



COMBIVERT F6

F6ハウジング4主回路取扱説明書

Translation of the original manual
Document 20116235 JP 05



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。詳細は、「Certificates」の項目を参照してください。

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 | 9 |
| 表目次 | 10 |
| 用語集 | 12 |
| インバータ/制御盤の規格 | 14 |
| インバータ製品規格 | 14 |
| インバータ基本規格 | 14 |
| インバータ使用環境規格 | 15 |
| 1 安全上の注意事項 | 16 |
| 1.1 対象読者 | 16 |
| 1.2 輸送、保管、適切な取り扱い | 16 |
| 1.3 設置 | 17 |
| 1.4 配線 | 18 |
| 1.4.1 EMC準拠の設置 | 19 |
| 1.4.2 電圧テスト | 19 |
| 1.4.3 絶縁測定 | 19 |
| 1.5 起動と操作 | 20 |
| 1.6 保守 | 21 |
| 1.7 修理 | 22 |
| 1.8 廃棄 | 22 |
| 2 製品の特徴 | 23 |
| 2.1 用途 | 23 |
| 2.1.1 残存リスク | 23 |
| 2.2 目的外の使用 | 23 |
| 2.3 製品概要 | 24 |
| 2.4 ネームプレートの説明 | 25 |
| 2.5 銘板 | 27 |
| 2.5.1 設定可能なオプション | 28 |
| 3 技術データ | 29 |
| 3.1 運転条件 | 29 |
| 3.1.1 周囲環境条件 | 29 |
| 3.1.2 振動 | 30 |

| | |
|---|-----------|
| 3.1.3 汚染 | 30 |
| 3.1.4 電氣的動作条件 | 31 |
| 3.1.4.1 ユニット分類 | 31 |
| 3.1.4.2 電磁両立性 | 31 |
| 3.2 230Vクラスのユニットデータ | 32 |
| 3.2.1 230Vユニットの概要 | 32 |
| 3.2.2 230Vユニットの電圧と周波数 | 33 |
| 3.2.2.1 モータ印加電圧230Vの計算例:..... | 34 |
| 3.2.3 230Vユニットの入出力電流/過負荷 | 34 |
| 3.2.3.1 230Vユニットの過負荷特性 (OL) | 35 |
| 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ユニットの定格運転中の電力損失 | 38 |
| 3.2.5 230Vユニットのヒューズ保護 | 39 |
| 3.3 400Vクラスのユニットデータ | 40 |
| 3.3.1 400Vユニットの概要 | 40 |
| 3.3.2 400Vユニットの電圧と周波数 | 41 |
| 3.3.2.1 モータ印加電圧400Vの計算例:..... | 42 |
| 3.3.3 400Vユニットの入出力電流/過負荷 | 42 |
| 3.3.3.1 400Vユニットの過負荷特性 (OL) | 43 |
| 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)..... | 44 |
| 3.3.4 400Vユニットの定格運転中の電力損失 | 49 |
| 3.3.5 400Vユニットのヒューズ保護 | 49 |
| 3.4 一般的な電気データ | 50 |
| 3.4.1 スwitchング周波数と温度 | 50 |
| 3.4.2 主回路/制動トランジスタ機能 (GTR7) | 51 |
| 3.4.2.1 230Vユニットの主回路/制動トランジスタ機能..... | 52 |
| 3.4.2.2 400Vユニットの主回路/制動トランジスタ機能..... | 53 |
| 3.4.3 ファン | 53 |
| 3.4.3.1 ファンのオン/オフ動作..... | 54 |
| 3.4.3.2 ファンのオン/オフ温度 | 54 |
| 3.4.3.3 ファンの冷却方向..... | 55 |
| 3.5 外形寸法と概略重量 | 56 |
| 3.5.1 空冷式標準ヒートシンク | 56 |
| 3.5.2 水冷式標準ヒートシンク | 57 |
| 3.5.3 空冷式スルーマウントヒートシンク IP20、IP54対応..... | 58 |
| 3.5.4 水冷式スルーマウントヒートシンク IP20、IP54対応..... | 59 |
| 3.5.5 油冷式スルーマウントヒートシンク IP54対応..... | 60 |
| 3.5.6 制御盤への設置 | 61 |
| 3.5.6.1 設置手順..... | 61 |
| 3.5.6.2 取り付けスペース | 62 |

| | |
|--------------------------------------|-----------|
| 4 設置と接続 | 63 |
| 4.1 COMBIVERT F6の概要 | 63 |
| 4.2 主回路の接続 | 66 |
| 4.2.1 電源供給の接続 | 66 |
| 4.2.1.1 主回路端子台X1A | 67 |
| 4.2.2 保護接地と機能接地 | 68 |
| 4.2.2.1 保護接地 | 68 |
| 4.2.2.2 機能接地 | 68 |
| 4.2.3 AC主電源接続 | 69 |
| 4.2.3.1 三相AC電源 | 69 |
| 4.2.3.2 電源ケーブル | 69 |
| 4.2.3.3 ハード電源システムに関する注意事項 | 70 |
| 4.2.4 DC電源接続 | 71 |
| 4.2.4.1 端子台X1A DC電源接続 | 71 |
| 4.2.5 モータの接続 | 72 |
| 4.2.5.1 モータの配線 | 72 |
| 4.2.5.2 端子台X1Aモータ接続 | 72 |
| 4.2.5.3 モータケーブルの選定 | 73 |
| 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 | 73 |
| 4.2.5.5 モータ並列運転のモータケーブル長 | 74 |
| 4.2.5.6 モータケーブルのサイズ | 74 |
| 4.2.5.7 モータの接続 | 74 |
| 4.2.5.8 温度監視とブレーキ制御の接続(X1C) | 75 |
| 4.2.6 制動抵抗器の接続と使用 | 77 |
| 4.2.6.1 サイドマウント式制動抵抗器の取付手順 | 77 |
| 4.2.6.2 端子台X1A制動抵抗器接続 | 78 |
| 4.2.6.3 制動抵抗器の接続 | 79 |
| 4.2.6.4 温度監視を行わない制動抵抗器の使用 | 79 |
| 4.3 オプション | 80 |
| 4.3.1 EMCラインフィルタとACリアクトル | 80 |
| 4.3.2 シールドプレート取付キット | 80 |
| 4.3.3 サイドマウント式制動抵抗器 | 80 |
| 5 水冷式インバータの取り付けおよび操作 | 81 |
| 5.1 水冷式インバータ | 81 |
| 5.1.1 水冷式インバータのヒートシンクと動作圧力 | 81 |
| 5.1.2 冷却回路の材質 | 81 |
| 5.1.3 冷却水条件 | 82 |
| 5.1.4 冷却システムへの接続 | 84 |
| 5.1.5 冷却水と結露 | 85 |
| 5.1.5.1 結露 | 86 |
| 5.1.5.2 冷却水の温度制御 | 86 |

| | |
|---------------------------------|-----------|
| 5.1.6 冷却水の流量..... | 87 |
| 5.1.7 冷却水の加熱..... | 88 |
| 5.1.8 流量に応じた冷却回路の水圧低下..... | 88 |
| 5.2 油冷式インバータ..... | 89 |
| 5.2.1 油冷式インバータのヒートシンクと動作圧力..... | 89 |
| 5.2.2 オイルの条件..... | 89 |
| 5.2.3 油冷システムへの接続..... | 90 |
| 5.2.4 冷却オイルの流量..... | 90 |
| 5.2.5 冷却オイル温度と結露..... | 91 |
| 5.2.5.1 結露対策..... | 91 |
| 6 認定..... | 92 |
| 6.1 CEマーク..... | 92 |
| 6.2 UL認証..... | 93 |
| 6.3 詳細情報とドキュメント..... | 94 |
| 7 変更履歴..... | 95 |

図目次

| | |
|--|----|
| 図1: 銘板 | 27 |
| 図2: 設定可能なオプション | 28 |
| 図3: OCLレベル180%での過負荷特性 (OL過負荷特性) | 35 |
| 図4: 低出力周波数時の過負荷特性(OL2) 例:インバータサイズ18 | 37 |
| 図5: OCLレベル180%での過負荷特性 (OL過負荷特性) | 43 |
| 図6: 低出力周波数時の過負荷特性(OL2) 例:インバータサイズ19 | 45 |
| 図7: エネルギーフローのブロック図 | 51 |
| 図8: ファンのオン/オフ動作ヒートシンクファンの例 | 54 |
| 図9: ファンの冷却方向 | 55 |
| 図10: 空冷式標準ヒートシンクの外形寸法 | 56 |
| 図11: 水冷式標準ヒートシンクの外形寸法 | 57 |
| 図12: 空冷式スルーマウントヒートシンク IP20、IP54対応の外形寸法 | 58 |
| 図13: 水冷式スルーマウントヒートシンク IP20、IP54対応の外形寸法 | 59 |
| 図14: 油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: 取り付けスペース | 62 |
| 図16: 制御盤の換気 | 62 |
| 図17: F6ハウジング4の正面図 | 63 |
| 図18: F6ハウジング4の下面図 | 64 |
| 図19: F6 ハウジング4 制御カードCOMPACTの上面図 | 65 |
| 図20: 入力回路 | 66 |
| 図21: 主回路端子台X1A | 67 |
| 図22: 保護接地の接続 | 68 |
| 図23: 三相主電源の接続 | 69 |
| 図24: 端子台X1A DC電源接続 | 71 |
| 図25: モータの配線 | 72 |
| 図26: 端子台X1Aモータ接続 | 72 |
| 図27: 対称的なモータケーブル | 73 |
| 図28: 制御カードAPPLICATIONおよびCOMPACT用端子台X1C | 75 |
| 図29: 制御カードPRO用端子台X1C | 75 |
| 図30: ブレーキ制御の接続 | 76 |
| 図31: KTYセンサの接続 | 76 |
| 図32: 端子台X1A 制動抵抗器接続 | 78 |
| 図33: 制動抵抗器の接続 | 79 |
| 図34: 冷却システム接続用継手 | 84 |
| 図35: 総電力損失および温度差を考慮した流量 | 88 |
| 図36: 流量に応じた冷却回路の水圧低下 | 88 |
| 図37: 油冷システムへの接続 | 90 |

表目次

| | |
|-----------------------------------|----|
| 表1: ネームプレートの説明 | 25 |
| 表2: 周囲環境条件 | 29 |
| 表3: 振動 | 30 |
| 表4: 汚染 | 30 |
| 表5: ユニット分類 | 31 |
| 表6: 電磁両立性 | 31 |
| 表7: 230Vユニットデータの概要 | 33 |
| 表8: 230Vユニットの入力電圧と周波数 | 33 |
| 表9: 230Vユニットの主回路電圧 | 33 |
| 表10: 230Vユニットの出力電圧と周波数 | 34 |
| 表11: モータ印加電圧230Vの計算例: | 34 |
| 表12: 230Vユニットの入力電流 | 34 |
| 表13: 230Vユニットの出力電流 | 34 |
| 表14: インバータサイズ18 スイッチング周波数毎の最大出力電流 | 38 |
| 表15: 230Vユニットの電力損失 | 38 |
| 表16: 230V/240Vユニットの保護 | 39 |
| 表17: 400Vユニットデータの概要 | 41 |
| 表18: 400Vユニットの入力電圧と周波数 | 41 |
| 表19: 400Vユニットの主回路電圧 | 41 |
| 表20: 400Vユニットの出力電圧と周波数 | 42 |
| 表21: モータ印加電圧400Vの計算例: | 42 |
| 表22: 400Vユニットの入力電流 | 42 |
| 表23: 400Vユニットの出力電流 | 42 |
| 表24: インバータサイズ18 スイッチング周波数毎の最大出力電流 | 46 |
| 表25: インバータサイズ19 スイッチング周波数毎の最大出力電流 | 46 |
| 表26: インバータサイズ20 スイッチング周波数毎の最大出力電流 | 47 |
| 表27: インバータサイズ21 スイッチング周波数毎の最大出力電流 | 47 |
| 表28: インバータサイズ22 スイッチング周波数毎の最大出力電流 | 48 |
| 表29: 400Vユニットの電力損失 | 49 |
| 表30: 400V/480Vユニットの保護 | 49 |
| 表31: スイッチング周波数と温度 | 50 |
| 表32: 230Vユニットの主回路/制動トランジスタ機能 | 52 |
| 表33: 400Vユニットの主回路/制動トランジスタ機能 | 53 |
| 表34: ファン | 53 |
| 表35: ファンのオン/オフ温度 | 54 |
| 表36: 標準ヒートシンクの設置手順 | 61 |
| 表37: スルーマウントヒートシンクの設置手順 | 61 |
| 表38: 最大モータケーブル長 | 73 |
| 表39: 230VユニットのEMCラインフィルタとACリアクトル | 80 |
| 表40: 400VユニットのEMCラインフィルタとACリアクトル | 80 |
| 表41: シールドプレート取付キット | 80 |
| 表42: 各種金属の標準電位 | 81 |
| 表43: 冷却水条件 | 82 |

| | |
|---------------------------------|----|
| 表44: 開放循環冷却システムの特殊条件 | 83 |
| 表45: 露点表 | 86 |
| 表46: 冷却水の流量 | 87 |
| 表47: 冷却オイルの条件 | 89 |
| 表48: 開放循環冷却システムの特殊条件(油冷式) | 89 |
| 表49: 冷却オイルの流量 | 90 |
| 表50: 露点表 | 91 |

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

| | |
|-------------|--|
| EN61800-2 | 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) |
| EN61800-3 | Speed-adjustable electrical drives. Part 3: EMC requirements and specific test methods (VDE 0160-103, IEC 61800-3) |
| EN61800-5-1 | 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 |
| EN61800-5-2 | Adjustable speed electrical power drive systems - Part 5-2: Safety Requirements - Functional (IEC 22G/264/CD) |
| UL61800-5-1 | American version of the EN61800-5-1 with „National Deviations“ |

