



COMBIVERT F6

F6ハウジング2主回路取扱説明書

Translation of the original manual
Document 20099887 JP 08



概要

本書ならびに該当するハードウェアとソフトウェアは、KEB Automation KGによって開発されました。同社は、ドキュメント、ソフトウェア、ハードウェアの制作に万全を期していますが、この仕様でお客様の求める効果を上げられることを保証するものではありません。KEB Automation KGは、第三者に通知することなく仕様を変更する権利を留保します。

安全に関するシンボルマーク

操作の中には、設置中、使用中、またはその後に危険を引き起こす可能性のあるものがあります。本書では、このような操作に対し、安全上のシンボルマークを記載しています。シンボルマークのある記述は、安全および重要事項を記載していますので、必ず守ってください。

DANGER

安全上の注意事項を守らない場合、死亡または重傷を受ける危険な状況。

WARNING

安全上の注意事項を守らない場合、死亡または重傷を受ける可能性が想定される場合。

CAUTION

安全上の注意事項を守らない場合、中程度の傷害や軽傷を受ける可能性が想定される場合。

NOTICE

取り扱いを誤った場合、製品の損傷および物的損害の発生が想定される場合。

制限

この記述は、特定の状況が要求事項に対して正しく実行されているか、または、結果が特定の有効範囲に制限される場合に使用されます。



危険、注意には該当しないが、お客様に守っていただきたい事項を、関連する個所に併記します。

その他のシンボル

- ▶ この矢印でアクションステップを開始します。
- / - 項目は黒点またはハイフンでマークされます。
- => 別のチャプターまたは別のページへの相互参照。



その他のドキュメントは、こちらを参照してください。
www.keb.de/service/downloads



法令およびガイドライン

KEB Automation KGでは、EU適合宣言書とインバータ銘板へのCEマーク記載で、基本的な安全要件に準拠していることを確認しています。

EU適合宣言書は、必要に応じて、当社Webサイトからダウンロードできます。

保証と責任

本製品に関する設計、材料、または製造上の欠陥に対する保証と責任は、一般的な販売条件に記載されています。



一般的な販売条件については、下記を参照してください。

www.keb.de/terms-and-conditions



それ以上の合意または仕様については、書面による確認が必要です。

サポート

複数のアプリケーションに対して、想定できるすべての状況を考慮しているわけではありません。さらに詳しい情報、または本書に記載されていない問題が発生した場合は、KEB Automation KGまたはKEB Automation KGの代理店までご連絡ください。

当社製品の故障に起因する貴社あるいは貴社顧客など、当社製品以外の損害、その他業務等に対する保証は当社の保証範囲外となります。

本書に記載されている技術的な内容およびアプリケーションに関するアドバイスは、テストを通じて使用目的についての知識と情報の範囲内で提供されます。ただし、これらは非公式の情報として適用され、特に技術的な変更を加える権利を明示的に保留します。これは第三者の産業財産権の侵害にも適用されます。使用目的への適合性に関する弊社製品の選択は、一般的にお客様側にあります。

特に設定内容を変更された場合は、一部の変更のみであっても、ハードウェア、ソフトウェア共に完全な動作確認を行う必要があります。

著作権

お客様は、取扱説明書ならびに付随する資料や機器を本製品の運転のために使用することができます。著作権については、KEB Automation KGになります。

このKEB Automation KG製品またはその一部には、無料またはオープンソースソフトウェアを含むサードパーティソフトウェアが含まれている場合があります。該当する場合、このソフトウェアのライセンス条項は取扱説明書に含まれています。取扱説明書は弊社Webサイトから無料でダウンロードするか、KEB Automation KGへお問い合わせください。その他の文字商標やロゴは、それぞれの所有者の商標(TM)または登録商標(®)です。

目次

概要	3
安全に関するシンボルマーク	3
その他のシンボル	3
法令およびガイドライン	4
保証と責任	4
サポート	4
著作権	4
目次	5
図目次	8
表目次	9
用語集	11
インバータ/制御盤の規格	13
インバータ製品規格	13
インバータ基本規格	13
インバータ使用環境規格	14
1 安全上の注意事項	15
1.1 対象読者	15
1.2 輸送、保管、適切な取り扱い	15
1.3 設置	16
1.4 配線	17
1.4.1 EMC準拠の設置	18
1.4.2 電圧テスト	18
1.4.3 絶縁測定	18
1.5 起動と操作	19
1.6 保守	20
1.7 修理	21
1.8 廃棄	21
2 製品の特徴	22
2.1 用途	22
2.1.1 残存リスク	22
2.2 目的外の使用	22
2.3 製品概要	23
2.4 ネームプレートの説明	24
2.5 銘板	26
2.5.1 設定可能なオプション	27
3 技術データ	28
3.1 運転条件	28
3.1.1 周囲環境条件	28

3.1.2	振動	29
3.1.3	汚染	29
3.1.4	電氣的動作条件	30
3.1.4.1	ユニット分類	30
3.1.4.2	電磁両立性	30
3.2	230Vクラスのユニットデータ	31
3.2.1	230Vユニットの概要	31
3.2.2	230Vユニットの電圧と周波数	32
3.2.2.1	モータ印加電圧230Vの計算例:	33
3.2.3	230Vユニットの入出力電流/過負荷	33
3.2.3.1	230Vユニットの過負荷特性 (OL)	34
3.2.3.2	230Vユニットのスイッチング周波数毎の最大出力電流 (OL2)	36
3.2.4	230Vユニットの電力損失	40
3.2.5	230Vユニットのヒューズ保護	41
3.3	400Vクラスのユニットデータ	42
3.3.1	400Vユニットの概要	42
3.3.2	400Vユニットの電圧と周波数	43
3.3.2.1	モータ印加電圧400Vの計算例:	44
3.3.3	400Vユニットの入出力電流/過負荷	44
3.3.3.1	400Vユニットの過負荷特性 (OL)	45
3.3.3.2	400Vユニットのスイッチング周波数毎の最大出力電流 (OL2)	47
3.3.4	400Vユニットの電力損失	52
3.3.5	400Vユニットのヒューズ保護	52
3.4	一般的な電気データ	53
3.4.1	230Vユニットのスイッチング周波数と温度	53
3.4.2	400Vユニットのスイッチング周波数と温度	53
3.4.3	主回路/制動トランジスタ機能	54
3.4.3.1	230Vユニットの主回路/制動トランジスタ機能	54
3.4.3.2	400Vユニットの主回路/制動トランジスタ機能	55
3.4.4	ファン	55
3.4.4.1	ファンのオン/オフ動作	56
3.4.4.2	ファンのオン/オフ温度	56
3.4.4.3	ファンの冷却方向	57
3.5	外形寸法と概略重量	58
3.5.1	空冷式標準ヒートシンク	58
3.5.2	空冷式スルーマウントヒートシンクIP20対応	59
3.5.3	空冷式スルーマウントヒートシンクIP54対応	60
3.5.4	スルーマウントヒートシンクIP54対応の取付	61
3.5.5	制御盤への設置	62
3.5.5.1	設置手順	62
3.5.5.2	取り付けスペース	63

4 設置と接続	64
4.1 COMBIVERT F6の概要	64
4.2 主回路の接続	67
4.2.1 電源供給の接続	67
4.2.1.1 主回路端子台X1A	68
4.2.2 保護接地と機能接地	69
4.2.2.1 保護接地	69
4.2.2.2 機能接地	69
4.2.3 AC主電源接続	70
4.2.3.1 三相AC電源	70
4.2.3.2 電源ケーブル	70
4.2.3.3 ハード電源システムに関する注意事項	71
4.2.4 DC電源接続	72
4.2.4.1 端子台X1A DC電源接続	72
4.2.5 モータ接続	73
4.2.5.1 モータの配線	73
4.2.5.2 端子台X1Aモータ接続	74
4.2.5.3 モータケーブルの選定	75
4.2.5.4 AC入力でのモータケーブル長に応じた伝導妨害	75
4.2.5.5 モータ並列運転のモータケーブル長	76
4.2.5.6 モータケーブルのサイズ	76
4.2.5.7 モータの接続	76
4.2.5.8 温度監視とブレーキ制御の接続(X1C)	77
4.2.6 制動抵抗器の接続と使用	79
4.2.6.1 端子台X1A制動抵抗器接続	80
4.2.6.2 制動抵抗器の接続	81
4.2.6.3 温度監視を行わない制動抵抗器の使用	81
4.3 オプション	82
4.3.1 EMCラインフィルタとACリアクトル	82
4.3.2 シールドプレート取付キット	82
4.3.3 スルーマウントヒートシンクIP20対応取付キット	82
4.3.4 スルーマウントヒートシンクIP54対応密閉シール	83
4.3.5 サイドマウント式制動抵抗器	83
5 認定	84
5.1 CEマーク	84
5.2 UL認証	85
5.3 詳細情報とドキュメント	86
6 変更履歴	87

図目次

図1: 銘板	26
図2: 設定可能なオプション	27
図3: OCLレベル216%での過負荷特性 (OL過負荷特性)	34
図4: OCLレベル180%での過負荷特性 (OL過負荷特性)	35
図5: 低出力周波数時の過負荷特性(OL2) 例:インバータサイズ10	37
図6: OCLレベル216%での過負荷特性 (OL過負荷特性)	45
図7: OCLレベル180%での過負荷特性 (OL過負荷特性)	46
図8: 低出力周波数時の過負荷特性(OL2) 例:インバータサイズ15	48
図9: エネルギーフローのブロック図	54
図10: ファンのオン/オフ動作ヒートシンクファンの例	56
図11: ファンの冷却方向	57
図12: 空冷式標準ヒートシンクの外形寸法	58
図13: 空冷式スルーマウントヒートシンクIP20対応の外形寸法	59
図14: 空冷式スルーマウントヒートシンクIP54対応の外形寸法	60
図15: スルーマウントヒートシンクIP54対応の取付	61
図16: 取り付けスペース	63
図17: 制御盤の換気	63
図18: F6ハウジング2の正面図	64
図19: F6ハウジング2の下面図	65
図20: F6ハウジング2 制御カードAPPLICATIONの上面図	66
図21: 入力回路	67
図22: 主回路端子台X1A	68
図23: 保護接地の接続	69
図24: 三相主電源の接続	70
図25: 端子台X1A DC電源接続	72
図26: モータの配線	73
図27: 端子台X1Aモータ接続	74
図28: 対称的なモータケーブル	75
図29: 制御カードAPPLICATIONおよびCOMPACT用端子台X1C	77
図30: 制御カードPRO用端子台X1C	77
図31: ブレーキ制御の接続	78
図32: KTYセンサの接続	78
図33: 端子台X1A制動抵抗器接続	80
図34: 制動抵抗器の接続	81

表目次

表1: ネームプレートの説明	24
表2: 周囲環境条件	28
表3: 振動	29
表4: 汚染	29
表5: ユニット分類	30
表6: 電磁両立性	30
表7: 230Vユニットデータの概要	32
表8: 230Vユニットの入力電圧と周波数	32
表9: ユニットの主回路電圧	32
表10: 230Vユニットの出力電圧と周波数	32
表11: モータ印加電圧230Vの計算例:	33
表12: 230Vユニットの入力電流	33
表13: 230Vユニットの出力電流	33
表14: インバータサイズ10 スイッチング周波数毎の最大出力電流	38
表15: インバータサイズ12 スイッチング周波数毎の最大出力電流	39
表16: インバータサイズ13 スイッチング周波数毎の最大出力電流	39
表17: インバータサイズ14 スイッチング周波数毎の最大出力電流	40
表18: 230Vユニットの電力損失	40
表19: 230V/240Vユニットの保護	41
表20: 400Vユニットデータの概要	43
表21: 400Vユニットの入力電圧と周波数	43
表22: 400Vユニットの主回路電圧	43
表23: 400Vユニットの出力電圧と周波数	43
表24: モータ印加電圧400Vの計算例:	44
表25: 400Vユニットの入力電流	44
表26: 400Vユニットの出力電流	44
表27: インバータサイズ12 スイッチング周波数毎の最大出力電流	49
表28: インバータサイズ13 スイッチング周波数毎の最大出力電流	49
表29: インバータサイズ14 スイッチング周波数毎の最大出力電流	50
表30: インバータサイズ15 スイッチング周波数毎の最大出力電流	50
表31: インバータサイズ16 (2kHz) スイッチング周波数毎の最大出力電流	51
表32: インバータサイズ16 (4kHz) スイッチング周波数毎の最大出力電流	51
表33: 400Vユニットの電力損失	52
表34: 400V/480Vユニットの保護	52
表35: 230Vユニットのスイッチング周波数と温度	53
表36: 400Vユニットのスイッチング周波数と温度	53
表37: 230Vユニットの主回路/制動トランジスタ機能	54
表38: 400Vユニットの主回路/制動トランジスタ機能	55
表39: ファン	55
表40: ファンのオン/オフ温度	56
表41: 標準ヒートシンクの設置手順	62
表42: スルーマウントヒートシンクの設置手順	62

表目次

表43: 最大モータケーブル長.....	75
表44: 230VユニットのEMCラインフィルタとACリアクトル	82
表45: 400VユニットのEMCラインフィルタとACリアクトル	82
表46: シールドプレート取付キット	82
表47: スルーマウントヒートシンクIP20対応用取付キット	82
表48: スルーマウントヒートシンクIP54対応用密閉シール.....	83

用語集

0V	コモン	Endat	Heidenhain社の双方向エンコーダインターフェース
1ph	単相電源	EtherCAT	Beckhoff社のリアルタイムイーサネットバスシステム
3ph	三相電源	Ethernet	リアルタイムバスシステム-プロトコル、コネクタ、ケーブルタイプを定義
AC	AC電流または電圧	FE	機能接地
AFE	2019年7月から、AICからAFEへ名称を変更します	FSoE	EtherCATの機能安全プロトコル
AFEフィルタ	2019年7月から、AICフィルタからAFEフィルタへ名称を変更します	FU	インバータ
AIC	能動連系変換器 (Active Infeed Converter)	GND	基準電位、グラウンド
AICフィルタ	能動連系変換器用フィルタ	GTR7	制動トランジスタ
Application	アプリケーションは、KEB製品の使用目的です。	HFフィルタ (EMCラインフィルタ)	主電源への高周波フィルタ
ASCL	アシンクロナスセンサレスクローズドループ	Hiperface	Sick-Stegmann社の双方向エンコーダインターフェース
Auto motor ident.	モータオートチューニング。抵抗とインダクタンスを測定する	HMI	ヒューマンマシンインターフェース (タッチスクリーン)
AWG	米国ワイヤーゲージ規格	HSP5	PC接続診断用インターフェース
B2B	B2B(企業間取引)	HTL	出力電圧(最大30V)のインクリメンタル信号->TTL
BiSS	センサおよびアクチュエータ用のオープンソースのリアルタイムインターフェース (DIN 5008)	IEC	国際電気標準会議
CAN	フィールドバスシステム	IP xx	IP規格・防水保護構造および保護等級 (xxは等級)
CDF	デューティサイクルに対する総負荷時間の比率	KEB製品	KEB製品はこのマニュアルの対象です。
CDM	補助装置 (制御盤) を含む完全なドライブモジュール	KTY	KTY温度センサ
COMBIVERT	KEBインバータ	Manufacturer	製造元は、KEBです。それ以外の場合は、機械、エンジン、車両、接着剤等のメーカー。
COMBIVIS	パラメータ設定ソフトウェア	MCM	ケーブル断面積のアメリカの測定単位
Customer	お客様はKEBからKEB製品を購入し、KEB製品を自分の製品 (顧客製品) に統合するか、KEB製品を再販します (ディーラ)。	Modulation	周波数変調・振幅変調・パルス変調など信号を変化させる方法
DC	DC電流または電圧	MTTF	平均故障時間
DI	脱イオン水	NN	海面0m
DIN	ドイツ工業規格	OC	過電流
DS 402	CiA DS 402-インバータのCANデバイスプロファイル	OH	オーバーヒート
EMC	電磁両立性	OL	過負荷
Emergency stop	緊急時のインバータのシャットダウン (非通電)	OSSD	出力スイッチング素子;電源(出力)オフを定期的に確認する信号(安全技術)。
Emergency switching off	緊急時の電圧供給をオフにする	PDS	モータを含むパワードライブシステムおよびセンサ
EMS	Energy Management System	PE	保護接地
EN	EN規格	PELV	保護特別低電圧(IEC 60364-4)
Encoder emulation	ソフトウェア上のエンコーダ出力信号	PFD	機能失敗平均確率(EN 61508-1~7)
End customer	最終顧客は、顧客製品のユーザーです。	PFFH	1時間の間に危険故障平均確率(EN 61508-1~7)

PLC	プログラマブルロジックコントローラ
PT100	温度0°Cの時の抵抗値が100Ωの温度センサ
PT1000	温度0°Cの時の抵抗値が1000Ωの温度センサ
PTC	PTCサーミスタ
PWM	パルス幅変調
RJ45	接続数8個の8ピンタイプのコネクタ
SCL	センサレスクローズドループ
SELV	安全超低電圧回路(<60V)
SIL	安全度水準。IEC 61508においてシステムの安全性能を表す尺度で、SIL1からSIL4まで4段階定められ、SIL4が最高の水準です。
SS1	IEC 61800-5-2に準拠した安全規格「Safe stop 1」
SSI	エンコーダ用の同期シリアルインターフェース
STO	IEC 61800-5-2に準拠した安全規格「Safe Torque Off」
TTL	最大5Vの出力電圧を持つインクリメンタル信号
USB	ユニバーサル・シリアル・バス
VARAN	Ethernetベースのバスシステム

インバータ/制御盤の規格

インバータ製品規格

EN 61800-2	Adjustable speed electrical power drive systems - Part 2: General requirements - Rating specifications for low voltage adjustable frequency a.c. power drive systems (VDE 0160-102, IEC 61800-2)
EN 61800-3	Speed-adjustable electrical drives. Part 3: EMC requirements and specific test methods (VDE 0160-103, IEC 61800-3)
EN 61800-5-1	Adjustable speed electrical power drive systems - Part 5-1: Safety requirements - Electrical, thermal and energy (IEC 61800-5-1); German version EN 61800-5-1
EN 61800-5-2	Adjustable speed electrical power drive systems - Part 5-2: Safety Requirements - Functional (IEC 22G/264/CD)
UL 61800-5-1	American version of the EN 61800-5-1 with „National Deviations“

インバータ基本規格

EN 55011	Industrial, scientific and medical equipment - Radio frequency disturbance characteristics - Limits and methods of measurement (CISPR 11); German version EN 55011
EN 55021	Interference to mobile radiocommunications in the presence of impulse noise - Methods of judging degradation and measures to improve performance (IEC/ CISPR/D/230/FDIS); German version prEN 55021
EN 60529	Degrees of protection provided by enclosures (IP Code) (IEC 60529)
EN 60664-1	Insulation coordination for equipment within low-voltage systems Part 1: Principles, requirements and tests (IEC 60664-1)
EN 60721-3-1	Classification of environmental conditions - Part 3-1: Classification of groups of environmental parameters and their severities - Section 1: Storage (IEC 60721-3-1); German version EN 60721-3-1
EN 60721-3-2	Classification of environmental conditions - Part 3: Classification of groups of environmental parameters and their severities - Section 2: Transportation and handling (IEC 104/670/CD)
EN 60721-3-3	Classification of environmental conditions - Part 3: Classification of groups of environmental parameters and their severities; section 3: Stationary use at weatherprotected locations; Amendment A2 (IEC 60721-3-3); German version EN 60721-3-3
EN 61000-2-1	Electromagnetic compatibility (EMC) - Part 2: Environment - Section 1: Description of the environment - Electromagnetic environment for low-frequency conducted disturbances and signalling in public power supply systems
EN 61000-2-4	Electromagnetic compatibility (EMC) - Part 2-4: Environment; Compatibility levels in industrial plants for low-frequency conducted disturbances (IEC 61000-2-4); German version EN 61000-2-4
EN 61000-4-2	Electromagnetic compatibility (EMC) - Part 4-2: Testing and measurement techniques - Electrostatic discharge immunity test (IEC 61000-4-2); German version EN 61000-4-2
EN 61000-4-3	Electromagnetic compatibility (EMC) - Part 4-3: Testing and measurement techniques - Radiated, radio-frequency, electromagnetic field immunity test (IEC 61000-4-3); German version EN 61000-4-3
EN 61000-4-4	Electromagnetic compatibility (EMC) - Part 4-4: Testing and measurement techniques - Electrical fast transient/burst immunity test (IEC 61000-4-4); German version EN 61000-4-4

インバータ/制御盤の規格

EN61000-4-5	Electromagnetic compatibility (EMC) - Part 4-5: Testing and measurement techniques - Surge immunity test (IEC 61000-4-5); German version EN 61000-4-5
EN61000-4-6	Electromagnetic compatibility (EMC) - Part 4-6: Testing and measurement techniques - Immunity to conducted disturbances, induced by radio-frequency fields (IEC 61000-4-6); German version EN 61000-4-6
EN61000-4-34	Electromagnetic compatibility (EMC) - Part 4-34: Testing and measurement techniques - Voltage dips, short interruptions and voltage variations immunity tests for equipment with mains current more than 16 A per phase (IEC 61000-4-34); German version EN 61000-4-34
EN61508-1...7	Functional safety of electrical/electronic/programmable electronic safety-related systems – Part 1...7 (VDE 0803-1...7, IEC 61508-1...7)
EN62061	Safety of machinery - functional safety of electrical, electronic and programmable electronic safety-related systems (VDE 0113-50, IEC 62061)
EN ISO 13849-1	Safety of machinery - safety-related parts of control systems - Part 1: General principles for design (ISO 13849-1); German version EN ISO 13849-1

インバータ使用環境規格

DGUV regulation 3	Electrical installations and equipment
DIN 46228-1	Wire-end ferrules; Tube without plastic sleeve
DIN 46228-4	Wire-end ferrules; Tube with plastic sleeve
DIN IEC 60364-5-54	Low-voltage electrical installations - Part 5-54: Selection and erection of electrical equipment - Earthing arrangements, protective conductors and protective bonding conductors (IEC 64/1610/CD)
DIN VDE 0100-729	Low-voltage electrical installations - Part 7-729: Requirements for special installations or locations - Operating or maintenance gangways (IEC 60364-7-729:2007, modified); German implementation HD 60364-7-729:2009
DNVGL-CG-0339	Environmental test specification for electrical, electronic and programmable equipment and systems
EN 1037	Safety of machinery - Prevention of unexpected start-up; German version EN 1037
EN 12502-1...5	Protection of metallic materials against corrosion - Part 1...5
EN 60204-1	Safety of machinery - electrical equipment of machines Part 1: General requirements (VDE 0113-1, IEC 44/709/CDV)
EN 60439-1	Low-voltage switchgear and controlgear assemblies - Part 1: Type-tested and partially type-tested assemblies (IEC 60439-1); German version EN 60439-1
EN 60947-7-1	Low-voltage switchgear and controlgear - Part 7-1: Ancillary equipment - Terminal blocks for copper conductors (IEC 60947-7-1:2009); German version EN 60947-7-1:2009
EN 60947-8	Low-voltage switchgear and controlgear - Part 8: Control units for built-in thermal protection (PTC) for rotating electrical machines (IEC 60947-8:2003 + A1:2006 + A2:2011)
EN 61373	Railway applications - Rolling stock equipment - Shock and vibration tests (IEC 61373); German version EN 61373
EN 61439-1	Low-voltage switchgear and controlgear assemblies - Part 1: General rules (IEC 121B/40/CDV); German version FprEN 61439-1
VGB R 455 P	Water treatment and use of materials in cooling systems
DIN EN 60939-1	Passive filter units for electromagnetic interference suppression - Part 1: Generic specification (IEC 60939-1:2010); German version EN 60939-1:2010

1 安全上の注意事項

本製品は、最新の安全規則に従って設計、製造されていますが、状況によっては、使用者または第三者の生命、身体への危害を及ぼしたり、機械・装置またはその他の機器を損傷させる可能性があります。

以下の安全に関する注意事項は、電気駆動技術の分野向けに製造業者によって作成されたものです。これらは、地域、国、またはアプリケーション固有の安全規制によって補足することができます。顧客、ユーザー、またはその他の第三者による安全指示を守らないと、これによって引き起こされた製造業者に対するすべての請求が失われます。

NOTICE



安全上および使用上の危険とリスク

- ▶ 取扱説明書を読む！
- ▶ 安全上の注意事項および警告指示を遵守する！
- ▶ 何か不明な点があれば、KEB Automation KGに連絡してください！

1.1 対象読者

本書は、担当される技術者向けです。全ての取り扱い、設置、操作は、熟練された技術者が行ってください。

- 安全上の注意事項の知識と理解。
- 設置および組立のスキル。
- 装置の起動と操作。
- 使用する装置の機能に関する理解。
- 電気駆動技術の危険とリスクの検出。
- DIN IEC 60364-5-54に関する知識。
- 国の安全規則に関する知識。

1.2 輸送、保管、適切な取り扱い

輸送は、本書で指定された環境条件を考慮して、適切に訓練された人が行う必要があります。インバータは、許容できない負荷から保護する必要があります。



全長が75cmを超えるインバータの輸送

適切な補助具なしでフォークリフトで輸送すると、ヒートシンクが曲がる可能性があります。これは、内部コンポーネントの早期劣化または故障につながります。

- ▶ インバータを適切なパレットに載せて輸送します。
- ▶ インバータを積み重ねたり、他の重い物を載せたりしないでください。



インバータには、静電気の影響を受けやすいコンポーネントが含まれています。

- ▶ 接触を避けてください。
- ▶ ESD保護衣を着用してください。

下記の場所ではインバータを保管しないでください

- 腐食性または導電性の液体または気体の近く。
- 直射日光の当たる場所。
- 指定された環境条件外。

1.3 設置

⚠ DANGER



爆発の可能性のある環境で操作しないでください!

