequenz	1	0.0 bis 120.0 Hz	0.0 Hz	
C02		2		0.0 Hz	
C03		3		0.0 Hz	
C04		Ausblendungs Hysterese	0.0 bis 30.0 Hz	3.0 Hz	
C05	Festfrequenzen	1	0.00 bis 120.00 Hz	0.00 Hz	
C06		2		0.00 Hz	
C07		3		0.00 Hz	
C08		4		0.00 Hz	
C09		5		0.00 Hz	
C10		6		0.00 Hz	
C11		7		0.00 Hz	
C12		8		0.00 Hz	
C13		9		0.00 Hz	
C14		10		0.00 Hz	
C15		11		0.00 Hz	
C16		12		0.00 Hz	
C17		13		0.00 Hz	
C18		14		0.00 Hz	
C19		15		0.00 Hz	
C30	Frequenzsollwert 2		0: Aktiviert Pfeiltasten des Bedienfeldes 1: Spannungseingang an der Klemme [12] (0 bis 10V DC) 2: Stromeingang an Klemme [C1] (4 bis 20 mA DC) 3: Summe der Spannungs- und Stromeingänge [12] und [C1] 5: Spannungseingang an Klemme [V2] (0 bis 10V DC) 7: Klemmelsteuerung (UP) / (DOWN)	2	
C32	Analogeingangseinstellung für Klemme 12	Verstärkung	0.00 bis 200.00 %	100.0 %	
C33		Filterzeitkonstante	0.00 bis 5.00 s	0.05 s	
C34		Verstärkungs-Bezugspunkt	0.00 bis 100.00 %	100.0 %	
C37	Analogeingangseinstellung für Klemme C1	Verstärkung	0.00 bis 200.00 %	100.0 %	
C38		Filterzeitkonstante	0.00 bis 5.00 s	0.05 s	
C39		Verstärkungs-Bezugspunkt	0.00 bis 100.00 %	100.0 %	
C42	Analogeingangseinstellung für Klemme C1	Verstärkung	0.00 bis 200.00 %	100.0 %	
C43		Filterzeitkonstante	0.00 bis 5.00 s	0.05 s	
C44		Verstärkungs-Bezugspunkt	0.00 bis 100.00 %	100.0 %	
C50	Frequenzoffset (Frequenzsollwert 1)		0.00 bis 100.0 %	0.00 %	
C51	Frequenzoffset (PID Sollwert1)	Frequenzoffsetwert	-100.0 bis 100.00 %	0.00 %	
C52		Frequenzoffsetbezugspunkt	0.00 bis 100.00 %	0.00 %	
C53	Auswahl von Normal/Inversbetrieb für Frequenzsollwert 1		0: Normalbetrieb 1: Inversbetrieb	0	

P Codes: Motor Parameter

Code	Bezeichnung		Einstellbereich	Werkseinstellung	Einstellung
P01	Motor	Polzahl	2 bis 22	4	
P02		Nennleistung	0,01 bis 1000kW (wobei der Wert des Parameter P99 0, 3 oder 4 ist.) 0,01 bis 1000 HP (wobei der Wert des Parameter P99 1 ist.)	Nennleistung des Standardmotors	
P03		Nennstrom	0.00 bis 2000 A	Nennstrom des Standardmotors	
P04		Automatische Selbstoptimierung	0: Deaktiviert 1: Aktiviert (Stimmt %R1 und %X bei stehendem Motor ab) 2: Aktiviert (Stimmt %R1 und %X bei stehendem Motor und Leerlauf ab)	0	
P06		Leerlaufstrom	0.00 bis 2000 A	Nennwert des Standardmotors	
P07		%R1	0.00 bis 50.00 %	Nennwert des Standardmotors	
P08		%X	0.00 bis 50.00 %	Nennwert des Standardmotors	
P99		Auswahl	0: Motorenspezifikation 0 (Fuji Standardmotoren Serie 8) 1: Motorenspezifikation 1 (Motoren mit PS-Leistung) 3: Motorenspezifikation 3 (Fuji Standardmotoren Serie 6) 4: Sonstige Motoren	0	

Die grau unterlegten Parameter entsprechen den im Menü zur Schnellparametrierung enthaltenen Werkseinstellcodes

H Codes: Höhere Funktionen

Code	Bezeichnung		Einstellbereich	Werkseinstellung		Einstellung
H03	Parameterinitialisierung (Wertrücksetzung)		0: Parameterinitialisierung deaktiviert 1: Aufrufen der Werkseinstellungen 2: Initialisierung der Motorparameter	0		
H04	Auto - Reset	Anzahl	0: Deaktivieren 1 bis 10 mal	0 Mal		
H05		Reset - Intervall	0.5 bis 20.0 s	5.0 s		
H06	Lüfterabschaltung		0: Deaktivieren (immer in Betrieb) 1: Aktivieren (EIN/AUS steuerbar)	0		
H07	Beschleunigungs-/Verzögerungskennlinie		0: Linear 1: S-Kurve (schwach) 2: S-Kurve (stark) 3: Bogenförmig	0		
H09	Motoranlaufmodus (Synchronisation)		0: Deaktivieren 3: Aktivieren (wie Startbefehl, entweder vorwärts oder rückwärts) 4: Aktivieren (wie Startbefehl, sowohl vorwärts als auch rückwärts) 5: Aktivieren (wie Startbefehl, invers sowohl vorwärts als auch rückwärts)	0		
H11	Verzögerungsart		0: Deaktiviert 1: Aktiviert	0		
H12	Schnellansprechende Strombegrenzung		0: Disable 1: Enable	1		
H13	Automatischer Wiederanlauf nach kurzem Stromausfall	Wiederanlaufzeit	0.1 bis 10.0 s	Abhängig von Umrichterleistung		
H14		Dauerlaufpegel	0,00: Nach Versorgungszeit 0,01 bis 100,0Hz/s 999: den Einstellungen des Strombegrenzers folgend	999		
H15		Continuous running level	200V Series: 200 bis 300VDC 400V Series: 400 bis 600VDC	235 V DC 470 V DC		
H16		Spannungsausfalldauer	0.0 bis 30.0 s 999: Die längste mögliche vom Umrichter bestimmte Zeit	999		
H17	Motoranlauffrequenz (Synchronfrequenz)		0.0 bis 120.0 Hz 999: Synchronisation bei Maximalfrequenz	999		
H26	PTC thermistor input	Betriebsmodus	0: Abgeschaltet 1: Aktiviert (Bei Überschreitung des PTC Pegels schaltet sich der Umrichter unter Aussage von OH4 sofort ab) 2: Aktiviert (Bei Überschreitung des PTC Pegels gibt der Umrichter das Alarmsignal (THM) aus und setzt den Betrieb fort)	0		
H27		Pegel	0.00 bis 5.00 V DC	1.60 V DC		
H30	Serielle Verbindung (Funktionsauswahl)		Frequenzsollwert Betriebsbefehl 0: F01/C30 F02 1: RS485 link F02 2: F01/C30 RS485 link 3: RS485 link RS485 link 4: RS485 link (option) F02 5: RS485 link (option) RS485 link 6: F01/C30 RS485 link (option) 7: RS485 link RS485 link (option) 8: RS485 link (option) RS485 link (option)	0		
H42	Lebensdauer der Zwischenkreiskondensatoren		Indikator für den Austausch des Zwischenkreiskondensators (0000 bis FFFF, Hexadezimal)	Bei Werksauslieferung eingestellt		
H43	Betriebsdauer (Kühllüfter)		Gesamtzeit			
H47	Anfangswert der Zwischenkreiskondensatoren		Indikator für den Austausch des Zwischenkreiskondensators (0000 bis FFFF, Hexadezimal)			
H48	Betriebsdauer der Kondensatoren		Indikator für den Austausch der Kondensatoren auf der Steuerplatine (0000 bis FFFF, Hexadezimal)			
H49	Motoranlaufzeit (Synchronisationszeit)		0.0 bis 10.0 s	0.0 s		
H50	Nichtlineare U/f-Kennlinie	Frequenz	0.0: deaktiviert 0.1 bis 120.0 Hz	0.0 Hz (max 22kW)	5.0 Hz (min 30kW)	
H51		Spannung	0 bis 240 V: AVR-geregelte Spannung ausgeben(für 200V Serie) 0 bis 500V: AVR-geregelte Spannung ausgeben(für400V Serie)	0 (22kW oder darunter) 20 (30kW oder darüber, 200V) 40 (30kW oder darüber, 400V)		
H56	Verzögerungszeit für Zwangsstopp		0.00 bis 3600 s	20.0 s		
H61	Motorpotifunktion		1 oder 3: Der Einstellwert wird im Keypad als dezimal kodierter Binärwert dargestellt (für jedes.Bit: 0 für deaktiviert; 1 für aktiviert) Bit 0: Letzter Wert des Motorpoti bei Stop (Werkseinstellung "1") Bit 1: Festfrequenzen + Motorpotifunktion	1 (Bit 0 = 1)		



Code	Bezeichnung	Einstellbereich	Werkseinstellung	Einstellung
H63	Tiefenbegrenzer Betriebsmodus	0: Limitiert von F16 und setzt den Betrieb fort 1: Wenn die Ausgangsfrequenz unter F16 fällt trudelt der Motor aus	0	
H64	Untere Grenzfrequenz	0,0 (abhängig von F16) 0,1 ~ 60,0 Hz	2,0 Hz	
H69	Automatische Verzögerung	0: Deaktiviert 3: Aktiviert (Regelt auf eine konstante Zwischenkreisspannung)	0	
H70	Überlastschutzfunktion (Frequenzabfallgeschwindigkeit)	0.00: Abhängig der Verzögerungszeit F08 bis 100.00Hz/s 999: Deaktiviert	999	
H71	Überspannungsschutzfunktion	0: Deaktiviert 1: Aktiviert	0	
H80	Glättung der Ausgangsstromschwankung	0.00 bis 0.40	0.10 für 45 kW oder darüber (200V Serie) und für 55 kW oder darüber (400V Serie) 0.20 für 37 kW oder darunter (200V Serie) und für 45 kW oder darunter (400V Serie)	
H86	Reserviert *1	0 bis 2	2 für 45 kW oder darüber (200V Serie) und für 55 kW oder darüber (400V Serie) 0 für 37 kW oder darunter (200V Serie) und für 45 kW oder darunter (400V Serie)	
H87	Reserviert *1	25.0 bis 120.0 Hz	25.0 Hz	
H88	Reserviert *1	0 bis 3999	0	
H89	Reserviert *1	0, 1	0	
H90	Reserviert *1	0, 1	0	
H91	Signal für Kontaktverlusterkennung für C1	0.0 s: Deaktivierung der Verlusterkennung 0.1-60.0 s: Zeitraum zur Verlusterkennung	0.0 s	
H92	PI für Weiterlauf nach kurzzeitigem Stromausfall	P (Verstärkung) 0.000 bis 10.000 999	999	
H93		I (Integrationszeit) 0.010 bis 10.000 s 999	999	
H94	Gesamtbetriebsdauer des Motors	Ändern oder Rücksetzen der Gesamtlauzeiten	-	
H95	DC-Bremsmodus (Bremsstromanstiegsmodus)	0: Langsam 1: Schnell	1	
H96	Priorität STOP-Taste / Startprüffunktion	STOP Tasten Priorität 0: Deaktiviert 1: Aktiviert 2: Deaktiviert 3: Aktiviert	Start Check Funktion Deaktiviert Deaktiviert Aktiviert Aktiviert	0
H97	Alarmdaten löschen	Setzen von H97 auf "1" löscht den Alarmspeicher und wird anschließend auf 0 rückgesetzt	0	
H98	Schutz-/ Wartungsfunktion	0 bis 63: zeigt den Wert im LED Monitor des Keypads als dezimalen Wert an (für jedes Bit gilt „0“ deaktiviert, „1“ aktiviert) Bit 0: Automatisches Absenken der Schaltfrequenz Bit 1: Erkennung des Verlustes einer Eingangsphase Bit 2: Erkennung des Verlustes einer Ausgangsphase Bit 3: Auswahl des Überprüfungsriteriums für den Zwischenkreiskondensator Bit 4: Überprüfung des Zwischenkreiskondensators Bit 5: Erkennung des Blockierens der Lüfter	19 (dezimal) (Bits 4,1,0 = 1 bits 5,3,2, = 0)	

*1 Die Codes H86 bis H90 werden angezeigt, sind aber für bestimmte Hersteller reserviert. Sofern nicht anders angegeben, dürfen Sie auf diese Parameter nicht zugreifen.