インバータ基本規格

| | |
|-------------|--|
| EN55011 | Industrial, scientific and medical equipment - Radio frequency disturbance characteristics - Limits and methods of measurement (CISPR 11); German version EN 55011 |
| EN55021 | 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 |
| EN60529 | Degrees of protection provided by enclosures (IP Code) (IEC 60529) |
| EN60664-1 | Insulation coordination for equipment within low-voltage systems Part 1: Principles, requirements and tests (IEC 60664-1) |
| EN60721-3-1 | 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 |
| EN60721-3-2 | Classification of environmental conditions - Part 3: Classification of groups of environmental parameters and their severities - Section 2: Transportation and handling (IEC 104/670/CD) |
| EN60721-3-3 | 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 |
| EN61000-2-1 | 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 |
| EN61000-2-4 | 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 |
| EN61000-4-2 | Electromagnetic compatibility (EMC) - Part 4-2: Testing and measurement techniques - Electrostatic discharge immunity test (IEC 61000-4-2); German version EN 61000-4-2 |
| EN61000-4-3 | 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 |
| EN61000-4-4 | 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 |

| | |
|----------------|--|
| 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, IEC62061) |
| 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 |
| EN60204-1 | Safety of machinery - electrical equipment of machines Part 1: General requirements (VDE 0113-1, IEC44/709/CDV) |
| EN60439-1 | 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) |
| EN61373 | Railway applications - Rolling stock equipment - Shock and vibration tests (IEC 61373); German version EN 61373 |
| EN61439-1 | 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。換気口を塞がさないでください。
- 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℃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は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/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。

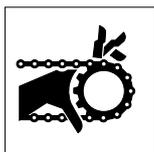
1.4.3 絶縁測定

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(技術データを参照)。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ず(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℃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: | 22kW/230V 22~55kW/400V |
| ハウジング: | 4 |

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 | x | x | x | x | x | x | 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% 1: 4 kHz / 125% / 150% 2: 8 kHz / 125% / 150% 3: 16 kHz / 125% / 150% 4: 2 kHz / 150% / 180% 5: 4 kHz / 150% / 180% | | | | 6: 8 kHz / 150% / 180% 7: 16 kHz / 150% / 180% 8: 2 kHz / 180% / 216% 9: 4 kHz / 180% / 216% A: 8 kHz / 180% / 216% 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

The nameplate contains the following information:

- ①: F6 logo
- ②: Made in Germany by KEB Automation KG 32683 Barntrup
- ③: Input AC 3 PH 50/60Hz 400V/66A UL: 480V/71A
- ④: Output AC 3 PH 0...Uin/60A UL: 65A 42kVA 0...599Hz IP20
- ⑤: Mat.No.00F6000-CMAT/20F6K13-3413 (1W)
- ⑥: SWC09 AK17 LIM WSTD PSTD LSTD
- ⑦: Barcode
- ⑧: 306908465 / 2268568 / 2020/36/0010
- ⑨: UL LISTED IND. CONT. EQ. 5D72 E167544 Use 75°C copper wires only!
- ⑩: EAC certification mark
- ⑪: EAC certification text
- ⑫: FS certification mark
- ⑬: CE certification mark

| 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 |
| | 油冷 | — | — | 40~55 °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 |
| ヒートシンク内圧力 | - | - | 定格動作圧力: 10bar 最大動作圧力: 10bar |

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 | レベル | 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 | | 18 |
| ハウジングタイプ | | 4 |
| 定格出力容量 | S_{out} / kVA | 34 |
| 最大適用モータ容量 | ³⁾ P_{mot} / kW | 22 |
| 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 ±2 |
| 定格入力電流 ($U_N = 230\text{V}$ 時) | I_{in} / A | 101 |
| 定格入力電流 ($U_N = 240\text{V}$ 時) | I_{in_UL} / A | 101 |
| 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 | 85 |
| 定格出力電流 ($U_N = 240\text{V}$ 時) | I_{N_UL} / A | 85 |
| 最大出力電流 (60秒) | ^{1) 5)} $I_{60s} / \%$ | 150 |
| ソフトウェアの電流制限 | ¹⁾ $I_{lim} / \%$ | 150 |
| 過電流トリップ電流 | ¹⁾ $I_{OC} / \%$ | 180 |
| 定格スイッチング周波数 | f_{SN} / kHz | 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 | 776 |
| 過負荷特性 | ¹⁾ $I_{OL} / \%$ | 「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 ($f_S=2\text{kHz}$ 時) | $I_{max_out} / \%$ | 175 / 180 |
| 最大出力電流 0Hz/50Hz ($f_S=4\text{kHz}$ 時) | $I_{max_out} / \%$ | 147 / 180 |
| 最大出力電流 0Hz/50Hz ($f_S=8\text{kHz}$ 時) | $I_{max_out} / \%$ | 110 / 180 |
| 最大出力電流 0Hz /50Hz ($f_S=16\text{kHz}$ 時) | $I_{max_out} / \%$ | 73 / 128 |

次ページへ続く

| | | |
|-----------------------------------|-----------------------|------------------------|
| インバータサイズ | | 18 |
| ハウジングタイプ | | 4 |
| 最大制動電流 | I_{B_max} / A | 105 |
| 最小制動抵抗値 | R_{B_min} / Ω | 4 |
| 制動トランジスタ (GTR7) | 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 (GTR7) | | 短絡監視 |
| 制動トランジスタの保護機能 (エラー GTR7 常時 ON) | ⁷⁾ | フィードバック信号の監視と電源遮断 |
| 表7: 230Vユニットデータの概要 | | |

- 1) 値は、%で定格出力電流 I_N を参照しています。
- 2) スイッチング周波数の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) 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。
- 4) デイレーティングの詳細については、「スイッチング周波数と温度」を参照してください。
- 5) 「230Vユニットの過負荷特性 (OL)」の制限を守ってください。
- 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。
- 7) フィードバック信号の監視は、制動トランジスタ(GTR7)の機能を監視します。電源はAC電源の内部主電源入力ブリッジを介してオフになります。

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 |
| 電源周波数許容差 | $\pm f_N / Hz$ | 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: 230V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 (「モータ印加電圧230Vの計算例:」を参照してください)。
- 2) スイッチング周波数の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 | 例: 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 | | 18 |
|--------------------------------|--------------------------------|-----|
| 定格入力電流 ($U_N = 230V$ 時) | ¹⁾ I_{in} / A | 101 |
| 定格入力電流 ($U_{N_UL} = 240V$ 時) | ¹⁾ I_{in_UL} / A | 101 |

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 | | 18 |
|--------------------------------|--------------------------------|--------------------------|
| 定格出力電流 ($U_N = 230V$ 時) | I_N / A | 85 |
| 定格出力電流 ($U_{N_UL} = 240V$ 時) | I_{N_UL} / A | 85 |
| 最大出力電流 (60秒) | ¹⁾ $I_{60s} / \%$ | 150 |
| 過負荷電流 | ¹⁾ $I_{OL} / \%$ | => 「230Vユニットの過負荷特性 (OL)」 |
| ソフトウェア電流制限 | ¹⁾²⁾ $I_{lim} / \%$ | 150 |
| 過電流トリップ電流 | ¹⁾ $I_{OC} / \%$ | 180 |

表13: 230Vユニットの出力電流

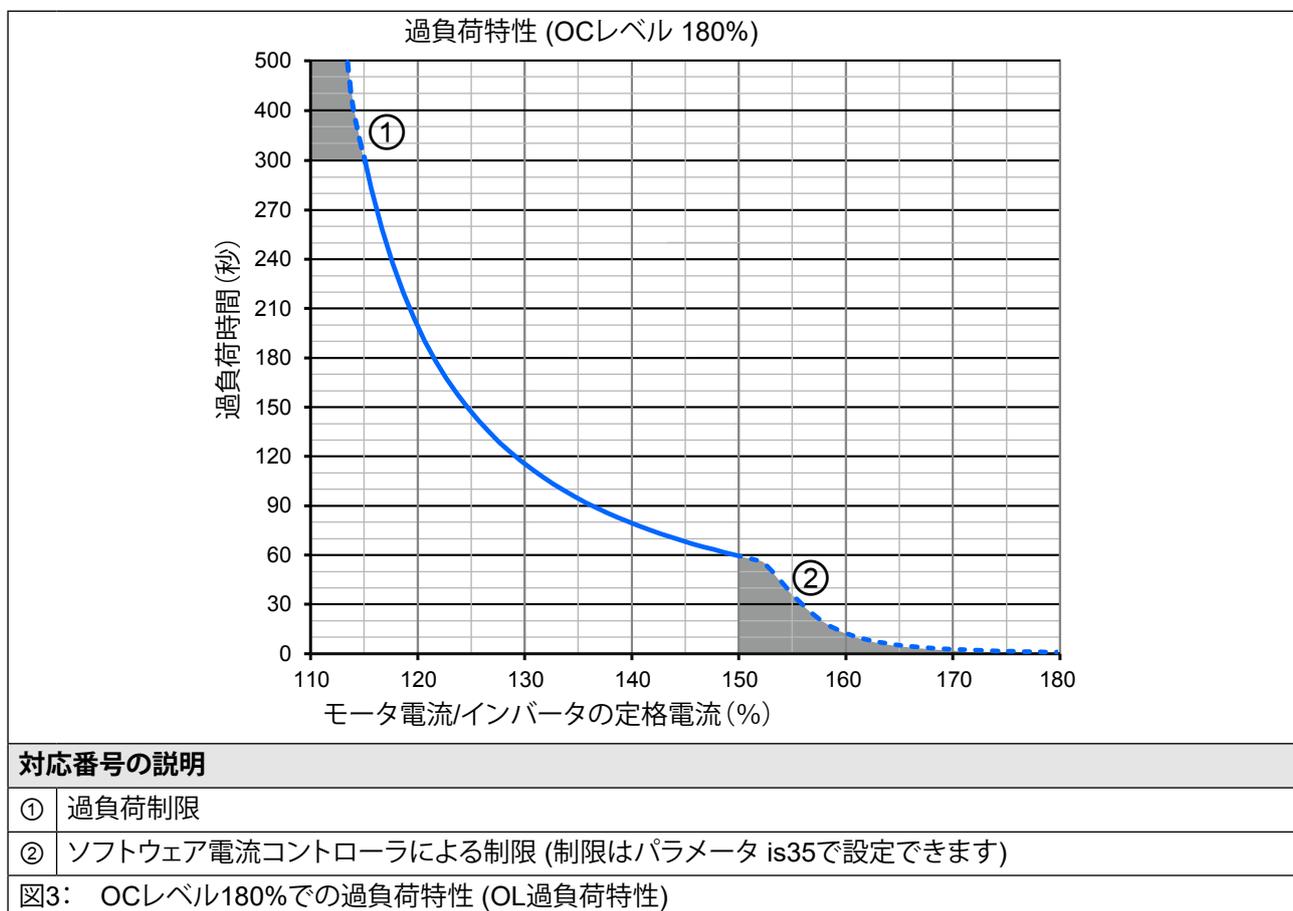
- 1) 値は、%で定格出力電流 I_N を参照しています。
- 2) クローズドループ制御での電流制限値になります。この制限値は、オープンループ制御では有効ではありません。

3.2.3.1 230Vユニットの過負荷特性 (OL)

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ユニットのスイッチング周波数毎の最大出力電流 (OL2)」の章を参照ください)。



- 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。

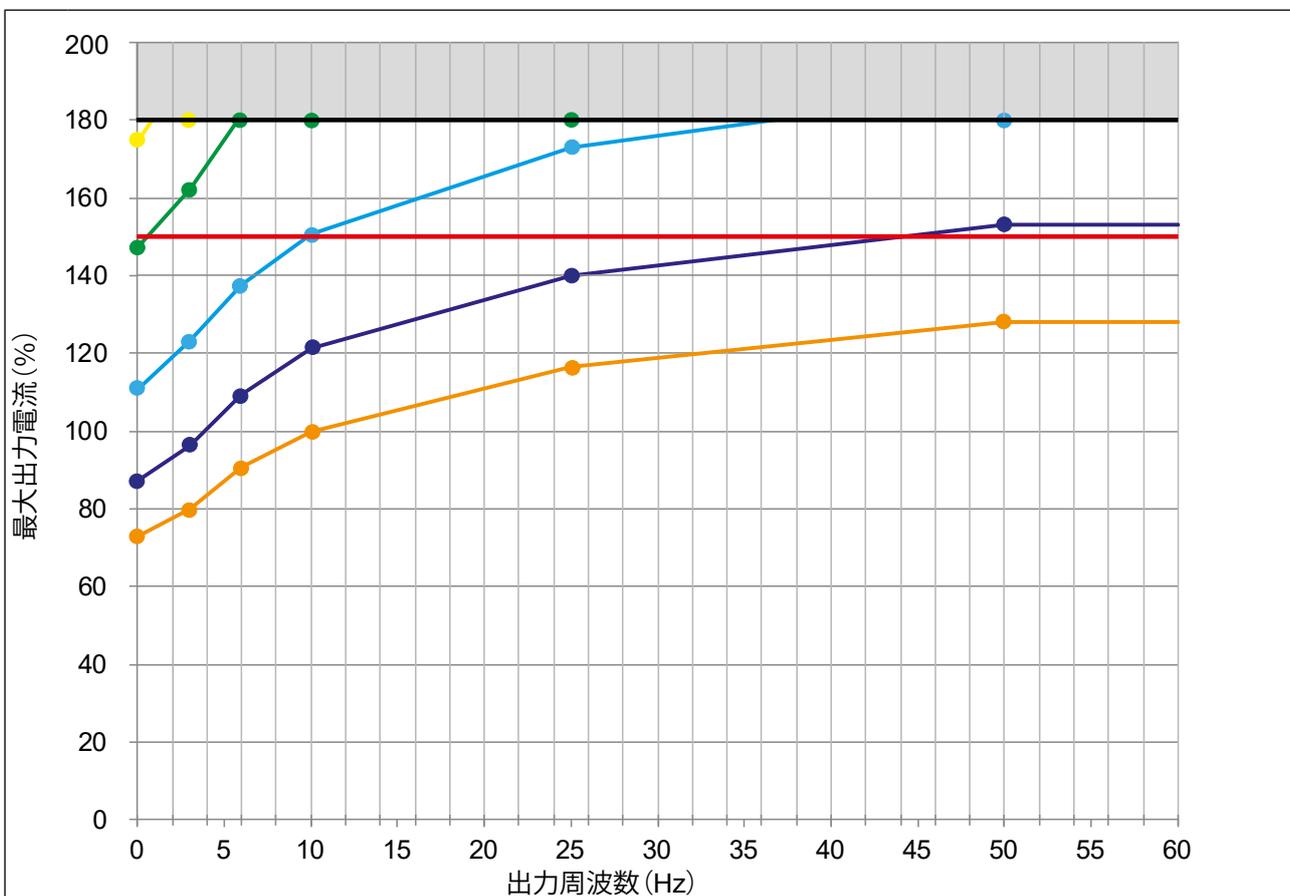
3.2.3.2 230Vユニットのスイッチング周波数毎の最大出力電流 (OL2)