- ▶ インバータは爆発の可能性のある環境での使用を目的としていません。

⚠ CAUTION



高重量!

けがをする恐れがあります!

- ▶ 吊り荷の下には絶対に立たないでください。
- ▶ 安全靴を着用してください。
- ▶ チェーンブロックを使用する場合は、それに応じてインバータを固定してください。

装置の損傷を防ぐには:

- インバータが変形したり、絶縁距離が変化していないことを確認してください。
- 機械的な欠陥が発生した場合は、装置を稼働させないでください。
- 湿気やミストがインバータに侵入しないようにしてください。
- ほこりがインバータに侵入しないようにしてください。防塵の制御盤に取り付ける場合は、十分な放熱を確保してください。
- 周囲の安全環境と設置スペースの最小間隔を守ってください。換気口を塞がないでください。
- 指定された保護等級に従ってインバータを取り付けてください。
- 設置や配線の際にインバータに小さな部品が落ちないようにしてください (切粉、ねじなど)。これは、動作中に小さな部品を失う可能性のある機械部品にも当てはまります。
- 接触によるスパークを避けるために、インバータの設置、配線がしっかりと固定されていることを確認してください。
- インバータの上を歩かないでください。
- すべての安全上の注意事項を守ってください!

1.4 配線

⚠ DANGER**端子およびインバータの電圧!****感電による生命の危険!**

- ▶ 電源がオンになっているインバータを作業したり、露出部分に触れたりしないでください。
- ▶ インバータを作業する場合は常に、電源をオフにし、再びオンにならないように確保し、入力端子を測定してインバータの電源が切れていることを確認してください。
- ▶ 回生エネルギーがある可能性があるため、すべてのインバータが停止するまで待ちます。
- ▶ コンデンサの放電時間(5分)を待ちます。DC電源接続(主回路端子)で測定して電圧がないことを確認してください。
- ▶ 個別保護が必要な場合は、インバータに適切な保護装置を取り付けてください。
- ▶ テスト目的であっても、上流の保護装置を絶対にブリッジしないでください。
- ▶ 保護接地導体を常にインバータとモータに接続してください。
- ▶ 操作に必要なすべてのカバーと保護装置を取り付けます。
- ▶ 運転中は制御盤を閉じたままにしてください。
- ▶ 漏れ電流:この製品は、保護接地導体に直流を引き起こす可能性があります。漏れ電流保護装置(RCD)または漏れ電流監視装置(RCM)が直接または間接接触の保護に使用される場合、RCDまたはRCMタイプBのみがこの製品の電源側で許可されます。
- ▶ インバータの漏れ電流 > 3.5mA交流(10mA直流)のインバータは、固定接続用です。保護アース導体は、EN 61800-5-1、EN 60204-1、または DIN IEC 60364-5-54に準拠した高リーク電流の機器の現地の規制に従って設計する必要があります。



システムの設置時に個別保護が必要な場合は、インバータに適切な保護装置を使用する必要があります。

www.keb.de/fileadmin/media/Manuals/knowledge/04_techinfo/00_general/ti_rcd_0400_0002_gbr.pdf



インバータが設置されているシステムには、該当する安全規制に従って、追加の監視および保護装置を設置する必要がある場合があります。技術機器に関する法律、事故防止規制等の指示は、CEマークの付いたインバータでも常に遵守する必要があります。

トラブルのない安全な操作のために、次の指示に従ってください。

- 電気設備は、関連する要件に従って実施するものとする。
- ケーブルサイズとヒューズ容量の最小値/最大値は、使用するアプリケーションに応じてお客様側にて選定する必要があります。
- 配線は75°C以上の高温環境下では、フレキシブル銅ケーブルを使用してください。
- インバータは、最大300Vの中性点/アース(N / PE)ありの相電圧の供給電源にのみ接続できます。より高い電圧の供給電源の場合、対応する絶縁トランスを電源とインバータの間に設置する必要があります。これが遵守されない場合、制御はPELV回路とみなされなくなります。
- 装置または機械の設置者は、既存または新規の配線にて回路がPELVの要件を満たしているか確認する必要があります。
- 電源回路から絶縁されていないインバータ(EN 60721-3-2に準拠)の場合、すべての制御ラインに追加の保護対策(二重絶縁またはシールド、接地、絶縁など)を実施する必要があります。
- 電氣的に絶縁された入力/出力を使用しないコンポーネントを使用する場合、接続するコンポーネント間を同電位化である必要があります(同電位ボンディング)。これを遵守しないと、異常な電流が流れた場合コンポーネントが破損する可能性があります。

1.4.1 EMC準拠の設置

EMC規格で要求されている制限値を守ることがお客様の責任となります。



EMC準拠の設置に関する情報は、下記を参照してください。
www.keb.de/fileadmin/media/Manuals/dr/emv/0000neb0000.pdf



1.4.2 電圧テスト

AC電圧を使用したテスト(EN 60204-1の18.4章に準拠)は、インバータ内のパワー半導体にリスクがあるため、実行しないでください。



無線干渉抑制コンデンサにより、テストジェネレータは電流エラーで即座にオフになります。



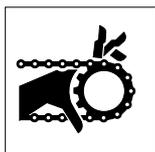
EN 60204-1によれば、すでにテスト済みのコンポーネントを切断することが許可されています。KEB Automation KGのインバータは、製品規格に従って工場から100%電圧テスト済みで出荷されます。

1.4.3 絶縁測定

DC 500Vの絶縁測定(EN 60204-1の18.3章に準拠)は、すべての電源ユニット接続(グリッド接続電位)およびすべての制御接続がPEでブリッジされている場合に許可されます。各デバイスの絶縁抵抗は、技術データに記載されています。

1.5 起動と操作

設置が機械指令の規定に準拠していると判断されるまで、インバータを起動しないでください。EN 60204-1を遵守する必要があります。

⚠ WARNING**ソフトウェア保護とプログラミング！****インバータの意図しない動作による危険！**

- ▶ 特に初めての起動時またはインバータの交換時には、パラメータ設定がアプリケーションに適しているかどうかを確認してください。
- ▶ インバータのソフトウェア機能の保護だけでは不十分です。インバータソフトウェア保護機能以外での対策(リミットスイッチ等)を必ず設置してください。
- ▶ モータ運転スイッチがOFFになっていることを確認してください。

⚠ CAUTION**ヒートシンクと冷却水が高温になっています！****やけどに注意してください！**

- ▶ ヒートシンクの表面を覆い、触れても安全なようにします。
- ▶ 必要に応じて、高温注意などの警告を表示してください。
- ▶ ヒートシンクと冷却回路に触れる前に確認してください。
- ▶ 作業を開始する前に、インバータを冷却してください。

- 運転中は、すべてのカバーとドアを閉めてください。
- インバータで承認されているアクセサリのみ使用してください。
- 端子、ブスバー、ケーブルの端には絶対に触れないでください。



インバータの主回路には、電解コンデンサが使用されています。インバータに1年以上電源を投入していない場合は、下記の指示に従ってください。

www.keb.de/fileadmin/media/Manuals/knowledge/04_techinfo/00_general/ti_format_capacitors_0400_0001_gbr.pdf

**NOTICE**

定格55kW以上のモータを60%以上の負荷で連続運転(S1)した場合、電解コンデンサの劣化が早まります。

- ▶ $U_k = 4\%$ のACリアクトルを使用します。

出力側でのオン/オフ

個々のドライブの場合、保護装置が作動する原因となるため運転中は、インバータとモータの切り替えは行わないようにします。停止での切り替えができない場合は、「スピードサーチ」機能を有効にする必要があります。これはモータが切り替わった後に開始されます(例えば制御リリース切り替え)。

マルチモータドライブでは、切り替えプロセス中に1つのモータが運転している場合、オン/オフの切り替えが許可されます。インバータは、発生する起動電流に対応できるよう選定します。

モータがフリーラン中にインバータの主電源をオンにする場合は、「スピードサーチ」機能を有効にする必要があります。

入力側でのオン/オフ

入力側でインバータを周期的にオン/オフにする必要があるアプリケーションの場合、オン/オフの間隔は最低5分以上空ける必要があります。より短いサイクルタイムでのオン/オフが必要な場合は、KEB Automation KGにお問い合わせください。

短絡抵抗

インバータは、条件付きの短絡保護機能を備えています。内部保護装置をリセットした後、指示どおりの機能が保証されます。

例外:

- 出力に漏電故障や短絡が多発する場合は、ユニットの故障の原因となります。
- 発電機の動作中に短絡が発生した場合(第2象限または第4象限、主回路のフィードバック)、これはユニットの故障の原因となります。

1.6 保守

以下の保守作業は、電気の専門家あるいは指定された作業員が、少なくとも年に1回実行する必要があります。

- ▶ ねじやプラグに緩みがないか確認し、必要な場合増し締めします。
- ▶ ヒートシンクや冷却ファンにごみやほこりが堆積していないか確認します。
- ▶ 制御盤の吸気、排気口のフィルタの確認と清掃をします。
- ▶ 冷却ファンに異常音、異常振動がないか確認します。異常がある場合は、新品交換の必要があります。
- ▶ 水冷インバータの接続コネクタに腐食がないことを確認します。必要な場合新品に交換してください。水冷インバータを長期間使用しない場合は、冷却回路は完全に水抜きする必要があります。0°C未満の温度では、エアーで冷却回路の水抜きをする必要があります。

1.7 修理

故障、異音、異臭が発生した場合は、責任者に連絡してください！

DANGER



不正な交換、修理、改造！

予期せぬ誤動作！

- ▶ インバータの機能は、パラメータの設定によって異なります。アプリケーションの知識なしにパラメータの設定変更をしないでください。
- ▶ 変更または修理は、必ず弊社の担当者にご依頼ください。
- ▶ メーカー純正部品のみを使用してください。
- ▶ これに違反した場合、もたらされる結果の信頼性が損なわれます。

故障の場合は機械・装置メーカーにお問い合わせください。使用されているインバータのパラメータ設定を知っているのは機械・装置メーカーになります。適切な交換または、メンテナンスを行うことができます。

1.8 廃棄

KEB Automation KGの電子デバイスは、産業処理の専門的な機器になります(B2Bデバイス)。B2Bデバイスのメーカーは、2018年8月14日以降に製造されたデバイスを回収してリサイクルする義務があります。原則として、これらのデバイスは地方自治体の収集場所に引き渡すことはできません。



お客様とKEB Automation KG間で特別な契約または強制的な法規制がない場合は、図のようなマークが付いた製品はKEB Automation KGへ返却できます。製品の返却先については下記のリストで確認できます。送料はお客様負担となります。返却後に、適切にリサイクルおよび廃棄されます。

下記の表は、各国毎の注文番号を示しています。対応するKEB Automation KGの返却先住所は、弊社のWebサイトに記載されています。

Withdrawal by	WEEE-Reg.-No.	Keyword
Austria		
KEB Automation GmbH	ERA: 51976	Stichwort „Rücknahme WEEE“
France		
RÉCYLUM - Recycle point	ADEME: FR021806	Mots clés „KEB DEEE“
Germany		
KEB Automation KG	EAR: DE12653519	Stichwort „Rücknahme WEEE“
Italy		
COBAT	AEE: (IT) 19030000011216	Parola chiave „Ritiro RAEE“
Spain		
KEB Automation KG	RII-AEE 7427	Palabra clave „Retirada RAEE“
Česko		
KEB Automation KG	RETELA 09281/20 ECZ	Klíčové slovo: Zpětný odběr OEEZ

梱包材は、紙および段ボールの梱包材にリサイクルされます。

2 製品の特徴

COMBIVERT F6シリーズは、同期モータおよび誘導モータの動作に最適化されたインバータです。コンビバートは、安全機能モジュールを追加することで、機能安全規格の安全機能(STO,SS1,SBC等)に対応することができます。また、さまざまなフィールドバスシステムに対応しています。制御方式(APPLICATION,COMPACT,PRO)で、パラメータの基本構成は同じになります。

コンビバートは低電圧指令の要件を満たしています。EN 61800-5-1安全規格に適用されます。

コンビバートは、EN 61800-3に準拠した製品です。この製品は、住宅地で無線干渉を引き起こす可能性があります。この場合、利用者は適切な対策を講じる必要があります。

カテゴリに応じて、機械指令、EMC指令、低電圧指令、およびその他のガイドラインと規制を遵守する必要があります。

2.1 用途

三相モータの速度制御とトルク制御のために設計されています。本製品は制御盤または機械に取り付けて使用する設計となっています。

接続に関する条件および技術情報は、取扱説明書ならび銘板に記載されていますので、必ず守ってください。

KEB Automation KGが使用する半導体とコンポーネントは、産業用製品専用として選定・設計されています。

制限

KEBコンビバートが例外的な状況で動作する機械に使用されたり、生命維持装置や特殊な安全性が求められる場合は、必要な信頼性や安全性はその機械・装置の設計者によって確実なものとしていただく必要があります。

2.1.1 残存リスク

インバータは、目的の用途で使用しても、故障、誤ったパラメータ設定、接続の場合に予期しない動作状況になる可能性があります。その場合、下記のような状況が起こりうる可能性があります。

- 逆回転
- モータ速度の超過
- モータの仕様を超えての運転
- モータが停止状態でも電圧の印加
- 自動スタート

2.2 目的外の使用

本製品に他の電氣的負荷の接続や操作は行わないでください。故障および不具合をきたす恐れがあります。また、仕様・条件の範囲を超えて運転されないようご注意願います。

2.3 製品概要

本取扱説明書では、下記の製品の主回路について説明します。

製品の種類:	インバータ
シリーズ:	COMBIVERT F6
出力範囲:	2.2~7.5 kW / 230V 4~15 kW / 400V
ハウジングタイプ	2

COMBIVERT F6の特徴は下記になります。

- 速度フィードバック(エンコーダ)ありなしのオープンループまたはクローズドループ制御での、三相モータ(誘導伝導機、同期モータ)の運転
- フィールドバスシステムEtherCAT、VARAN、PROFINET、POWERLINKまたはCANに対応しています。
- 制御方式(APPLICATION,COMPACT,PRO)で同じパラメータの構成
- 広い動作温度範囲
- IGBTパワーユニット採用により、スイッチングロスが極めて小さい
- 高スイッチング周波数でも低ノイズ
- ヒートシンクの冷却方式が選択可能
- 温度制御による冷却ファン運転ON/OFF、簡単に交換可能
- モータ起動時の電流を抑えるためにトルク制限とSカーブを設定可能
- COMBIVERTシリーズの過電流、過電圧、地絡、過熱に対する一般的な保護機能
- アナログ入出力、デジタル入出力、リレー出力(ポテンシャルフリー)、ブレーキ制御と供給、ヒューズ、KTYまたはPTC接続によるモータ保護、2つのエンコーダインターフェース、診断インターフェース、フィールドバスインターフェース(制御カードのタイプによる)
- EN 61800-5-2に準拠した安全機能搭載

2.4 ネームプレートの説明

xx F6 xx-x xx-x

冷却方式	1: 空冷式標準ヒートシンク	
	2: 水冷式標準ヒートシンク	
	3: 空冷式スルーマウントヒートシンク (盤外のヒートシンク部分 IP54)	
	4: 水冷式スルーマウントヒートシンク (盤外のヒートシンク部分 IP54)	
	5: 空冷式スルーマウントヒートシンクIP20	
	6: 水冷式スルーマウントヒートシンク 制動抵抗器付 (盤外のヒートシンク部分 IP54)	
	7: 油冷式スルーマウントヒートシンク (盤外のヒートシンク部分 IP54)	
	9: 水冷式標準ヒートシンク 制動抵抗器付	
	A: 水冷式スルーマウントヒートシンク 制動抵抗器付 バージョン2 (盤外のヒートシンク部分 IP54)	
	B: 水冷式標準ヒートシンク 制動抵抗器付 バージョン2	
インターフェースのタイプ	APPLICATION	
	1: マルチエンコーダインターフェース、CAN ^{® 2)} 、リアルタイム・イーサネット・バスモジュール ³⁾	
	COMPACT	
	1: マルチエンコーダインターフェース、CAN ^{® 2)} 、STO、EtherCAT ^{® 1)}	
	2: マルチエンコーダインターフェース、CAN ^{® 2)} 、STO、VARAN	
	PRO	
3: マルチエンコーダインターフェース、CAN ^{® 2)} 、リアルタイム・イーサネット・インターフェース ³⁾ 、RS485ポテンシャルフリー		
4: エンコーダなし、CAN ^{® 2)} 、リアルタイム・イーサネット・インターフェース ³⁾ 、安全リレー		
5: マルチエンコーダインターフェース、CAN ^{® 2)} 、リアルタイム・イーサネット・インターフェース ³⁾ 、安全リレー		
スイッチング周波数、ピーク出力電流率、過電流トリップ率	0: 2 kHz / 125% / 150%	6: 8 kHz / 150% / 180%
	1: 4 kHz / 125% / 150%	7: 16 kHz / 150% / 180%
	2: 8 kHz / 125% / 150%	8: 2 kHz / 180% / 216%
	3: 16 kHz / 125% / 150%	9: 4 kHz / 180% / 216%
	4: 2 kHz / 150% / 180%	A: 8 kHz / 180% / 216%
	5: 4 kHz / 150% / 180%	B: 16 kHz / 180% / 216%
電源入力方式	1: 三相 230V AC/DC (制動トランジスタ搭載)	
	2: 三相 230V AC/DC (制動トランジスタなし)	
	3: 三相 400V AC/DC (制動トランジスタ搭載)	
	4: 三相 400V AC/DC (制動トランジスタなし)	
ハウジングタイプ	2~9	
安全機能	1: 安全機能モジュールタイプ1/制御方式Kの場合は、安全機能STOのみ対応。	
	3: 安全機能モジュールタイプ3	
	4: 安全機能モジュールタイプ4	
	5: 安全機能モジュールタイプ5	
制御方式	A: APPLICATION	
	K: COMPACT	
	P: PRO	
シリーズ	COMBIVERT F6	
インバータサイズ	10~33	

表1: ネームプレートの説明

- 1)  EtherCAT[®]は、ドイツのBeckhoff Automation GmbHからライセンス供与された登録商標および特許技術です。
- 2)  CANopen[®]は、AUTOMATION-International Users and Manufacturers Group e.V.におけるCANの登録商標です。
- 3) リアルタイム・イーサネットバスモジュール/リアルタイム・イーサネット・インターフェースには、ソフトウェア(パラメータfb68)を使用して設定できる各種フィールドバスコントロールが含まれています。



ネームプレートは注文コードとしては使用されず、識別のためにのみ使用されます。

2.5 銘板

① ②

F6 Made in Germany
by KEB Automation KG
32683 Barntrup

KEB

Input AC 3 PH 50/60Hz ③
400V/66A UL: 480V/71A

Output AC 3 PH 0...Uin/60A UL: 65A ④
42kVA 0...599Hz IP20

Mat.No.00F6000-CMAT/20F6K13-3413 (1W) ⑤
SWC09 AK17 LIM WSTD PSTD LSTD ⑥

⑦
⑧
306908465 / 2268568 / 2020/36/0010

⑬ ⑫ ⑪ ⑩ ⑨
CE **FS** **EAC** **UL** **US** E167544
LISTED IND. CONT. Use 75°C copper wires only!
EQ. 5D72

対応番号の説明	
1	インバータのシリーズ
2	製造者の識別
3	インバータ入力側定格値
4	インバータ出力側定格値
5	製品番号、基本ユニット⇒「2.4 ネームプレートの説明」バージョン番号
6	設定可能なオプションまたは顧客の製品番号/バージョン ⇒「2.5.1 設定可能なオプション」
7	バーコードインターリーブ2/5
8	シリアル番号、注文番号、製造年と製造週、製造工場
9	UL認証
10	廃棄情報
11	EAC認証
12	FS認証
13	CE認証
図1: 銘板	

2.5.1 設定可能なオプション

機能	特性値	説明
ソフトウェア	SWxxx	インバータのソフトウェアバージョン
オプション	Axxx	選択されたオプション
	NAK	オプションなし
出力周波数リミット	LIM	出力周波数599Hzリミットあり
	ULO	出力周波数599Hzリミットなし
保証	WSTD	保証 - 標準
	Wxxx	保証 - 延長保証
パラメータ	PSTD	パラメータ - 標準
	Pxxx	パラメータ - 顧客専用
銘板ロゴ	LSTD	ロゴ - 標準
	Lxxx	ロゴ - 顧客専用
図2: 設定可能なオプション		