J codes: Anwendungsfunktionen

Code	Bezeichnung		Einstellbereich	Werkseinstellung	Einstellung
J01	PID Regelung	Modus Auswahl	0: Deaktiviert 1: Aktiviert (Regelung verwendet, Normal) 2: Aktiviert (Regelung verwendet, invertiert)	0	
J02		Fernregelungsbehl	0: Bedienteil 1: PID Sollwert 1 3: Aktiviert Klemmensteuerung über UP/DOWN 4: Schnittstelle	0	
J03		P (Verstärkung)	0.000 bis 30.000	0.100	
J04		I (Integrationszeit)	0.0 bis 3600.0 s	0.0 s	
J05		D (Differenzzeit)	0.00 bis 600.00 s	0.00 s	
J06		(Rückführungsfilter)	0.0 bis 900.0 s	0.5 s	
J10		Anti reset windup	0 bis 200 %	200 %	
J11		Alarmausgangseinstellung	(Informationen entnehmen Sie bitte dem Benutzerhandbuch)	0	
J12		Oberer Alarmgrenzwert (AH)	0 bis 100 %	100 %	
J13		Unterer Alarmgrenzwert (AL)	0 bis 100 %	0 %	
J15		(Stoppfrequenz für niedrigem Durchfluss)	0: Deaktiviert 1 bis 120 Hz	0	
J16		Latenzzeit für Stop bei niedrigem Durchfluss	1 bis 60 s	30 s	
J17		Startfrequenz	0: Deaktiviert 1 bis 120 Hz	0	
J18		Obergrenze des PID-Prozessausgangs	1 bis 120 Hz 999: abhängig von F15	999	
J19		Untergrenze des PID-Prozessausgangs	1 bis 120 Hz 999: abhängig von F156	999	
J21	Betauungsschutz		1 bis 50 %	1 %	
J22	Netzversorgungs-Umschaltfolge		0: Umrichterbetrieb aufrechterhalten (Halt durch Alarm) 1: Automatische Umschaltung aud Netzbetrieb	0	
J23	Wiederanlauf nach Stop bei geringem Durchfluss (Abweichungspegel)		0 bis 100 %	0 %	
J24	Wiederanlauf nach Stop bei geringem Durchfluss (Anlaufverzögerung)		0 bis 60 s	0 s	
J25	Pumpenregelung	Betriebsartenwahl	0: Deaktivieren 1: Einschalten (fester umrichterbetriebener Motor) 2: Einschalten (freier umrichterbetriebener Motor)	0	
J26	Betriebsart Motor 1		0: Deaktivieren (immer AUS) 1: Freigeben 2: Zwangsbetrieb über Netz	0	
J27	Betriebsart Motor 2			0	
J28	Betriebsart Motor 3			0	
J29	Betriebsart Motor 4			0	
J30	Motorumschaltbefehl		0: Fest (immer mit 1. Motor beginnend) 1: Automatisch (konstante Laufzeit)	0	
J31	Betriebsart Motor 1		0: Alle motores stoppen (umrichte- und netzbetrieben) 1: nur umrichterbetriebene Motores stoppen (ohne Alarmstatus) 2: Nur umrichterbetriebene Motores stoppen (inc. Alarmstatus)	0	
J32	Periodische Umschaltzeit für Motorantrieb		0.00: Schalten deaktivieren 0,1 bis 720,0 h: Schaltzeitbereich 999: Fest bis 3 Minuten	0.0 h	
J33	Signalisierungsperiode		0.1 bis 600.0 s	0.10 s	
J34	Folgestart der netzbetriebenen Motoren	Frequenz	0 bis 120 Hz 999: abhängig von Einstellung von J18 (Mittels diesem Parameter wird, abhängig von der Ausgangsfrequenz des umrichter-geregelten Motors, entschieden ob ein netzbetriebener Motor zugeschaltet werden soll oder nicht)	999	
J35		Dauer	0.00 bis 3600 s	0.00 s	
J36	Folgestopp der netzbetriebenen Motoren	Frequenz	0 bis120 Hz 999: abhängig von Einstellung von J19 (Mittels diesem Parameter wird, abhängig von der Ausgangsfrequenz des umrichter geregelten Motors, entschieden ob ein netzbetriebener Motor abgeschaltet werden soll oder nicht)	999	
J37		Dauer	0.00 bis 3600 s	0.00 s	
J38	Schütz-Verzögerungszeit		0.01 bis 2.00 s	0.10 s	
J39	Schaltzeit für Motor-Folgestart (Verz.-Zeit)		0.00: abhängig von Einstellung von F08, 0.01 bis 3600 s	0.00 s	
J40	Schaltzeit für Motor-Folgestopp (Beschl.-Zeit)		0.00: abhängig von Einstellung von F07 0.01 bis 3600 s	0.00 s	



Code	Bezeichnung	Einstellbereich	Werkseinstellung	Einstellung
J41	Pegel zum Abschalten des Hilfsmotors	0 bis 100 %	0 %	
J42	Umschaltung Motor-Folgestart / -stopp (Totzone)	0.0: Deaktiviert 0.1 bis 50.0 %	0.0 %	
J43	PID-Steuerung, Hochlaufrfrequenz	0: Deaktiviert 1 bis 120Hz 999: (abhängig von Einstellung von J36)	999	
J44	Pegel zum Aufschalten des Hilfsmotors	0: Abhängig von Einstellungen J41 1 bis 100 %	0 %	
J45	Signalzuweisung zu (für optionale Relais Ausgangskarte)	[Y1 A/B/C]	100	
J46		[Y2 A/B/C]	100	
J47		[Y3 A/B/C]	100	
		Die Auswahl der Paramteredaten ordnet die entsprechende Funktion den Anschlüssen [Y1A/B/C], [Y2A/B/C] und [Y3A/B/C] wie nachstehend aufgeführt zu. 100: Abhängig von Einstellung von E20 bis E22 60 (1060): Zuschalten Pumpenmotor 1 (M1_L) Umrichterbetrieb 61 (1061): Zuschalten Pumpenmotor 1 (M1_L) Netzbetrieb 62 (1062): Zuschalten Pumpenmotor 2 (M2_L) Umrichterbetrieb 63 (1063): Zuschalten Pumpenmotor 2 (M2_L) Netzbetrieb (M2_L) 64 (1064): Zuschalten Pumpenmotor 3 (M3_L) Umrichterbetrieb (M3_L) 65 (1065): Zuschalten Pumpenmotor 3 (M3_L) Netzbetrieb (M3_L) 67 (1067): Zuschalten Pumpenmotor 4 (M4_L) Netzbetrieb (M4_L) 68 (1068): Periodisches Schalten der (MCHG) Frühwarnung 69 (1069): Grenzsinal der Pumpensteuerung (MLIM) (Sollwert kann nicht mehr erreicht werden)		
J48	Gesamtbetriebszeit des Motors	Motor 0	---	
J49		Motor 1	---	
J50		Motor 2	---	
J51		Motor 3	---	
J52		Motor 4	---	
J53	Maximale Gesamtanzahl von Relaiseinschaltungen	Y1 A/B/C Y3 A/B/C	---	
J54		[Y1], [Y2], [Y3]	---	
J55		[Y5A/C], [30A/B/C]	---	
J93	PID Startfrequenz (Aufschalten)	0: Abhängig von Einstellungen J36 1 bis 120 Hz	0 Hz	
J94	PID Startfrequenz (Abschalten)	0: Abhängig von Einstellungen J34 1 bis 120 Hz	0 Hz	

y codes: Kommunikationsfunktionen

Code	Bezeichnung		Einstellbereich	Werkseinstellung	Einstellung
y01	RS485 Kommunikation (Standard)	Stationsadresse	1 bis 255	1	
y02		Kommunikationsfehler (Verarbeitung)	0: Sofortige Störabschaltung und Fehler Er8 1: Störabschaltung und Fehler Er8 nach Ablauf des Timers y03 2: Durchführung eines Wiederanlaufversuches für die Dauer der Timer Zeit y04. Störabschaltung und Fehler Er8, wenn nicht erfolgreich 3: Fortsetzen des Betriebs	0	
y03		T(Timer)	0.0 bis 60.0 s	2.0 s	
y04		Baud rate	0: 2400 bps 1: 4800 bps 2: 9600 bps 3: 19200 bps 4: 38400 bps	3	
y05		Datenwort	0: 8 bits 1: 7 bits	0	
y06		Paritätscheck	0: Keinen 1: Gerade Parität 2: Ungerade Parität	0	
y07		Stop bits	0: 2 bits 1: 1 bit	0	
y08		Antwortfehlererkennungszeit	0 (Keiner Erfassung) 1 bis 60 Sekunden	0	
y09		Antwortzeit	0.00 bis 1.00 s	0.01 s	
y10		Protokoll Auswahl	0: Modbus RTU protocol 1: FRENIC Loader protocol (SX protocol) 2: Fuji universelles Umrichter Protokoll 3: Metasys-N2	1	
y11	RS485 Kommunikation (Option)	Stationsadresse	1 bis 255	1	
y12		Kommunikationsfehler (processing)	0: Sofortige Störabschaltung und Fehler ErP 1: Störabschaltung und Fehler ErP nach Ablauf des Timers Y13 2: Durchführung eines Wiederanlaufversuches für die Dauer der Timer Zeit Y13. Störabschaltung und Fehler ErP, wenn nicht erfolgreich 3: Fortsetzen des Betriebs	0	
y13		T(Timer)	0.0 bis 60.0 s	2.0 s	
y14		Baud rate	0: 2400 bps 1: 4800 bps 2: 9600 bps 3: 19200 bps 4: 38400 bps	3	
y15		Datenwort	0: 8 bits 1: 7 bits	0	
y16		Paritätscheck	0: Keinen 1: Gerade Parität 2: Ungerade Parität	0	
y17		Stop bits	0: 2 bits 1: 1 bit	0	
y18		Antwortfehlererkennungszeit	0 (Keiner Erfassung) 1 bis 60 Sekunden	0	
y19		Antwortzeit	0.00 bis 1.00 s	0.01 s	
y20		Protokoll Auswahl	0: Modbus RTU Protokoll 2: Fuji universelles Umrichter Protokoll 3: Metasys-N2	0	
y98	Verbindungsfunktionen Bus	Frequenzeinstellung 0: über H30 1: über Feldbus (Option) 2: über H30 3: über Feldbus (Option)	Betriebsbefehl über H30 über H30 über Feldbus (Option) über Feldbus (Option)	0	
y99	Verbindungsoptionen Loader	Frequenzeinstellung 0: über H30 und Y98 1: von RS485 2: über H30 und Y98 3: von RS485	Betriebsbefehl über H30 und Y98 über H30 und Y98 von RS485 von RS485	0	

6.2 Anwendungsbeispiel

6.2.1 Netz – Umrichter – Umschaltung

Das nachstehende Beispiel beschreibt, wie ein Motor mit einer internen automatischen Umschaltsequenz, ISW50-Funktion, vom Netzbetrieb auf Umrichterbetrieb (und umgekehrt) umgeschaltet werden kann.

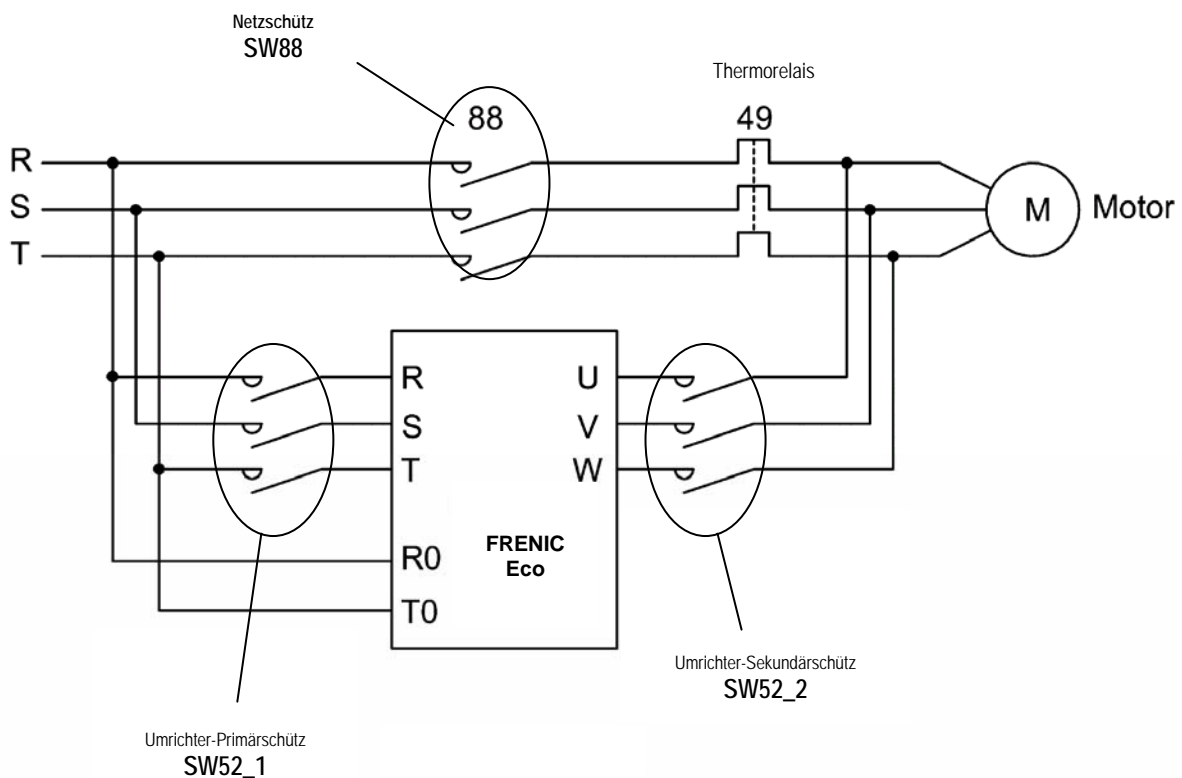
Zur Realisierung dieser Anwendung werden folgende Komponenten benötigt:

- Motor (Pumpen- oder Lüftermotor)
- 3 Relais (die Relais werden an 3 Schütze angeschlossen)
- 1 Thermorelais (Option)
- FRENIC-Eco Umrichter (FRN-F1)

⚠ WARNING

Wird das Primärschütz SW52-1 geöffnet, läuft der Umrichter nicht an. Daher, und um den Umrichter-Steuerstromkreis am Leben zu erhalten, wird eine Hilfsspannung an den Klemmen R0/T0 benötigt.