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、3Hz、6Hz、10Hz、25Hz、50Hzの最大出力電流を示しています。表示されているスイッチング周波数が異なる場合は、特性曲線間で補間されます。インバータサイズ18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 2kHz |
| 緑 | スイッチング周波数 4kHz |
| 青 | スイッチング周波数 8kHz |
| 紺 | スイッチング周波数 12kHz |
| オレンジ | スイッチング周波数 16kHz |
| 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4: 低出力周波数時の過負荷特性(OL2) 例: インバータサイズ18



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 | | 18 | | | | | |
|--|-----------------------|-------|-----|-----|-----|-----|-----|
| 定格スイッチング周波数 | | 4 kHz | | | | | |
| 出力周波数 | f_{out} / Hz | 0 | 3 | 6 | 10 | 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 | 175 | 180 | 180 | 180 | 180 | 180 |
| | 4 kHz | 147 | 162 | 180 | 180 | 180 | 180 |
| | 8 kHz | 111 | 124 | 138 | 151 | 173 | 180 |
| | 16 kHz | 73 | 80 | 91 | 100 | 117 | 128 |
| 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 | 175 | 180 | 180 | 180 | 180 | 180 |
| | 3.5 kHz | 154 | 171 | 180 | 180 | 180 | 180 |
| | 7 kHz | 120 | 133 | 149 | 162 | 180 | 180 |
| | 14 kHz | 80 | 88 | 100 | 111 | 128 | 141 |
| 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 | 175 | 180 | 180 | 180 | 180 | 180 |
| | 3 kHz | 161 | 179 | 180 | 180 | 180 | 180 |
| | 6 kHz | 129 | 143 | 159 | 174 | 180 | 180 |
| | 12 kHz | 87 | 96 | 109 | 121 | 140 | 153 |
| 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 | 175 | 180 | 180 | 180 | 180 | 180 |
| | 2.5 kHz | 168 | 180 | 180 | 180 | 180 | 180 |
| | 5 kHz | 138 | 153 | 170 | 180 | 180 | 180 |
| | 10 kHz | 99 | 110 | 124 | 136 | 157 | 171 |

表14: インバータサイズ18 スwitching周波数毎の最大出力電流

3.2.4 230Vユニットの定格運転中の電力損失

| インバータサイズ | 18 |
|---|-----|
| 定格運転中の電力損失 ¹⁾ P_D / W | 776 |

表15: 230Vユニットの電力損失

1) 定格運転は、 $U_N = 230\text{V}$ 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 | ヒューズの最大容量(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 |
| 18 | 125 | 110 | 125 | SIBA 20 189 20.125 EATON 170M1368 |

表16: 230V/240Vユニットの保護



短絡容量

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 | | 18 ⁸⁾ | 19 | 20 | 21 | 22 |
|---|---|---------------------------------|---------|---------|---------|---------|
| ハウジングタイプ | | 4 | | | | |
| 定格出力容量 | S_{out} / kVA | 35 | 42 | 52 | 62 | 76 |
| 最大適用モータ容量 | ³⁾ P_{mot} / kW | 22 | 30 | 37 | 45 | 55 |
| 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 | 59 | 66 | 82 | 99 | 121 |
| 定格入力電流 ($U_N = 480\text{V}$ 時) | I_{in_UL} / A | 48 | 57 | 71 | 85 | 106 |
| 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 | 50 | 60 | 75 | 90 | 110 |
| 定格出力電流 ($U_N = 480\text{V}$ 時) | I_{N_UL} / A | 40 | 52 | 65 | 77 | 96 |
| 最大出力電流 (60秒) | ¹⁾⁵⁾ $I_{60s} / \%$ | 150 | | | | |
| ソフトウェア電流制限 | ¹⁾ $I_{lim} / \%$ | 150 | | | | |
| 過電流トリップ電流 | ¹⁾ $I_{OC} / \%$ | 180 | | | | |
| 定格スイッチング周波数 | f_{SN} / kHz | 4 | 4 | 4 | 2 | 2 |
| 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 | 513 | 698 | 896 | 895 | 1082 |
| 過負荷特性 | ¹⁾ $I_{OL} / \%$ | 「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) | $I_{max_out} / \%$ | 180/180 | 176/180 | 141/180 | 117/180 | 111/180 |
| 最大出力電流 0Hz/50Hz ($f_S=4\text{kHz}$ 時) | $I_{max_out} / \%$ | 162/180 | 135/180 | 108/180 | 90/153 | 82/138 |
| 最大出力電流 0Hz/50Hz ($f_S=8\text{kHz}$ 時) | $I_{max_out} / \%$ | 106/180 | 88/156 | 70/125 | 58/104 | 51/93 |
| 最大出力電流 0Hz/50Hz ($f_S=16\text{kHz}$ 時) | $I_{max_out} / \%$ | 56/104 | 46/86 | 37/69 | 31/57 | 24/47 |
| 最大制動電流 | I_{B_max} / A | 93 | | | | |
| 最小制動抵抗値 | R_{B_min} / Ω | 9 | | | | |
| 制動トランジスタ (GTR7) | ⁶⁾ | 最大サイクルタイム:120秒、ED:50% | | | | |

次ページへ続く

| インバータサイズ | 18 ⁸⁾ | 19 | 20 | 21 | 22 |
|--|-------------------|----|----|----|----|
| ハウジングタイプ | | 4 | | | |
| 制動トランジスタの保護機能 (GTR7) | 短絡監視 | | | | |
| 制動トランジスタの保護機能 (エラー GTR7 常時 ON) ⁷⁾ | フィードバック信号の監視と電源遮断 | | | | |
| 表17: 400Vユニットデータの概要 | | | | | |

- 1) 値は、%で定格出力電流 I_N を参照しています。
- 2) スイッチング周波数の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) 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。
- 4) ディレーティングの詳細については、「スイッチング周波数と温度」を参照してください。
- 5) 「400Vユニットの過負荷特性 (OL)」の制限を守ってください。
- 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。
- 7) フィードバック信号の監視は、制動トランジスタ(GTR7)の機能を監視します。電源はAC電源の内部主電源入力ブリッジを介してオフになります。
- 8) 油冷式のインバータとしてのみ利用可能です。

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 |
| 定格入力電圧 | U_{IN} / V | 280~550 |
| 電源相数 | | 3 |
| 電源周波数 | f_N / Hz | 50/60 |
| 電源周波数許容差 | $\pm f_N / Hz$ | 2 |
| 表18: 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19: 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20: 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 (「モータ印加電圧400Vの計算例:」を参照してください)。
- 2) スwitching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%) - 36V低減電圧 (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21: 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 | 18 | 19 | 20 | 21 | 22 | |
|--------------------------------|--------------------------------|----|----|----|----|-----|
| 定格入力電流 ($U_N = 400V$ 時) | ¹⁾ I_{in} / A | 59 | 66 | 82 | 99 | 121 |
| 定格入力電流 ($U_{N_UL} = 480V$ 時) | ¹⁾ I_{in_UL} / A | 48 | 57 | 71 | 85 | 106 |

表22: 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整流回路後の定格動作から得られます。

| インバータサイズ | 18 | 19 | 20 | 21 | 22 | |
|--------------------------------|---------------------------------|---------------------------------|----|----|----|-----|
| 定格出力電流 ($U_N = 400V$ 時) | I_N / A | 50 | 60 | 75 | 90 | 110 |
| 定格出力電流 ($U_{N_UL} = 480V$ 時) | I_{N_UL} / A | 40 | 52 | 65 | 77 | 96 |
| 最大出力電流 (60秒) | ¹⁾ $I_{60s} / \%$ | 150 | | | | |
| 過負荷電流 | ¹⁾ $I_{OL} / \%$ | 「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)} $I_{lim} / \%$ | 150 | | | | |
| 過電流トリップ電流 | ¹⁾ $I_{OC} / \%$ | 180 | | | | |

表23: 400Vユニットの出力電流

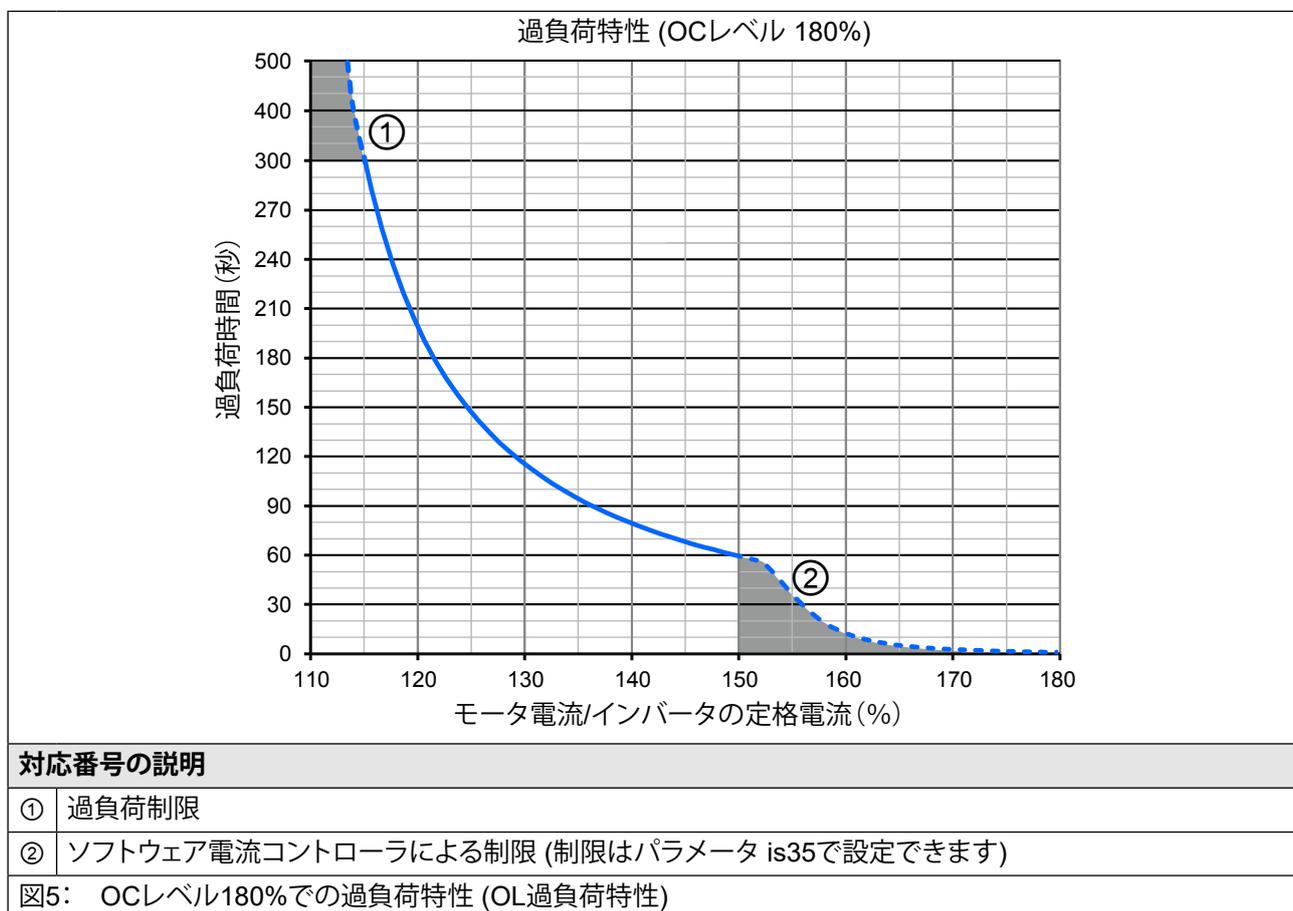
- 1) 値は、%で定格出力電流 I_N を参照しています。
- 2) クロズドループ制御での電流制限値になります。この制限値は、オープンループ制御では有効ではありません。

3.3.3.1 400Vユニットの過負荷特性 (OL)

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)」の章を参照ください)。



- 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。

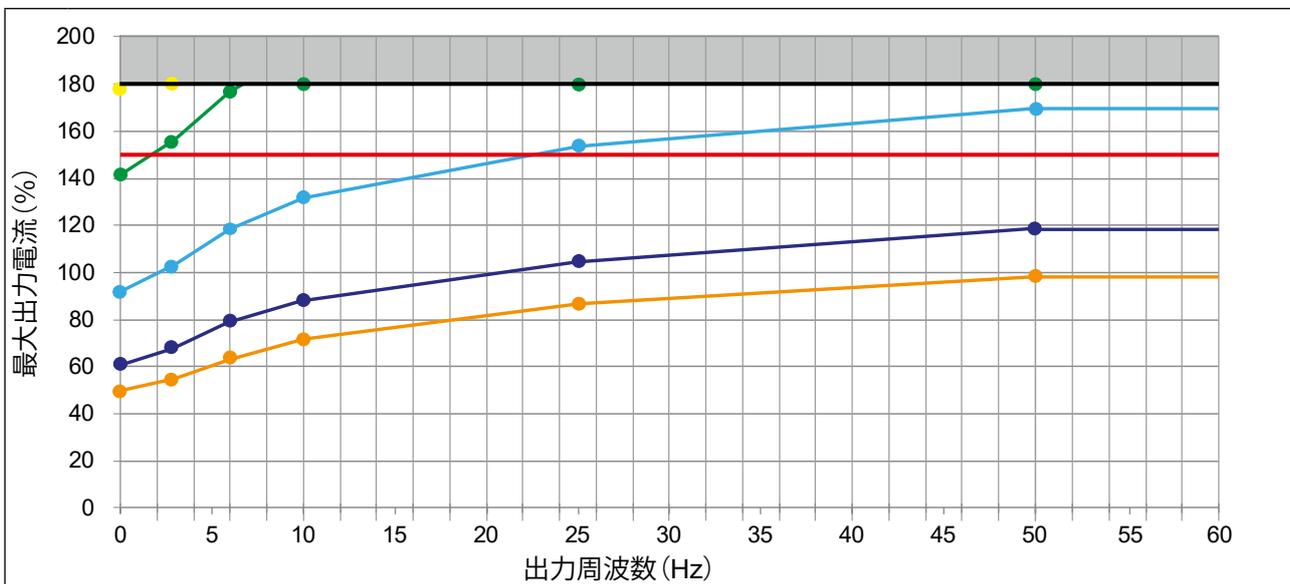
3.3.3.2 400Vユニットのスイッチング周波数毎の最大出力電流 (OL2)