「X」は変数値を表します

3 技術データ

特に明記されていない限り、次の章のすべての電氣的データは、三相AC電圧供給に関するものです。

3.1 運転条件

3.1.1 周囲環境条件

保存時		標準	クラス	説明
温度		EN 60721-3-1	1K4	-25~55 °C
湿度		EN 60721-3-1	1K3	5~95 % (結露なきこと)
保管場所の標高		—	—	最大標高は、3,000mです。
輸送中		標準	クラス	説明
温度		EN 60721-3-2	2K3	-25~70 °C
湿度		EN 60721-3-2	2K3	40°Cで95% (結露なきこと)
運転中		標準	クラス	説明
温度		EN 60721-3-3	3K3	5~40°C (-10~45°Cに拡張)
流入する冷却水の温度	空冷	—	—	5~40 °C (-10~45 °C)
	水冷	—	—	5~40 °C
湿度		EN 60721-3-3	3K3	5~85% (結露なきこと)
保護構造と保護クラス		EN 60529	IP20	異物からの保護 > ø12.5mm 水に対する保護なし 非導電性汚染、PDSが使用されていないときに時々発生する結露 電源接続とファンユニット (IPxxA) を除く、インバータ全般
設置場所の標高		—	—	最大標高は、2,000mです。 <ul style="list-style-type: none"> 標高が1,000mを超えると、100m毎に出力が1%低下することを考慮してください。 標高が2,000mを超える場合、制御回路の絶縁は安全ではなくなります。制御回路では、追加で対策をする必要があります。

表2: 周囲環境条件

3.1.2 振動

保存時	標準	クラス	説明
振動	EN 60721-3-1	1M2	振幅振動 1.5mm (2~9Hz) 加速度振幅 5m/s ² (9~200Hz)
衝撃	EN 60721-3-1	1M2	40 m/s ² ; 22 ms
輸送中	標準	クラス	説明
振動	EN 60721-3-2	2M1	振幅振動 3.5mm (2~9Hz) 加速度振幅 10m/s ² (9~200Hz) (加速度振幅 15m/s ² (200~500Hz))*
衝撃	EN 60721-3-2	2M1	100 m/s ² ; 11 ms
運転中	標準	クラス	説明
振動	EN 60721-3-3	3M4	振幅振動 3.0mm (2~9Hz) 加速度振幅 10m/s ² (9~200Hz)
	EN 61800-5-1	-	振幅振動 0.075mm (10~57Hz) 加速度振幅 10m/s ² (57~150Hz)
衝撃	EN 60721-3-3	3M4	100 m/s ² ; 11 ms

表3: 振動

* 未検証

3.1.3 汚染

保存時	標準	クラス	説明
汚染	ガス	1C2	-
	塵埃	1S2	-
輸送中	標準	クラス	説明
汚染	ガス	2C2	-
	塵埃	2S2	-
運転中	標準	クラス	説明
汚染	ガス	3C2	-
	塵埃	3S2	-

表4: 汚染

3.1.4 電氣的動作条件

3.1.4.1 ユニット分類

必要条件	標準	クラス	説明
過電圧カテゴリ	EN 61800-5-1	III	-
	EN 60664-1		-
汚染度レベル	EN 60664-1	2	非導電性汚染、PDSが使用されていないときに時々発生する結露

表5: ユニット分類

3.1.4.2 電磁両立性

以下の制限値を満たすために、EMCラインフィルタなしのバージョンでは、外部フィルタが必要です。

EMCエミッション (電磁妨害波放出)	標準	クラス	説明
伝導ノイズ	EN 61800-3	C2	-
放射ノイズ	EN 61800-3	C2	-
EMCイミュニティ (電磁妨害波耐性)	標準	クラス	説明
静電気放電 (ESD)	EN 61000-4-2	8kV 4kV	AD (空中放電) CD (接触放電)
電氣的ファーストトランジェント - 信号・通信	EN 61000-4-4	2kV	-
電氣的ファーストトランジェント - 主電源	EN 61000-4-4	4kV	-
サージ - 主電源	EN 61000-4-5	1kV 2kV	相 - 相 相 - アース
ケーブルからの伝搬による高周波妨害波	EN 61000-4-6	10V	0.15~80MHz
EMF	EN 61000-4-3	10V/m 3V/m 1V/m	80MHz~1GHz 1.4~2GHz 2~2.7GHz
電圧変動/電圧降下	EN 61000-2-1 EN 61000-4-34	-	-15 %~+10 % 90 %
周波数変更	EN 61000-2-4	-	≤ 2 %
電圧偏差	EN 61000-2-4	-	± 10 %
電圧アンバランス	EN 61000-2-4	-	≤ 3 %

表6: 電磁両立性

3.2 230Vクラスのユニットデータ

3.2.1 230Vユニットの概要

この技術データは、2または4極の標準モータを対象にしています。その他の極数のモータに関しては、そのモータデータの定格電流よりサイズを選定してください。また、特殊モータ、高周波モータに関してはお問い合わせください。

インバータサイズ		10	12	13	14
ハウジングタイプ		2			
定格出力容量	S_{out} / kVA	4.4	7	9.6	13
最大適用モータ容量	¹⁾ P_{mot} / kW	2.2	4	5.5	7.5
定格入力電圧	U_N / V	230 (UL: 240)			
入力電圧範囲	U_{in} / V	170~264			
電源相数		3			
電源周波数	f_N / Hz	50 / 60 \pm 2			
定格入力電流 ($U_N = 230\text{V}$ 時)	I_{in} / A	15.3	23	31	43
定格入力電流 ($U_N = 240\text{V}$ 時)	I_{in_UL} / A	15.3	23	31	43
絶縁抵抗 ($U_{dc} = 500\text{V}$ 時)	$R_{iso} / \text{M}\Omega$	> 20			
出力電圧	U_{out} / V	0~入力電圧			
出力周波数	²⁾ f_{out} / Hz	0~599			
出力相数		3			
定格出力電流 ($U_N = 230\text{V}$ 時)	I_N / A	11	17.5	24	33
定格出力電流 ($U_N = 240\text{V}$ 時)	I_{N_UL} / A	11	17.5	24	33
最大出力電流 (60秒)	^{3) 4)} $I_{60s} / \%$	150			
ソフトウェア電流制限	³⁾ $I_{lim} / \%$	180		150	
過電流トリップ電流	³⁾ $I_{OC} / \%$	216		180	
定格スイッチング周波数	f_{SN} / kHz	8	4	4	4
最大スイッチング周波数	⁵⁾ f_{S_max} / kHz	16			
定格運転中の電力損失	¹⁾ P_D / W	102			
過負荷特性	³⁾ $I_{OL} / \%$	「3.2.3.1 230Vユニットの過負荷特性 (OL)」を参照してください。			
最大出力電流 0Hz/50Hz (fS = 2kHz時)	$I_{out_max} / \%$	216/216	216/216	171/180	170/180
最大出力電流 0Hz/50Hz (fS = 4kHz時)	$I_{out_max} / \%$	200/216	206/216	150/180	155/180
最大出力電流 0Hz/50Hz (fS = 8kHz時)	$I_{out_max} / \%$	173/216	171/216	125/180	120/180
最大出力電流 0Hz/50Hz (fS = 16kHz時)	$I_{out_max} / \%$	127/216	126/216	92/180	94/180

次ページへ続く

インバータサイズ	10	12	13	14
ハウジングタイプ	2			
最大制動電流 I_{B_max} / A	21.5			33.6
最小制動抵抗値 R_{B_min} / Ω	19			12
制動トランジスタ ⁶⁾	最大サイクルタイム: 120秒、ED:50%			
制動トランジスタの保護機能	保護機能なし			

表7: 230Vユニットデータの概要

- 1) 定格動作は、 $U_N = 230V$ 、定格スイッチング周波数、出力周波数 = 50Hz (4極標準誘導モータ)に対応します。
- 2) スwitchング周波数の1/10を超えないように出力周波数が限定されます。また600Hz以上の出力周波数は、輸出貿易管理令の該当品となるため、別途お問い合わせください。
- 3) 値は、%で定格出力電流 I_N を参照しています。
- 4) 「3.2.3.1 230Vユニットの過負荷特性 (OL)」の制限を守ってください。
- 5) ディレーティングの詳細については、「3.4.1 230Vユニットのスイッチング周波数と温度」を参照してください。
- 6) 使用する制動抵抗器により、サイクルタイムはさらに制限されます。

3.2.2 230Vユニットの電圧と周波数

入力電圧と周波数		
定格入力電圧	U_N / V	230
定格電源電圧 (USA)	U_{N_UL} / V	240
入力電圧範囲	U_{IN} / V	170~264
電源相数		3
電源周波数	f_N / Hz	50/60
電源周波数	$\pm f_N / Hz$	2

表8: 230Vユニットの入力電圧と周波数

主回路の電圧		
主回路の定格電圧 ($U_N = 230V$ 時)	U_{N_dc} / V	325
主回路の定格電圧 ($U_{N_UL} = 240V$ 時)	$U_{N_UL_dc} / V$	339
主回路の動作電圧範囲	U_{IN_dc} / V	240~373

表9: ユニットの主回路電圧

出力電圧と周波数		
出力電圧 (AC電源時)	¹⁾ U_{out} / V	0~入力電圧
出力周波数	²⁾ f_{out} / Hz	0~599
出力相数		3

表10: 230Vユニットの出力電圧と周波数

- 1) モータへの印加電圧は、設置している機器と制御方式に依存します (「3.2.2.1 モータ印加電圧230Vの計算例:」を参照してください)。
- 2) スwitchング周波数の1/10を超えないように出力周波数が限定されます。また600Hz以上の出力周波数は、輸出貿易管理令の該当品となるため、別途お問い合わせください。

3.2.2.1 モータ印加電圧230Vの計算例:

インバータ駆動時のモータへの印加電圧は、設置されている機器により異なります。
電源電圧は、条件によりますが、およそ以下のように減少することを考慮してください。

コンポーネント	削減 (%)	例
ACリアクトル(一次側)	4	インバータオープンループ制御でACリアクトルおよびモータリアクトルを設置し、負荷電流に対し十分でない電源に使用する場合: 電源電圧230V - 11% = モータ印加電圧204.7V
インバータオープンループ制御	4	
インバータクローズドループ制御	8	
モータリアクトル(二次側)	1	
負荷電流に対して十分でない電源	2	

表11: モータ印加電圧230Vの計算例:

3.2.3 230Vユニットの入出力電流/過負荷

インバータサイズ		10	12	13	14
定格入力電流 ($U_N = 230V$ 時)	¹⁾ I_{in} / A	15.3	23	31	43
定格入力電流 ($U_{N_UL} = 240V$ 時)	¹⁾ I_{in_UL} / A	15.3	23	31	43

表12: 230Vユニットの入力電流

¹⁾ 値は、ACリアクトル4% (一次側) を使用したB6整流回路後の定格運転から得られます。

インバータサイズ		10	12	13	14
定格出力電流 ($U_N = 230V$ 時)	I_N / A	11	17.5	24	33
定格出力電流 ($U_{N_UL} = 240V$ 時)	I_{N_UL} / A	11	17.5	24	33
最大出力電流 (60秒)	¹⁾ $I_{60s} / \%$	150			
過負荷電流	¹⁾ $I_{OL} / \%$	「3.2.3.1 230Vユニットの過負荷特性 (OL)」を参照してください。			
ソフトウェア電流制限	^{1) 2)} $I_{lim} / \%$	180		150	
過電流トリップ電流	¹⁾ $I_{oc} / \%$	216		180	

表13: 230Vユニットの出力電流

¹⁾ 値は、%で定格出力電流 I_N を参照しています。

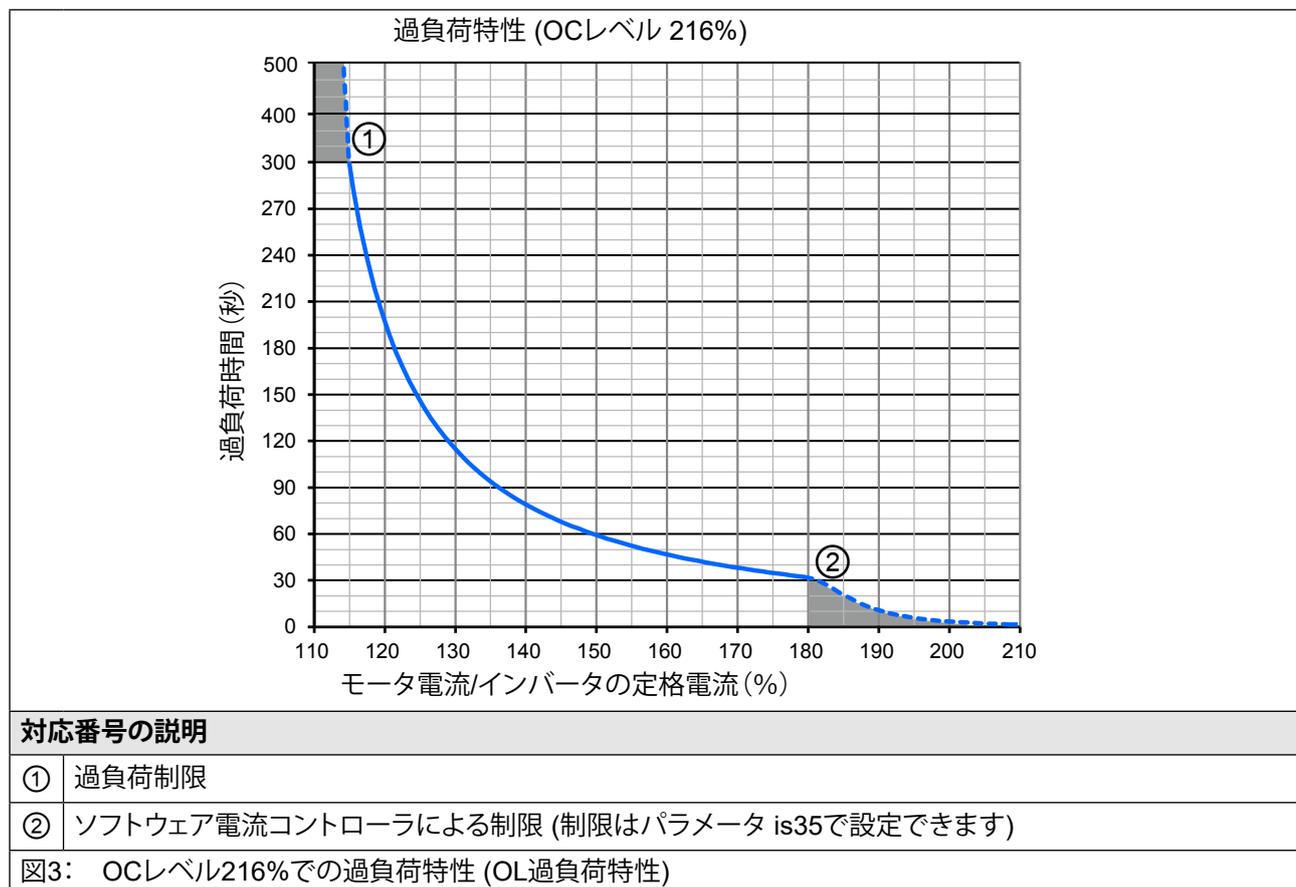
²⁾ クローズドループ制御での電流制限値になります。この制限値は、オープンループ制御では有効ではありません。

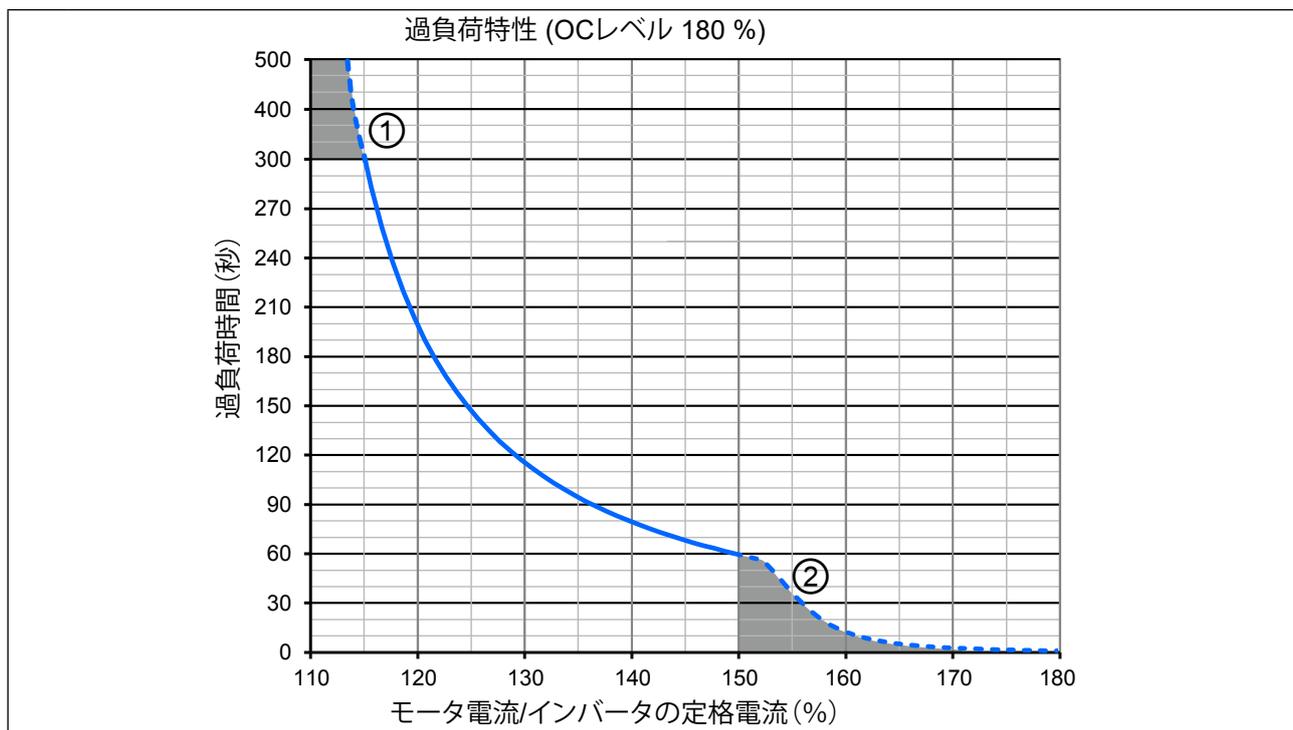
3.2.3.1 230Vユニットの過負荷特性 (OL)

過負荷特性が 180% または 216% のすべてのインバータは、定格スイッチング周波数で最大出力電流150%、60秒間の運転ができます。

制約条件:

- ヒートシンクの熱設計は、インバータ定格運転時の条件で設計されています。次の値が考慮されます。定格出力電流、周囲温度、定格スイッチング周波数、定格電圧。
- 周囲温度が高い場合やヒートシンク温度が高い場合、保護機能OLが発生する前に、ヒートシンク過熱異常が発生する可能性があります。
- 出力周波数が低い場合、または設定スイッチング周波数が定格スイッチング周波数より高い場合は、最大出力電流を超えて、一定時間運転すると過負荷異常 (OL2) になります(「3.2.3.2 230Vスイッチング周波数毎の最大出力電流 (OL2)」を参照してください)。





対応番号の説明	
①	過負荷制限
②	ソフトウェア電流コントローラによる制限 (制限はパラメータ is35で設定できます)

図4: OCレベル180%での過負荷特性 (OL過負荷特性)

- 負荷が105%を超えると、過負荷時間のカウントが開始されます。
- 負荷がこのレベルを下回ると、マイナスにカウントされます。
- カウント値が過負荷特性に応じた時間に達すると、インバータは「Error! Overload (OL)」になります。

過負荷時間のカウント値が105%以下になると、エラーをリセットすることができます。過負荷時間のカウントが下がるまでインバータの電源は入れたままにする必要があります。

過負荷制限の範囲での操作

過負荷特性の傾きが大きいいため、この範囲 ① での許容過負荷の持続時間を正確に決定することはできません。したがって、インバータを設計する場合は、最大300秒の過負荷時間を想定する必要があります。

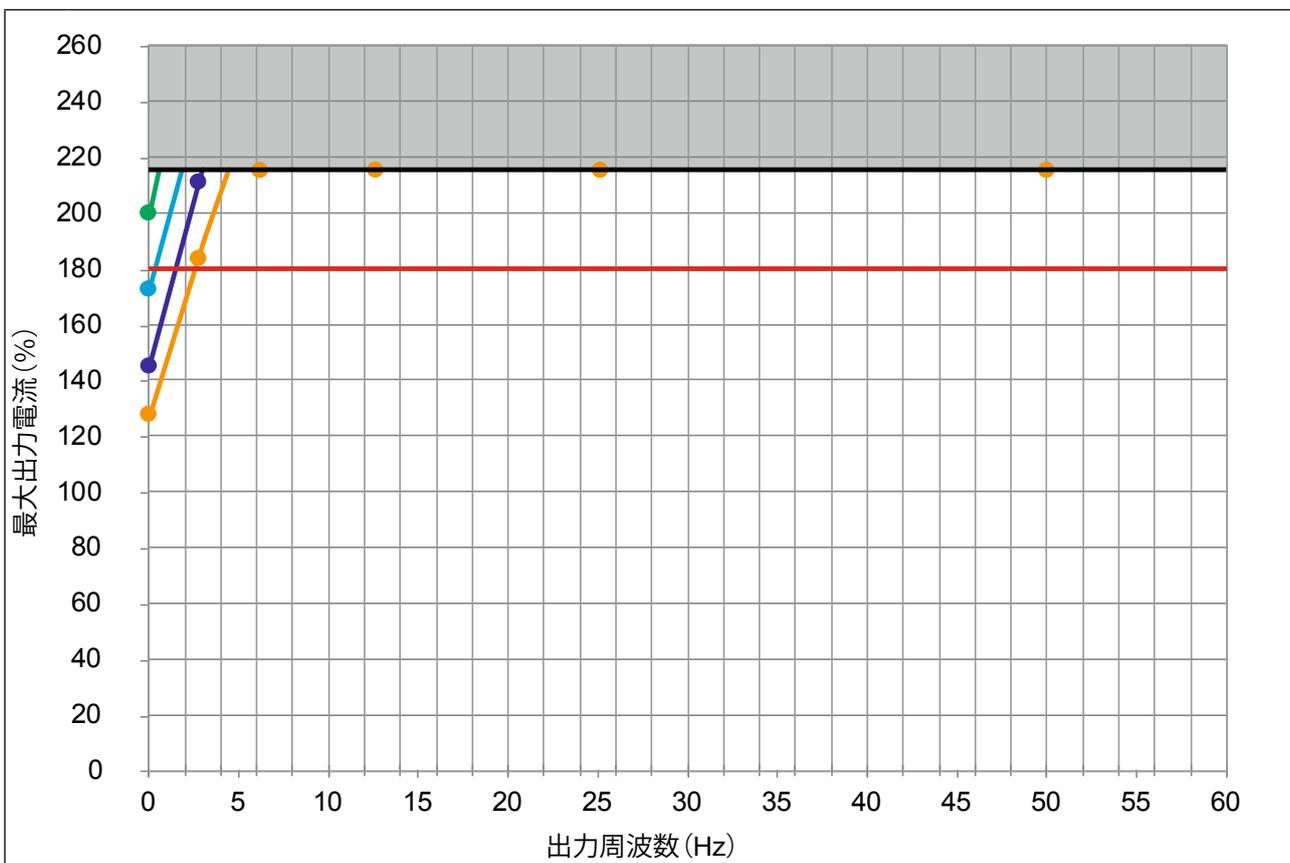
3.2.3.2 230Vユニットのスイッチング周波数毎の最大出力電流 (OL2)