Schaltplan und Konfiguration:



Konfiguration des Steuerkreises:

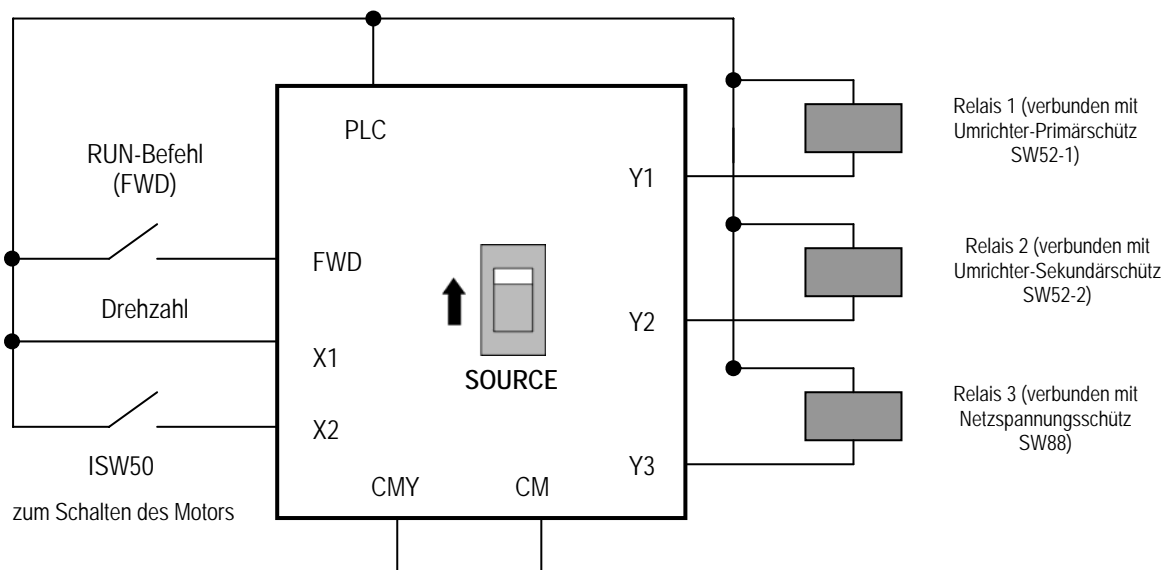
Die Umrichterfunktion ISW50 wird benutzt, um den Motor von Umrichterbetrieb auf Netzbetrieb oder umgekehrt umzuschalten.

1. DIGITALEINGÄNGE (in diesem Fall werden FWD, X1 und X2 verwendet)

- FWD: Digitaleingang, als FWD - Funktion eingestellt (RUN - Befehl).
- X1: Digitaleingang, als Festfrequenzwahl SS1 eingestellt (Drehzahl).
- X2: Digitaleingang, als ISW50-Funktion eingestellt (zum Schalten des Motors).

2. DIGITALAUSGÄNGE (in diesem Fall werden Y1, Y2 und Y3 verwendet)

- Y1: Digitalausgang, als Funktion SW52-1 Funktion eingestellt (dieser Digitalausgang wird mit Relais 1 verbunden. Relais 1 öffnet oder schließt das Primärschütz SW52-1).
- Y2: Digitalausgang, als Funktion SW52-2 Funktion eingestellt (dieser Digitalausgang wird mit Relais 2 verbunden. Relais 2 öffnet oder schließt das Sekundärschütz SW52-2).
- Y3: Digitalausgang, als Funktion SW88 eingestellt (dieser Digitalausgang wird mit Relais 3 verbunden. Relais 3 öffnet oder schließt das Netzspannungsschütz SW88).



Umschalten....:

1. UMRICHTERBETRIEB -----> NETZBETRIEB

Wenn der als Funktion ISW50 eingestellte Digitaleingang von EIN auf AUS wechselt....

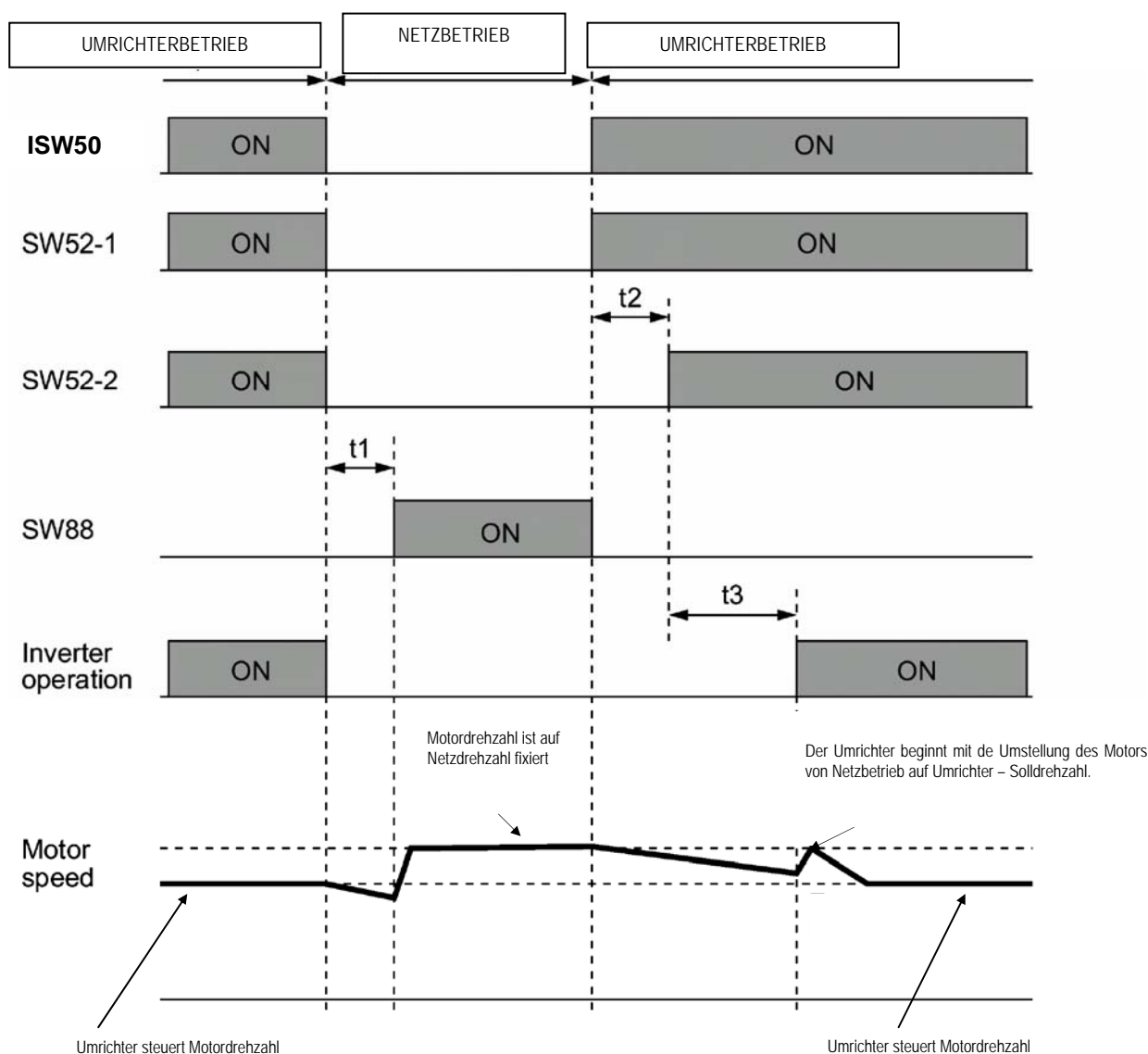
- (1) Der Umrichter wird sofort abgeschaltet (IGBT aus).
- (2) Das Umrichter - Primärschütz (SW52-1) und das Umrichter - Sekundärschütz (SW52-2) werden geöffnet.
- (3) Bleibt der RUN - Befehl während der Zeit t1 aktiv ($H13 + 0,2$ Sekunden), wird das Netzspannungsschütz SW88 geschlossen und der Motor wird auf Netzbetrieb umgeschaltet.

2. NETZBETRIEB -----> UMRICHTERBETRIEB

Wenn der als Funktion ISW50 eingestellte Digitaleingang von AUS auf EIN wechselt....

- (1) Das Umrichter - Primärschütz SW52-1 wird sofort geschlossen und legt an den Umrichter Spannung an (der Umrichter wird gespeist).
- (2) Das Netzspannungsschütz SW88 wird geöffnet (trennt den Motor vom Netz).
- (3) Nach der Zeit t2 (vom Umrichter zum benötigte Zeit + 0,2 Sekunden) wird das Umrichter - Sekundärschütz SW52-2 geschlossen.
- (4) Nach der Zeit t3 time ($H13 + 0,2$ Sekunden) beginnt der Umrichter mit dem Antrieb und der Motor wird vom Umrichter auf die Sollfrequenz gesteuert.

Zeitlicher Ablauf:



Die modifizierten Parameter sind:

Code	Daten	Beschreibung
F02	1	RUN-Befehl über Anschlussklemmen (Digitaleingänge)
F03	<i>Motordaten</i>	Maximalfrequenz
F04	<i>Motordaten</i>	Grundfrequenz
F05	<i>Motordaten</i>	Nennspannung
F07	15 s (zum Beispiel)	Beschleunigungszeit
F08	15 s (zum Beispiel)	Verzögerungszeit
E01	0	Mehrgeschwindigkeitsfunktion SS1, Anschlussklemme X1 zugeordnet (Digitaleingang)
E02	40	Umschaltfolgebefehl ISW50, Anschlussklemme X2 zugeordnet (Digitaleingang)
E20	12	Funktion SW52-1, Anschlussklemme Y1 zugeordnet (Digitalausgang)
E21	13	Funktion SW52-2, Anschlussklemme Y2 zugeordnet (Digitalausgang)
E22	11	Funktion SW88, Anschlussklemme Y3 zugeordnet (Digitalausgang)
E46	1	Spracheinstellung (englische Sprache eingestellt)
C05	10 Hz (zum Beispiel)	Ist Anschlussklemme X1 EIN, wird Drehzahl C05 eingestellt
P01	<i>Motordaten</i>	Anzahl Motorpole
P02	<i>Motordaten</i>	Motorleistung
P03	<i>Motordaten</i>	Motor-Nennstrom
P06	<i>Motordaten</i>	Motor-Leerlaufstrom (z.B. 50% von P03). Bei Selbstoptimierung 2 wird P06 automatisch berechnet.
H13	2 Sekunden	Wiederanlaufzeit

6.2.2 Festfrequenz einstellen (1 bis 7 Stufen)

Durch die Kombination von EIN/AUS-Zuständen digitaler Eingangssignale (SS1), (SS2) und (SS4) wird einer von acht verschiedenen Frequenzbefehlen ausgewählt, die zuvor durch sieben Parameter C05 bis C11 definiert wurden (Festfrequenzen 1 bis 7). Hiermit kann der Umrichter den Motor mit acht verschiedenen voreingestellten Drehzahlen betreiben.

Die nachstehende Tabelle listet die Frequenzen auf, die über die Kombinationen von (SS1), (SS2) und (SS4) möglich sind. In der Spalte "Ausgewählte Frequenz" stellt "keine Festfrequenz" die Referenzfrequenz dar, die durch Frequenzbefehl 1 (F01), Frequenzbefehl 2 (C30) oder anderen vorgegeben wurde. Einzelheiten siehe Blockdiagramm in Abschnitt 4.2 "Frequenz Antriebsfrequenzbefehlsgenerator."