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、3Hz、6Hz、10Hz、25Hz、50Hzの最大出力電流を示しています。表示されているスイッチング周波数が異なる場合は、特性曲線間で補間されます。インバータサイズ19を例として示します。



対応番号の説明

| | |
|---|--|
| ■ | 過電流トリップ電流 I_{oc} |
| ■ | 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) |
| ■ | スイッチング周波数 2kHz |
| ■ | スイッチング周波数 4kHz |
| ■ | スイッチング周波数 8kHz |
| ■ | スイッチング周波数 12kHz |
| ■ | スイッチング周波数 16kHz |
| ■ | 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6: 低出力周波数時の過負荷特性(OL2) 例: インバータサイズ19



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 | | 18 | | | | | |
|--|----------------|-------|-----|-----|-----|-----|-----|
| 定格スイッチング周波数 | | 4 kHz | | | | | |
| 出力周波数 | f_{out} / Hz | 0 | 3 | 6 | 10 | 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 | 180 | 180 | 180 | 180 | 180 | 180 |
| | 4 kHz | 162 | 180 | 180 | 180 | 180 | 180 |
| | 8 kHz | 106 | 118 | 134 | 148 | 172 | 180 |
| | 16 kHz | 56 | 64 | 72 | 78 | 94 | 104 |
| 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 | 180 | 180 | 180 | 180 | 180 | 180 |
| | 3.5 kHz | 175 | 180 | 180 | 180 | 180 | 180 |
| | 7 kHz | 120 | 134 | 151 | 166 | 180 | 180 |
| | 14 kHz | 66 | 75 | 84 | 92 | 110 | 121 |
| 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 | 180 | 180 | 180 | 180 | 180 | 180 |
| | 3 kHz | 180 | 180 | 180 | 180 | 180 | 180 |
| | 6 kHz | 134 | 149 | 168 | 180 | 180 | 180 |
| | 12 kHz | 76 | 86 | 96 | 106 | 126 | 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 = 100 μs (パラメータ is22=3) | 1.25 kHz | 180 | 180 | 180 | 180 | 180 | 180 |
| | 2.5 kHz | 180 | 180 | 180 | 180 | 180 | 180 |
| | 5 kHz | 148 | 165 | 180 | 180 | 180 | 180 |
| | 10 kHz | 91 | 102 | 115 | 127 | 149 | 163 |

表24: インバータサイズ18 スwitching周波数毎の最大出力電流

| インバータサイズ | | 19 | | | | | |
|--|----------------|-------|-----|-----|-----|-----|-----|
| 定格スイッチング周波数 | | 4 kHz | | | | | |
| 出力周波数 | f_{out} / Hz | 0 | 3 | 6 | 10 | 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 | 176 | 180 | 180 | 180 | 180 | 180 |
| | 4 kHz | 135 | 150 | 168 | 180 | 180 | 180 |
| | 8 kHz | 88 | 98 | 111 | 123 | 143 | 156 |
| | 16 kHz | 46 | 53 | 60 | 65 | 78 | 86 |
| 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 | 176 | 180 | 180 | 180 | 180 | 180 |
| | 3.5 kHz | 145 | 161 | 180 | 180 | 180 | 180 |
| | 7 kHz | 100 | 111 | 125 | 138 | 160 | 175 |
| | 14 kHz | 55 | 62 | 70 | 76 | 91 | 100 |
| 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 | 176 | 180 | 180 | 180 | 180 | 180 |
| | 3 kHz | 155 | 172 | 180 | 180 | 180 | 180 |
| | 6 kHz | 111 | 124 | 140 | 153 | 176 | 180 |
| | 12 kHz | 63 | 72 | 80 | 88 | 105 | 115 |
| 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 | 176 | 180 | 180 | 180 | 180 | 180 |
| | 2.5 kHz | 166 | 180 | 180 | 180 | 180 | 180 |
| | 5 kHz | 123 | 137 | 154 | 168 | 180 | 180 |
| | 10 kHz | 75 | 85 | 95 | 105 | 124 | 135 |

表25: インバータサイズ19 スwitching周波数毎の最大出力電流

| インバータサイズ | | 20 | | | | | |
|--|-----------------------|-------|-----|-----|-----|-----|-----|
| 定格スイッチング周波数 | | 4 kHz | | | | | |
| 出力周波数 | f_{out} / Hz | 0 | 3 | 6 | 10 | 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 | 141 | 156 | 174 | 180 | 180 | 180 |
| | 4 kHz | 108 | 120 | 134 | 146 | 168 | 180 |
| | 8 kHz | 70 | 78 | 89 | 98 | 114 | 125 |
| | 16 kHz | 37 | 42 | 48 | 52 | 62 | 69 |
| 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 | 141 | 156 | 174 | 180 | 180 | 180 |
| | 3.5 kHz | 116 | 129 | 144 | 157 | 180 | 180 |
| | 7 kHz | 80 | 89 | 100 | 110 | 128 | 140 |
| | 14 kHz | 44 | 50 | 56 | 61 | 73 | 80 |
| 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 | 141 | 156 | 174 | 180 | 180 | 180 |
| | 3 kHz | 124 | 138 | 154 | 168 | 180 | 180 |
| | 6 kHz | 89 | 99 | 112 | 122 | 141 | 154 |
| | 12 kHz | 50 | 57 | 64 | 70 | 84 | 92 |
| 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 | 141 | 156 | 174 | 180 | 180 | 180 |
| | 2.5 kHz | 133 | 147 | 164 | 179 | 180 | 180 |
| | 5 kHz | 98 | 109 | 123 | 134 | 154 | 169 |
| | 10 kHz | 60 | 68 | 76 | 84 | 99 | 108 |

表26: インバータサイズ20 スwitchング周波数毎の最大出力電流

| インバータサイズ | | 21 | | | | | |
|--|-----------------------|-------|-----|-----|-----|-----|-----|
| 定格スイッチング周波数 | | 2 kHz | | | | | |
| 出力周波数 | f_{out} / Hz | 0 | 3 | 6 | 10 | 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 | 117 | 130 | 145 | 158 | 180 | 180 |
| | 4 kHz | 90 | 100 | 112 | 122 | 140 | 153 |
| | 8 kHz | 58 | 65 | 74 | 82 | 95 | 104 |
| | 16 kHz | 31 | 35 | 40 | 43 | 52 | 57 |
| 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 | 117 | 130 | 145 | 158 | 180 | 180 |
| | 3.5 kHz | 96 | 107 | 120 | 131 | 150 | 163 |
| | 7 kHz | 66 | 74 | 83 | 92 | 106 | 116 |
| | 14 kHz | 36 | 41 | 46 | 51 | 61 | 67 |
| 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 | 117 | 130 | 145 | 158 | 180 | 180 |
| | 3 kHz | 103 | 115 | 128 | 140 | 160 | 173 |
| | 6 kHz | 74 | 82 | 93 | 102 | 117 | 128 |
| | 12 kHz | 42 | 47 | 53 | 58 | 70 | 76 |
| 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 | 117 | 130 | 145 | 158 | 180 | 180 |
| | 2.5 kHz | 110 | 122 | 137 | 149 | 170 | 180 |
| | 5 kHz | 82 | 91 | 102 | 112 | 128 | 141 |
| | 10 kHz | 50 | 56 | 63 | 70 | 82 | 90 |

表27: インバータサイズ21 スwitchング周波数毎の最大出力電流

| インバータサイズ | | 22 | | | | | |
|--|-----------------------|-------|-----|-----|-----|-----|-----|
| 定格スイッチング周波数 | | 2 kHz | | | | | |
| 出力周波数 | f_{out} / Hz | 0 | 3 | 6 | 10 | 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 | 111 | 123 | 136 | 146 | 165 | 180 |
| | 4 kHz | 82 | 92 | 104 | 112 | 127 | 138 |
| | 8 kHz | 51 | 59 | 66 | 71 | 84 | 93 |
| | 16 kHz | 24 | 28 | 31 | 35 | 42 | 47 |
| 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 | 111 | 123 | 136 | 146 | 165 | 180 |
| | 3.5 kHz | 90 | 100 | 112 | 112 | 127 | 138 |
| | 7 kHz | 59 | 67 | 75 | 71 | 84 | 93 |
| | 14 kHz | 29 | 34 | 38 | 35 | 42 | 47 |
| 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 | 111 | 123 | 136 | 146 | 165 | 180 |
| | 3 kHz | 97 | 108 | 120 | 129 | 146 | 159 |
| | 6 kHz | 67 | 75 | 85 | 92 | 105 | 115 |
| | 12 kHz | 34 | 40 | 44 | 49 | 58 | 64 |
| 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 | 111 | 123 | 136 | 146 | 165 | 180 |
| | 2.5 kHz | 104 | 115 | 128 | 138 | 155 | 169 |
| | 5 kHz | 75 | 84 | 95 | 102 | 116 | 127 |
| | 10 kHz | 43 | 49 | 55 | 60 | 71 | 79 |

表28: インバータサイズ22 スwitchング周波数毎の最大出力電流

3.3.4 400Vユニットの定格運転中の電力損失

| インバータサイズ | 19 | 20 | 21 | 22 |
|------------------------------------|-----|-----|-----|------|
| 定格運転中の電力損失 ¹⁾ P_D / W | 698 | 896 | 895 | 1082 |

表29: 400Vユニットの電力損失

1) 定格運転は、 $U_N = 400V$ 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 | | SCCR 30 kA | タイプ |
| | | 5 kA | 10 kA | | |
| 18 | 80 | 50 | — | 50 | SIBA 20 189 20.50 COOPER BUSSMANN 170M1364 LITTELFUSE L70QS050 |
| 19 | 80 | 70 | — | 80 | SIBA 20 189 20.80 EATON 170M1366 |
| 20 | 100 | 90 | — | 100 | SIBA 20 189 20.100 EATON 170M1367 |
| 21 | 125 | 110 | — | 125 | SIBA 20 189 20.125 EATON 170M1368 |
| 22 | 160 | — | 125 | 125 | SIBA 20 189 20.125 EATON 170M1368 |

表30: 400V/480Vユニットの保護



短絡容量

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 スイッチング周波数と温度

| インバータサイズ | 18 | 19 | 20 | 21 | 22 |
|--|------|----|----|----|----|
| 定格スイッチング周波数 ¹⁾ f_{SN} / kHz | 4 | | | 2 | |
| 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 | 95 | 90 | 95 | | |
| 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31: スイッチング周波数と温度

1) スイッチング周波数の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。

3.4.2 主回路/制動トランジスタ機能 (GTR7)



制動トランジスタ機能の動作

制動トランジスタ (GTR7) を使用できるようにするには、「is30 braking transistor function」パラメータを使用して機能を有効にする必要があります。
ホームページ(www.keb.de)から「F6 Programming manual」で検索してください。

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!

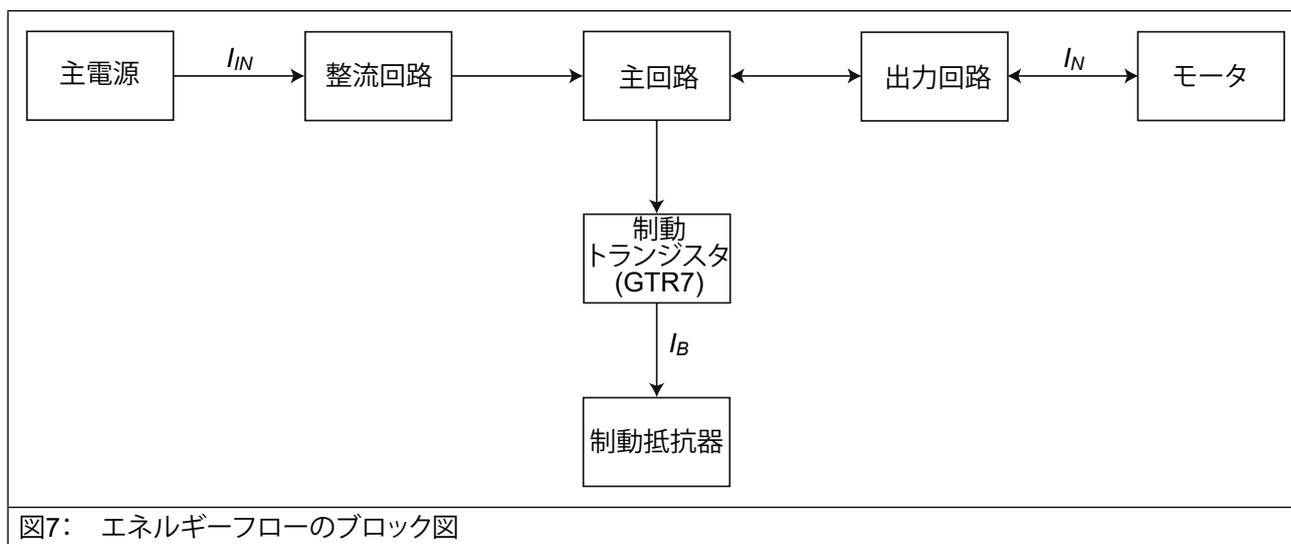


図7: エネルギーフローのブロック図

NOTICE

インバータの故障!