スイッチング周波数毎に対する出力周波数の最大出力電流の特性は、インバータ毎に異なりますが、一般的に次の規則が適用されます。

- 以下は、定格スイッチング周波数に適用されます。0Hzの出力周波数では、インバータは少なくとも定格出力電流を設定でき、6Hzからは過電流トリップ電流IOCを設定できます。
- 設定スイッチング周波数 > 定格スイッチング周波数の場合は、最大出力電流の値が小さくなります。

インバータは、最大出力電流を超えると、低速域での過負荷異常(OL2)発生または、スイッチング周波数を自動的に低下(ディレーティング)します。

次の特性曲線は、出力周波数値0Hz、3.1Hz、6.2Hz、12.5Hz、25Hz、50Hzの最大出力電流を示しています。インバータサイズ10を例として示します。



対応番号の説明

黒	過電流トリップ電流 I_{oc}
赤	ソフトウェア電流コントローラによる制限 I_{lim} (制限はパラメータ is35で設定できます)
黄色	スイッチング周波数 2 kHz
緑	スイッチング周波数 4 kHz
水色	スイッチング周波数 8 kHz
青	スイッチング周波数 12 kHz
オレンジ	スイッチング周波数 16 kHz
灰色	運転には使用できません。定格電流の216%で過電流 (OC) 異常が発生します。

図5: 低出力周波数時の過負荷特性(OL2) 例: インバータサイズ10



出力周波数毎の最大出力電流 I_{lim} は、インバータの定格出力電流 I_N に対して%で表示しています。
 最大出力電流 I_{lim} は、設定したスイッチング周波数の値で決定されます。



それぞれのインバータサイズの値を次の表に示します。

スイッチング周波数毎の最大出力電流

インバータサイズ		10					
定格スイッチング周波数		8 kHz					
出力周波数	f_{out} / Hz	0	3.1	6.2	12.5	25	50
スwitchング周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 62.5 μ s (パラメータ is22=0)	2 kHz	216	216	216	216	216	216
	4 kHz	200	216	216	216	216	216
	8 kHz	173	216	216	216	216	216
	16 kHz	127	191	216	216	216	216
スwitchング周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 71.4 μ s (パラメータ is22=1)	1.75 kHz	216	216	216	216	216	216
	3.5 kHz	205	216	216	216	216	216
	7 kHz	180	216	216	216	216	216
	14 kHz	136	205	216	216	216	216
スwitchング周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 83.3 μ s (パラメータ is22=2)	1.5 kHz	216	216	216	216	216	216
	3 kHz	209	216	216	216	216	216
	6 kHz	186	216	216	216	216	216
	12 kHz	146	216	216	216	216	216
スwitchング周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 100 μ s (パラメータ is22=3)	1.25 kHz	216	216	216	216	216	216
	2.5 kHz	214	216	216	216	216	216
	5 kHz	193	216	216	216	216	216
	10 kHz	159	216	216	216	216	216

表14: インバータサイズ10 スwitchング周波数毎の最大出力電流

インバータサイズ		12					
定格スイッチング周波数		4 kHz					
出力周波数	f_{out} / Hz	0	3	6	12.5	25	50
スイッチング周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 62.5 μs (パラメータ is22=0)	2 kHz	216	216	216	216	216	216
	4 kHz	206	216	216	216	216	216
	8 kHz	171	206	216	216	216	216
	16 kHz	126	149	194	216	216	216
スイッチング周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 71.4 μs (パラメータ is22=1)	1.75 kHz	216	216	216	216	216	216
	3.5 kHz	213	216	216	216	216	216
	7 kHz	180	214	216	216	216	216
	14 kHz	134	160	206	216	216	216
スイッチング周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 83.3 μs (パラメータ is22=2)	1.5 kHz	216	216	216	216	216	216
	3 kHz	216	216	216	216	216	216
	6 kHz	189	216	216	216	216	216
	12 kHz	143	171	216	216	216	216
スイッチング周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 100 μs (パラメータ is22=3)	1.25 kHz	216	216	216	216	216	216
	2.5 kHz	216	216	216	216	216	216
	5 kHz	197	216	216	216	216	216
	10 kHz	157	189	216	216	216	216

表15: インバータサイズ12 スwitchング周波数毎の最大出力電流

インバータサイズ		13					
定格スイッチング周波数		4 kHz					
出力周波数	f_{out} / Hz	0	3.1	6.2	12.5	25	50
スイッチング周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 62.5 μs (パラメータ is22=0)	2 kHz	171	180	180	180	180	180
	4 kHz	150	175	180	180	180	180
	8 kHz	125	150	180	180	180	180
	16 kHz	92	108	142	180	180	180
スイッチング周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 71.4 μs (パラメータ is22=1)	1.75 kHz	171	180	180	180	180	180
	3.5 kHz	155	180	180	180	180	180
	7 kHz	131	156	180	180	180	180
	14 kHz	98	117	150	180	180	180
スイッチング周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 83.3 μs (パラメータ is22=2)	1.5 kHz	171	180	180	180	180	180
	3 kHz	160	180	180	180	180	180
	6 kHz	138	163	180	180	180	180
	12 kHz	104	125	158	180	180	180
スイッチング周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 100 μs (パラメータ is22=3)	1.25 kHz	171	180	180	180	180	180
	2.5 kHz	166	180	180	180	180	180
	5 kHz	144	169	180	180	180	180
	10 kHz	115	138	171	180	180	180

表16: インバータサイズ13 スwitchング周波数毎の最大出力電流

インバータサイズ		14					
定格スイッチング周波数		4 kHz					
出力周波数	f_{out} / Hz	0	3.1	6.2	12.5	25	50
スイッチング周波数毎の最大出力電流 @ fS プロセスタイム = 62.5 μs (パラメータ is22=0)	$I_{lim} / \%$ 2 kHz	170	180	180	180	180	180
	4 kHz	155	179	180	180	180	180
	8 kHz	130	155	180	180	180	180
	16 kHz	94	115	148	180	180	180
スイッチング周波数毎の最大出力電流 @ fS プロセスタイム = 71.4 μs (パラメータ is22=1)	$I_{lim} / \%$ 1.75 kHz	170	180	180	180	180	180
	3.5 kHz	158	180	180	180	180	180
	7 kHz	136	161	180	180	180	180
	14 kHz	103	124	158	180	180	180
スイッチング周波数毎の最大出力電流 @ fS プロセスタイム = 83.3 μs (パラメータ is22=2)	$I_{lim} / \%$ 1.5 kHz	170	180	180	180	180	180
	3 kHz	162	180	180	180	180	180
	6 kHz	142	167	180	180	180	180
	12 kHz	112	133	167	180	180	180
スイッチング周波数毎の最大出力電流 @ fS プロセスタイム = 100 μs (パラメータ is22=3)	$I_{lim} / \%$ 1.25 kHz	170	180	180	180	180	180
	2.5 kHz	166	180	180	180	180	180
	5 kHz	149	173	180	180	180	180
	10 kHz	121	144	179	180	180	180

表17: インバータサイズ14 スwitchング周波数毎の最大出力電流

3.2.4 230Vユニットの電力損失

インバータサイズ	10	12	13	14
定格運転中の電力損失 ¹⁾ P_D / W	102	142	201	277

表18: 230Vユニットの電力損失

¹⁾ 定格動作は $U_N = 230\text{V}$ に対応します。 f_{SN} ; I_N ; $f_N = 50\text{Hz}$ (標準値)

3.2.5 230Vユニットのヒューズ保護

インバータサイズ	最大ヒューズ容量(A)			
	$U_N = 230V$ gG (IEC)	$U_N = 240V$ クラス「J」	$U_N = 240V$ gR	
	SCCR 30 kA	SCCR 5 kA	SCCR 30 kA	タイプ
10	20	25	25	SIBA 501xy06.25 COOPER BUSSMANN 170M1xy1 LITTELFUSE L25S025
12	32	40	40	SIBA 501xy06.40 COOPER BUSSMANN 170M1xy3 LITTELFUSE L25S040
13	35	50	50	SIBA 501xy06.50 COOPER BUSSMANN 170M1xy4 LITTELFUSE L25S050
14	50	70	63	SIBA 501xy06.63 COOPER BUSSMANN 170M1xy5
			70	LITTELFUSE L25S070

表19: 230V/240Vユニットの保護



短絡容量

DIN EN 60439-1およびEN 61800-5-1の要件によれば、主電源への接続には以下が適用されます。ユニットは、影響を受けない対称短絡電流が30kA以下の電力を供給できる回路での使用に適しています。

3.3 400Vクラスのユニットデータ

3.3.1 400Vユニットの概要

この技術データは、2または4極の標準モータを対象にしています。その他の極数のモータに関しては、そのモータデータの定格電流よりサイズを選定してください。また、特殊モータ、高周波モータに関してはお問い合わせください。

インバータサイズ		12	13	14	15	16	
ハウジングタイプ		2					
定格出力容量	S_{out} / kVA	6.6	8.3	11.4	16.6	22.9	
最大適用モータ容量	¹⁾ P_{mot} / kW	4	5.5	7.5	11	15	
定格入力電圧	U_N / V	400 (UL: 480)					
入力電圧範囲	U_{in} / V	280~550					
電源相数		3					
電源周波数	f_N / Hz	50 / 60 ±2					
定格入力電流 ($U_N = 400\text{V}$ 時)	I_{in} / A	13	17	21	31	43	
定格入力電流 ($U_N = 480\text{V}$ 時)	I_{in_UL} / A	11	15	18	27	35	
絶縁抵抗 ($U_{dc} = 500\text{V}$ 時)	$R_{iso} / \text{M}\Omega$	> 20					
出力電圧	U_{out} / V	0~入力電圧					
出力周波数	²⁾ f_{out} / Hz	0~599					
出力相数		3					
定格出力電流 ($U_N = 400\text{V}$ 時)	I_N / A	9.5	12	16.5	24	33	
定格出力電流 ($U_N = 480\text{V}$ 時)	I_{N_UL} / A	7.6	11	14	21	27	
最大出力電流 (60秒)	^{3) 4)} $I_{60s} / \%$	150					
ソフトウェア電流制限	³⁾ $I_{lim} / \%$	180			150		
過電流トリップ電流	³⁾ $I_{OC} / \%$	216			180		
定格スイッチング周波数	f_{SN} / kHz	8	8	4	4	2	4
最大スイッチング周波数	⁴⁾ f_{S_max} / kHz	16					
定格運転中の電力損失	³⁾ P_D / W	155	180	175	250	275	330
過負荷特性	³⁾ $I_{OL} / \%$	「3.3.3.1 400Vユニットの過負荷特性 (OL)」を参照してください。					
最大出力電流 0Hz/50Hz ($f_S = 2\text{kHz}$ 時)	$I_{out_max} / \%$	211/216	216/216	157/216	108/180	100/180	127/180
最大出力電流 0Hz/50Hz ($f_S = 4\text{kHz}$ 時)	$I_{out_max} / \%$	168/216	200/216	145/216	100/180	75/166	100/180
最大出力電流 0Hz/50Hz ($f_S = 8\text{kHz}$ 時)	$I_{out_max} / \%$	116/216	100/216	72/187	50/129	48/118	91/180
最大出力電流 0Hz/50Hz ($f_S = 16\text{kHz}$ 時)	$I_{out_max} / \%$	63/168	58/150	42/109	29/75	24/69	58/124
次ページへ続く							

インバータサイズ	12	13	14	15	16
ハウジングタイプ	2				
最大制動電流	I_{B_max} / A	21.5			33.6
最小制動抵抗値	R_{B_min} / Ω	39			25
制動トランジスタ	6)				
制動トランジスタの保護機能	最大サイクルタイム:120秒、ED:50%				
保護機能なし					

表20: 400Vユニットデータの概要

- 1) 定格動作は、 $U_N = 400V$ 、定格スイッチング周波数、出力周波数 = 50Hz (4極標準誘導モータ)に対応します。
- 2) スwitchング周波数の1/10を超えないように出力周波数が限定されます。また600Hz以上の出力周波数は、輸出貿易管理令の該当品となるため、別途お問い合わせください。
- 3) 値は、%で定格出力電流 I_N を参照しています。
- 4) 「3.3.3.1 400Vユニットの過負荷特性 (OL)」の制限を守ってください。
- 5) ディレーティングの詳細については、「3.4.2 400Vユニットのスイッチング周波数と温度」を参照してください。
- 6) 使用する制動抵抗器により、サイクルタイムはさらに制限されます。

3.3.2 400Vユニットの電圧と周波数

入力電圧と周波数		
定格入力電圧	U_N / V	400
定格電源電圧 (USA)	U_{N_UL} / V	480
入力電圧範囲	U_{IN} / V	280~550
電源相数		3
電源周波数	f_N / Hz	50/60
電源周波数	$\pm f_N / Hz$	2

表21: 400Vユニットの入力電圧と周波数

主回路の電圧		
主回路の定格電圧 ($U_N = 400V$ 時)	U_{N_dc} / V	565
主回路の定格電圧 ($U_{N_UL} = 480V$ 時)	$U_{N_UL_dc} / V$	680
主回路の動作電圧範囲	U_{IN_dc} / V	390~780

表22: 400Vユニットの主回路電圧

出力電圧と周波数		
出力電圧 (AC電源時)	¹⁾ U_{out} / V	0~ U_{N_ac}
出力周波数	²⁾ f_{out} / Hz	0~599
出力相数		3

表23: 400Vユニットの出力電圧と周波数

- 1) モータへの印加電圧は、設置している機器と制御方式に依存します (「3.3.2.1 モータ印加電圧400Vの計算例:」を参照してください)。
- 2) スwitchング周波数の1/10を超えないように出力周波数が限定されます。また600Hz以上の出力周波数は、輸出貿易管理令の該当品となるため、別途お問い合わせください。

3.3.2.1 モータ印加電圧400Vの計算例:

インバータ駆動時のモータへの印加電圧は、設置されている機器により異なります。
電源電圧は、条件によりますが、およそ以下のように減少することを考慮してください。

コンポーネント	削減 (%)	例
ACリアクトル(一次側)	4	インバータオープンループ制御でACリアクトルおよびモータリアクトルを設置し、負荷電流に対し十分でない電源に使用する場合: 電源電圧400V(100%) - 低減電圧36V(11%) = モータ印加電圧356V
インバータオープンループ制御	4	
インバータクローズドループ制御	8	
モータリアクトル(二次側)	1	
負荷電流に対して十分でない電源	2	

表24: モータ印加電圧400Vの計算例:

3.3.3 400Vユニットの入出力電流/過負荷

インバータサイズ		12	13	14	15	16
定格入力電流 ($U_N = 400V$ 時)	¹⁾ I_{in} / A	13	17	21	31	43
定格入力電流 ($U_{N_UL} = 480V$ 時)	¹⁾ I_{in_UL} / A	11	15	18	27	35

表25: 400Vユニットの入力電流

¹⁾ 値は、ACリアクトル4% (一次側) を使用したB6整流回路後の定格運転から得られます。

インバータサイズ		12	13	14	15	16 (2 kHz)	16 (4 kHz)
定格出力電流 ($U_N = 400V$ 時)	I_N / A	9.5	12	16.5	24	33	
定格出力電流 ($U_{N_UL} = 480V$ 時)	I_{N_UL} / A	7.6	11	14	21	27	
最大出力電流 (60秒)	¹⁾ $I_{60s} / \%$	150					
過負荷電流	¹⁾ $I_{OL} / \%$	「3.3.3.1 400Vユニットの過負荷特性 (OL)」を参照してください。					
ソフトウェア電流制限	^{1) 2)} $I_{lim} / \%$	180			150		
過電流トリップ電流	¹⁾ $I_{OC} / \%$	216			180		

表26: 400Vユニットの出力電流

¹⁾ 値は、%で定格出力電流 I_N を参照しています。

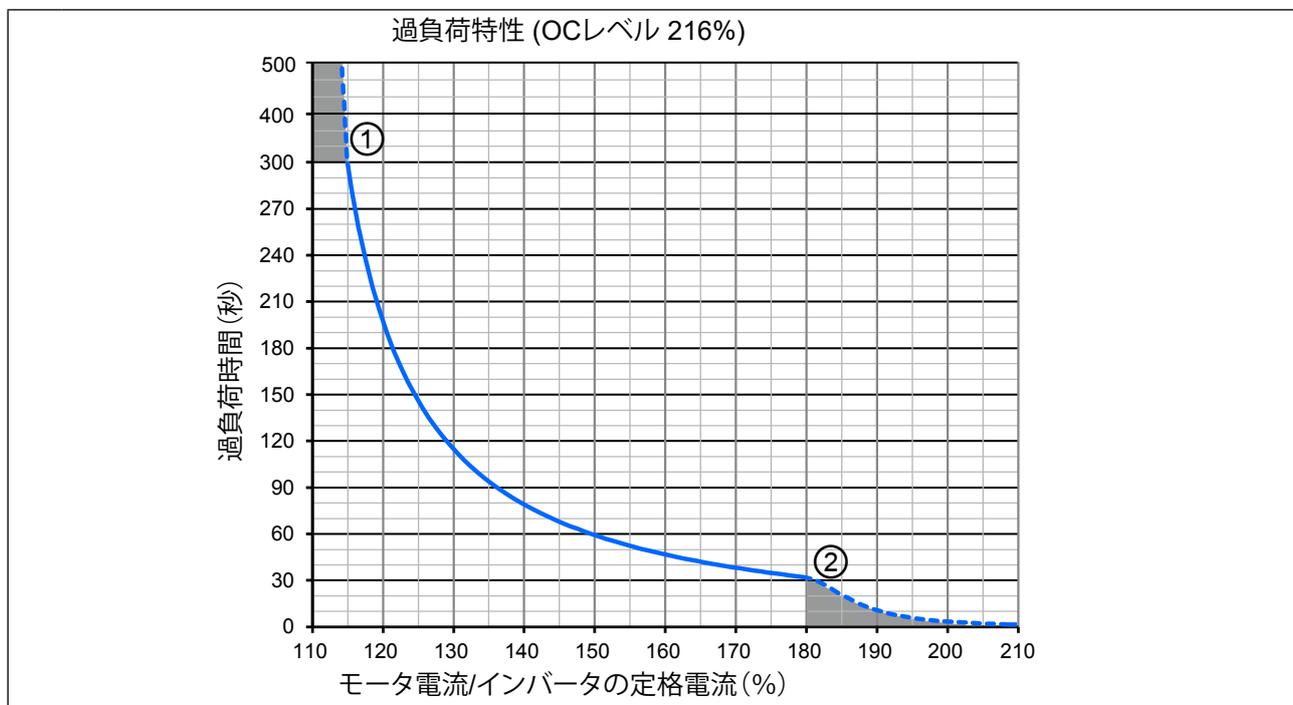
²⁾ クローズドループ制御での電流制限値になります。この制限値は、オープンループ制御では有効ではありません。

3.3.3.1 400Vユニットの過負荷特性 (OL)

過負荷特性が 180% または 216% のすべてのインバータは、定格スイッチング周波数で最大出力電流150%、60秒間の運転ができます。

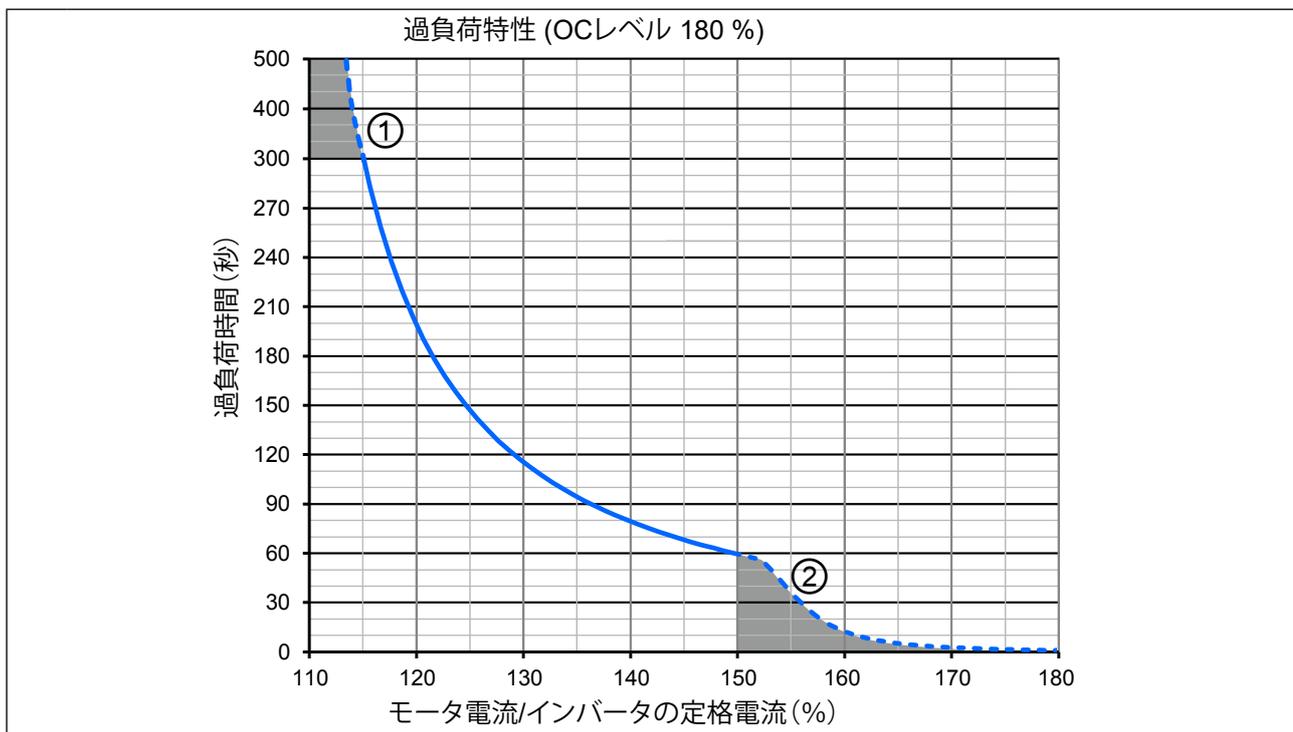
制約条件:

- ヒートシンクの熱設計は、インバータ定格運転時の条件で設計されています。次の値が考慮されます。定格出力電流、周囲温度、定格スイッチング周波数、定格電圧。
- 周囲温度が高い場合やヒートシンク温度が高い場合、保護機能OLが発生する前に、ヒートシンク過熱異常が発生する可能性があります。
- 出力周波数が低い場合、または設定スイッチング周波数が定格スイッチング周波数より高い場合は、最大出力電流を超えて、一定時間運転すると過負荷異常 (OL2) になります (「3.3.3.2 400Vユニットのスイッチング周波数毎の最大出力電流 (OL2)」を参照してください)。



対応番号の説明	
①	過負荷制限
②	ソフトウェア電流コントローラによる制限 (制限はパラメータ is35で設定できます)

図6: OCレベル216%での過負荷特性 (OL過負荷特性)



対応番号の説明

①	過負荷制限
②	ソフトウェア電流コントローラによる制限 (制限はパラメータ is35で設定できます)

図7: OCレベル180%での過負荷特性 (OL過負荷特性)

- 負荷が105%を超えると、過負荷時間のカウントが開始されます。
- 負荷がこのレベルを下回ると、マイナスにカウントされます。
- カウント値が過負荷特性に応じた時間に達すると、インバータは「Error! Overload (OL)」になります。

過負荷時間のカウント値が105%以下になると、エラーをリセットすることができます。過負荷時間のカウントが下がるまでインバータの電源は入れたままにする必要があります。

過負荷制限の範囲での操作

過負荷特性の傾きが大きいため、この範囲 ① での許容過負荷の持続時間を正確に決定することはできません。したがって、インバータを設計する場合は、最大300秒の過負荷時間を想定する必要があります。

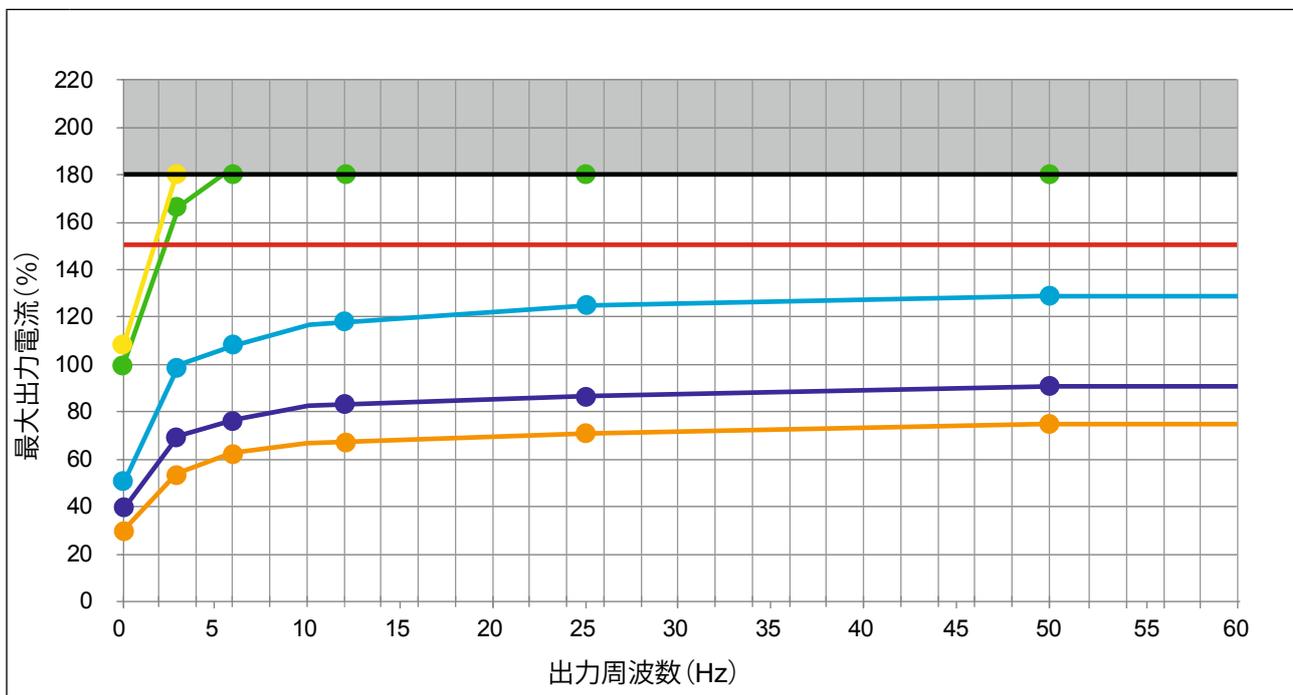
3.3.3.2 400Vユニットのスイッチング周波数毎の最大出力電流 (OL2)

スイッチング周波数毎に対する出力周波数の最大出力電流の特性は、インバータ毎に異なりますが、一般的に次の規則が適用されます。

- 以下は、定格スイッチング周波数に適用されます。0Hzの出力周波数では、インバータは少なくとも定格出力電流を設定でき、6Hzからは過電流トリップ電流 I_{oc} を設定できません。
- 設定スイッチング周波数 > 定格スイッチング周波数の場合は、最大出力電流の値が小さくなります。

インバータは、最大出力電流を超えると、低速域での過負荷異常(OL2)発生または、スイッチング周波数を自動的に低下(ディレーティング)します。

次の特性曲線は、出力周波数値0Hz、3.1Hz、6.2Hz、12.5Hz、25Hz、50Hzの最大出力電流を示しています。インバータサイズ15を例として示します。



対応番号の説明

黒	過電流トリップ電流 I_{oc}
赤	ソフトウェア電流コントローラによる制限 I_{lim} (制限はパラメータ is35で設定できます)
黄	スイッチング周波数 2 kHz
緑	スイッチング周波数 4 kHz
青	スイッチング周波数 8 kHz
紫	スイッチング周波数 12 kHz
橙	スイッチング周波数 16 kHz
グレー	運転には使用できません。定格電流の180%で過電流 (OC) 異常が発生します。

図8: 低出力周波数時の過負荷特性(OL2) 例: インバータサイズ15



出力周波数毎の最大出力電流 I_{lim} は、インバータの定格出力電流 I_N に対して%で表示しています。

最大出力電流 I_{lim} は、設定したスイッチング周波数の値で決定されます。



それぞれのインバータサイズの値を次の表に示します。

スイッチング周波数毎の最大出力電流

インバータサイズ		12					
定格スイッチング周波数		8 kHz					
出力周波数	f_{out} / Hz	0	3.1	6.2	12.5	25	50
スwitching周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 62.5 μs (パラメータ is22=0)	2 kHz	211	216	216	216	216	216
	4 kHz	168	216	216	216	216	216
	8 kHz	116	211	216	216	216	216
	16 kHz	63	116	137	147	158	168
スwitching周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 71.4 μs (パラメータ is22=1)	1.75 kHz	210	216	216	216	216	216
	3.5 kHz	179	216	216	216	216	216
	7 kHz	129	216	216	216	216	216
	14 kHz	74	137	158	168	179	190
スwitching周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 83.3 μs (パラメータ is22=2)	1.5 kHz	210	216	216	216	216	216
	3 kHz	190	216	216	216	216	216
	6 kHz	142	216	216	216	216	216
	12 kHz	84	158	179	190	200	211
スwitching周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 100 μs (パラメータ is22=3)	1.25 kHz	211	216	216	216	216	216
	2.5 kHz	200	216	216	216	216	216
	5 kHz	155	216	216	216	216	216
	10 kHz	100	184	205	216	216	216

表27: インバータサイズ12 スwitching周波数毎の最大出力電流

インバータサイズ		13					
定格スイッチング周波数		8 kHz					
出力周波数	f_{out} / Hz	0	3	6	12.5	25	50
スwitching周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 62.5 μs (パラメータ is22=0)	2 kHz	216	216	216	216	216	216
	4 kHz	200	216	216	216	216	216
	8 kHz	100	200	216	216	216	216
	16 kHz	58	108	125	133	142	150
スwitching周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 71.4 μs (パラメータ is22=1)	1.75 kHz	216	216	216	216	216	216
	3.5 kHz	204	216	216	216	216	216
	7 kHz	125	216	216	216	216	216
	14 kHz	67	130	142	154	163	171
スwitching周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 83.3 μs (パラメータ is22=2)	1.5 kHz	216	216	216	216	216	216
	3 kHz	208	216	216	216	216	216
	6 kHz	150	216	216	216	216	216
	12 kHz	75	150	158	175	183	192
スwitching周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 100 μs (パラメータ is22=3)	1.25 kHz	216	216	216	216	216	216
	2.5 kHz	212	216	216	216	216	216
	5 kHz	175	216	216	216	216	216
	10 kHz	88	175	188	204	216	216

表28: インバータサイズ13 スwitching周波数毎の最大出力電流

インバータサイズ		14					
定格スイッチング周波数		4 kHz					
出力周波数	f_{out} / Hz	0	3.1	6.2	12.5	25	50
スイッチング周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 62.5 μ s (パラメータ is22=0)	2 kHz	157	216	216	216	216	216
	4 kHz	145	216	216	216	216	216
	8 kHz	73	146	158	170	182	188
	16 kHz	42	79	91	97	103	110
スイッチング周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 71.4 μ s (パラメータ is22=1)	1.75 kHz	158	216	216	216	216	216
	3.5 kHz	149	216	216	216	216	216
	7 kHz	91	170	185	197	209	215
	14 kHz	49	94	103	112	118	124
スイッチング周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 83.3 μ s (パラメータ is22=2)	1.5 kHz	158	216	216	216	216	216
	3 kHz	152	216	216	216	216	216
	6 kHz	109	194	212	216	216	216
	12 kHz	55	109	115	127	133	139
スイッチング周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 100 μ s (パラメータ is22=3)	1.25 kHz	158	216	216	216	216	216
	2.5 kHz	155	216	216	216	216	216
	5 kHz	127	216	216	216	216	216
	10 kHz	64	127	136	149	158	164

表29: インバータサイズ14 スwitchング周波数毎の最大出力電流

インバータサイズ		15					
定格スイッチング周波数		4 kHz					
出力周波数	f_{out} / Hz	0	3.1	6.2	12.5	25	50
スイッチング周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 62.5 μ s (パラメータ is22=0)	2 kHz	108	180	180	180	180	180
	4 kHz	100	167	180	180	180	180
	8 kHz	50	100	108	117	125	129
	16 kHz	29	54	63	67	71	75
スイッチング周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 71.4 μ s (パラメータ is22=1)	1.75 kHz	108	180	180	180	180	180
	3.5 kHz	102	171	180	180	180	180
	7 kHz	63	117	127	135	144	148
	14 kHz	33	65	71	77	81	85
スイッチング周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 83.3 μ s (パラメータ is22=2)	1.5 kHz	108	180	180	180	180	180
	3 kHz	104	175	180	180	180	180
	6 kHz	75	133	146	154	163	167
	12 kHz	38	75	79	88	92	96
スイッチング周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 100 μ s (パラメータ is22=3)	1.25 kHz	108	180	180	180	180	180
	2.5 kHz	106	179	180	180	180	180
	5 kHz	88	150	165	173	180	180
	10 kHz	44	88	94	102	108	113

表30: インバータサイズ15 スwitchング周波数毎の最大出力電流

インバータサイズ		16					
定格スイッチング周波数		2 kHz					
出力周波数	f_{out} / Hz	0	3.1	6.2	12.5	25	50
スイッチング周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 62.5 μs (パラメータ is22=0)	2 kHz	100	166	180	180	180	180
	4 kHz	75	136	149	158	164	167
	8 kHz	49	94	103	109	115	118
	16 kHz	24	52	58	64	67	70
スイッチング周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 71.4 μs (パラメータ is22=1)	1.75 kHz	100	167	180	180	180	180
	3.5 kHz	82	144	157	165	172	176
	7 kHz	55	105	114	121	127	130
	14 kHz	30	59	67	73	76	79
スイッチング周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 83.3 μs (パラメータ is22=2)	1.5 kHz	100	167	180	180	180	180
	3 kHz	88	152	165	173	180	180
	6 kHz	62	115	126	133	139	142
	12 kHz	36	67	76	82	85	88
スイッチング周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 100 μs (パラメータ is22=3)	1.25 kHz	100	167	180	180	180	180
	2.5 kHz	94	159	174	180	180	180
	5 kHz	69	126	137	146	152	155
	10 kHz	42	80	89	96	100	103

表31: インバータサイズ16 (2kHz) スwitchング周波数毎の最大出力電流

インバータサイズ		16					
定格スイッチング周波数		4 kHz					
出力周波数	f_{out} / Hz	0	3.1	6.2	12.5	25	50
スイッチング周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 62.5 μs (パラメータ is22=0)	2 kHz	127	179	180	180	180	180
	4 kHz	100	164	180	180	180	180
	8 kHz	91	136	167	180	180	180
	16 kHz	58	88	109	118	121	124
スイッチング周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 71.4 μs (パラメータ is22=1)	1.75 kHz	127	179	180	180	180	180
	3.5 kHz	107	167	180	180	180	180
	7 kHz	93	143	174	180	180	180
	14 kHz	65	99	121	129	133	138
スイッチング周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 83.3 μs (パラメータ is22=2)	1.5 kHz	127	179	180	180	180	180
	3 kHz	114	171	180	180	180	180
	6 kHz	96	150	180	180	180	180
	12 kHz	73	109	133	139	146	152
スイッチング周波数毎の最大出力電流 @ f_s プロセスタイム = 100 μs (パラメータ is22=3)	1.25 kHz	127	179	180	180	180	180
	2.5 kHz	121	175	180	180	180	180
	5 kHz	98	157	180	180	180	180
	10 kHz	82	123	150	161	167	173

表32: インバータサイズ16 (4kHz) スwitchング周波数毎の最大出力電流

3.3.4 400Vユニットの電力損失

インバータサイズ	12	13	14	15	16	16
定格スイッチング周波数	8	8	4	4	2	4
定格運転中の電力損失 ¹⁾ P_D / W	155	180	175	250	275	330

表33: 400Vユニットの電力損失

¹⁾ 定格動作は $U_N = 400V$ に対応します。 f_{SN} ; I_N ; $f_N = 50Hz$ (標準値)

3.3.5 400Vユニットのヒューズ保護

インバータサイズ	最大ヒューズ容量(A)			
	$U_N = 400V$ gG (IEC)	$U_N = 480V$ クラス「J」	$U_N = 480V$ gR	
	SCCR 30 kA	SCCR 5 kA	SCCR 30 kA	タイプ
12	20	15	16	SIBA 50 140 06.16
13	25	20	20	SIBA 50 140 06.20
14	25	25	25	SIBA 50 140 06.25
15	35	35	40	SIBA 50 140 06.40
16	50	50	50	SIBA 50 140 06.50

表34: 400V/480Vユニットの保護



短絡容量

DIN EN 60439-1およびEN 61800-5-1の要件によれば、主電源への接続には以下が適用されます。ユニットは、影響を受けない対称短絡電流が30kA以下の電力を供給できる回路での使用に適しています。

3.4 一般的な電気データ

3.4.1 230Vユニットのスイッチング周波数と温度

インバータサイズ	10	12	13	14
定格スイッチング周波数 ¹⁾ f_{SN} / kHz	8	4	4	4
最大スイッチング周波数 ¹⁾ f_{S_max} / kHz	16			
最小スイッチング周波数 ¹⁾ f_{S_min} / kHz	1.25			
最大ヒートシンク温度 T_{HS} / °C	90			
スイッチング周波数を下げるための温度 T_{DR} / °C	80			
スイッチング周波数を上げるための温度 T_{UR} / °C	70			
定格スイッチング周波数に切り替えるための温度 T_{EM} / °C	85			

表35: 230Vユニットのスイッチング周波数と温度

¹⁾ スwitchング周波数の1/10を超えないように出力周波数が限定されます。

3.4.2 400Vユニットのスイッチング周波数と温度

インバータサイズ	12	13	14	15	16
定格スイッチング周波数 ¹⁾ f_{SN} / kHz	8	8	4	4	2 4
最大スイッチング周波数 ¹⁾ f_{S_max} / kHz	16				
最小スイッチング周波数 ¹⁾ f_{S_min} / kHz	1.25				
最大ヒートシンク温度 T_{HS} / °C	90				
スイッチング周波数を下げるための温度 T_{DR} / °C	80				
スイッチング周波数を上げるための温度 T_{UR} / °C	70				
定格スイッチング周波数に切り替えるための温度 T_{EM} / °C	85				

表36: 400Vユニットのスイッチング周波数と温度

¹⁾ スwitchング周波数の1/10を超えないように出力周波数が限定されます。

インバータの冷却は、定格条件下で最大ヒートシンク温度を超えないように設計されています。定格スイッチング周波数よりも高いスイッチング周波数では、損失が大きくなり、ヒートシンクの温度も高くなります。

ヒートシンクの温度が T_{DR} を上回った場合、ヒートシンク過熱異常が発生しないように、自動でスイッチング周波数を段階的に下げることができます。ヒートシンクの温度が T_{UR} を下回ると、設定したスイッチング周波数に戻ります。温度 T_{EM} を上回ると直ちに定格スイッチング周波数まで下がります。この機能を使用するには、「ディレーティング」を有効にする必要があります。

3.4.3 主回路/制動トランジスタ機能

NOTICE

最小制動抵抗値を下回る抵抗器接続によるインバータの故障

▶ 最小制動抵抗値を下回ってはけません!

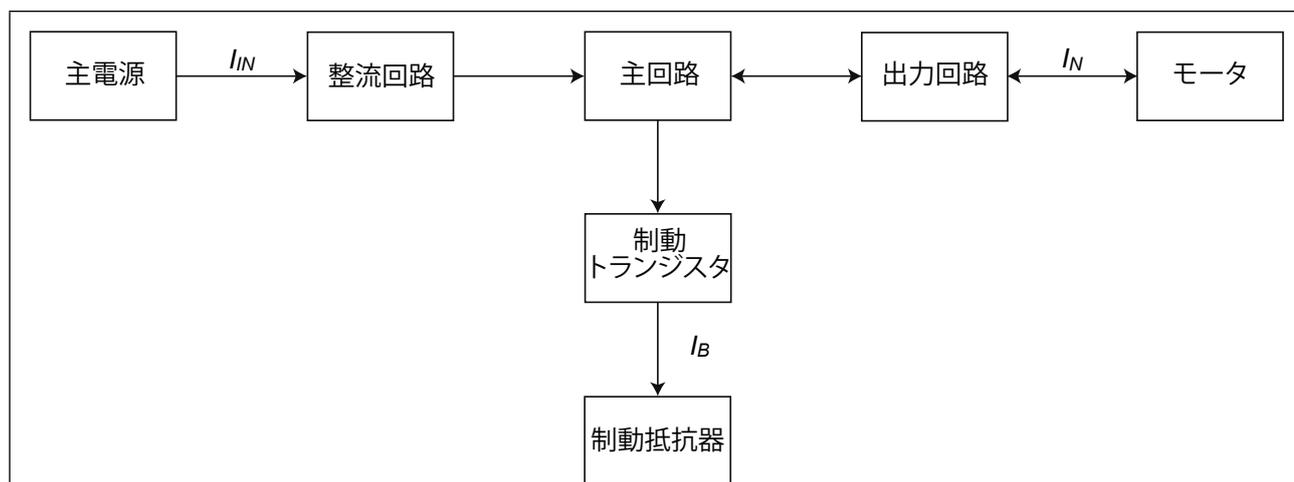


図9: エネルギーフローのブロック図

3.4.3.1 230Vユニットの主回路/制動トランジスタ機能

インバータサイズ		10	12	13	14
主回路の定格電圧 ($U_N = 230V$ 時)	U_{N_dc} / V	325			
主回路の定格電圧 ($U_{N_UL} = 240V$ 時)	$U_{N_dc_UL} / V$	339			
主回路の動作電圧範囲	U_{IN_dc} / V	240~373			
不足電圧レベル「Error! Underpotential」	U_{UP} / V	216			
過電圧レベル「Error! Overpotential」	U_{OP} / V	400			
制動トランジスタの動作電圧レベル	¹⁾ U_B / V	380			
最大制動電流	I_{B_max} / A	21.5			33.6
最小制動抵抗値	R_{B_min} / Ω	19			12
制動トランジスタ	²⁾	最大サイクルタイム: 120秒、ED: 50%			
制動トランジスタの保護機能		保護機能なし			
コンデンサの容量	$C / \mu F$	1120	2240	3280	4100

表37: 230Vユニットの主回路/制動トランジスタ機能

¹⁾ 制動トランジスタの動作電圧レベルは調整可能です。表に示されている値はデフォルト値です。

²⁾ 使用する制動抵抗器により、サイクルタイムはさらに制限されます。

3.4.3.2 400Vユニットの主回路/制動トランジスタ機能

インバータサイズ		12	13	14	15	16
主回路の定格電圧 ($U_N = 400V$ 時)	U_{N_dc} / V	565				
主回路の定格電圧 ($U_{N_UL} = 480V$ 時)	$U_{N_dc_UL} / V$	680				
主回路の動作電圧範囲	U_{IN_dc} / V	390~780				
不足電圧レベル「Error! Underpotential」	U_{UP} / V	240				
過電圧レベル「Error! Overpotential」	U_{OP} / V	840				
制動トランジスタの動作電圧レベル	¹⁾ U_B / V	780				
最大制動電流	I_{B_max} / A	21.5				33.6
最小制動抵抗値	R_{B_min} / Ω	39				25
制動トランジスタ	²⁾	最大サイクルタイム: 120秒、ED:50%				
制動トランジスタの保護機能		保護機能なし				
コンデンサの容量	$C / \mu F$	470	705	820	1230	1230

表38: 400Vユニットの主回路/制動トランジスタ機能

¹⁾ 制動トランジスタの動作電圧レベルは調整可能です。表に示されている値はデフォルト値です。

²⁾ 使用する制動抵抗器により、サイクルタイムはさらに制限されます。

3.4.4 ファン

インバータサイズ		10	12	13	14	15	16
ハウジング 循環用ファン	数量	1					
	速度可変	無					
ヒートシンクファン	数量	2					
	速度可変	無					

表39: ファン



ファンは速度可変ではありません。

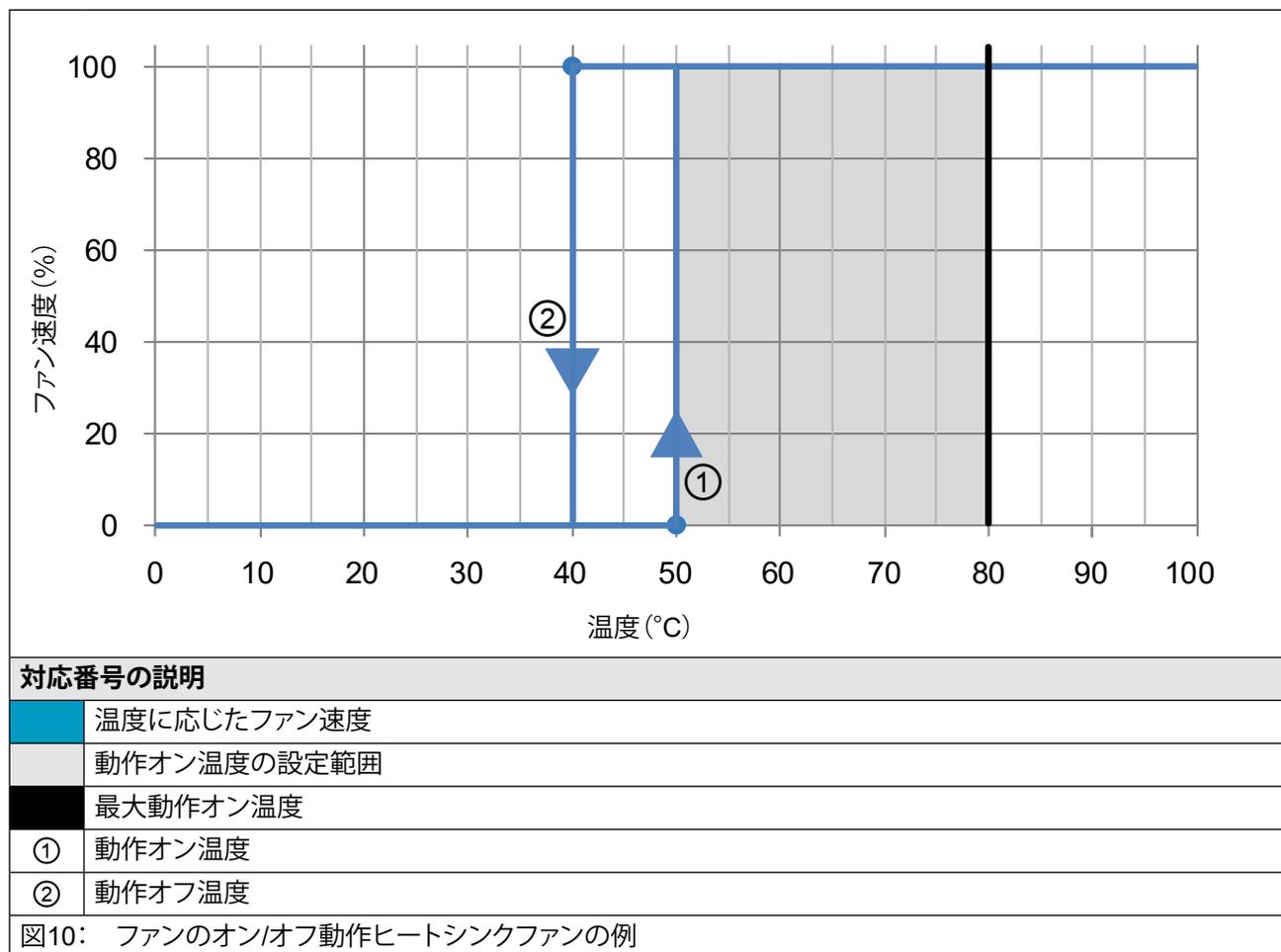
NOTICE

ファンの故障!