Anschluss [X3] (Parameter E03)	Anschluss [X2] (Parameter E02)	Anschluss [X1] (Parameter E01)	Ausgewählte Frequenz
2 (SS4)	1 (SS2)	0 (SS1)	
AUS	AUS	AUS	Keine Festfrequenz
AUS	AUS	EIN	C05 (Festfrequenz 1)
AUS	EIN	AUS	C06 (Festfrequenz 2)
AUS	EIN	EIN	C07 (Festfrequenz 3)
EIN	AUS	AUS	C08 (Festfrequenz 4)
EIN	AUS	EIN	C09 (Festfrequenz 5)
EIN	EIN	AUS	C10 (Festfrequenz 6)
EIN	EIN	EIN	C11 (Festfrequenz 7)

6.2.3 Einstellen des PID – Reglers

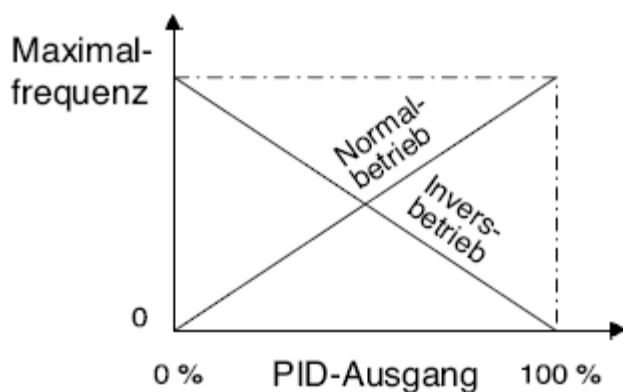
Um den PID Regler einzustellen müssen folgende Parameter gesetzt werden:

J01. PID Regelung (Modus)

Diese Funktion bestimmt den Operationsmodus des PID – Reglers. Die Alternativen sind:

- 0 PID inaktiv
- 1 PID aktiv, Normalbetrieb
- 2 PID aktiv, Inversbetrieb

Ausgangsfrequenz des Frequenzumrichters





J02. Prozesswert

Dieser Parameter bestimmt die Quelle des PID Sollwertes

0	Einstellung über das Keypad
1	PID Sollwert 1
3	Einstellung über Klemmenbefehl (up) / (down)
4	PID Sollwert über Kommunikation

Wenn J02 auf 1 gesetzt ist, muss der Anschluss des Signals festgelegt werden. Dazu muss eine der folgenden Funktionen auf 3 programmiert werden. (PID Sollwert 1):

E61 auf 3 für Klemme 12 (0 bis 10V DC)
E62 auf 3 für Klemme C1 (4 bis 20mA)
E63 auf 3 für Klemme V2 (0 bis 10 V DC)

Das zweite Signal welches festgelegt werden muss, ist die PID Rückführung. Dies wird analog zu der Funktion für den Sollwert festgelegt:

E61 auf 5 für Klemme 12 (0 bis 10V DC)
E62 auf 5 für Klemme C1 (4 bis 20 mA)
E63 auf 5 für Klemme V2 (0 bis 10V DC)

Achtung: Wenn Sie diese Funktionen mit gleichen Werten parametrieren ist die priorisierte Reihenfolge E61 > E62 > E63.

J03. PID Regelung (P-Anteil)

Dieser Parameter dient zur Einstellung der Proportionalverstärkung des Reglers.

Dieser Wert sollte während der Inbetriebnahme eingestellt werden, sein Wert ist applikationsabhängig.

J04. PID Regelung (I-Anteil)

Diese Funktion bestimmt die Integrationszeit des Reglers.

Dieser Wert sollte während der Inbetriebnahme eingestellt werden, sein Wert ist applikationsabhängig.

J05. PID Regelung (D-Anteil)

Diese Funktion bestimmt den Differentialanteil des Reglers.

Dieser Wert sollte während der Inbetriebnahme eingestellt werden, sein Wert ist applikationsabhängig.

J06. PID Regelung (Rückführungsfilter).

Diese Funktion bestimmt die Zeitkonstante des Rückführungsfilters.

Dieser Wert sollte während der Inbetriebnahme eingestellt werden, sein Wert ist applikationsabhängig.

Die folgenden 3 Parameter sind speziell für Pumpen Applikationen.

Diese Funktionen stellen die Funktion "Stopp bei niedriger Durchflussrate" ein. Diese Funktion stoppt den Umrichter wenn keine oder nur eine geringe Menge gefördert wird.

Stop bei niedriger Durchflussrate

Parameter J15, J16, J17 siehe nachstehend.

Wenn z. B. durch geringe Durchflussraten (J15) der Druck im System ansteigt und die hierfür eingestellte Zeit (J16) nicht erreicht wird die Ausgangsfrequenz des Umrichters auf 0 Hz abgesenkt und die Ausgangsstufe am Umrichter abgeschaltet.

Die PID Regelung selbst bleibt aktiv. Sinkt der Ausgangsdruck wieder und steigt damit die Stellgröße des PID Reglers wieder über die Wiederanlauffrequenz (J17) schaltet sich der Umrichter wieder zu.

Sollte ein digitales Signal benötigt werden das anzeigt, dass der Umrichter aufgrund eines zu geringen Durchflusses angehalten wurde, ist ein digitaler Ausgang mit PID – STP (Funktions-Code 44) zu programmieren.

J15. PID Regelung (Stopp Frequenz bei niedriger Durchflussrate).

Diese Funktion bestimmt die Stoppfrequenz für niedrigen Durchfluss.

J16. PID Regelung (Latenzzeit für Stopp bei niedrigem Durchfluss)

Diese Funktion bestimmt die Zeit nach der, der Umrichter stoppt wenn die Stopp - Frequenz erreicht ist)

J17. PID Regelung (Wiederanlauffrequenz).

Diese Funktion bestimmt den Wert bei welchem der Umrichter sich wieder zuschaltet.

Die Werkseinstellung ist 0 Hz.

Als Beispiel: Vorgabe des Sollwertes über Keypad und Rückführung mittels Messumformer. Dieser wird an den Stromeingang C1 (siehe Bild 2) angeschlossen. Der PID – Regler wird in Normalbetrieb betrieben.

F02= 0 (Start-Stop: Keypad, FWD/REV button)

F07= 1.0 (Beschleunigungszeit1)

F08= 1.0 (Verzögerungszeit 1)

E40= 7.00 (7 bar max.)

E41= 0.00 (0 bar min.)

E43= 10 (PID Sollwert)

PID Parameter:

J01=1 (PID aktiv, Normalbetrieb)

J02=0 (PID Sollwert über das Keypad)

E62=5 (PID Rückführung über Klemme C1)

J03 (PID Regelung P-Anteil)

J04 (PID Regelung I-Anteil)

J05 (PID Regelung D-Anteil)

J06 (PID Rückführungsfilter)

J03, J04, J05 und J06 werden wie im vorangegangenen Abschnitt beschrieben eingestellt.

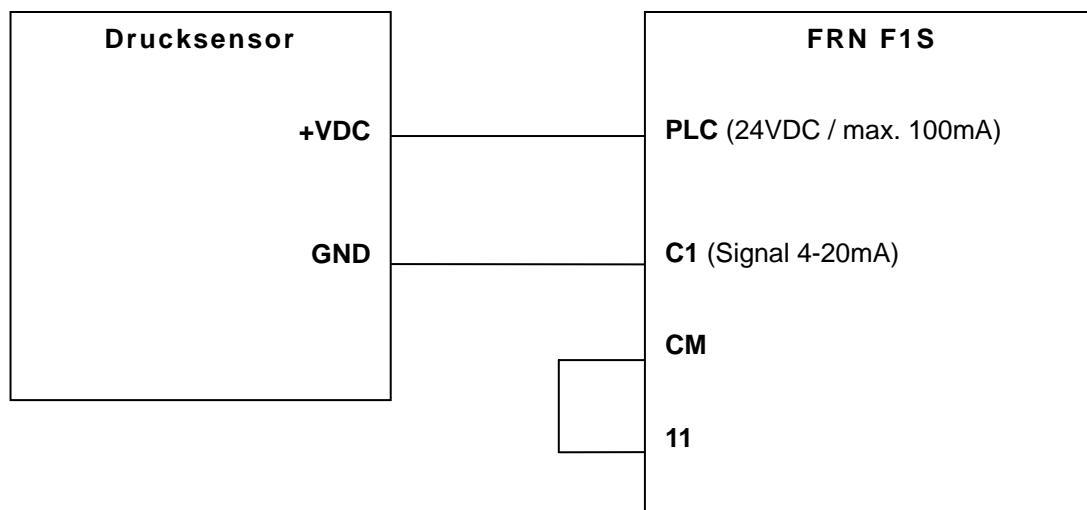


Bild 2. Drucksensor angeschlossen an C1.



7. FEHLERSUCHE

Fehlercode	Bezeichnung der Fehlermeldung	Inhalt der Fehlermeldung
<i>OC1</i>	Überstrom bei Beschleunigung	Der Umrichter-Ausgangsstrom liegt über dem Überstrompegel.
<i>OC2</i>	Überstrom bei Verzögerung	Mögliche Ursachen: 1. Kurzschluss in der Ausgangsphase, 2. F09 zu hoch, 3. Erdschluss in der Ausgangsphase, 4. Alarm wegen EMV-Störung, 5. Beschleunigungs-/Verzögerungszeiten sind zu kurz, 6. Motorlast ist zu hoch.
<i>OC3</i>	Überstrom bei konstanter Drehzahl	
<i>EF</i>	Erdschluss (90 kW oder höher)	Ein Erdschlussstrom im Ausgangskreis wurde entdeckt.
<i>OU1</i>	Überspannung bei Beschleunigung	Die interne Zwischenkreisspannung liegt über dem Überspannungspegel. Mögliche Ursachen: 1. Die Eingangsspannung ist zu hoch, 2. Die Bremslast ist zu hoch, 3. Alarm wegen EMC-Störung, 4. Die Verzögerungszeit ist zu kurz.
<i>OU2</i>	Überspannung bei Verzögerung	
<i>OU3</i>	Überspannung bei konstanter Drehzahl	
<i>LU</i>	Unterspannung	Die Zwischenkreisspannung liegt unter dem Unterspannungspegel.
<i>Lin</i>	Eingangsphasenverlust	Die Spannungsschwankungen zwischen den Eingangsphasen sind zu groß.
<i>OPL</i>	Ausgangsphasenverlust	Eine Ausgangsphase ist nicht angeschlossen oder nicht belastet.
<i>OH1</i>	Kühlkörper überhitzt	Die Temperatur des Kühlkörpers hat den Alarmwert überschritten.
<i>OH2</i>	Von einem externen Gerät ausgegebener Alarm	THR-Alarm an den Klemmen X1 – X5, FWD oder REV.
<i>OH3</i>	Überhitzung im Umrichter	Die Temperatur im Umrichter liegt über dem Alarmwert.
<i>OH4</i>	Motorschutz (PTC-Thermistor)	PTC-Fehler, der eingestellte Pegel wurde überschritten.
<i>FUS</i>	Sicherung durchgebrannt (90 kW oder höher)	Die Sicherung im Umrichter ist durchgebrannt.
<i>PbF</i>	Fehler im Ladestromkreis (55 kW oder höher)	Fehler im Ladekreis des Umrichters.
<i>OL1</i>	Elektronisches thermisches Überlastrelais	Der Umrichter erkennt eine Überlastung des angeschlossenen Motors (zugehörige Parameter F10 bis 12).
<i>OLU</i>	Überlast (Umrichter)	Die Temperatur im Umrichter ist zu hoch oder die Last zu groß.
<i>Er1</i>	Speicherfehler	Beim Schreiben von Daten zum Umrichterspeicher trat ein Fehler auf.
<i>Er2</i>	Bedienteil-Kommunikationsfehler	Kommunikationsfehler zwischen dem Bedienteil und dem Umrichter.
<i>Er3</i>	CPU-Fehler	Die CPU arbeitet nicht ordnungsgemäß.
<i>Er4</i>	Optionskarten-Kommunikationsfehler	Kommunikationsfehler zwischen der Optionskarte und dem Umrichter. Siehe Optionshandbuch.
<i>Er5</i>	Optionskartenfehler	Die Optionskarte erkannte einen Fehler. Siehe Optionshandbuch.
<i>Er6</i>	Fehlerhafte Bedienung	Der Umrichter wurde falsch bedient (evtl. die Einstellung von H96 prüfen).
<i>Er7</i>	Selbstoptimierungsfehler	Die Selbstoptimierung ist fehlgeschlagen (Motoranschlüsse und Motorparameter prüfen. Prüfen, ob Hauptschütze richtig geschlossen sind und ob einem durchgeschalteten Digitaleingang eine Funktion BX oder BBX zugeordnet ist).
<i>Er8</i>	RS485-Kommunikationsfehler	Bei der RS485-Kommunikation ist ein Kommunikationsfehler aufgetreten.
<i>ErF</i>	Datenspeicherungsfehler wegen Unterspannung	Der Umrichter konnte wegen Unterspannung die über das Bedienteil eingestellte Frequenz- bzw. PID-Prozessbefehle nicht speichern.
<i>ErP</i>	RS485-Kommunikationsfehler (Zusatzkarte)	Bei der RS485-Kommunikation über die RS485-Optionskarte ist ein Kommunikationsfehler aufgetreten.
<i>ErH</i>	Leistungsplatinenfehler (55 kW oder höher)	Von einer internen Umrichterplatine verursachter Ausfall.