「ERROR GTR7 always ON」というエラーが発生した場合、AC電源の主電源入力ブリッジを介して内部で消費電流がオフになります。

▶ インバータは、主電源を5分以内にオフにする必要があります。

3.4.2.1 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 | | 18 |
| 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 | 105 |
| 制動トランジスタ (GTR7) | ²⁾ | 最大サイクルタイム:120秒、ED:50% |
| 最小制動抵抗値 | R_{B_min} / Ω | 4 |
| 制動トランジスタの保護機能 (GTR7) | | 短絡監視 |
| 制動トランジスタの保護機能 (エラー GTR7 常時 ON) | ³⁾ | フィードバック信号の監視と電源遮断 |
| コンデンサの容量 | $C / \mu F$ | 6800 |

表32: 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設定可能です。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) フィードバック信号の監視は、制動トランジスタ(GTR7)の機能を監視します。電源はAC電源の内部主電源入力ブリッジを介してオフになります。

3.4.2.2 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 | | 18 | 19 | 20 | 21 | 22 |
|-----------------------------------|-------------------------|-----------------------|------|------|------|------|
| 主回路の定格電圧 (UN = 400V時) | U_{N_dc} / V | 565 | | | | |
| 主回路の定格電圧 (UN_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 | 93 | | | | 105 |
| 制動トランジスタ (GTR7) | ²⁾ | 最大サイクルタイム:120秒、ED:50% | | | | |
| 最小制動抵抗値 | R_{B_min} / Ω | 9 | | | | 8 |
| 制動トランジスタの保護機能 (エラー GTR7 常時 ON) | ³⁾ | フィードバック信号の監視と電源遮断 | | | | |
| 制動トランジスタの保護機能 (GTR7) | | 短絡監視 | | | | |
| コンデンサの容量 | $C / \mu F$ | 2380 | 2380 | 2720 | 3400 | 4080 |

表33: 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設定可能です。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) フィードバック信号の監視は、制動トランジスタ(GTR7)の機能を監視します。電源はAC電源の内部主電源入力ブリッジを介してオフになります。

3.4.3 ファン

| インバータサイズ | | 18 | 19 | 20 | 21 | 22 |
|-----------------|------|-----|----|----|----|----|
| ハウジング 循環用ファン | 数量 | 1 | | | | |
| | 速度可変 | yes | | | | |
| ヒートシンクファン | 数量 | 2 | | | | |
| | 速度可変 | yes | | | | |

表34: ファン



ファンの速度は設定可能です! ソフトウェアの設定に応じて、自動的に高速または低速に制御されます。

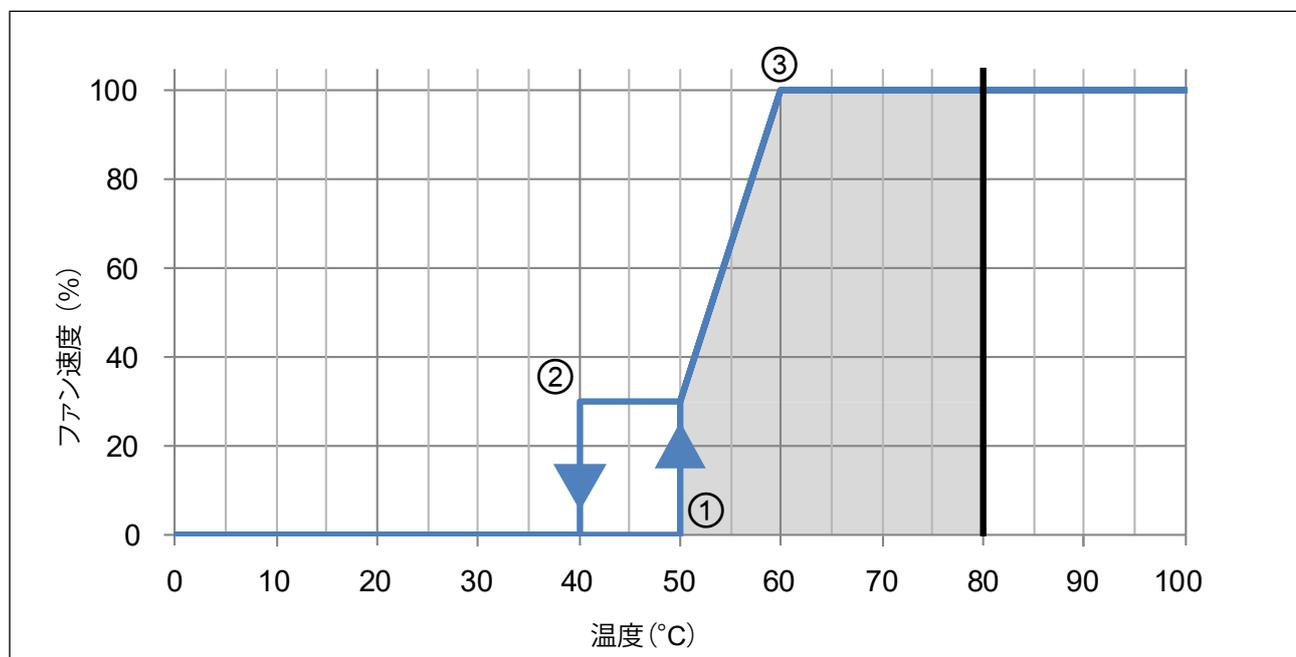
NOTICE

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!

3.4.3.1 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。ファンの動作オン温度①および最高速度レベル③を設定できます。動作オフ温度②は設定不可です。



対応番号の説明

| | |
|---|----------------|
| | 温度に応じたファン速度 |
| | 動作オン温度の設定範囲 |
| | 最大動作オン温度 |
| ① | 動作オン温度 |
| ② | 動作オフ温度 |
| ③ | 動作オン温度の最高速度レベル |

図8: ファンのオン/オフ動作ヒートシンクファンの例

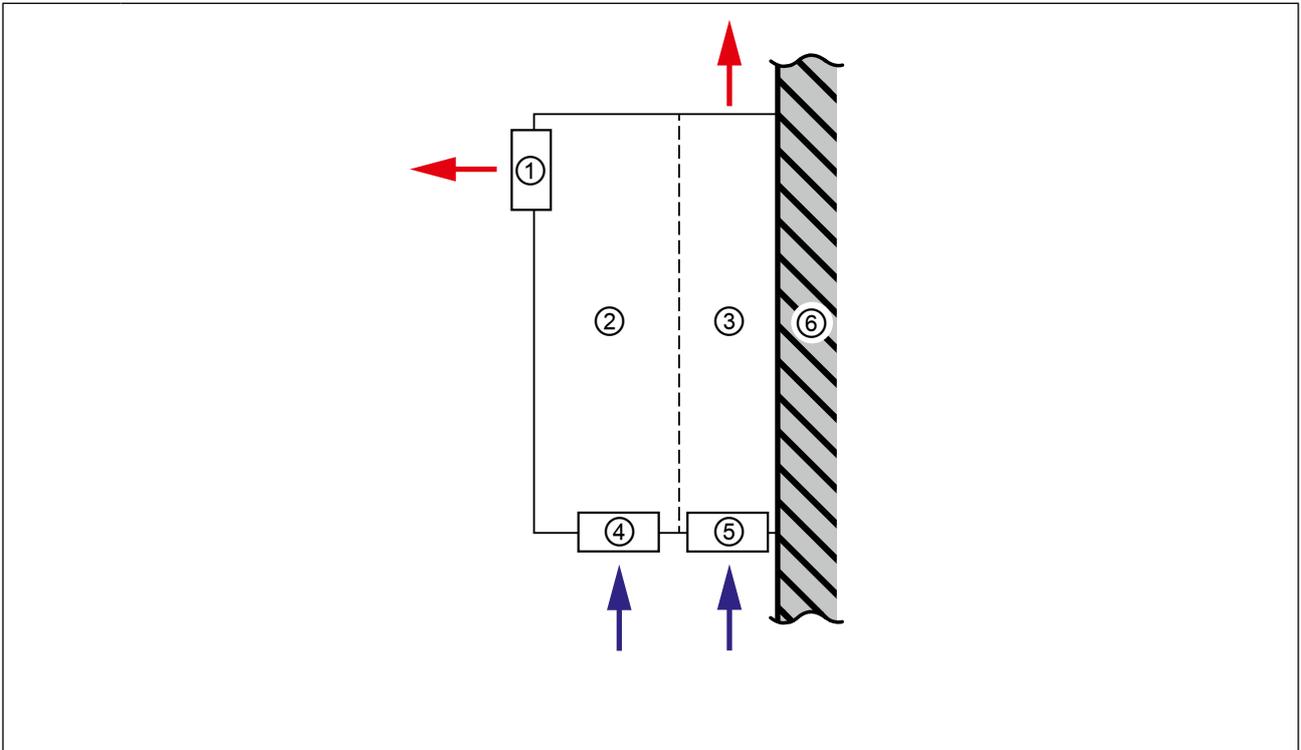
3.4.3.2 ファンのオン/オフ温度

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 | $t/^\circ\text{C}$ | 50 | 45 |
| 最高速度レベル | $t/^\circ\text{C}$ | 60 | 55 |

表35: ファンのオン/オフ温度

3.4.3.3 ファンの冷却方向

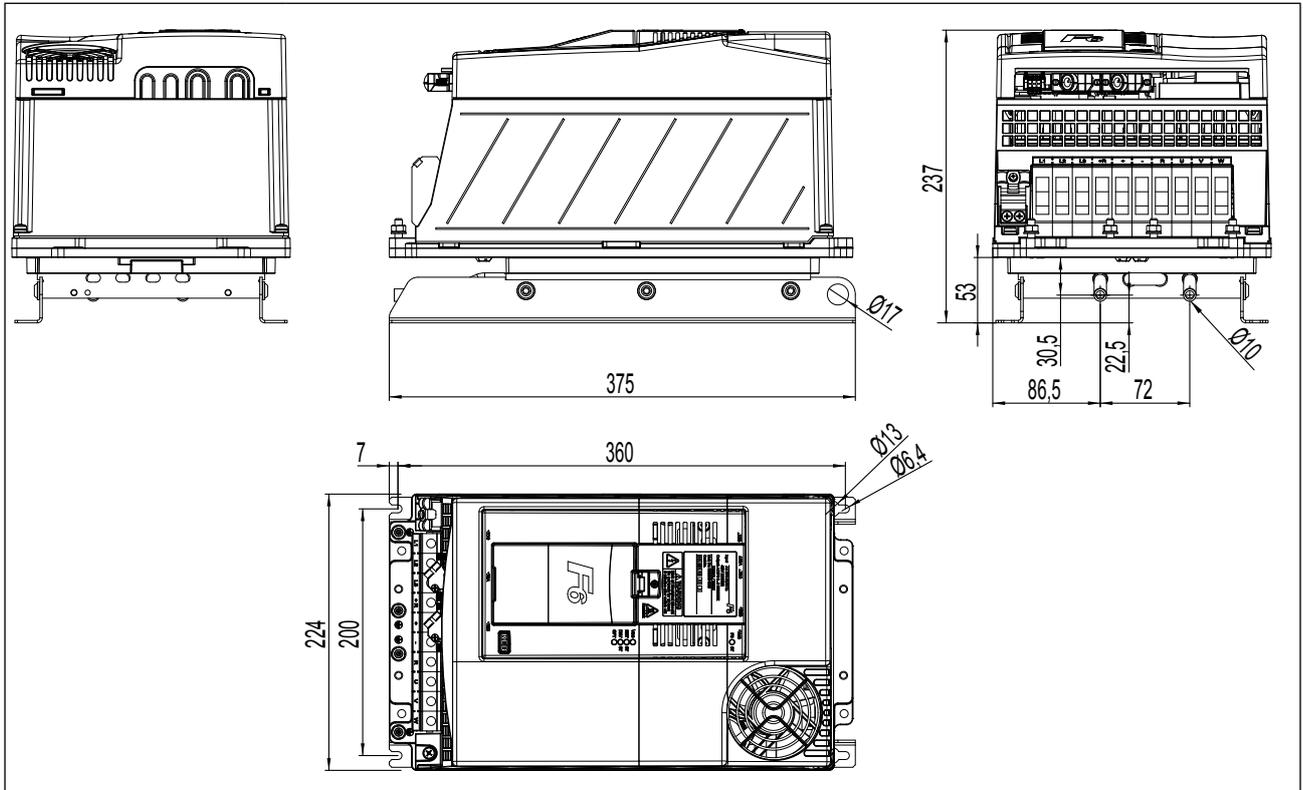


対応番号の説明

| | |
|---|----------------------------|
|  | 冷却方向 |
| ① | ハウジング循環用ファン (ハウジングタイプ 4から) |
| 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(ハウジングタイプ2および3) |
| ⑤ | ヒートシンクファン |

図9: ファンの冷却方向

3.5.2 水冷式標準ヒートシンク



| | |
|----------|-------------|
| ハウジングタイプ | 4 |
| 概略重量 | 12.2 kg |
| 外形寸法 | すべての寸法 (mm) |