▶ ファンに異物が入らないように注意してください!

3.4.4.1 ファンのオン/オフ動作

ファンには動作オン温度と動作オフ温度があります。動作オン温度①は設定可能です。動作オフ温度②は設定不可です。ファンのオン/オフ動作は、ヒートシンク温度とハウジング内部温度によって異なります。



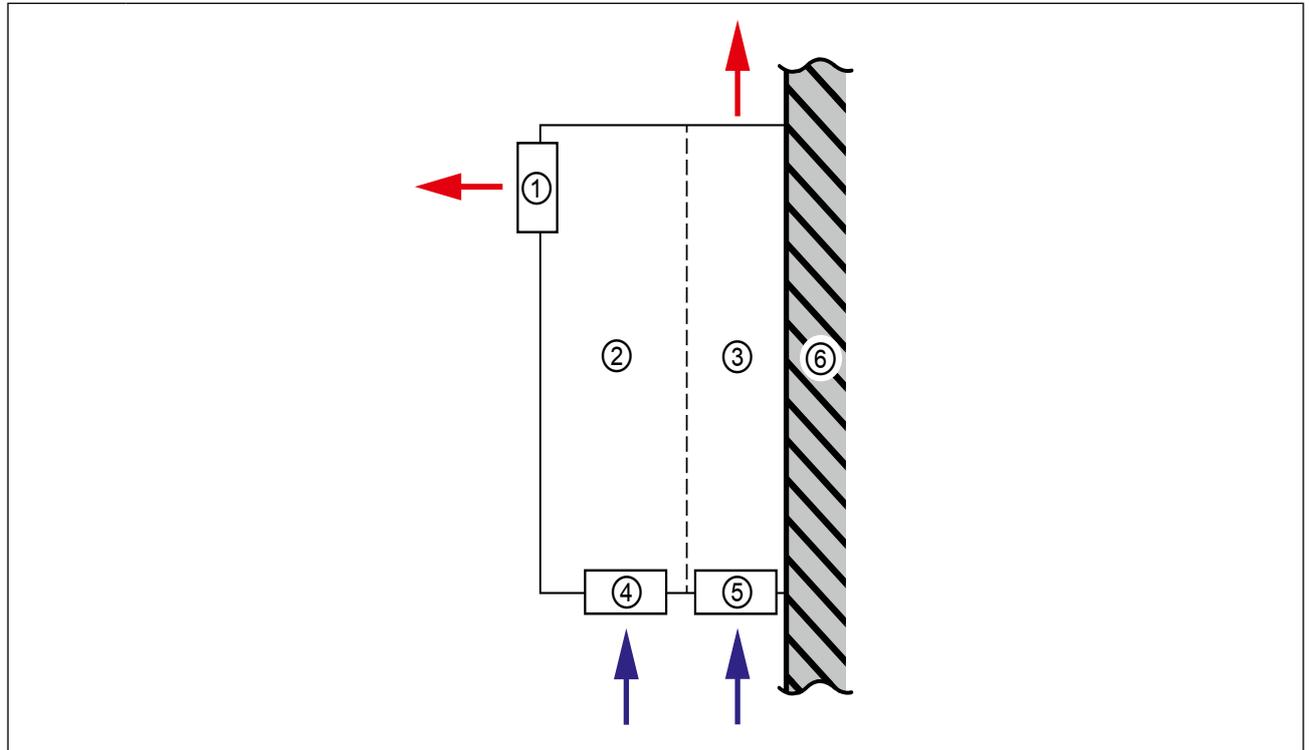
3.4.4.2 ファンのオン/オフ温度

ファンの動作オン温度と最大速度レベルは設定可能です。デフォルト値は次の表に示します。

ファン		ヒートシンク	ハウジング内部
動作オン温度	T/°C	50	45
最大速度レベル	T/°C	80	55

表40: ファンのオン/オフ温度

3.4.4.3 ファンの冷却方向



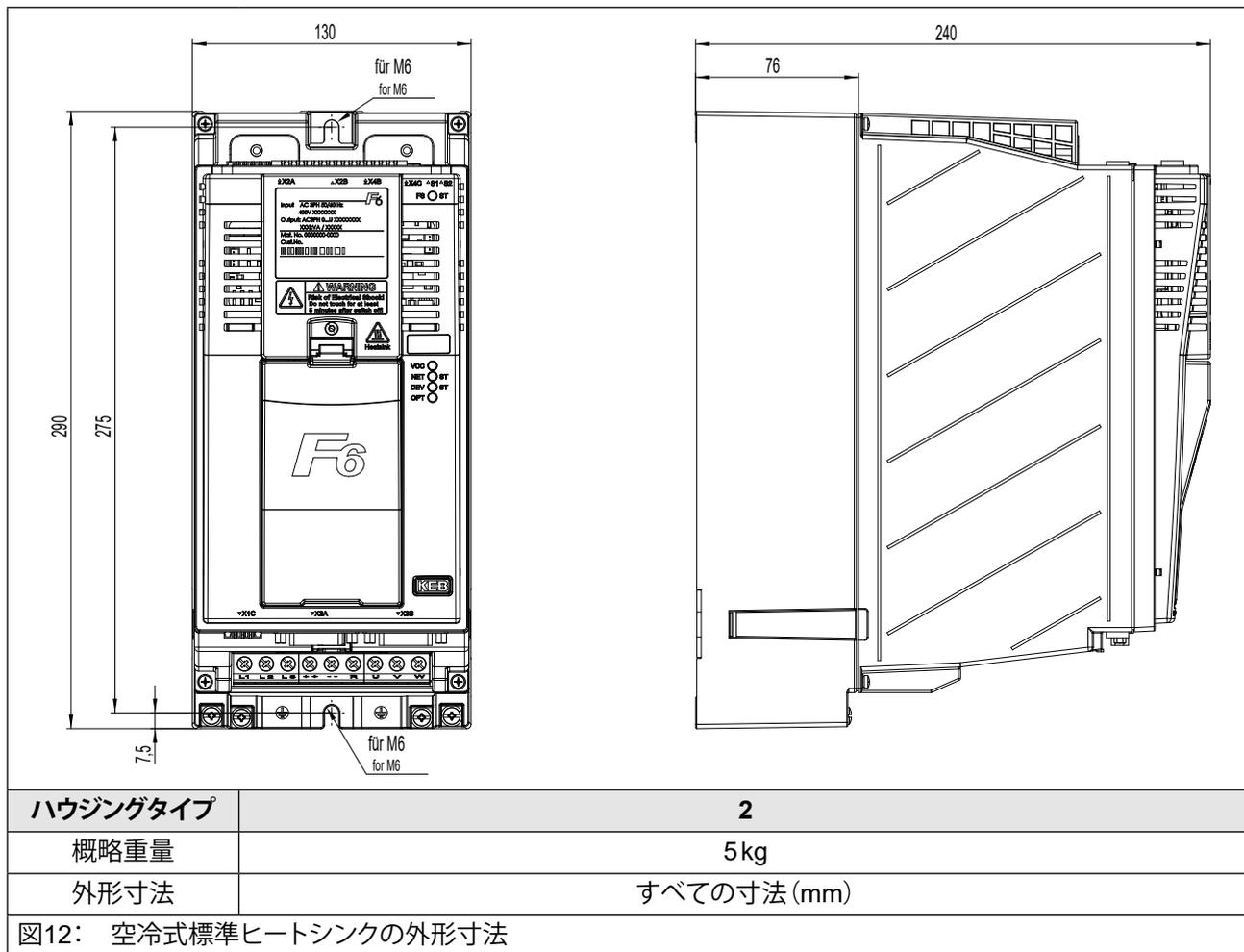
対応番号の説明

	冷却方向
1	ハウジング循環用ファン (ハウジング4以上)
2	インバータ (ハウジング)
3	インバータ (ヒートシンク)
4	ハウジング循環用ファン (ハウジング2および3)
5	ヒートシンクファン
6	制御盤取り付け面

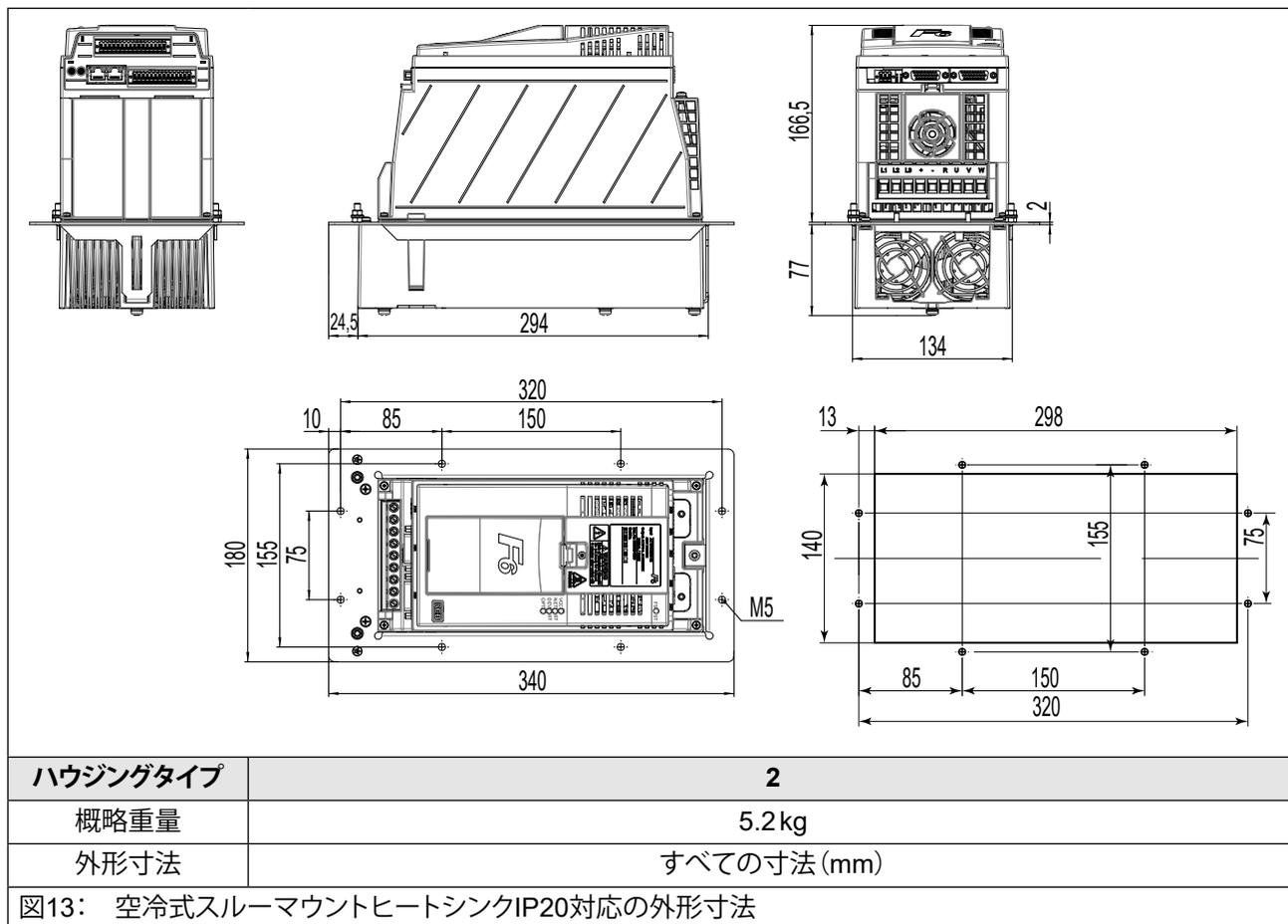
図11: ファンの冷却方向

3.5 外形寸法と概略重量

3.5.1 空冷式標準ヒートシンク

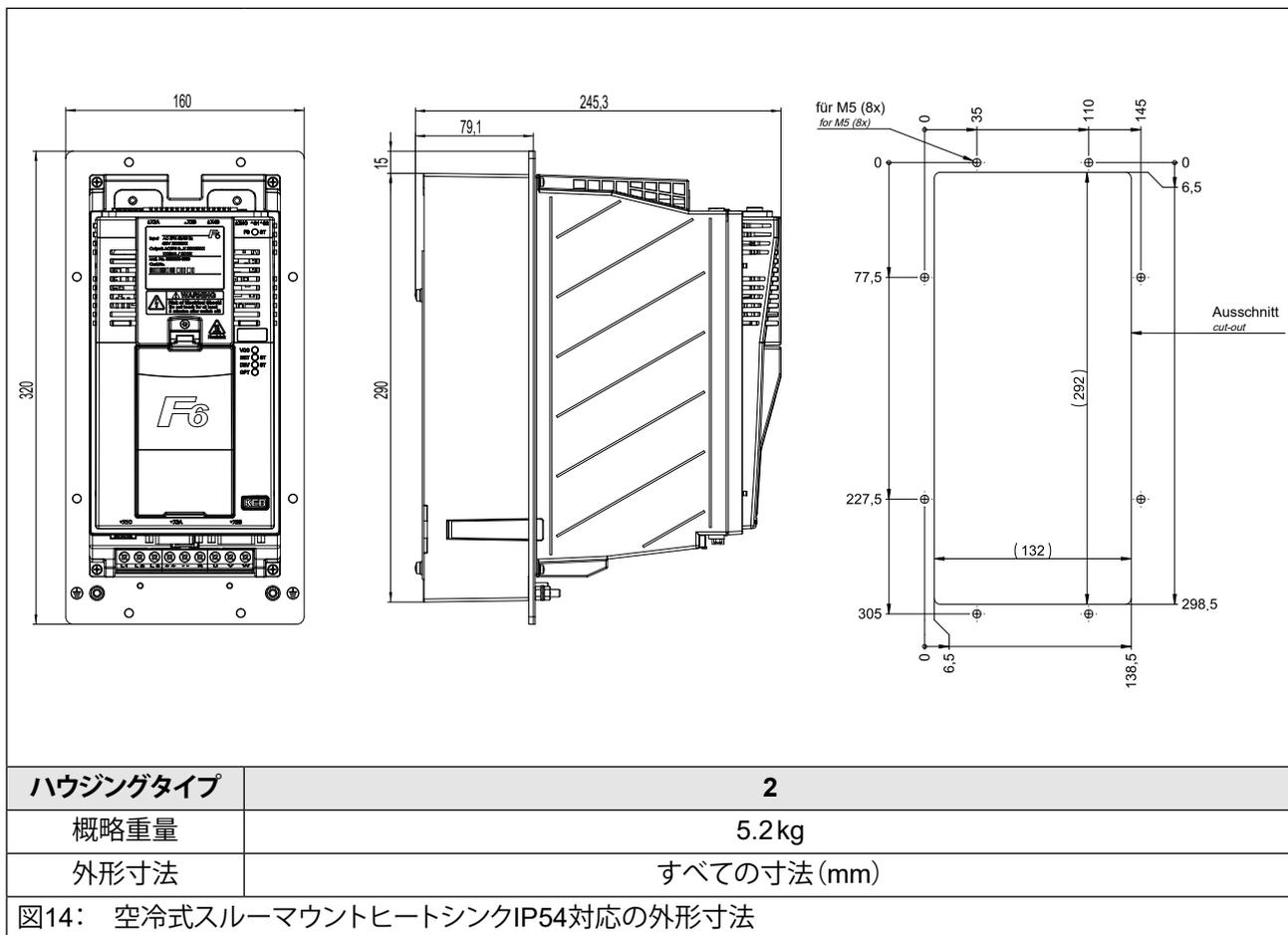


3.5.2 空冷式スルーマウントヒートシンクIP20対応

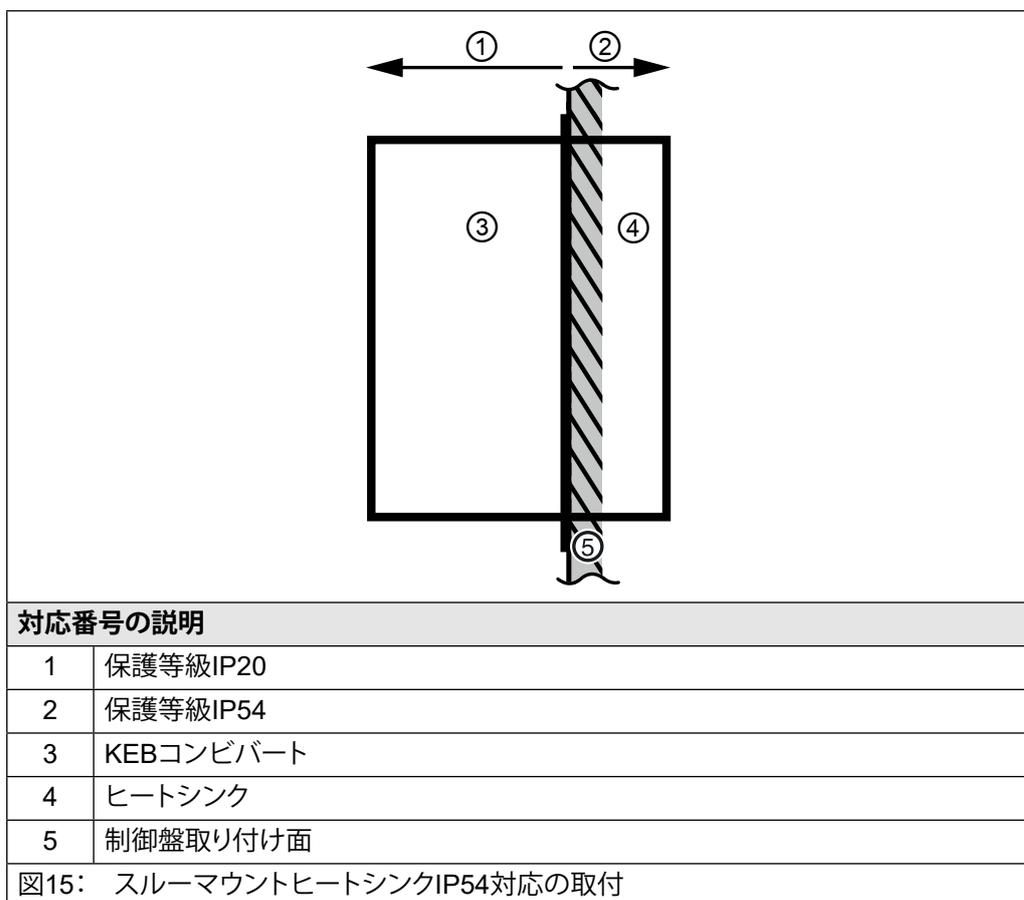


スルーマウントヒートシンクIP20対応用取付キットをオプションで用意しています。
 型式: 00F6V80-2004。詳細については、「4.3.3 スルーマウントヒートシンクIP20
 対応用取付キット」を参照してください。

3.5.3 空冷式スルーマウントヒートシンクIP54対応



3.5.4 スルーマウントヒートシンクIP54対応の取付

**保護等級IP54:制御盤外のヒートシンク部分**

保護等級IP54は、インバータが適切に制御盤へ設置された場合にのみ達成されます。適切に設置するために、オプションの密閉シール(=>「4.3.4スルーマウントヒートシンクIP54対応用密閉シール」)をヒートシンクと制御盤取り付け面に設置する必要があります。適切に設置された場合、制御盤外のヒートシンク部分は、保護等級IP54になります。

空冷式スルーマウントヒートシンクの場合は、ヒートシンクファンを可燃性、油性または危険な蒸気またはガス、腐食性化学物質、粗大な破片および過度の粉塵から保護する必要があります。

保護等級IP20:制御盤内のインバータ部分

インバータは、必要な保護等級に適した制御盤に設置することを目的としています。

制御盤内のインバータ部分の保護等級については、「3.1.1周囲環境条件」を参照してください。

UL:ヒートシンクはNEMAタイプ1に分類されます。

3.5.5 制御盤への設置

3.5.5.1 設置手順

インバータを取り付けるために、以下の部品とそれに対応する品質をKEBにてテストしました。

必要な部品	締付トルク
六角ボルト ISO 4762 - M6 - 8.8	6.5Nm 58lb inch
平ワッシャー ISO 7092 - 6 - 200 HV	—
表41: 標準ヒートシンクの設置手順	

必要な部品	締付トルク
六角ボルト ISO 4762 - M5 - 8.8	2.5Nm 22lb inch
平ワッシャー ISO 7092 - 5 - 200 HV	—
表42: スルーマウントヒートシンクの設置手順	

NOTICE

他の部品の使用

- ▶ 代替的に選択する部品は、上記の材料特性(品質)と締付トルクを満たしている必要があります!