Einzelheiten siehe FRENIC Eco Anwenderhandbuch (MEH456, Kapitel 8).



8. TECHNISCHE DATEN UND ABMESSUNGEN

8.1 Technische Daten IP20/ IP00

Modell			Spezifikationen														
Typ (FRN_ _ _ F1S-4E)			0,75	1,5	2,2	4,0	5,5	7,5	11	15	18,5	22	30	37	45	55	
Motorenleistung (kW)			*1	0,75	1,5	2,2	4,0	5,5	7,5	11	15	18,5	22	30	37	45	55
Ausgangsgrößen	Nennscheinleistung (kVA)		*2	1,9	2,8	4,1	6,8	9,5	12	17	22	28	33	44	54	64	80
	Nennspannung (V)		*3	3-phasig, 380, 400 V/50 Hz, 380, 400, 440, 460 V/60 Hz (mit AVR-Funktion)													
	Nennstrom (A)		*4	2,5	3,7	5,5	9,0	12,5	16,5	23	30	37	44	59	72	85	105
	Überlastfähigkeit			120 % des Nennstroms für 1 Min.													
	Nennfrequenz			50, 60 Hz													
Eingangsgrößen	Phasen, Spannung, Frequenz	Eingangsspannung	3-phasig, 380 bis 480 V, 50/60 Hz										3-phasig, 380 bis 440 V/50 Hz 3-phasig, 380 bis 480 V/60 Hz				
		Hilfsspannung	1-phasig, 380 bis 480 V, 50/60 Hz										1-phasig, 380 bis 440 V/50 Hz 1-phasig, 380 bis 480 V/60 Hz				
		Hilfsspannung für Lüfter	*5	keine												*10	
	Spannungs-/Frequenzbereich			Spannung: +10 bis -15% (Spannungsunsymmetrie: max. 2%) *9, Frequenz: +5 bis -5%													
	Nennstrom (A)	*6	(mit DCR)	1,6	3,0	4,5	7,5	10,6	14,4	21,1	28,8	35,5	42,2	57,0	68,5	83,2	102
		(ohne DCR)	3,1	5,9	8,2	13,0	17,3	23,2	33,0	43,8	52,3	60,6	77,9	94,3	114	140	
	Erforderliche Eingangsleistung (kVA)		*7	1,2	2,2	3,1	5,3	7,4	10	15	20	25	30	40	48	58	71
Bremsen	Bremsmoment (%)		*8	20									10 bis 15				
	Gleichstrombremse			Startfrequenz: 0,0 bis 60,0 Hz, Bremszeit: 0,0 bis 30,0 s, Bremsstärke: 0 bis 60%													
Zwischenkreisdrossel (DCR)				Optional													
Anwendbare Sicherheitsnorm				EN50178 :1997													
Schutzart (IEC60529)				IP20, Closed UL type 1 (NEMA 1)										IP00, Closed UL type 1 (NEMA 1)			
Kühlart				Natürliche Konvektion		Fremdlüfter											
Masse (kg)				3,1	3,2	3,3	3,4	3,4	5,8	6,0	6,9	9,4	9,9	11,5	23	24	33

Modell			Spezifikationen														
Typ (FRN_ _ _ F1S-4E)			75	90	110	132	160	200	220	280	315	355	400	450	500	560	
Motomennleistung (kW)			*1	75	90	110	132	160	200	220	280	315	355	400	450	500	560
Ausgangsgrößen	Nennscheinleistung (kVA)		*2	105	128	154	182	221	274	316	396	445	495	563	640	731	792
	Nennspannung (V)		*3	3-phasig, 380, 400 V/50 Hz, 380, 400, 440, 460 V/60 Hz (mit AVR-Funktion)													
	Nennstrom (A)		*4	139	168	203	240	290	360	415	520	585	650	740	840	960	1040
	Überlastfähigkeit			120 % des Nennstroms für 1 Min.													
	Nennfrequenz			50, 60 Hz													
Eingangsgrößen	Phasen, Spannung, Frequenz	Eingangsspannung	3-phasig, 380 bis 440 V, 50 Hz oder 3-phasig, 380 bis 480 V, 60 Hz														
		Hilfsspannung	1-phasig, 380 bis 440 V, 50Hz oder 1-phasig 380 bis 480 V, 60 Hz														
		Hilfsspannung für Lüfter	*5	1-phasig, 380 bis 440 V/50 Hz 1-phasig, 380 bis 480 V/60Hz													
	Spannungs-/Frequenzbereich			Spannung: +10 bis -15% (Spannungsunsymmetrie: max. 2%) *9, Frequenz: +5 bis -5%													
	Nennstrom (A)	*6	(mit DCR)	138	164	201	238	286	357	390	500	559	628	705	789	881	990
		(ohne DCR)	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	Erforderliche Eingangsleistung (kVA)		*7	96	114	140	165	199	248	271	347	388	435	489	547	611	686
Bremsen	Bremsmoment (%)		*8	10 bis 15													
	Gleichstrombremse			Startfrequenz: 0,0 bis 60,0 Hz, Bremszeit: 0,0 bis 30,0 s, Bremsstärke: 0 bis 60%													
Zwischenkreisdrossel (DCR)				Standard													
Anwendbare Sicherheitsnorm				EN50178 :1997													
Schutzart (IEC60529)				IP00, UL open type													
Kühlart				Fremdlüfter													
Masse (kg)				34	42	45	63	67	96	98	162	165	282	286	355	360	360



- *1 Vierpoliger Fuji-Standardmotor
 *2 Nennscheinleistung wird unter Annahme der Ausgangs-Nennspannung mit 440 V für die 3-Phasen-400 V-Reihe errechnet.
 *3 Ausgangsspannung kann die Versorgungsspannung nicht überschreiten.
 *4 Eine übermäßig niedrige Einstellung der Taktfrequenz kann zu höherer Motortemperatur oder zum Auslösen des Umrichters durch dessen Überstrombegrenzer-Einstellung führen. Verringern Sie stattdessen die Dauerlast oder Spitzenlast. (Beim Einstellen der Taktfrequenz (F26) auf 1 kHz verringern Sie die Last auf 80 % des Nennwerts.)
 *5 Verwenden Sie die Klemmen [R1, T1] zum Ansteuern von Lüftern über den Zwischenkreis, wie z.B. über einen PWM-Wandler mit hohem Leistungsfaktor. (Bei normalem Betrieb werden die Klemmen nicht benutzt.)
 *6 Berechnet unter Bedingungen nach Fuji-Vorgaben.
 *7 Ermittelt bei Verwendung einer Zwischenkreisdrossel (DCR).
 *8 Durchschnittliches Bremsmoment (variiert mit dem Wirkungsgrad des Motors.)
 *9 Spannungsunsymmetrie (%) = $\frac{\text{Max. Spannung (V)} - \text{Min. Spannung (V)}}{\text{3-Phasen-Spannungsmittelwert (V)}} \times 67$ (IEC61800-3 (5.2.3))
 Ist dieser Wert gleich 2 bis 3 %, verwenden Sie eine Eingangsdrossel (ACR).
 *10 Einphasig, 380 bis 440 V/50 Hz oder einphasig, 380 bis 480 V/60 Hz

8.2 Technische Daten IP54

Modell		Technische Daten															
Typ (FRN□□□F1L-4E)		0,75	1,5	2,2	3,7	5,5	7,5	11	15	18,5	22	30	37	45	55	75	90
Motornennleistung [kW] ^{*1)}		0,75	1,5	2,2	3,7	5,5	7,5	11	15	18,5	22	30	37	45	55	75	90
Ausgangsgrö- ße _n	Nennleistung [kVA] ^{*2)}	1,9	2,8	4,1	6,8	9,5	12	17	22	28	33	44	54	64	77	105	128
	Nennspannung [V] ^{*3)}	3-phasig 380V,400V/50Hz, 380V,400V,440V,460V/60Hz (mit AVR-Funktion)															
	Nennstrom [A] ^{*4)}	2,5	3,7	5,5	9,0	12,5	16,5	23	30	37	44	59	72	85	105	139	168
	Überlastfähigkeit	120% des Nennstroms über 1 min.															
	Nennfrequenz	50, 60 Hz															
Eingangsgrößen	Eingangsspannung	3-phasig, 380 bis 480 V,50/60 Hz											3-phasig, 380 bis 440 V/50 Hz 380 bis 480 V/60 Hz				
	Hilfsspannung	1-phasig, 380 bis 480 V, 50/60 Hz											1-phasig, 380 bis 440 V/50 Hz 380 bis 480 V/60 Hz				
	Hilfsspannung für Lüfter ^{*9)}	-												1-phasig, 380 bis 440 V/50 Hz 380 bis 480 V/60 Hz			
	Spannungs-/ Frequenzbereich	Spannung: +10 bis -15% (Spannungsasymmetrie: 2% oder weniger ^{*8)}), Frequenz: +5 bis -5%															
	Nennstrom [A] ^{*5)}	1,6	3,0	4,5	7,5	10,6	14,4	21,1	28,8	35,5	42,2	57,0	68,5	83,2	102	138	164
	Erforderliche Eingangs- leistung [kVA] ^{*6)}	1,2	2,2	3,1	5,3	7,4	10	15	20	25	30	40	48	58	71	96	114
Bremsen	Bremsmoment ^{*7)} [%]	20										10 bis 15					
	Gleichstrombremse	Startfrequenz: 0,0 bis 60,0 Hz, Bremszeit: 0,0 bis 60,0 Hz, Bremsstärke: 0 bis 60%															
EMV-Filter		Eingehaltene Norm: Störfestigkeit: 2.: Umgebung (EN61800-3: 1996+A11:2000) Ausstrahlung: Klasse A, Gruppe 1 (EN55011: 1998+A1: 1999+A2: 2002)															
Zwischenkreisdrossel (DCR)		Eingangsleistungsfaktor: 86% oder mehr bei 100% Last (Ausgangsnennwert)															
Bedienteil		Multifunktions-Bedienteil (TP-G1W)															
Anwendbare Sicherheitsnorm		EN50178:1997															
Schutzart		IP54(IEC60529) / UL TYP 12(UL50)															
Kühlart		Natürliche Konvektion		Fremdkühlung													
Gewicht / Masse [kg]		12,5	12,5	13	14	14	22	22	24	34	35	40	54	56	74	76	86

Hinweis

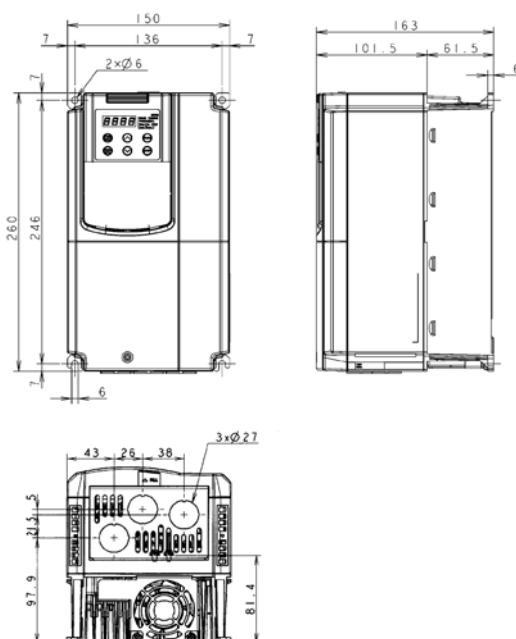
- *1) Vierpoliger Fuji-Standardmotor
 *2) Die Nennscheinleistung wird berechnet, indem die Ausgangsnennspannung für die 3-Phasen-Reihe 400 V mit 440 V angenommen wird.
 *3) Die Ausgangsspannung kann die Versorgungsspannung nicht überschreiten.
 *4) Die Motortemperatur steigt oder die Strombegrenzungsfunktion des Umrichters ist leicht zu bedienen, wenn die Taktfrequenz zu gering eingestellt wird. Zur Vermeidung von hohen Motortemperaturen oder Strombegrenzungsbetrieb muss der Dauer- oder Spitzenwert reduziert werden. Wird die Taktfrequenz (F26) auf 1 kHz oder weniger eingestellt, ist die Last vor Gebrauch auf 80% oder weniger der Nennlast zu reduzieren.
 *5) Berechnet unter den von Fuji angegebenen Bedingungen.
 *6) Erzielt bei Verwendung einer Zwischenkreisdrossel.
 *7) Durchschnittliches Bremsmoment ohne zusätzlichen Bremswiderstand (schwankt mit dem Wirkungsgrad des Motors.)
 *8) Spannungsasymmetrie = $\frac{\text{Max.Spannung[V]} - \text{Min.Spannung[V]}}{\text{Dreiphasen-Spannungsmittelwert[V]}} \times 67\%$ (IEC61800-3 (5.2.3))
 Eine Eingangsdrossel verwenden, wenn dieser Wert 2 bis 3% beträgt.
 *9) Braucht normalerweise nicht angeschlossen zu werden. Verwenden Sie diese Anschlüsse, wenn der Umrichter mit einem regenerativen PWM-Umrichter eingesetzt wird (z.B. Serie RHC).