図11: 水冷式標準ヒートシンクの外形寸法

3.5.3 空冷式スルーマウントヒートシンク IP20、IP54対応

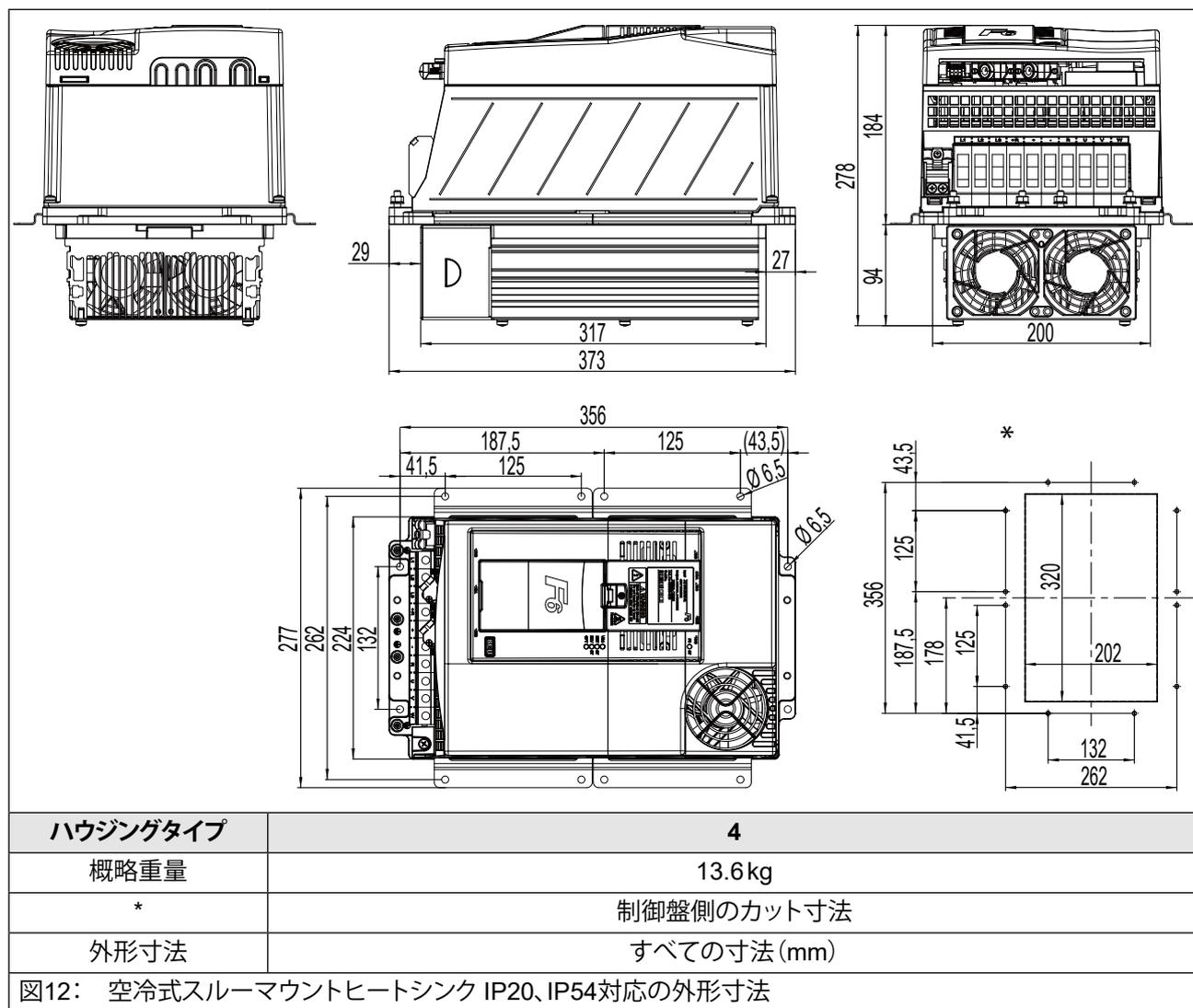


図12: 空冷式スルーマウントヒートシンク IP20、IP54対応の外形寸法



保護等級IP54:ヒートシンク部分

ヒートシンク部分を保護等級IP54に対応するために、取り付け時に、密閉シール(40F6T45-0002)をヒートシンクと制御盤の取り付け面の間に取り付けます。可燃性、油性、腐食性、または有害な蒸気、ガス、異物(粉塵)の影響が考えられる環境ではヒートシンク(ファン)を保護する必要があります。

保護等級IP20:ハウジング部分

ハウジング部分については、「3.1.1 周囲環境条件」を参照してください。必要な保護等級に適した制御盤に設置してください。

UL: ユニットヒートシンクはNEMAタイプ1に分類されます。

3.5.4 水冷式スルーマウントヒートシンク IP20、IP54対応

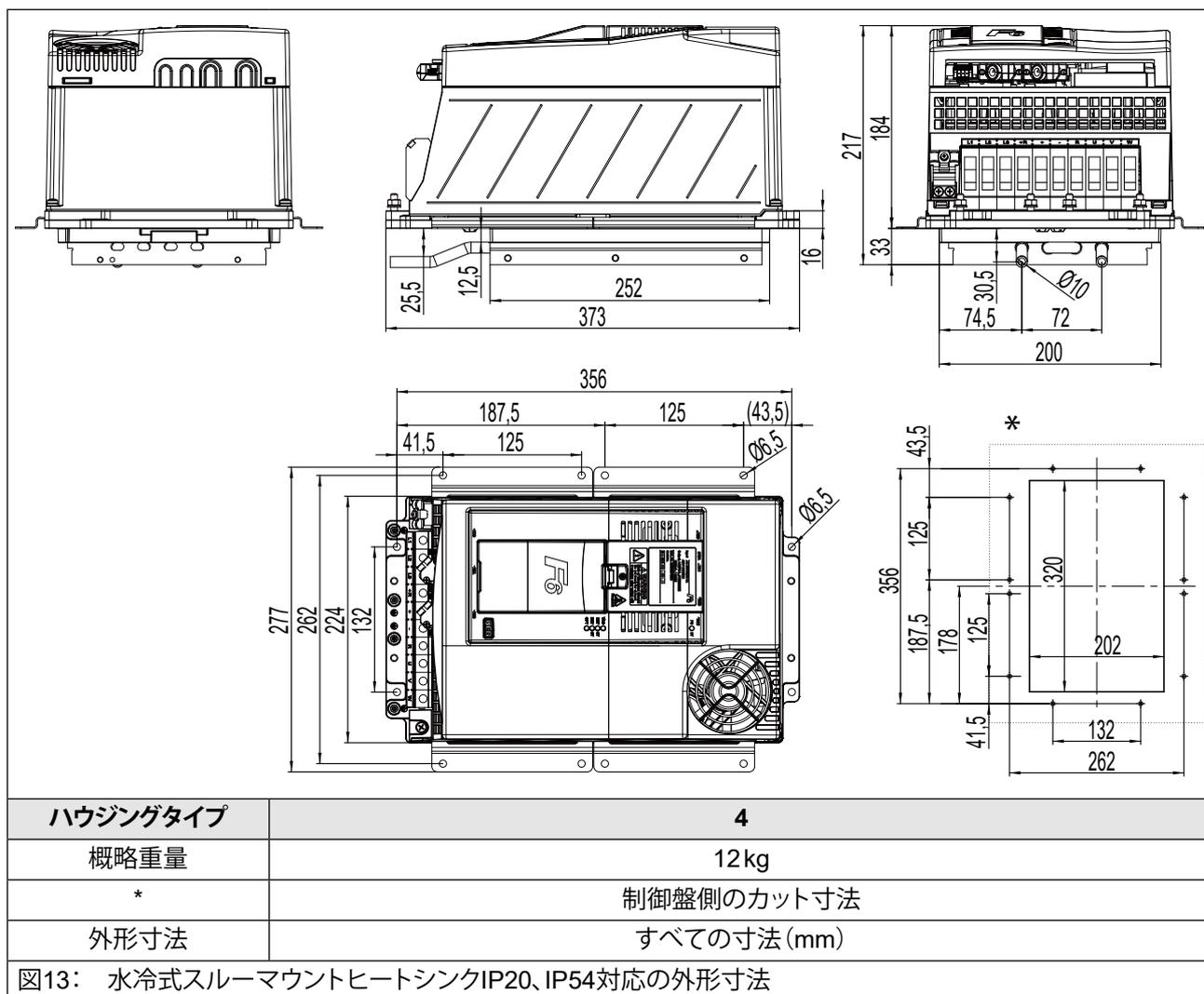


図13: 水冷式スルーマウントヒートシンクIP20、IP54対応の外形寸法



保護等級IP54: ヒートシンク部分

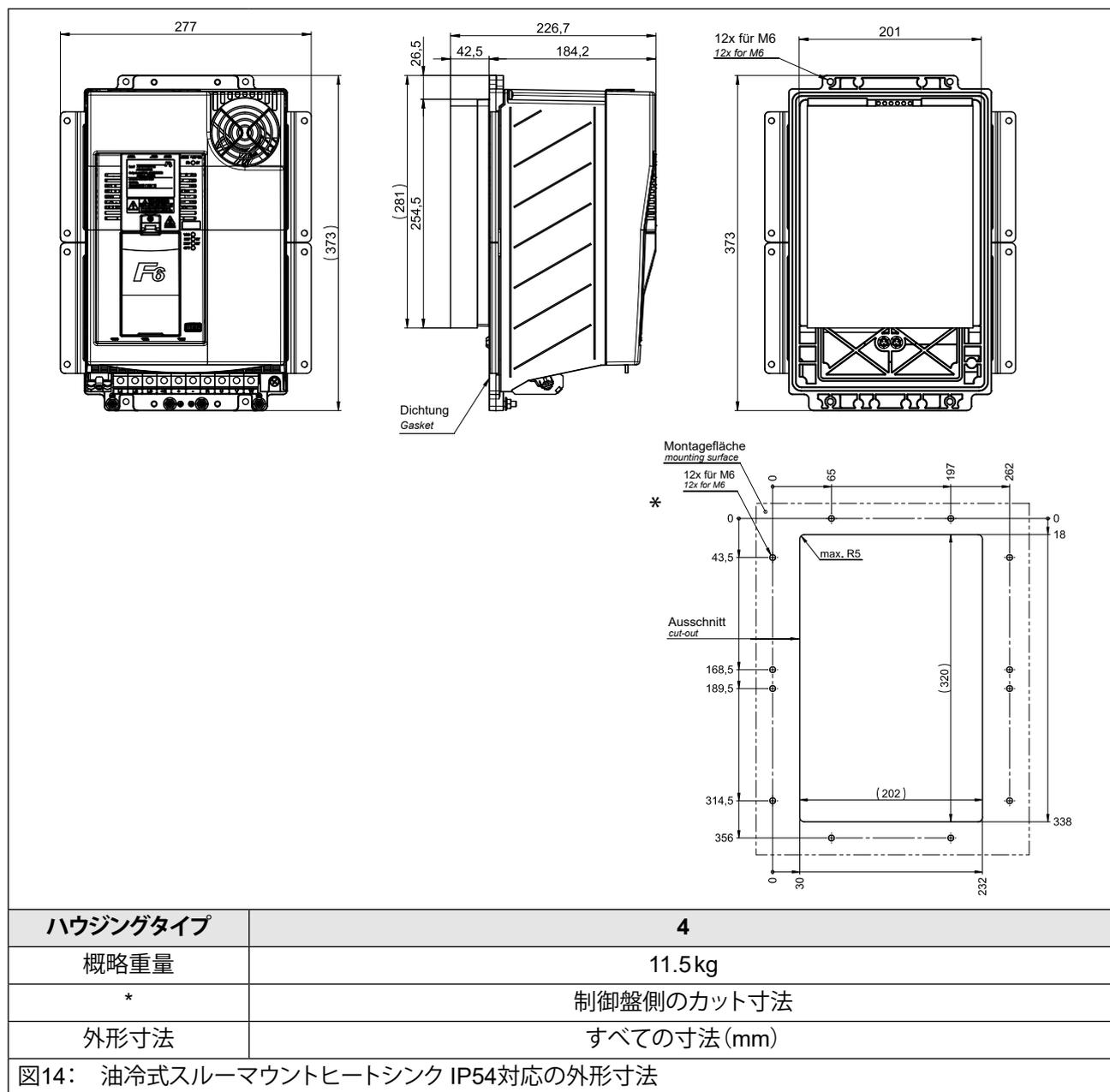
ヒートシンク部分を保護等級IP54に対応するために、取り付け時に、密閉シール (40F6T45-0002)をヒートシンクと制御盤の取り付け面の間に取り付けます。

保護等級IP20: ハウジング部分

ハウジング部分については、「3.1.1 周囲環境条件」を参照してください。必要な保護等級に適した制御盤に設置してください。

UL: ユニットヒートシンクはNEMAタイプ1に分類されます。

3.5.5 油冷式スルーマウントヒートシンク IP54対応



保護等級IP54:ヒートシンク部分

ヒートシンク部分を保護等級IP54に対応するために、取り付け時に、密閉シール (40F6T45-0002)をヒートシンクと制御盤の取り付け面の間に取り付けます。

保護等級IP20:ハウジング部分

ハウジング部分については、「3.1.1周囲環境条件」を参照してください。必要な保護等級に適した制御盤に設置してください。

UL: ユニットヒートシンクはNEMAタイプ1に分類されます。

3.5.6 制御盤への設置

3.5.6.1 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 4017 - M6 - 8.8 | 9Nm 79lb inch |
| 平ワッシャー ISO 7090 - 6 - 200 HV | — |
| 表36: 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 4017 - M6 - 8.8 | 9Nm 79lb inch |
| 平ワッシャー ISO 7090 - 6 - 200 HV | — |
| 表37: 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。

3.5.6.2 取り付けスペース

制御盤寸法の電力損失=>「400Vユニットの電力損失」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15: 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。

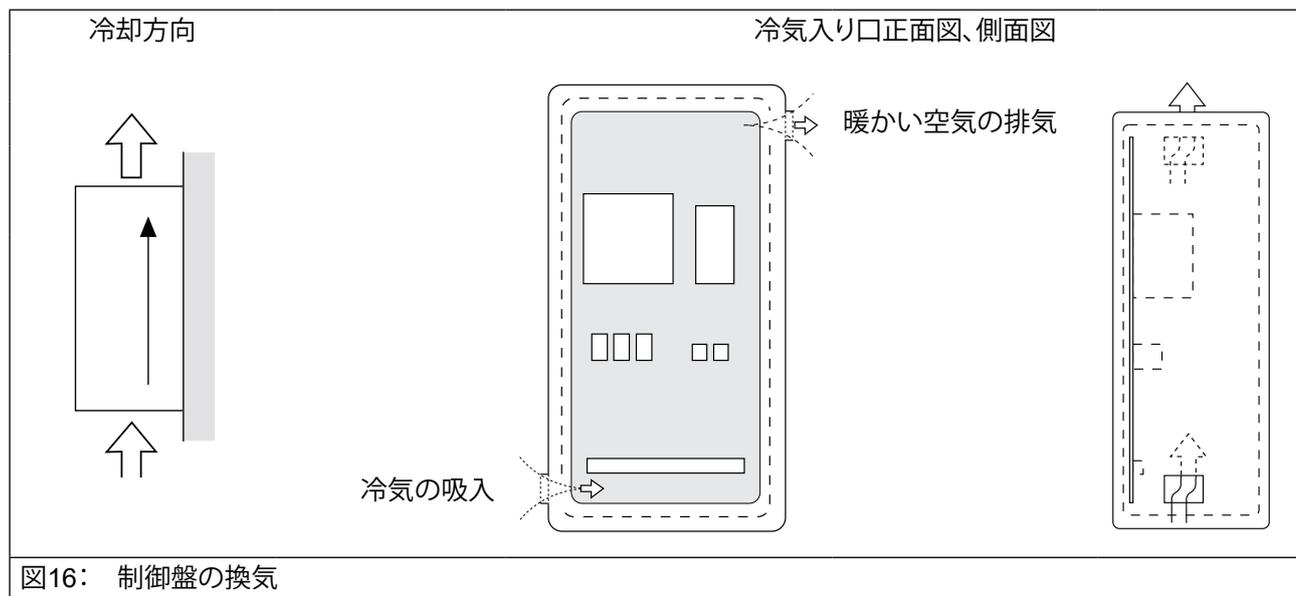


図16: 制御盤の換気

4 設置と接続

4.1 COMBIVERT F6の概要

| ハウジングタイプ 4 | | No. | 端子記号 | 説明 |
|--------------------------|--|-----|------|---|
| | | 1 | — | シールドケーブル用クランプ |
| | | 2 | — | 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(00F6V80-4001)に接続します。 |
| | | 3 | — | LED (制御ユニット取扱説明書の「概要」章を参照)。 ・ 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 |
| | | 4 | — | ハウジング循環用ファン |
| | | 5 | 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。 |
| | | 6 | 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 |
| <p>図17: F6ハウジング4の正面図</p> | | | | |

| ハウジングタイプ 4 | | No. | 端子記号 | 説明 | | | |
|------------|----|-----|------|--|---|----|---|
| | 7 | 8 | 9 | 6 | | | |
| | 1 | — | — | シールドケーブル用クランプ | | | |
| | 5 | 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。 | | | |
| | 6 | X1A | — | 主回路端子: <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 | | | |
| | 7 | X1C | — | 端子: <ul style="list-style-type: none"> モータ温度センサ接続 ブレーキ制御接続 | | | |
| | 8 | X3A | — | エンコーダインターフェースチャンネルA接続 | | | |
| | 9 | X3B | — | エンコーダインターフェースチャンネルB接続 | | | |
| | 10 | — | — | ヒートシンクファン | | | |
| | 1 | 5 | 10 | 5 | 5 | 10 | 5 |