他の部品の使用については、KEBにてテストを行っていないため、使用についてはお客様の責任となります。

3.5.5.2 取り付けスペース

制御盤寸法の電力損失 => 「3.3.4 400Vユニットの電力損失」を参照してください。動作モード/使用率に応じて、これより低い値を使用できます。



インバータの取付

インバータは、金属製のプレートに設置してください。

取り付けスペース	寸法	距離 (mm)	距離 (inch)
	A	150	6
	B	100	4
	C	30	1.2
	D	0	0
	E	0	0
	F ¹⁾	50	2
	1) インバータ正面から制御盤扉までの距離		

図16: 取り付けスペース

ファンを使用して制御盤内を冷却する場合は、フィルタを使用して異物の侵入を防止してください。

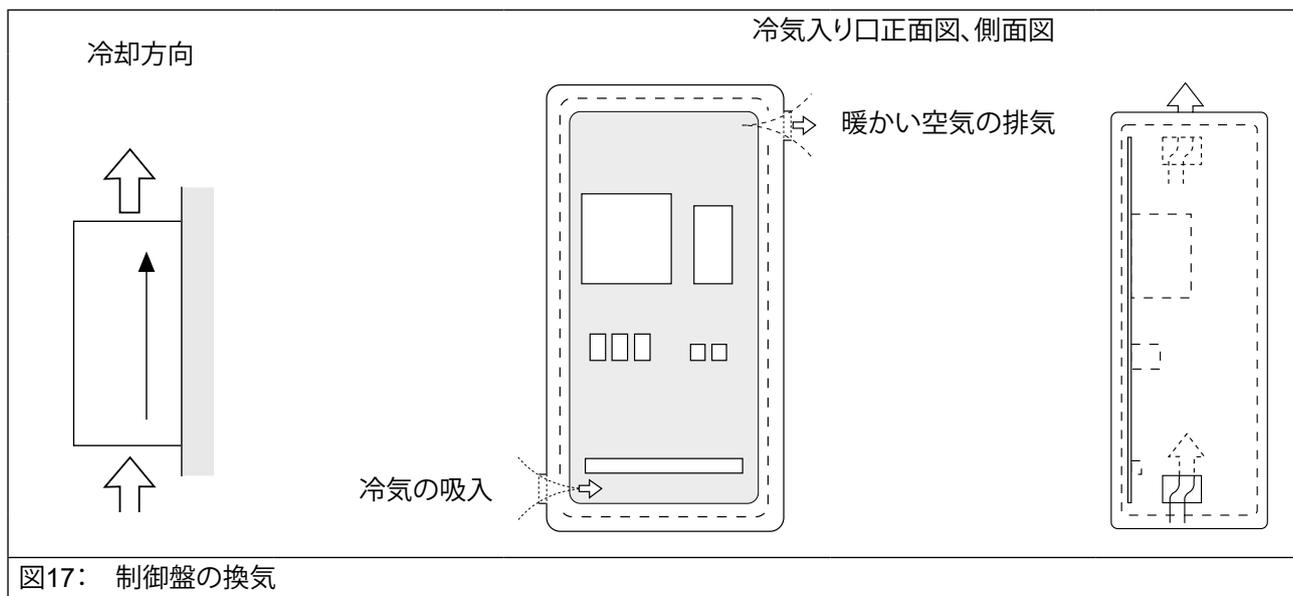


図17: 制御盤の換気

4 設置と接続

4.1 COMBIVERT F6の概要

ハウジングタイプ 2	No.	端子記号	説明
	1 / 6a	---	<p>オプションのシールドプレートの取り付け箇所。モータケーブルなどのシールドは、ベースプレート(ヒートシンク)またはオプションのシールドプレートに接続します。</p> <p>制御回路:</p> <ul style="list-style-type: none"> 制御回路用シールドプレート: 00F6V80-2000 <p>主回路:</p> <ul style="list-style-type: none"> 標準ヒートシンク用シールドプレート: 00F6V80-2001 スルーマウントヒートシンク用シールドプレート: 00F6V80-2002
	2	---	<p>LED (制御ユニット取扱説明書の「概要」章を参照)。</p> <ul style="list-style-type: none"> 制御カードCOMPACTの場合: FS(安全機能)表示なし 制御カードAPPLICATIONおよびPROの場合: FS (安全機能)のステータス表示
	3	---	銘板
	4	X4A	シリアル通信RS232/485接続、F6オペレータ接続
	5	X1A	<p>主回路端子:</p> <ul style="list-style-type: none"> 三相電源接続 制動抵抗器接続 DC電源接続 モータ接続
	6	PE	<p>保護接地。保護接地を接続する場合、各スタッドボルトに1つの保護接地を接続できます。</p>

図18: F6ハウジング2の正面図

ハウジングタイプ 2	No.	端子記号	説明
	5	X1A	主回路端子: ・ 三相電源接続 ・ 制動抵抗器接続 ・ DC電源接続 ・ モータ接続
	6	PE	保護接地。 保護接地を接続する場合、各スタッドボルトに1つの保護接地を接続できます。
	6a	---	オプションのシールドプレートの取り付け箇所。モータケーブルなどのシールドは、ベースプレート(ヒートシンク)またはオプションのシールドプレートに接続します。 主回路: ・ 標準ヒートシンク用シールドプレート:00F6V80-2001 ・ スルーマウントヒートシンク用シールドプレート:00F6V80-2002
	7	X3A	エンコーダインターフェースチャンネルA接続
	8	X3B	エンコーダインターフェースチャンネルB接続
	9	X1C	端子: ・ モータ温度センサ接続 ・ ブレーキ制御接続
	10	---	ハウジング循環用ファン
	11	---	ヒートシンクファン

図19: F6ハウジング2の下面図



主回路端子のR表記はPBと表記することもできます。

ハウジングタイプ 2		No.	端子記号	説明
	12	S1	ロータリーコーディングスイッチA接続	
	13	S2	ロータリーコーディングスイッチB接続	
	14	X4C	フィールドバスインターフェース (out)	
	15	X4B	フィールドバスインターフェース (in)	
	16	X2B	FS(安全機能)接続	
	17	X2A	制御接続: <ul style="list-style-type: none"> • CANバス通信接続 • アナログ入出力接続 • デジタル入出力接続 • DC24V電源接続 	
	<p>図20: F6ハウジング2 制御カードAPPLICATIONの上面図</p>			



詳細については、それぞれの制御カードの取扱説明書を参照してください。



F6-A制御取扱説明書に関する情報は、下記参照願います。
www.keb.de/fileadmin/media/Manuals/dr/ma_dr_f6-cu-a-inst-20118593_en.pdf



F6-C制御取扱説明書に関する情報は、下記参照願います。
www.keb.de/fileadmin/media/Manuals/dr/ma_dr_f6-cu-k-inst-20144795_en.pdf



F6-P制御取扱説明書に関する情報は、下記参照願います。
www.keb.de/fileadmin/media/Manuals/dr/ma_dr_f6-cu-p-inst-20182705_en.pdf



4.2 主回路の接続

NOTICE

インバータの故障!

▶ 入力側と出力側の接続を間違わないでください!

4.2.1 電源供給の接続

COMBIVERT F6ハウジング2は、主電源から給電できます。突入防止回路は、中間回路の前に配置されています。

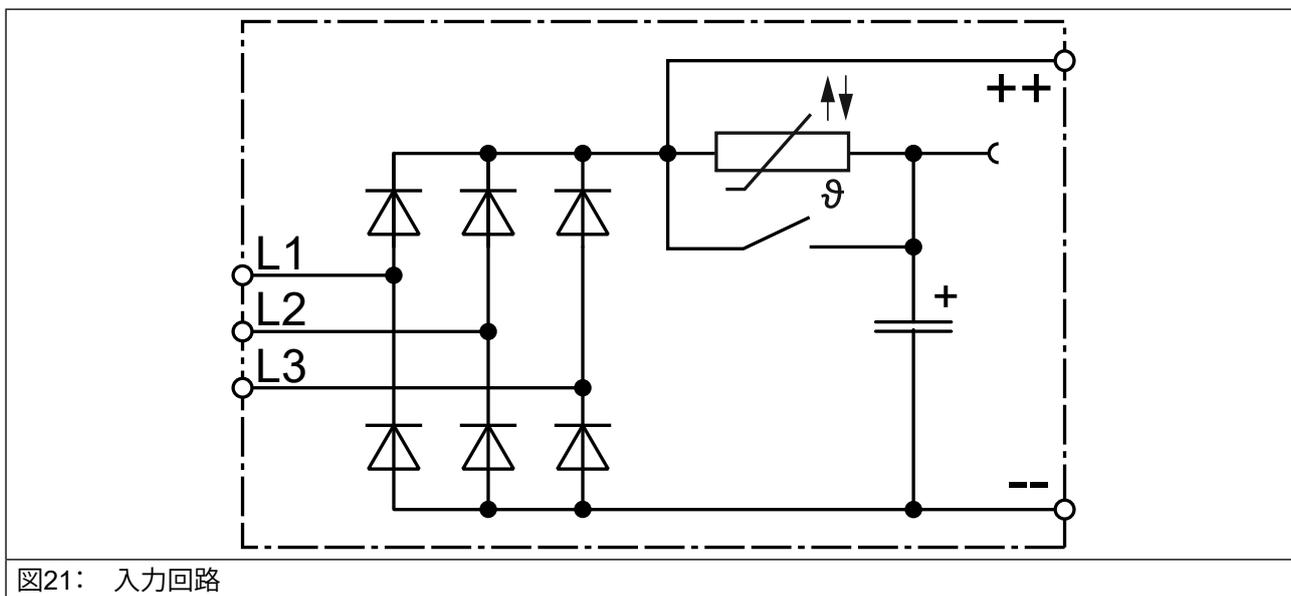


図21: 入力回路

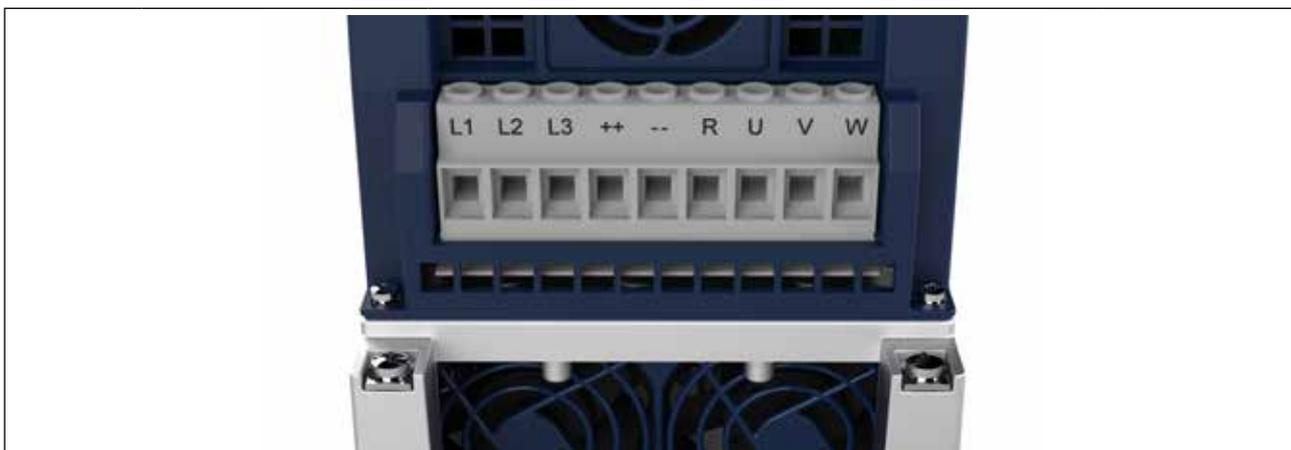


電源ON/OFFの間隔は最低5分空けて行ってください。

電源ON/OFFを短時間で行うと、入力のNTCサーミスタの抵抗値が一時的に低くなります。

このため、入力の突入防止回路が機能せず、突入電流が大きくなり、インバータがトリップする可能性があります。

4.2.1.1 主回路端子台X1A



端子記号	機能	端子接続タイプ	締付トルク	接続ケーブルの最大数
L1	三相電源接続	ケーブル端末フェルール(プラスチックカバー付き)端子処理あり1.0~2.5mm ² ケーブル2本使用の場合:0.5~1.5mm ² UL:ケーブル端末フェルール端末処理なしAWG26~6	1.5Nm 13lb inch	IECの場合:2 ULの場合:1
L2				
L3				
++	DC電源接続			
--				
R	制動抵抗器接続 (端子++ / 端子Rに接続)			
U	モータ接続			
V				
W				

図22: 主回路端子台X1A



主回路端子のR表記はPBと表記することもできます。

4.2.2 保護接地と機能接地



保護接地と機能接地を同じ端子に接続しないでください。

4.2.2.1 保護接地

保護アース (PE) は、電気的安全性、特にエラーが発生した場合の個別保護に役立ちます。



誤ったケーブルサイズ使用による感電!



▶ 接地に使用するケーブルサイズは、DIN IEC 60364-5-54に従って選択する必要があります。

端子記号	機能	接続タイプ	締付トルク
PE, ⊕	保護接地の接続	M4スタッドボルト	1.3Nm 11 lb inch

図23: 保護接地の接続



PE端子の誤った接続

保護接地の接続として使用できるのは、M4スタッドボルトのみです。

4.2.2.2 機能接地

EMC規格で、インバータまたはシステム間で、同電位化が必要な場合は、機能接地も必要になる場合があります。



インバータがEMC規格で配線されている場合、追加の機能接地 (FE) は必要ありません。

機能接地は緑/黄色で配線しないでください!



EMC準拠の設置に関する情報は、下記を参照してください。
www.keb.de/fileadmin/media/Manuals/emv/0000neb0000.pdf



4.2.3 AC主電源接続

4.2.3.1 三相AC電源

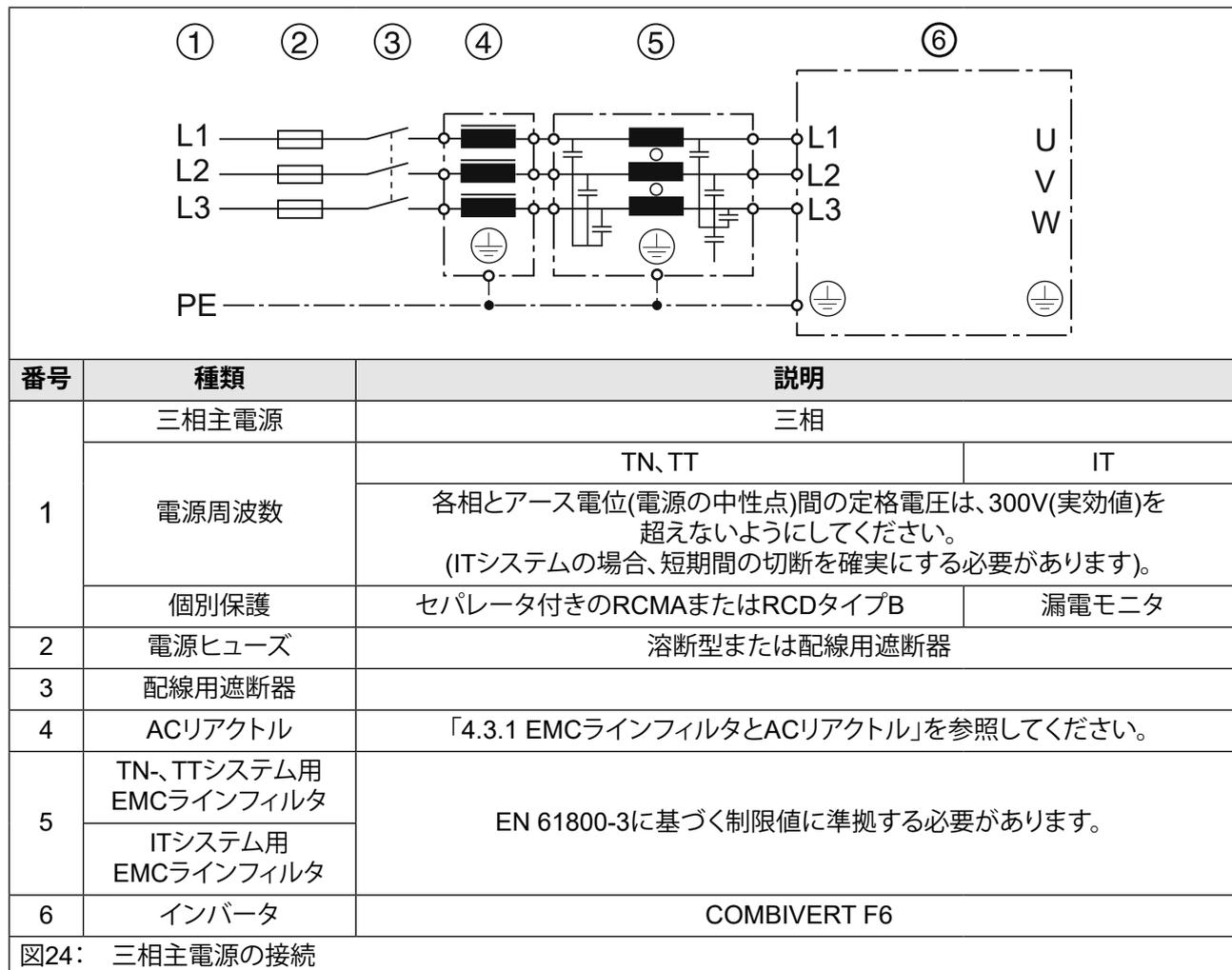


図24: 三相主電源の接続

4.2.3.2 電源ケーブル

電源ケーブルのケーブルサイズは、以下の項目にて選定します。

- ・ インバータの入力電流
- ・ ケーブルの種類
- ・ 設置方法と周囲温度
- ・ 地域の電気規制



プロジェクトエンジニアが設計を担当します。

4.2.3.3 ハード電源システムに関する注意事項

インバータの耐用年数は、DC電圧、周囲温度、コンデンサの電流負荷によって異なります。特に連続(S1)での負荷運転または、「ハード」電源に接続している場合は、ACリアクトルを使用することでコンデンサの寿命を大幅に延ばすことができます。

「ハード」電源という用語は、電源の定格電力(S_{net})とインバータ定格電力(S_{out})を比較した場合 $\gg 200$ より大きいことを意味しています。

$k = \frac{S_{Net}}{S_{out}} \gg 200$	例:	$k = \frac{2\text{MVA (供給用変圧器)}}{11.4\text{kVA (14F6)}} = 176 \rightarrow \text{ACリアクトルが必要}$
---------------------------------------	----	----------------------------------------------------------------------------------------------



EMCラインフィルタとACリアクトルのリストについては、「4.3.1 EMCラインフィルタとACリアクトル」を参照してください。

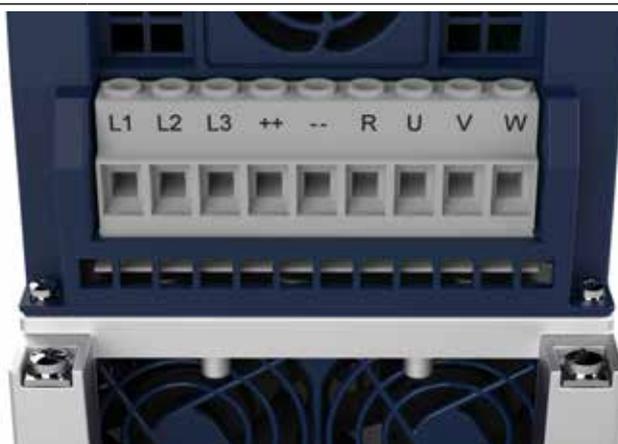
4.2.4 DC電源接続

NOTICE

DC電源での運転

▶ DC電源での運転は、KEBと相談の上でのみ許可されます!