8.3 Abmessungen

8.3.1 Abmessungen IP20/ IP00

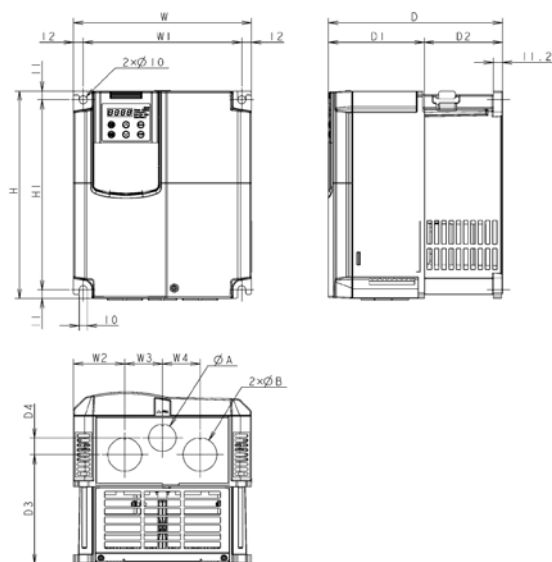
FRN0.75F1S-4 bis FRN5.5F1S-4

Einheit: mm



FRN7.5F1S-4 bis FRN30F1S-4

Einheit: mm

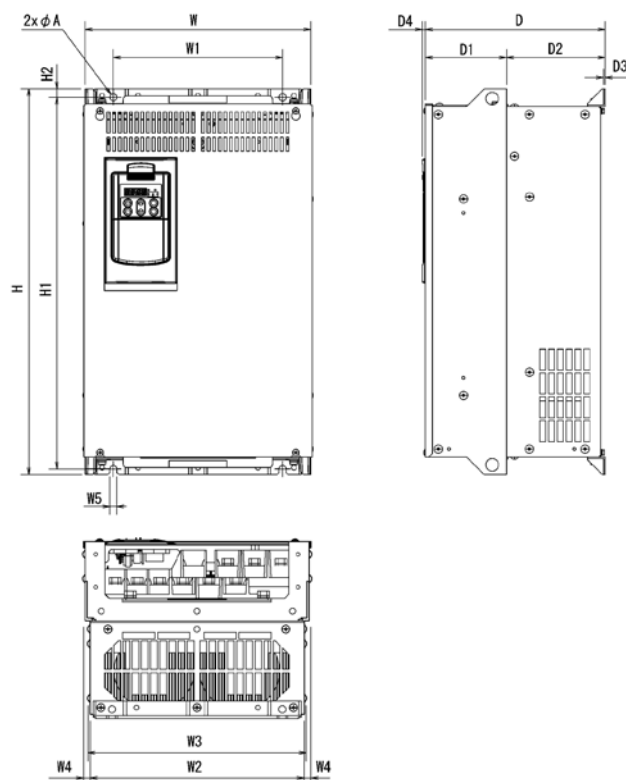


Versorgungs- spannung	Typ	Abmessungen [mm]													
		W	W1	W2	W3	W4	H	H1	D	D1	D2	D3	D4	ØA	ØB
3-Phasen 400V	FRN7.5F1S-4E	220	196	63,5	46,5	46,5	260	238	215	118,5	96,5	141,7	16	27	34
	FRN11F1S-4E											136,7	21	34	42
	FRN15F1S-4E														
	FRN18.5F1S-4E	250	226	67	58	58	400	378		85	130	166,2	2		
	FRN22F1S-4E														
	FRN30F1S-4E													-	-



FRN37F1S-4 bis FRN560F1S-4

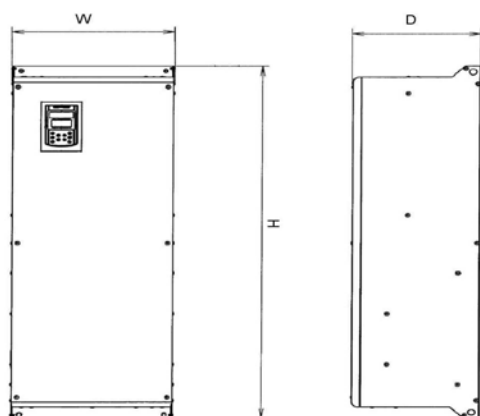
Einheit: mm



Versorgungs- spannung	Umrichter-typ	Abmessungen [mm]																																			
		W	W1	W2	W3	W4	W5	H	H1	H2	D	D1	D2	D3	D4	ØA																					
3-Phasen 400V	FRN37F1S-4E	320	240	304	310,2	8	10	550	530	12	255	115	140	4	4,5	10																					
	FRN45F1S-4E										270		145																								
	FRN55F1S-4E																																				
	FRN75F1S-4E																																				
	FRN90F1S-4E	355	275	339	345,2	13,5	15	740	720	15,5	300	145	180	6	15																						
	FRN110F1S-4E										315	135																									
	FRN132F1S-4E										360	180																									
	FRN160F1S-4E							1000	970		380	200																									
	FRN200F1S-4E	530	430	503	509,2						440	160																									
	FRN220F1S-4E																																				
	FRN280F1S-4E				1400			1370																													
	FRN315F1S-4E																																				
	FRN355F1S-4E																																				
	FRN400F1S-4E																																				
	FRN450F1S-4E	680	580	653													659																				
	FRN500F1S-4E																																				
	FRN560F1S-4E																																				

8.3.2 Abmessungen IP54

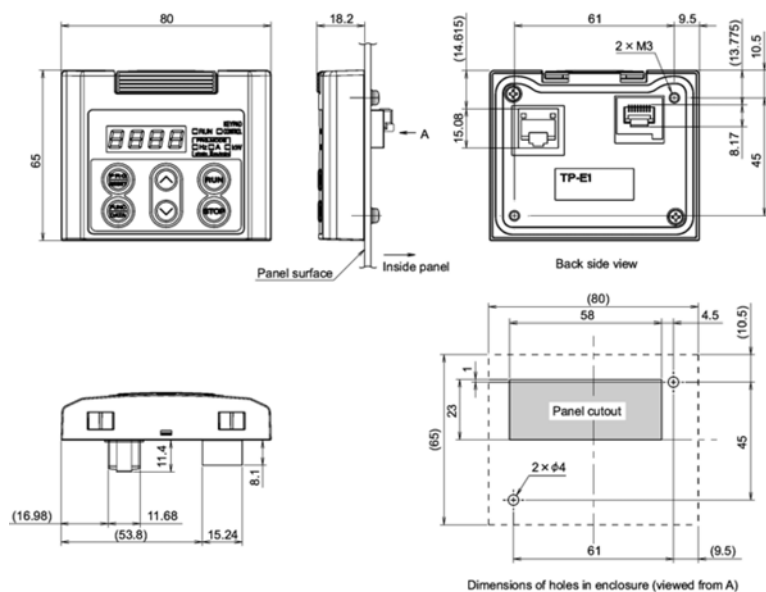
Einheit: mm



Versorgungs- spannung	Umrichter-typ	W	H	D
3-Phasen 200V	FRN0.75F1L-2E	210	500	225
	FRN1.5 F1L-2E			
	FRN2.2 F1L-2E			
	FRN3.7 F1L-2E			
	FRN5.5 F1L-2E			
	FRN7.5F1L-2E	300	600	280
	FRN11F1L-2E			
	FRN15F1L-2E			
	FRN18.5F1L-2E	350	800	320
	FRN22F1L-2E			
	FRN30F1L-2E			
	FRN37F1L-2E	400	1100	360
	FRN45F1L-2E	450	1280	
3-Phasen 400V	FRN0.75F1L-4E	210	500	225
	FRN1.5F1L-4E			
	FRN2.2F1L-4E			
	FRN3.7F1L-4E			
	FRN5.5F1L-4E			
	FRN7.5F1L-4E	300	600	280
	FRN11F1L-4E			
	FRN15F1L-4E			
	FRN18.5F1L-4E	350	800	320
	FRN22F1L-4E			
	FRN30F1L-4E			
	FRN37F1L-4E	400	1100	360
	FRN45F1L-4E			
	FRN55F1L-4E	450	1170	350
	FRN75F1L-4E			
	FRN90F1L-4E	450	1280	360

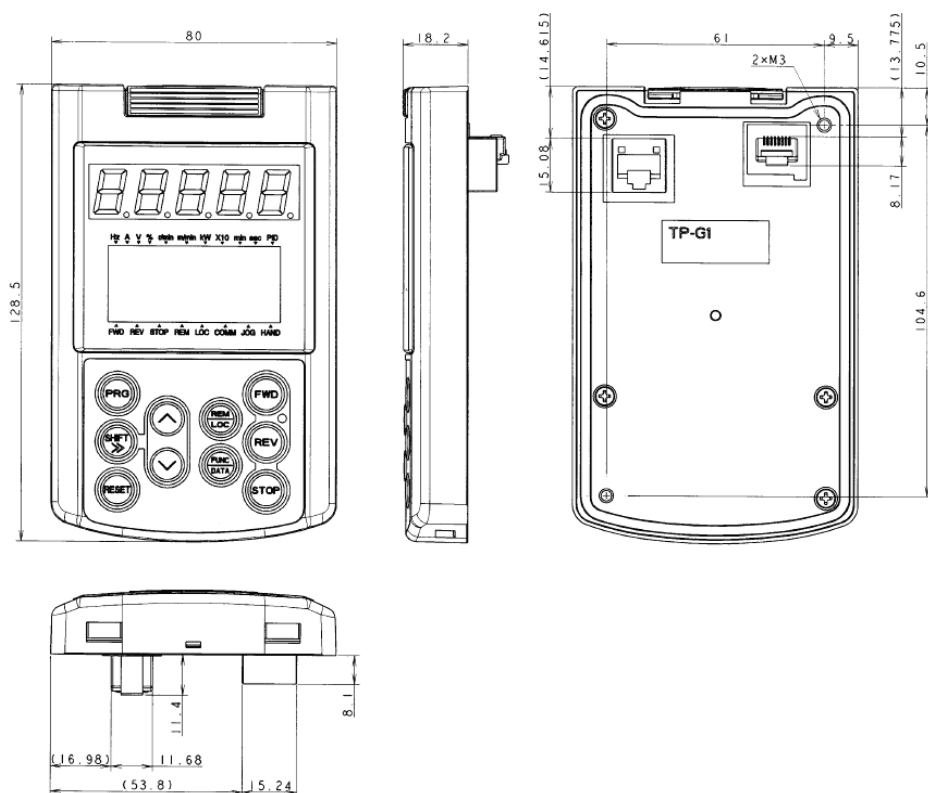
8.3.3 Abmessungen des Bedienteils TP-E1

Einheit: mm



8.3.4 Abmessungen des Bedienteils TP-G1

Einheit: mm



8.3.5 Abmessungen DC Drossel

Drossel Typ	Induktivität mH	Nennstrom A	Anschluss- typ	Schutz klasse IP	Verluste W	Gewicht ca. Kg	Isolation- klasse	B mm	T mm	T1 mm	H mm	L1 mm	L3 mm	d1 mm	d2 mm ²	d2 mm	Bild Nr.
DCRE4-0.4	50	1,5	Klemme	IP00	6,6	0,5	T50/B	60	64	50	65	44	36	3,6x7	2,5		1
DCRE4-0.75	30	2,5	Klemme	IP00	8	0,7	T50/B	66	76	56	70	50	40	4,8x9	2,5		1
DCRE4-1.5	16	4	Klemme	IP00	11,4	1,2	T50/B	66	87	66	70	50	51	4,8x9	2,5		1
DCRE4-2.2	12	5,5	Klemme	IP00	13	1,4	T50/B	78	72	60	80	56	44	4,8x9	2,5		1
DCRE4-4.0	7	9	Klemme	IP00	16	2,1	T50/B	84	96	73.5	86	64	62	4,8x9	2,5		1
DCRE4-5.5	4	13	Klemme	IP00	14,7	2,1	T50/B	84	96	73.5	86	64	62	4,8x9	2,5		1
DCRE4-7.5	3,5	18	Klemme	IP00	25,5	4,5	T50/B	96	110	99.7	95	84	83	5,8X11	2,5		1
DCRE4-11	2,2	25	Klemme	IP00	23	4,5	T50/B	96	110	99.7	95	84	83	5,8X11	4		1
DCRE4-15	1,8	34	Klemme	IP00	27	6	T50/B	120	125	98	115	90	81	5,8X11	10		1
DCRE4-18.5 KL	1,4	41	Klemme	IP00	31	6	T50/B	120	150	98	134	90	81	5,8X11	10		1
DCRE4-18.5 KS	1,4	41	Kabelschuh	IP00	31	6	T50/B	120	150	98	105	90	81	5,8X11		5,5	2
DCRE4-22A KL	1,2	49	Klemme	IP00	33	8,4	T50/B	120	170	118	134	90	91	5,8X11	10		1
DCRE4-22A KS	1,2	49	Kabelschuh	IP00	33	8,4	T50/B	120	170	118	105	90	91	5,8X11		5,5	2
DCRE4-30B KL	0,86	80	Klemme	IP00	85	10,2	T50/B	150	185	126	200	122	103	7x13	35		3
DCRE4-30B KS	0,86	80	Kabelschuh	IP00	85	10,2	T50/B	150	185	126	135	122	103	7x13		10	2
DCRE4-37B KL	0,7	100	Klemme	IP00	100	13,6	T50/B	150	220	132	210	122	131	7x13	50		3
DCRE4-37B KS	0,7	100	Kabelschuh	IP00	100	13,6	T50/B	150	255	132	135	122	131	7x13		10	2
DCRE4-45B KL	0,58	120	Klemme	IP00	90	13,6	T50/F	150	225	152	210	122	131	7x13	50		3
DCRE4-45B KS	0,58	120	Kabelschuh	IP00	90	13,6	T50/F	150	225	152	135	122	131	7x13		10	2
DCRE4-55B KL	0,47	146	Klemme	IP00	109	17	T50/F	174	215	130	235	155	130	7x13	50		3
DCRE4-55B KS	0,47	146	Kabelschuh	IP00	109	17	T50/F	174	215	130	155	155	130	7x13		12	2