図18: F6ハウジング4の下面図

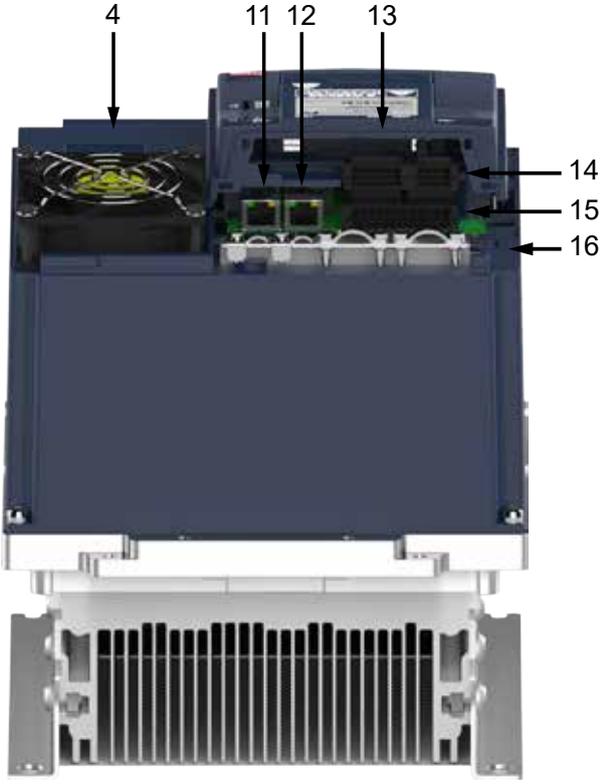
| ハウジングタイプ 4 | No. | 端子記号 | 説明 |
|--|-----|------|--------------------------------------|
|  | 4 | — | ハウジング循環用ファン |
| | 11 | X4C | フィールドバスインターフェース (out) |
| | 12 | X4B | フィールドバスインターフェース (in) |
| | 13 | X2C | 制御接続 ・ CAN/バス通信接続 ・ アナログ入出力接続 |
| | 14 | X2B | FS安全機能接続 DC24V電源接続/ 2xデジタル出力接続 |
| | 15 | X2A | デジタル入出力接続 |
| | 16 | — | シールドケーブル用クランプ |

図19: F6 ハウジング4 制御カードCOMPACTの上面図



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-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-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-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

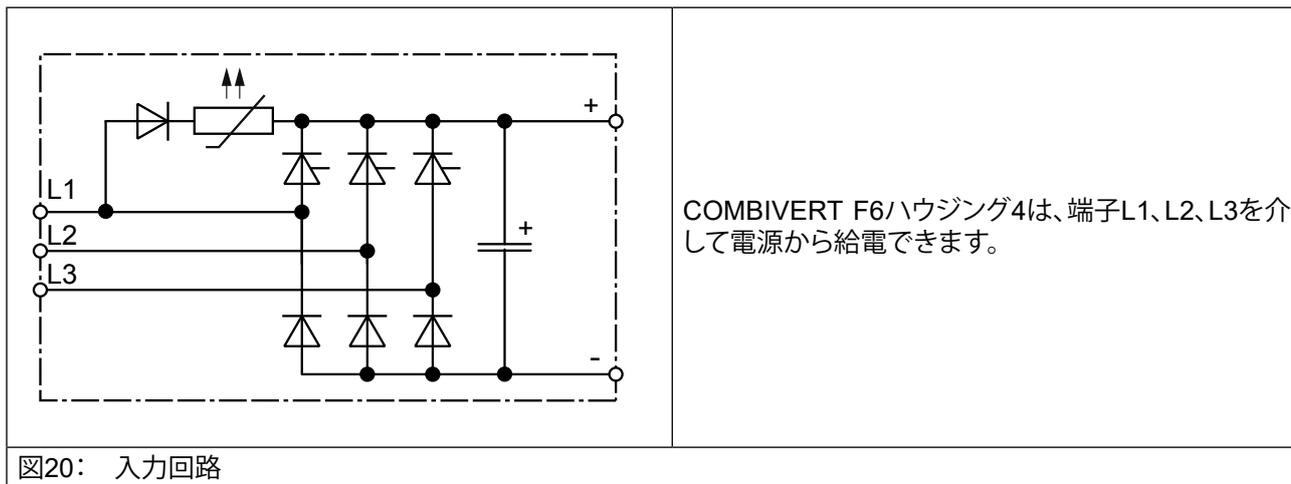


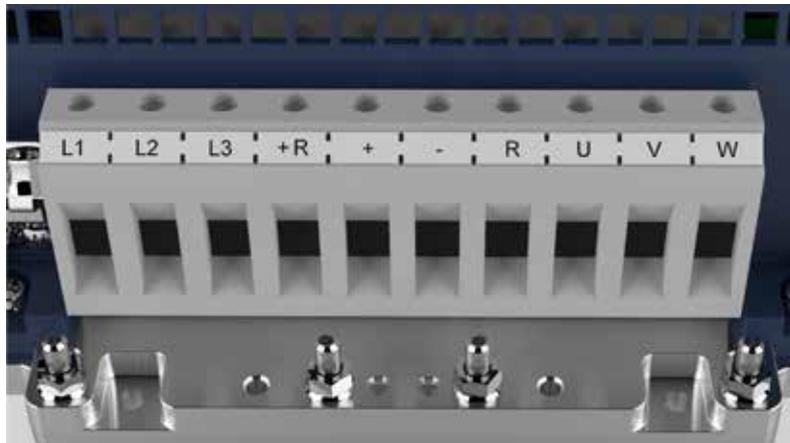
図20: 入力回路



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PTCサーミスタの抵抗値が一時的に高くなります。抵抗値が下がるとインバータは自動的に復帰します。

4.2.1.1 主回路端子台X1A



| 端子記号 | 機能 | 端子台接続用ケーブルサイズ | 締付トルク | 導体の最大数 |
|------|---------|--|---------------------------|---------------------|
| L1 | 三相電源接続 | ケーブル端末フェルール端子処理あり 1.5~35mm ² (ケーブル端末フェルール 端子処理なしの場合、最大50mm ²) ケーブル2本使用の場合は、最大16mm ² UL:ケーブル端末フェルール端子処理 なしAWG 16~1 | 3.2~3.7Nm 28~32lb inch | IECの場合:2 ULの場合:1 |
| L2 | | | | |
| L3 | | | | |
| +R | 制動抵抗器接続 | | | |
| + | DC電源接続 | | | |
| - | | | | |
| R | 制動抵抗器接続 | | | |
| U | モータ接続 | | | |
| V | | | | |
| W | | | | |

図21: 主回路端子台X1A

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。

⚠ CAUTION



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 | M6スタッドボルト | 6.1~12 Nm 54~106lb inch |

図22: 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、M6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!



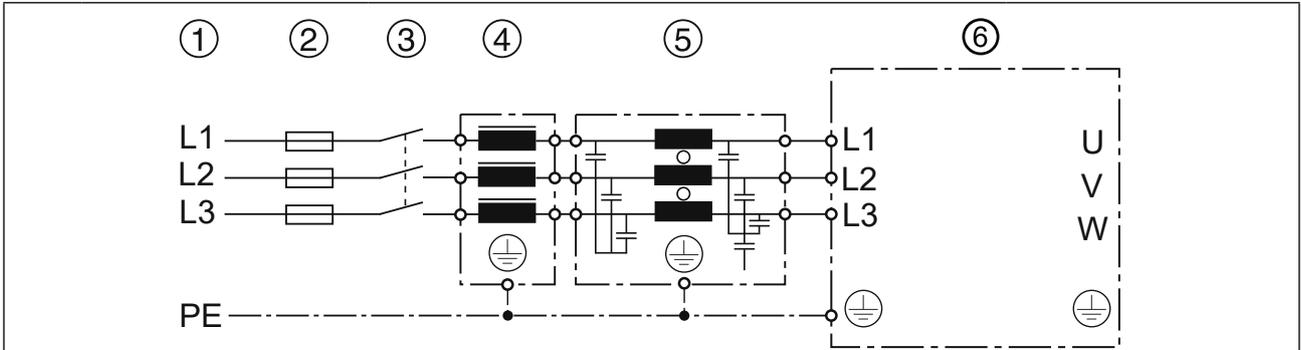
EMC準拠の設置に関する情報は、下記を参照してください。

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



| 番号 | 種類 | 説明 |
|------|---------------------------|--------------------------------|
| ① | 三相主電源 | 三相 |
| | 電源周波数 | TN、TT |
| | | IT |
| 個別保護 | セパレータ付きのRCMAまたはRCDタイプ | 漏電モニタ |
| ② | 電源ヒューズ | 溶断型または配線用遮断器 |
| ③ | 配線用遮断器 | |
| ④ | ACリアクトル | 表の下の注を参照してください。 |
| ⑤ | TN-、TTシステム用 EMCラインフィルタ | EN 61800-3に基づく制限値に準拠する必要があります。 |
| | ITシステム用EMCライ ンフィルタ | |
| ⑥ | KEBコンビバート | F6 |

図23: 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: | $k = \frac{2 \text{ MVA (供給用変圧器)}}{62 \text{ kVA (21F6)}} = 33 \rightarrow$ | ACリアクトルが必要 |
|---------------------------------------|----|---|------------|



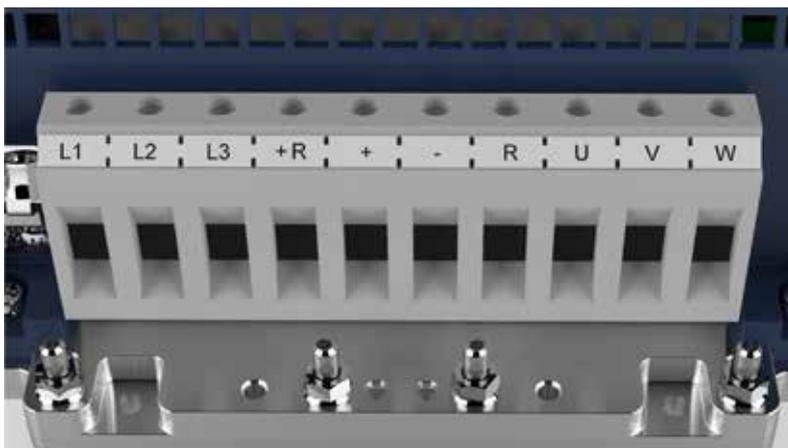
EMCラインフィルタとACリアクトルのリストについては、「4.3.1 EMCラインフィルタとACリアクトル」を参照してください。

4.2.4 DC電源接続

4.2.4.1 端子台X1A DC電源接続

NOTICE

DC電源での運転は、KEBと相談の上でのみ許可されます!