4.2.4.1 端子台X1A DC電源接続

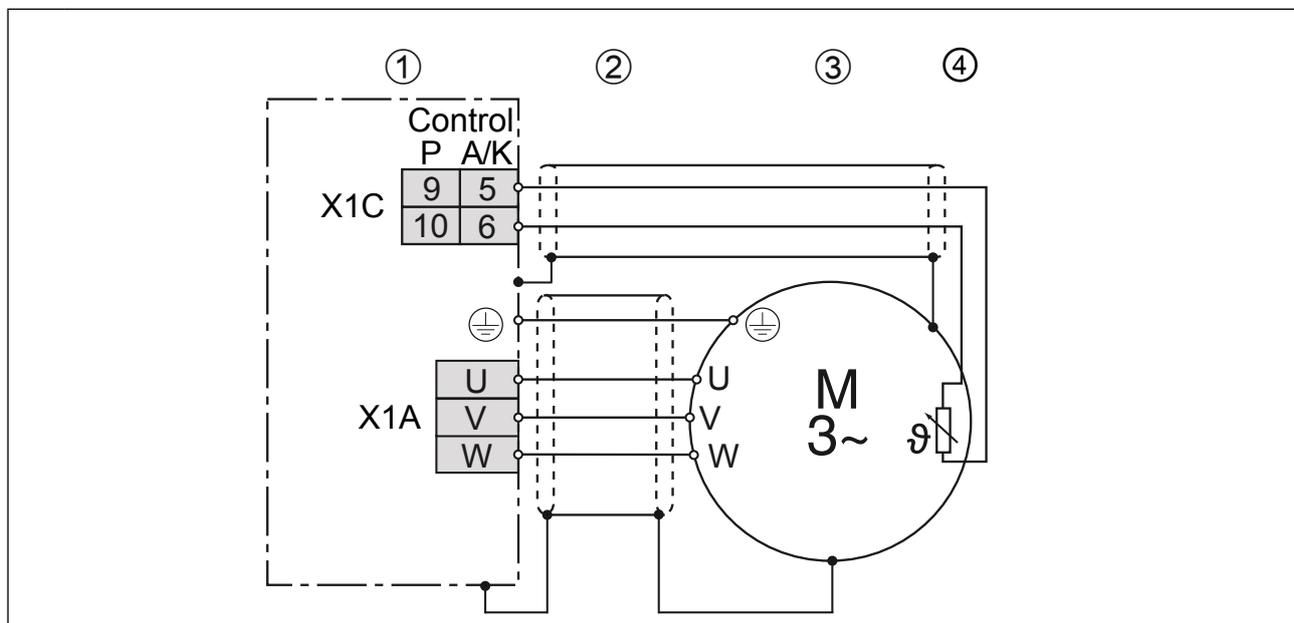


端子記号	機能	端子接続タイプ	締付トルク	接続ケーブルの最大数
++	DC電源接続	ケーブル端末フェルール(プラスチックカバー付き)端子処理あり1.0~2.5mm ²	1.5Nm 13lb inch	IECの場合:2 ULの場合:1
--		ケーブル2本使用の場合:0.5~1.5mm ² UL:ケーブル端末フェルール端末処理なしAWG26~6		

図25: 端子台X1A DC電源接続

4.2.5 モータ接続

4.2.5.1 モータの配線



対応番号の説明

1	KEBコンビバート
2	モータケーブルを接続し、金属フレームまたは取付けプレートの広い面の両端をシールドします (必要に応じて塗装を取り除きます)。
3	三相モータ
4	温度監視(オプション) => 制御ユニット取扱説明書を参照してください。

図26: モータの配線

4.2.5.2 端子台X1Aモータ接続



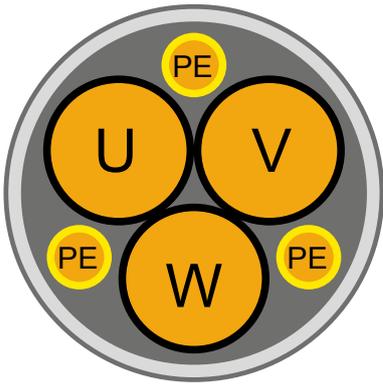
端子記号	機能	端子接続タイプ	締付トルク	接続ケーブルの最大数
U	モータ接続	ケーブル端末フェルール(プラスチックカバー付き)端子処理あり1.0~2.5mm ²	1.5 Nm 13 lb inch	IECの場合:2 ULの場合:1
V		ケーブル2本使用の場合:0.5~1.5mm ²		
W		UL:ケーブル端末フェルール端末処理なしAWG26~6		

図27: 端子台X1Aモータ接続

4.2.5.3 モータケーブルの選定

モータケーブルが長く低出力の場合、配線とモータケーブルの選定が重要になります。フェライトコアおよびシールドケーブル(位相/位相<65pF/m、位相/スクリーン<120pF/m)の使用で、以下のような効果があります。

- 主要なモータケーブルの長さを許可 (4.2.5.4「AC入力でのモータケーブル長に応じた伝導妨害」を参照してください)
- EMC特性向上(アースへのコモンモード出力電流の削減)



容量の大きいモータ (30kW以上) には、対称的にデザインされたシールドケーブルの使用を推奨します。このケーブルはアース線が3本で構成され、動力線間に均等に配置されています。地域によっては、アース線を使用しないケーブルの使用が可能なところもあります。その場合は、アース線を外部に接続する必要があります。ケーブルによってはシールドがアース線の役割を果たしているものもあります。ケーブルメーカーのデータに注意してください。

図28: 対称的なモータケーブル

4.2.5.4 AC入力でのモータケーブル長に応じた伝導妨害

モータケーブルの最大長は、モータケーブルの容量とEMC放射干渉に依存します。ここでは外部対策を講じる必要があります(EMCラインフィルタの使用など)。以下の情報は、定格条件下で、「4.3.1 EMCラインフィルタとACリアクトル」の章に記載されているKEB製のフィルタを使用した場合に適用されます。

EN 61800-3に従ってシールドされた 最大モータケーブル長	
カテゴリC2	
モータケーブル(低容量)	
インバータサイズ	
10	100 m
12	
13	
14	
15	
16	

表43: 最大モータケーブル長



モータリアクトルまたはモータフィルタを使用すると、ケーブル長がかなり長くなる可能性があります。KEBは、50mのケーブル長からの使用を推奨しています。最大推奨ケーブル長は、100mになります。

4.2.5.5 モータ並列運転のモータケーブル長

モータの並列運転、または複数のケーブルを使用した並列接続の場合のモータケーブル長は、下記の式から求めることができます。

$$\text{モータケーブル長} = \sum \text{単一ケーブル長} \times \sqrt{\text{モータケーブルの数}}$$

4.2.5.6 モータケーブルのサイズ

モータケーブルのサイズは下記の条件によって異なります。

- 出力電流の特性 (例: 高調波成分)
- モータ電流の実際の実効値
- ケーブル長
- ケーブルの種類
- 結束や温度などの環境条件

4.2.5.7 モータの接続

NOTICE

モータの動作がおかしい!

- ▶ モータメーカーの接続手順に従ってください!

電圧ピークからモータを保護してください!

- ▶ インバータは、高dv/dtで出力が切り替わります。長いモータケーブル (>15m)では、モータで電圧ピークが発生し、絶縁システムを危険にさらす可能性があります。モータリアクトル、dv/dtフィルタ、または正弦波フィルタを使用して、モータを保護できます。

4.2.5.8 温度監視とブレーキ制御の接続(X1C)

インバータには切り替え可能な温度センサの監視機能が搭載されています。

各種監視モードが用意されています。これらは制御カードによって異なります
⇒ COMBIVERT F6の制御取扱説明書を参照してください。

温度監視の動作モードは、ソフトウェア(パラメータ dr33)で設定することができます。監視が不要な場合は、ソフトウェア(パラメータpn33 = 7)で温度監視機能をOFFに設定できます =>「Programming manual」を参照してください。

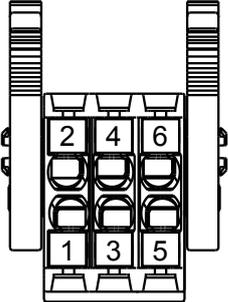
X1C	PIN	端子記号	説明
	1	BR+	ブレーキ制御/出力 +
	2	BR-	ブレーキ制御/出力 -
	3	reserved	—
	4	reserved	—
	5	TA1	温度検出/出力 +
	6	TA2	温度検出/出力 -

図29: 制御カードAPPLICATIONおよびCOMPACT用端子台X1C

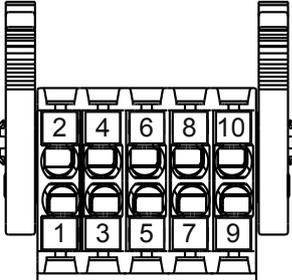
X1C	PIN	端子記号	説明
	1	BR+	ブレーキ制御/出力 +
	2	BR-	ブレーキ制御/出力 -
	3	0V	フィードバック入力の供給用
	4	24Vout	
	5	DIBR1	ブレーキおよびリレー用のフィードバック入力1
	6	DIBR2	ブレーキおよびリレー用のフィードバック入力2
	7	reserved	—
	8	reserved	—
	9	TA1	温度検出/出力 +
	10	TA2	温度検出/出力 -

図30: 制御カードPRO用端子台X1C

NOTICE

誤ったケーブルまたは接続による故障!

ノイズによる制御の誤動作。

- ▶ モータからの温度検出用接続ケーブル(シールドも含む)を制御用ケーブルと一緒に接続しないでください。
- ▶ モータケーブル内に、温度検出用のケーブルがある場合は、温度検出用ケーブルに追加でシールド(二重シールド)が必要です。
- ▶ 温度検出の入力は基本的に絶縁されています。

		<p>制御カードAPPLICATIONおよびCOMPACT用 ブレーキ制御用の電源は、内部電源(インバータ内部)と分かれています。ブレーキ制御機能を使用する場合は外部電源を使用してください。</p> <p>制御カードPRO用 ブレーキ制御用の電源は、内部電源(インバータ内部)と外部電源のどちらかを使用できます。電圧許容差と出力電流は、内部または外部の電源によって異なります。</p>
1	KEBコンビバート	それぞれの制御カードの仕様については、COMBIVERT F6の制御取扱説明書を参照してください。
4	ブレーキ	
<p>図31: ブレーキ制御の接続</p>		

		<p>KTYセンサは極性を持つ半導体であり、順方向に接続する必要があります。+極をTA1に、一極をTA2に接続してください。上記の手順を遵守してください。それを守らないと、温度の上限値の測定に誤りが生じます。</p>
1	シールドプレートを介した接続 (使用できない場合は、取付けプレートに接続します)。	
<p>図32: KTYセンサの接続</p>		

NOTICE

接続が正しくない場合、モータ巻線の温度保護はできません。

- ▶ KTYセンサを順方向に接続します。
- ▶ KTYセンサを他のセンサと組み合わせて接続しないでください。



温度監視とブレーキ制御の配線に関する詳細は、COMBIVERT F6の制御取扱説明書に記載されています。

4.2.6 制動抵抗器の接続と使用

⚠ CAUTION**制動抵抗器使用による火災リスク!**

- ▶ 温度監視機能付きの制動抵抗器を使用するか、適切な監視機能/回路を使用することにより、火災のリスクを大幅に低減できます。

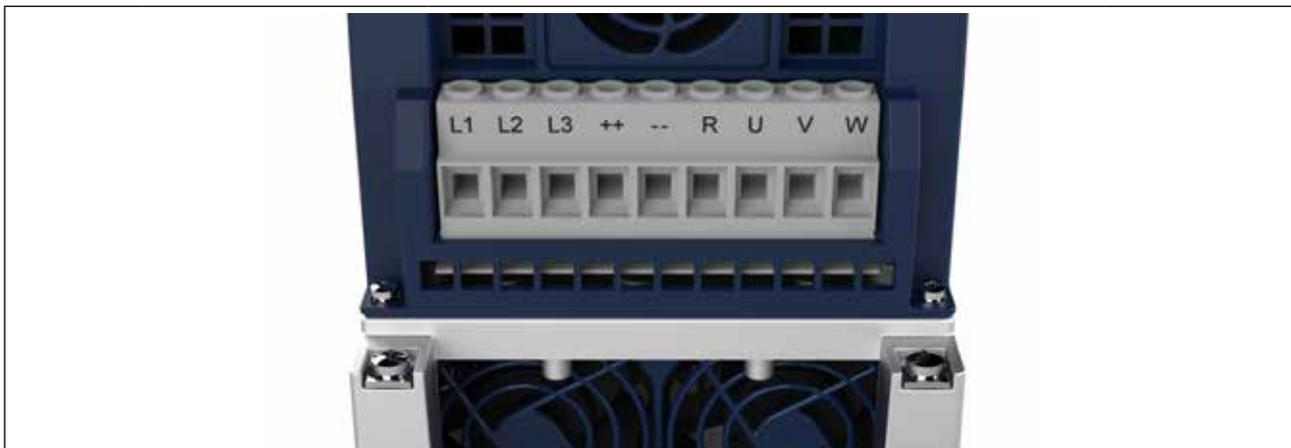
NOTICE**最小制動抵抗値を下回ると、インバータが故障します!**

- ▶ 最小制動抵抗値を下回らないでください!
「3.3 400Vクラスのユニットデータ」を参照してください。

⚠ CAUTION**負荷(回生エネルギー)によって制動抵抗器の表面が高温になります!****やけどに注意してください!**

- ▶ 制動抵抗器の表面を覆い、触れても安全なようにします。
- ▶ 表面に触れる前に確認してください。
- ▶ 必要に応じて、高温注意などの警告を表示してください。

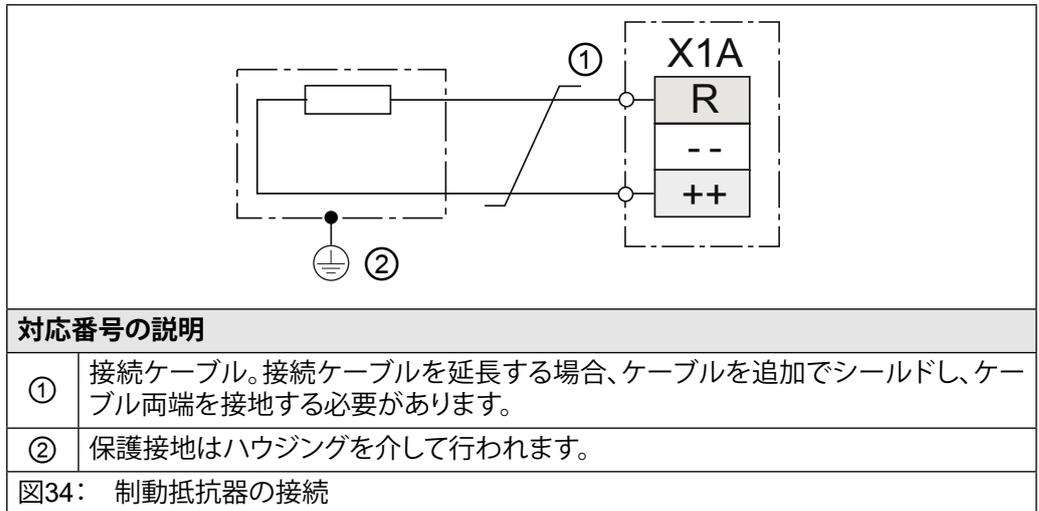
4.2.6.1 端子台X1A制動抵抗器接続



端子記号	機能	端子接続タイプ	締付トルク	接続ケーブルの最大数
++	制動抵抗器接続	ケーブル端末フェルール(プラスチックカバー付き)端子処理あり1.0~2.5mm ²	1.5Nm 13lb inch	IECの場合:2 ULの場合:1
R		ケーブル2本使用の場合:0.5~1.5mm ² UL:ケーブル端末フェルール端末処理なしAWG26~6		

図33: 端子台X1A制動抵抗器接続

4.2.6.2 制動抵抗器の接続



温度監視を行う制動抵抗器を使用した場合は、制動抵抗器の温度が高くなると温度異常でインバータがトリップします。

温度監視を行う制動抵抗器の情報は、下記を参照してください。

www.keb.de/fileadmin/media/Manuals/dr/ma_dr_safe-braking-resistors-20106652_en.pdf



4.2.6.3 温度監視を行わない制動抵抗器の使用



温度監視を行わない制動抵抗器の使用

過負荷または故障の場合、火災や煙が発生する!

- ▶ 温度センサ付きの制動抵抗器のみ使用してください。
- ▶ 温度センサを接続します。
- ▶ インバータ(外部入力など)で故障(異常)を取り込みます。
- ▶ 入力電圧(遮断器など)をオフにします。
- ▶ 温度監視を行わない制動抵抗器の接続例
- ▶ 「制動抵抗器の取付手順」を参照してください。



「制動抵抗器の取付手順」を参照してください。

www.keb.de/fileadmin/media/Manuals/dr/ma_dr_braking-resistors-20116737_en.pdf



4.3 オプション

4.3.1 EMCラインフィルタとACリアクトル

電圧クラス	インバータサイズ	EMCラインフィルタ	ACリアクトル 50Hz/4% (一次側)
230V	10	14E6T60-1050	10Z1B03-1000
	12	14E6T60-1050	12Z1B03-1000
	13	16E6T60-1050	13Z1B03-1000
	14	16E6T60-1050	14Z1B03-1000

表44: 230VユニットのEMCラインフィルタとACリアクトル

電圧クラス	インバータサイズ	EMCラインフィルタ	ACリアクトル 50Hz/4% (一次側)
400V	12	12E6T60-3000	12Z1B04-1000
	13	14E6T60-3000	13Z1B04-1000
	14	14E6T60-3000	14Z1B04-1000
	15	16E6T60-3000	15Z1B04-1000
	16	16E6T60-3000	16Z1B04-1000

表45: 400VユニットのEMCラインフィルタとACリアクトル



EMCラインフィルタとACリアクトルは、定格運転用に設計されています。

4.3.2 シールドプレート取付キット

名前	製品番号
制御回路用シールドプレート	00F6V80-2000
標準ヒートシンク用シールドプレート	00F6V80-2001
スルーマウントヒートシンク用シールドプレート	00F6V80-2002

表46: シールドプレート取付キット

4.3.3 スルーマウントヒートシンクIP20対応用取付キット

名前	製品番号
スルーマウントヒートシンク(空冷式)IP20対応用取付キット	00F6V80-2004

表47: スルーマウントヒートシンクIP20対応用取付キット



取付キットを使用すると、空冷式標準ヒートシンクをスルーマウントヒートシンク(空冷式)IP20対応で使用することができます。取付キットは、空冷式標準ヒートシンクに後から取付可能です。

4.3.4 スルーマウントヒートシンクIP54対応用密閉シール

名前	製品番号
スルーマウントヒートシンクIP54対応用密閉シール	20F6T45-0001
表48: スルーマウントヒートシンクIP54対応用密閉シール	

4.3.5 サイドマウント式制動抵抗器



制動抵抗器の情報は、下記を参照してください。
https://www.keb.de/fileadmin/media/Manuals/dr/ma_dr_safe-braking-resistors-20106652_en.pdf



温度監視を行わない制動抵抗器の情報は、下記を参照してください。
https://www.keb.de/fileadmin/media/Manuals/dr/ma_dr_braking-resistors-20116737_en.pdf



5 認定

5.1 CEマーク

CEマークの付いたインバータは、低電圧指令およびEMC指令に適合した設計、製作を行っています。また、関連する規格EN 61800-5-1ならびにEN 61800-3にも対応しています。



CE適合宣言の詳細については、「5.3 詳細情報とドキュメント」を参照してください。

5.2 UL認証



UL規格に適合したKEBインバータおよびサーボコントローラは、銘板にULマークが表示されています。

UL規格に適合したインバータおよびサーボコントローラであっても、北米とカナダの市場で使用する場合には、下記の指示に従ってください (下記英文の原本参照)。

- Control Board Rating of relays (30Vdc/1A)
- Brake resistor ratings and duty cycle: see RATINGS
- Maximum Surrounding Air Temperature 45°C
- Use in a Pollution Degree 2 environment
- Power Terminals X1A
Use 75°C Copper Conductors Only

CSA:

- Power Terminals X1A: Maximum wire sizes and tightening torques:
 - LU10.16 (Weidmueller):
 - max. AWG 8 (maximum stripping length 10 mm),
 - 20.5 lb-inch (2.3 Nm)
- During the UL evaluation, only Risk of Electrical Shock and Risk of Fire aspects were investigated. Functional Safety aspects were not evaluated!
- **WARNING** – The opening of the branch circuit protective device may be an indication that a fault current has been interrupted. To reduce the risk of fire or electrical shock, current-carrying parts and other components of the controller should be examined and replaced if damaged. If burnout of the current element of an overload relay occurs, the complete overload relay must be replaced.

5.3 詳細情報とドキュメント

下記の取扱説明書については、www.keb.de/service/downloadsからダウンロードできます。

一般的な手順

- EMCおよび安全上の注意
- 追加の制御カード、安全機能、フィールドバスモジュールなどの取扱説明書

構築および開発の手順

- UL規格に準拠した入力ヒューズ
- 制御および主回路取扱説明書
- 適切なインバータを選定し、ダウンロードパラメータを作成するためのモータコンフィギュレータ

承認と認可

- CE適合宣言
- TÜV認証
- FS認証

その他

- PCをインバータに接続し、パラメータの読み書きができる専用ソフトウェア COMBIVIS 6 (ダウンロード毎に利用可能)
- EPLAN図面

6 変更履歴

バージョン	日付	説明
00	2015-10	Prototype
01	2016-04	Pre-series
02	2016-08	Pre-series (without UL certification)
03	2016-11	UL certified terminal X1A included
04	2017-02	Series version, 4kHz devices included (device size 16), new CI, UL certification included
05	2018-05	Corrections to the technical data figures of the overload characteristics adapted
06	2019-11	Switching performance of fans added, data of overload characteristics adapted.
07	2020-01	Inclusion of the 230V devices
08	2021-10	Fuse values and frequency-dependent maximum currents adapted.

Austria | KEB Automation GmbH

Ritzstraße 8 4614 Marchtrenk Austria
Tel: +43 7243 53586-0 Fax: +43 7243 53586-21
E-Mail: info@keb.at Internet: www.keb.at

Benelux | KEB Automation KG

Dreef 4 - box 4 1703 Dilbeek Belgium
Tel: +32 2 447 8580
E-Mail: info.benelux@keb.de Internet: www.keb.de

Brazil | KEB South America - Regional Manager

Rua Dr. Omar Pacheco Souza Riberio, 70
CEP 13569-430 Portal do Sol, São Carlos Brazil
Tel: +55 16 31161294 E-Mail: roberto.arias@keb.de

Czech Republic | KEB Automation GmbH

Videnska 188/119d 61900 Brno Czech Republic
Tel: +420 544 212 008
E-Mail: info@keb.cz Internet: www.keb.cz

France | Société Française KEB SASU

Z.I. de la Croix St. Nicolas 14, rue Gustave Eiffel
94510 La Queue en Brie France
Tel: +33 149620101 Fax: +33 145767495
E-Mail: info@keb.fr Internet: www.keb.fr

Germany | Geared Motors

KEB Antriebstechnik GmbH
Wildbacher Straße 5 08289 Schneeberg Germany
Telefon +49 3772 67-0 Telefax +49 3772 67-281
Internet: www.keb-drive.de E-Mail: info@keb-drive.de

Italy | KEB Italia S.r.l. Unipersonale

Via Newton, 2 20019 Settimo Milanese (Milano) Italia
Tel: +39 02 3353531 Fax: +39 02 33500790
E-Mail: info@keb.it Internet: www.keb.it

Japan | KEB Japan Ltd.

711-103 Fukudayama, Fukuda
Shinjo-shi, Yamagata 996-0053 Japan
Tel: +81 0233 29-2800 Fax: +81 0233-29-2802
E-Mail: info@keb.jp Internet: www.keb.jp

P. R. China | KEB Power Transmission Technology (Shanghai) Co. Ltd.

No. 435 QianPu Road Chedun Town Songjiang District
201611 Shanghai P.R. China
Tel: +86 21 37746688 Fax: +86 21 37746600
E-Mail: info@keb.cn Internet: www.keb.cn

Poland | KEB Automation KG

Tel: +48 60407727
E-Mail: roman.trinczek@keb.de Internet: www.keb.de

Republic of Korea | KEB Automation KG

Deoksan-Besttel 1132 ho Sangnam-ro 37
Seongsan-gu Changwon-si Gyeongsangnam-do Republic of Korea
Tel: +82 55 601 5505 Fax: +82 55 601 5506
E-Mail: jaeok.kim@keb.de Internet: www.keb.de

Spain | KEB Automation KG

c / Mitjer, Nave 8 - Pol. Ind. LA MASIA
08798 Sant Cugat Sesgarrigues (Barcelona) Spain
Tel: +34 93 8970268 Fax: +34 93 8992035 E-Mail: vb.espana@keb.de

Switzerland | KEB Automation AG

Witzbergstrasse 24 8330 Pfaeffikon/ZH Switzerland
Tel: +41 43 2886060 Fax: +41 43 2886088
E-Mail: info@keb.ch Internet: www.keb.ch

United Kingdom | KEB (UK) Ltd.

5 Morris Close Park Farm Industrial Estate
Wellingborough, Northants, NN8 6 XF United Kingdom
Tel: +44 1933 402220 Fax: +44 1933 400724
E-Mail: info@keb.co.uk Internet: www.keb.co.uk

United States | KEB America, Inc

5100 Valley Industrial Blvd. South
Shakopee, MN 55379 United States
Tel: +1 952 2241400 Fax: +1 952 2241499
E-Mail: info@kebamerica.com Internet: www.kebamerica.com



MORE KEB PARTNERS WORLDWIDE:

www.keb-automation.com/contact



Automation with Drive

KEB Automation KG

Suedstrasse 38 32683 Barntrup Germany

TEL : +49 / 5263 / 401-0 • FAX:+49/5263/401-116

URL : www.keb-automation.com • E-mail : info@keb.de

ケーイービー・ジャパン株式会社

本社 : 〒 996-0053 山形県新庄市大字福田字福田山 711 番地 103

TEL : 0233-29-2800 FAX : 0233-29-2802

URL : <https://www.keb.jp> E-mail : info@keb.jp