Bild 1

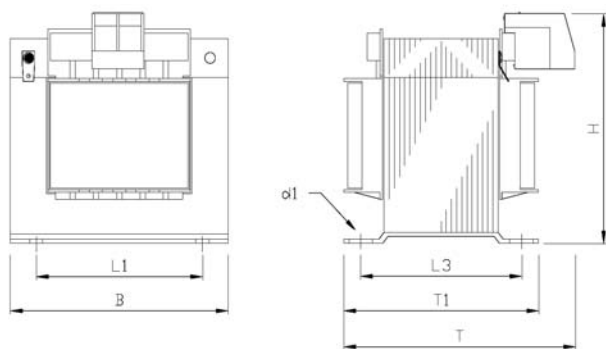


Bild 2

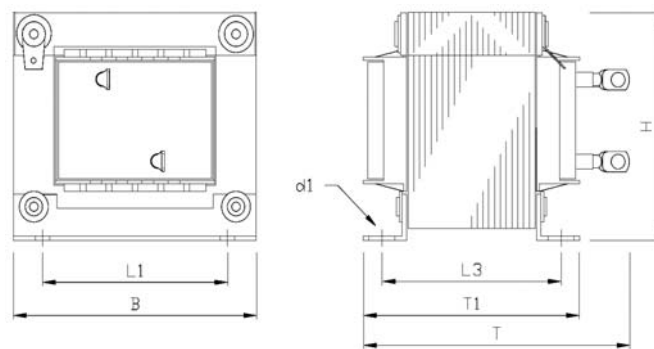
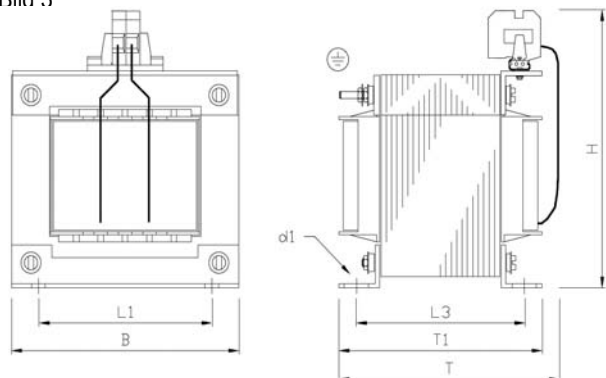


Bild 3



Drossel Typ	W	W1	D	D1	D2	D3	H	Befestigungs- anschluß [mm]	Klemmen- anschluß [mm]	Gewicht [kg]	Bild
DCR4-75C	255± 10	225	106± 2	88±1	125	53±1	145	6	10	12.4	4
DCR4-90C	258± 10	225	116± 2	98±1	130	58±1	145	6	12	14.7	4
DCR4-110C	308± 10	265	118± 4	90±2	140	58±2	155	8	12	18.4	4
DCR4-132C	308± 10	265	126± 4	100±2	150	63±2	180	8	12	22	4
DCR4-160C	357± 10	310	131± 4	103±2	160	65.5±2	190	10	12	25.5	4
DCR4-200C	357± 10	310	141±4	113±2	165	70.5±2	190	10	12	29.5	4
DCR4-220C	357± 10	310	146± 4	118±2	185	73±2	190	10	12	32.5	4
DCR4-280C	350± 10	310	161± 4	133	210	80.5±2	190	M10	16	38	4
DCR4-315C	400± 10	345	146± 4	118	200	73±2	225	M10	16	40	4
DCR4-355C	400± 10	345	156± 4	128±2	200	78±2	225	M10	-	47	5
DCR4-400C	445± 10	385	145± 4	117	213	72.5±2	245	M10	-	52	5
DCR4-450C	440± 10	385	150± 4	122±2	215	75±2	245	M10	-	60	5
DCR4-500C	445± 10	390	165± 4	137±2	220	82.5±2	245	M10	-	70	5
DCR4-560C	270	145	208	170	200	-	480	Ø14 Langloch	Ø15	70	6

Bild 4

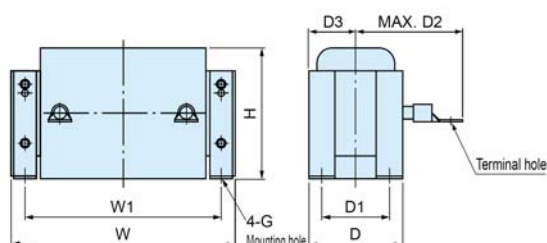


Bild 5

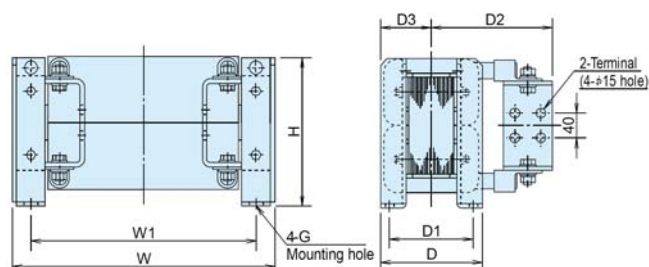
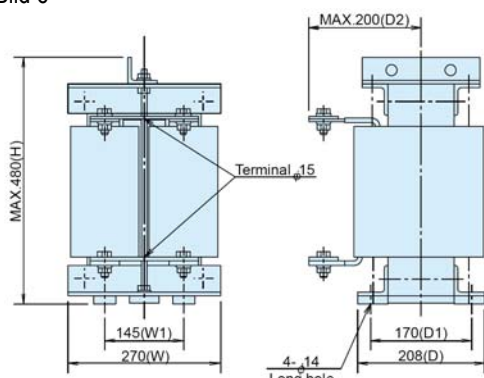


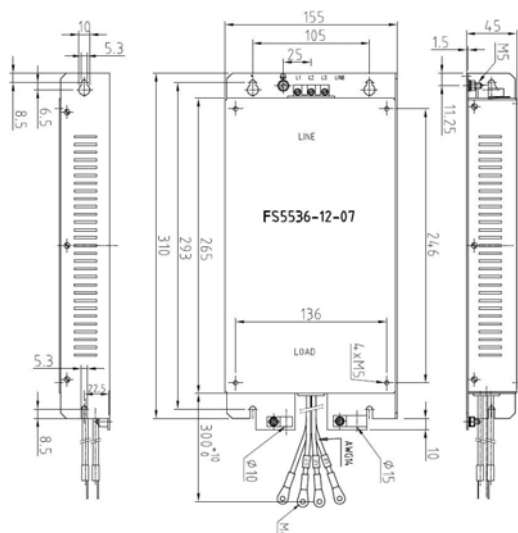
Bild 6



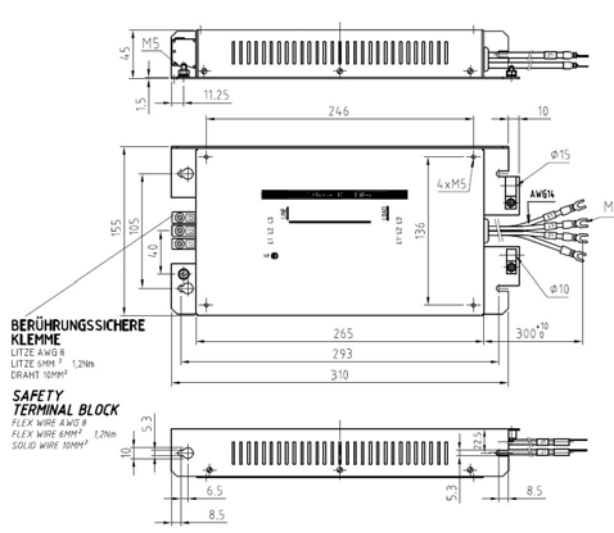
8.3.6 Abmessungen EMV Eingangsfilter

in mm

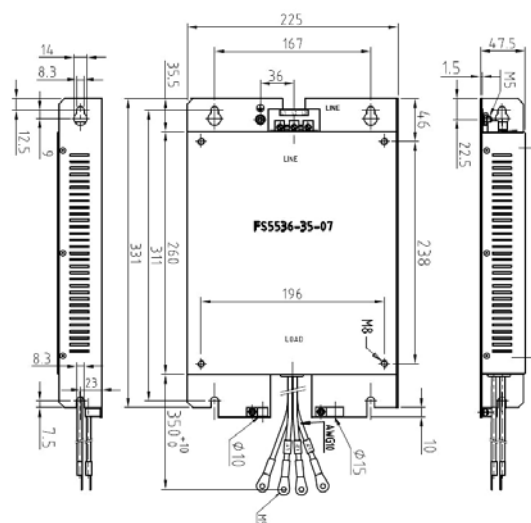
FS5536 – 12 – 07



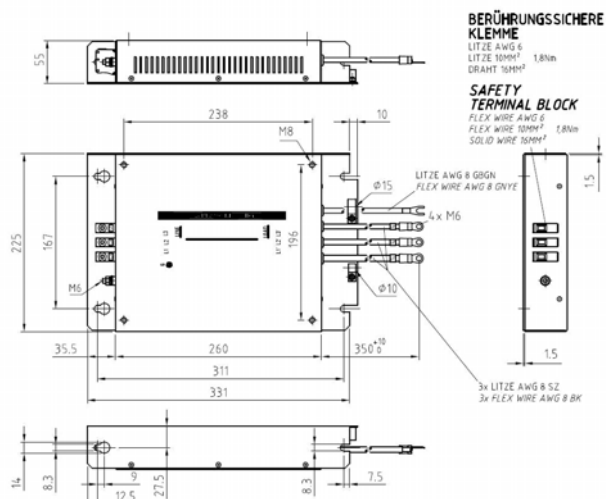
FS21312 – 18 – 07



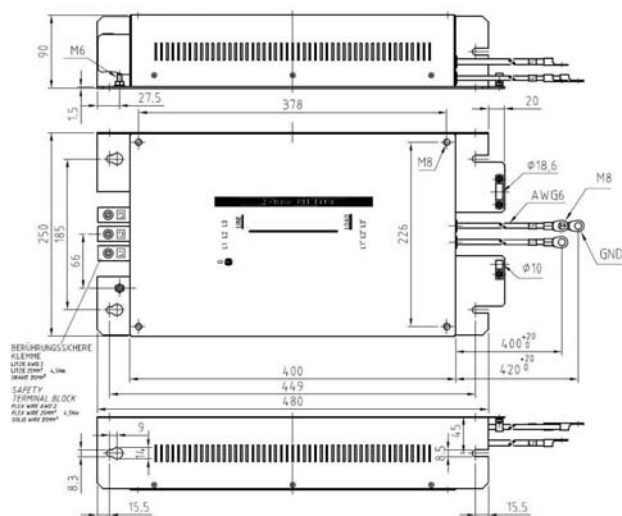
FS5536 – 35 – 07



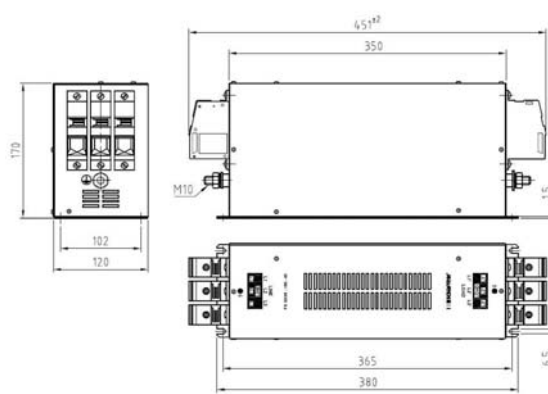
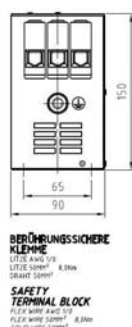
FS21312 – 44 – 07



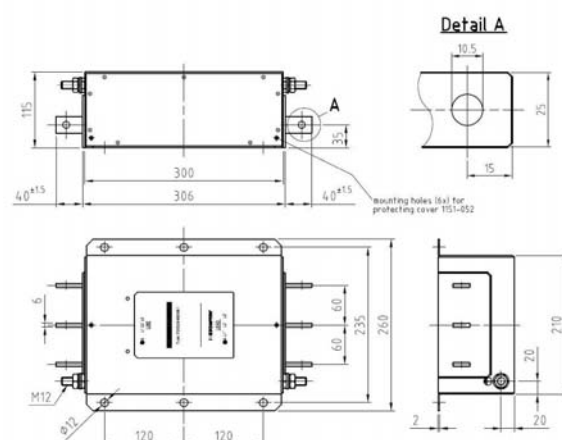
FS21312 – 78 – 07



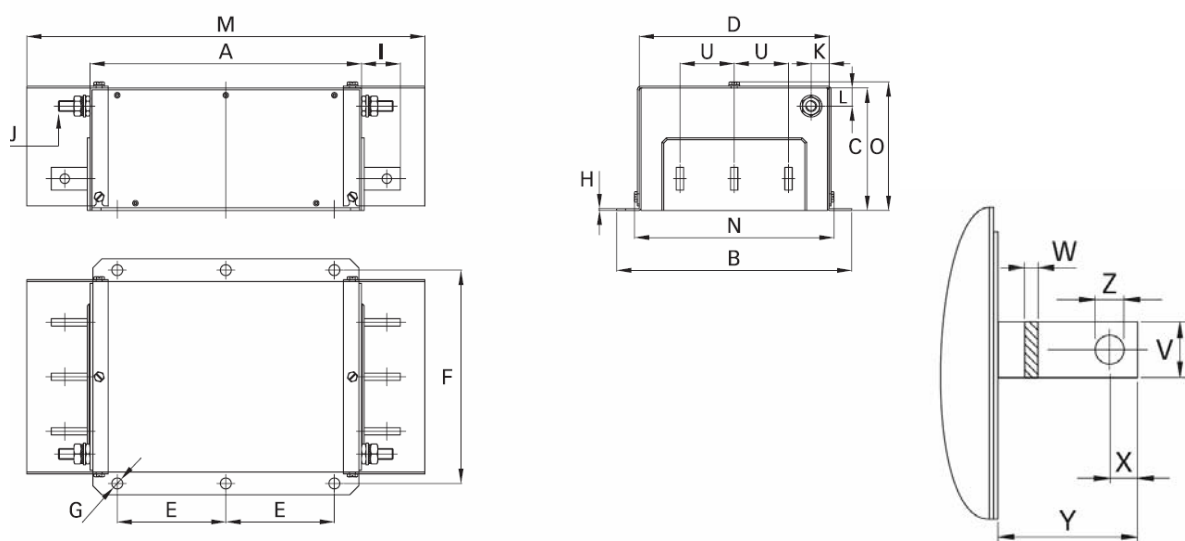
FS5536 – 180 – 40



FS5536 – 400 – 99



FN3359




Dimensions [mm]	FN3359 – 600 – 99	FN3359 – 800 – 99	FN3359 – 1000 – 99
A	300	350	350
B	260	280	280
C	135	170	170
D	210	230	230
E	120	145	145
F	235	255	255
G	Ø12	Ø12	Ø12
H	2	3	3
I	43	53	53
J	M12	M12	M12
K	20	25	25
L	20	25	25
M	440	510	510
N	221	241	241
O	142	177	177
U	60	60	60
W	25	40	40
X	15	20	20
Y	40	50	50
Z	Ø10.5	Ø14	Ø14



9. OPTIONEN

9.1 Optionstabelle

Name der Option		Funktion und Anwendung
Hauptoptionen	Zwischenkreisdrossel (DCRE)	Mit der Zwischenkreisdrossel werden die Oberschwingungen im Eingangsstrom (Netzversorgung) des Umrichters reduziert. Hinweis: Vergessen Sie nicht, vor dem Einbau dieser Option die Brücke zwischen P1 und P(+) zu entfernen..
	Ausgangsfilter (OFLE)	Benutzen Sie einen Ausgangsfilter zwischen Umrichter und Motor, um: 1) die Spannungsschwankung an den Motoreingangsklemmen zu unterdrücken. 2) die durch Oberwellenanteile verursachten Ableitströme von den Motorleitungen zu reduzieren. 3) die Abstrahlungen und/oder induktiven Störungen in den Motorleitungen zu minimieren.. Hinweis: Bei Verwendung eines OFLE ist die Schaltfrequenz des Umrichters (Parameter F26) innerhalb des vom Filterhersteller erlaubten Bereichs einzustellen, da sonst der Filter überhitzt.
	Ferritkernringe (ACL) ...	Mit den Ferritkernringen werden die vom Umrichter abgestrahlten Störungen reduziert..
	EMV-Eingangsfiler	Mit dem EMV-Eingangsfiler hält der Umrichter die europäischen EMV-Richtlinien ein.
	Eingangsdrossel (ACRE)	Die Eingangsdrossel wird auf der Netzseite des Umrichters angeschlossen, wenn die Unsymmetrie zwischen den Phasen der Netzversorgung 2% bis 3% beträgt. $\text{Spannungsunsymmetrie zwischen Phasen (\%)} = \frac{\text{Max. Spannung (V)} - \text{Min. Spannung (V)}}{\text{Dreiphasen - Spannungsmittelwert (V)}} \times 67$
Bedien- und Kommunikationsoptionen	Multifunktionsbedienteil (TP-G1) 	Erlaubt die Überwachung des Betriebszustandes des Umrichters (Spannung, Ausgangsstrom, Eingangsleistung,...), sowie die Einstellung von Parameterwerten in einem Dialogmodus (6 Sprachen verfügbar). Kann drei vollständige Umrichter – Parametersätze speichern. Besitzt ein LCD – Display.
	Verlängerungskabel für Bedienteil (CB-...S)	Das Verlängerungskabel gestattet den abgesetzten Anschluss des Bedienteils an den Umrichter. Es ist in drei verschiedenen Längen lieferbar: 5 m (CB-5S), 3 m (CB-3S) und 1 m (CB-1S).
	RS485-Kommunikationskarte (OPC-F1-RS)	Diese Karte stellt einen zusätzlichen Kommunikationsport zum Anschluss von SPS oder PC bereit.
	DeviceNet-Schnittstellenkarte (OPC-F1-DEV)	Mit dieser Schnittstellenkarte kann der Umrichter mit einem DeviceNet Master kommunizieren.
	ProfiBus DP-Schnittstellenkarte (OPC-F1-PDP)	Mit dieser Karte kann der Umrichter mit einem ProfiBus DP Master kommunizieren.
	LonWorks Schnittstellenkarte (OPC-F1-LNW)	Mit dieser Karte kann der Umrichter mit einem LonWorks Master kommunizieren.
	Relaisausgangskarte (OPC-F1-RY)	Mit dieser Relaisausgangskarte kann der Umrichter mit drei zusätzlichen Relaisausgängen ausgestattet werden
	Loader Software	Windows PC-Software. Erlaubt eine einfachere Einstellung der Umrichter-Funktionswerte sowie Upload/Download aller Funktionswerte zu/von einer Datei.
	Anschluss für externe Kühlung (PB-F1)	Mit diesem Adapter können Sie den FRENIC-Eco so befestigen, dass der Kühlkörper außerhalb des Schanks liegt. Adapter lieferbar für Umrichter mit einer Leistung von max. 30 kW.
	Adapter für Schalttafelmontage (MA-F1)	Mit diesem Adapter kann der FRENIC-Eco über die Befestigungslöcher eines vorher installierten Umrichters befestigt werden (FRENIC5000P11S, 5,5 bis 37 kW).

9.2 EMV Eingangsfilter

Die folgende Tabelle gibt die EMV Eingangsfilter und die EMV Klasse nach Umrichterleistung an.

	Umrichter Type	EMV Eingangsfilter	Klassen der Norm
Dreiphasen 400 V	FRN0,75F1S-4E	FS5536-12-07	C1 leitungsgebunden (20m, 15kHz); C1 abgestrahlt (25m, 15kHz)
	FRN1,5F1S-4E	FS5536-12-07	
	FRN2,2F1S-4E	FS5536-12-07	
	FRN4,0F1S-4E	FS5536-12-07	
	FRN5,5F1S-4E	FS21312-18-07	
	FRN7,5F1S-4E	FS5536-35-07	
	FRN11F1S-4E	FS5536-35-07	
	FRN15F1S-4E	FS21312-44-07	
	FRN18,5F1S-4E	FS5536-50-07	C1 leitungsgebunden (20m, 15kHz); C2 abgestrahlt (25m, 15kHz)
	FRN22F1S-4E	FS21312-78-07	
	FRN30F1S-4E	FS21312-78-07	
	FRN37F1S-4E	FS5536-100-35	C2 leitungsgebunden (10m, 10kHz); C2 abgestrahlt (10m, 10kHz)
	FRN45F1S-4E	FS5536-180-40	
	FRN55F1S-4E	FS5536-180-40	
	FRN75F1S-4E	FS5536-180-40	
	FRN90F1S-4E	FS5536-180-40	
	FRN110F1S-4E	FS5536-250-99	
	FRN132F1S-4E	FS5536-250-99	
	FRN160F1S-4E	FS5536-400-99-1	
	FRN200F1S-4E	FS5536-400-99-1	
	FRN220F1S-4E	FS5536-400-99-1	
	FRN280F1S-4E	FN3359-600-99	C3 leitungsgebunden (100m, 6kHz); C2 abgestrahlt (100m, 6kHz)
	FRN315F1S-4E	FN3359-600-99	
	FRN355F1S-4E	FN3359-800-99	
	FRN400F1S-4E	FN3359-800-99	
	FRN450F1S-4E	FN3359-800-99	
	FRN500F1S-4E	FN3359-1000-99	
	FRN560F1S-4E	FN3359-1000-99	

9.3 Zwischenkreisdrossel (DCR)

Die folgende Tabelle gibt die empfohlenen DC Drosseln für jeden Umrichter nach Leistung an.

	Umrichter Type	Standart DC Drossel
Dreiphasen 400V	FRN0,75F1S-4E	DCRE4-0,75
	FRN1,5F1S-4E	DCRE4-1,5
	FRN2,2F1S-4E	DCRE4-2,2
	FRN4,0F1S-4E	DCRE4-4,0
	FRN5,5F1S-4E	DCRE4-5,5
	FRN7,5F1S-4E	DCRE4-7,5
	FRN11F1S-4E	DCRE4-11
	FRN15F1S-4E	DCRE4-15
	FRN18,5F1S-4E	DCRE4-18,5
	FRN22F1S-4E	DCRE4-22A
	FRN30F1S-4E	DCRE4-30B
	FRN37F1S-4E	DCRE4-37B
	FRN45F1S-4E	DCRE4-45B
	FRN55F1S-4E	DCRE4-55B



KONTAKT INFORMATIONEN

Firmenzentrale Europa

Fuji Electric FA Europe GmbH

Goethering 58
63067 Offenbach/Main
Germany
Tel.: +49 (0)69 669029 0
Fax: +49 (0)69 669029 58
info_inverter@fujielectric.de
www.fujielectric.de

Deutschland

Fuji Electric FA Europe GmbH

Verkaufsgebiet Süd
Drosselweg 3
72666 Neckartailfingen
Tel.: +49 (0)7127 9228 00
Fax: +49 (0)7127 9228 01
hgneiting@fujielectric.de

Schweiz

Fuji Electric FA Schweiz

ParkAltenrhein
9423 Altenrhein
Tel.: +41 71 85829 49
Fax.: +41 71 85829 40
info@fujielectric.ch
www.fujielectric.ch

Firmenzentrale Japan

Fuji Electric Systems Co., Ltd.

Gate City Ohsaki East Tower,
11-2 Osaki 1-chome, Shinagawa-ku,
Tokyo 141-0032
Japan
Tel.: +81-3-5435-7280
Fax: +81-3-5435-7425
www.fesys.co.jp

Fuji Electric FA Europe GmbH

Verkaufsgebiet Nord
Friedrich-Ebert-Str. 19
35325 Mücke
Tel.: +49 (0)6400 9518 14
Fax: +49 (0)6400 9518 22
mrost@fujielectric.de

Spanien

Fuji Electric FA España

Ronda Can Fatjó 5, Edifici D, Local B
Parc Tecnològic del Vallès
08290 Cerdanyola (Barcelona)
Tel.: +34 93 5824333/5
Fax: +34 93 5824344
infospain@fujielectric.de