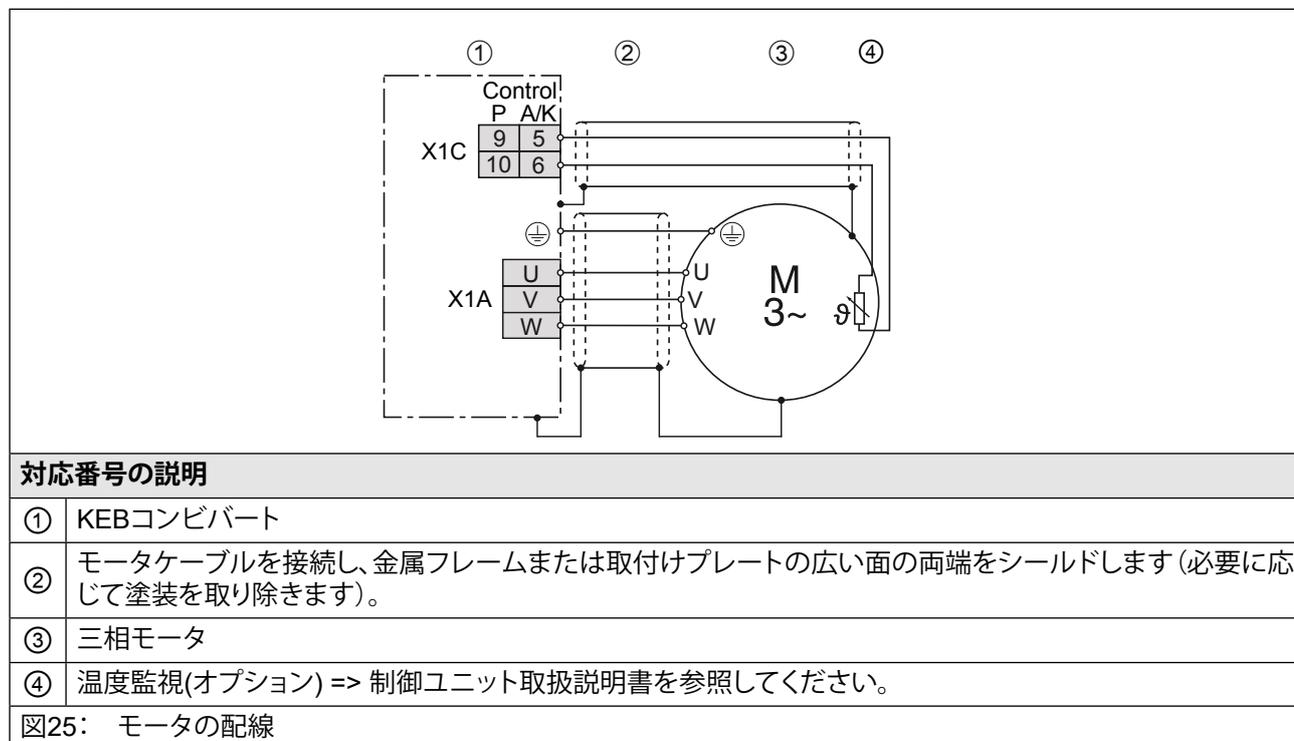


| 端子記号 | 機能 | 端子台接続用ケーブルサイズ | 締付トルク | 導体の最大数 |
|------|--------|---|---------------------------|---------------------|
| + | DC電源接続 | ケーブル端末フェルール端子処理あり 1.5~35mm ² (ケーブル端末フェルール 端子処理なしの場合最大50mm ²) | 3.2~3.7Nm 28~32lb inch | IECの場合:2 ULの場合:1 |
| - | | ケーブル2本使用の場合は、最大16mm ² UL:ケーブル端末フェルール端子処理 なしAWG 16~1 | | |

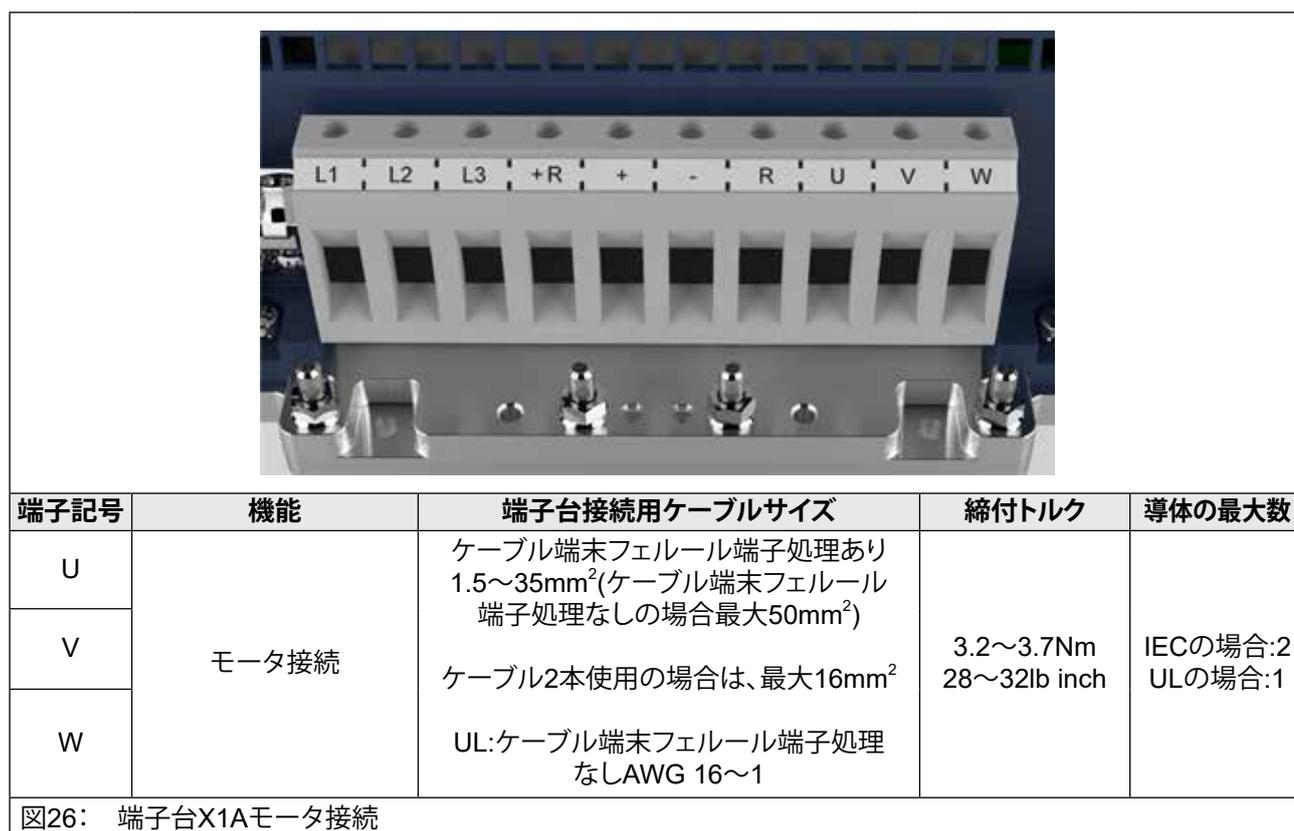
図24: 端子台X1A DC電源接続

4.2.5 モータの接続

4.2.5.1 モータの配線



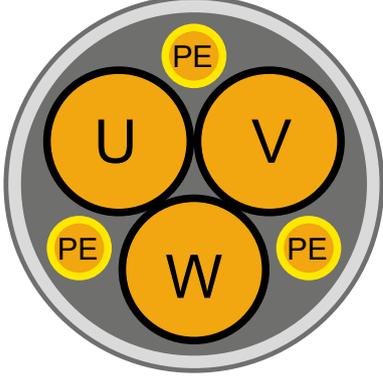
4.2.5.2 端子台X1Aモータ接続



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27: 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。

| インバータサイズ | EN 61800-3に従ってシールドされた | | 最大漏れ電流 ($f_N \leq 100$ Hz時) |
|----------|-----------------------|--|---------------------------------|
| | 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) | | |
| 18 | 50m | | < 5mA |
| 19 | | | |
| 20 | | | |
| 21 | | | |
| 22 | | | |

表38: 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、25mのケーブル長からの使用を推奨しています。

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。

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

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
⇒ COM-BIVERT 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28: 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29: 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 | |
| 図30: ブレーキ制御の接続 | | |

| | | |
|----------------|--|---|
| | | <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、-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。また、モータ巻線の保護は保証されなくなります。</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、取り付けプレートに接続します)。 | |
| 図31: KTYセンサの接続 | | |

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。

NOTE

温度検出の入力には、制御のSELV電圧に対する「基本絶縁」があります。300Vのシステム電圧(フェーズ-PE)が定義されています。つまり、接続されているセンサには、主電源の電位(モータ巻線など)に対する「基本絶縁」も必要です。



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! => 「3.3.1 400Vユニットの概要」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。

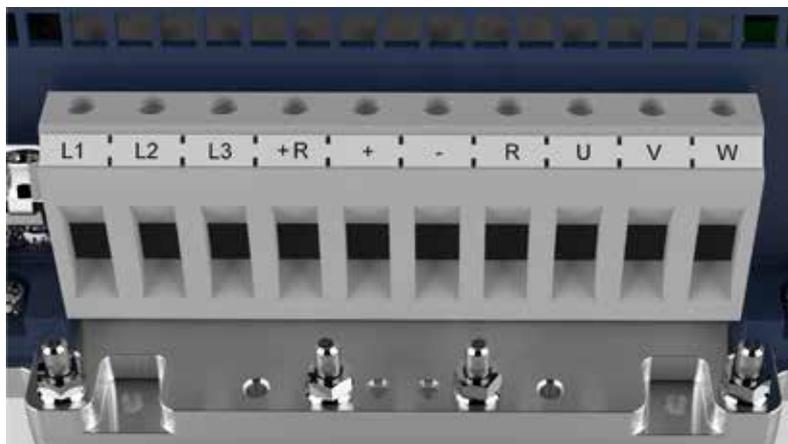
4.2.6.1 サイドマウント式制動抵抗器の取付手順



制動抵抗器の取付手順は、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



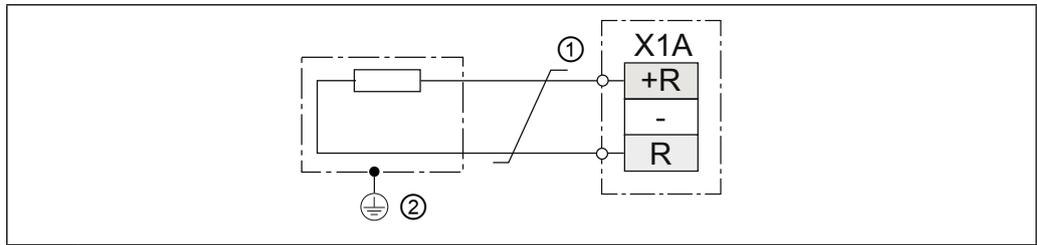
4.2.6.2 端子台X1A制動抵抗器接続



| 端子記号 | 機能 | 端子台接続用ケーブルサイズ | 締付トルク | 導体の最大数 |
|------|---------|---|---------------------------|---------------------|
| +R | 制動抵抗器接続 | ケーブル端末フェルール端子処理あり 1.5~35mm ² (ケーブル端末フェルール 端子処理なしの場合最大50mm ²) | 3.2~3.7Nm 28~32lb inch | IECの場合:2 ULの場合:1 |
| R | | ケーブル2本使用の場合は、最大16mm ² UL:ケーブル端末フェルール端子処理 なしAWG 16~1 | | |

図32: 端子台X1A 制動抵抗器接続

4.2.6.3 制動抵抗器の接続



対応番号の説明

| | |
|---|--|
| ① | 接続ケーブル。接続ケーブルを延長する場合、ケーブルを追加でシールドし、ケーブル両端を接地する必要があります。 |
| ② | 保護接地はハウジングを介して行われます。 |

図33: 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_de.pdf



4.2.6.4 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情報は、下記を参照してください。

www.keb.de/fileadmin/media/Manuals/dr/ma_dr_braking-resistors-20116737_de.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 | 18 | 20E6T60-3000 | 18Z1B03-1000 |

表39: 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 | 19 | 20E6T60-3000 | 19Z1B04-1000 |
| | 20 | 20E6T60-3000 | 20Z1B04-1000 |
| | 21 | 22E6T60-3000 | 21Z1B04-1000 |
| | 22 | 22E6T60-3000 | 22Z1B04-1000 |

表40: 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 |
|---------------|--------------|
| シールドプレート取付キット | 00F6V80-4001 |

表41: シールドプレート取付キット

4.3.3 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 水冷式インバータの取り付けおよび操作

5.1 水冷式インバータ

機械・装置の冷却に冷却水が使用可能なアプリケーションでは、水冷式のKEB COMBIV-ERT F6インバータを使用することができます。ただし、水冷式インバータを使用する場合は、下記の指示に従ってください。

5.1.1 水冷式インバータのヒートシンクと動作圧力

| 設計システム | 材質 | 最大動作圧力 | 接続 |
|-----------------|---------------|--------|------------------------------|
| ステンレス鋼管付きアルミニウム | ステンレス鋼 1.4404 | 10 bar | 「5.1.4 冷却システムへの接続」を参照してください。 |

NOTICE

ヒートシンクの変形を防ぐ!

- ▶ ヒートシンクの変形と損傷を防ぐために、圧力は短時間でも最大動作圧力を超えないようにしてください。
- ▶ 圧力機器の指令を遵守してください!

5.1.2 冷却回路の材質

ねじ接続と冷却水(電解水)と接する冷却回路内の金属部に関しては、材質を選択する必要があります。ヒートシンクに対してわずかな電圧差を生じさせることで接触腐食や孔食を防ぎます(下記の「表42: 各種金属の標準電位」を参照ください)。目的の用途にあった冷却回路全体の調整や使用材質の確認は、一般的にお客様での対応となります。ホースとシール材に関しては、ハロゲンフリー素材を使用する必要があります。

誤った材質を使用し腐食が発生した場合、弊社は一切の責任を負いません。

| 材質 | 生成イオン | 標準電位 | 材質 | 生成イオン | 標準電位 |
|--------|------------------|---------|--------|------------------|----------|
| リチウム | Li+ | -3.04 V | ニッケル | Ni ²⁺ | -0.25 V |
| カリウム | K+ | -2.93 V | 錫 | Sn ²⁺ | -0.14 V |
| カルシウム | Ca ²⁺ | -2.87 V | 鉛 | Pb ³⁺ | -0.13 V |
| ナトリウム | Na+ | -2.71 V | 鉄 | Fe ³⁺ | -0.037 V |
| マグネシウム | Mg ²⁺ | -2.38 V | ハロゲン | 2H+ | 0.00 V |
| チタン | Ti ²⁺ | -1.75 V | ステンレス鋼 | 各種 | 0.2~0.4V |
| アルミニウム | Al ³⁺ | -1.67 V | 銅 | Cu ²⁺ | 0.34 V |
| マンガン | Mn ²⁺ | -1.05 V | カーボン | C ²⁺ | 0.74 V |
| 亜鉛 | Zn ²⁺ | -0.76 V | 銀 | Ag+ | 0.80 V |
| クローム | Cr ³⁺ | -0.71 V | プラチナ | Pt ²⁺ | 1.20 V |
| 鉄 | Fe ²⁺ | -0.44 V | 金 | Au ³⁺ | 1.42 V |
| カドミウム | Cd ²⁺ | -0.40 V | 金 | Au+ | 1.69 V |
| コバルト | Co ²⁺ | -0.28 V | | | |

表42: 各種金属の標準電位

5.1.3 冷却水条件

冷却水の条件は、使用している冷却システムと同様に周囲の条件によって異なります。冷却水の一般的な条件は下記を参照してください。

| 条件 | 説明 |
|------------|--|
| 標準規格 | EN 12502-1～5に準拠した腐食保護、VGB R 455 Pに準拠した水処理および冷却システムでの材料の使用 |
| VGB冷却水指令 | VGB冷却水指令 (VGB R 455 P) には、冷却の一般的な技術に関する指示があり、特に冷却水と冷却装置の相互関係について記載されています。 |
| 研磨材 | 研磨 (珪砂)、冷却回路の詰まりに対して使用する研磨材。 |
| 硬水 | 冷却水は水垢や汚泥を発生させてはなりません。硬度の総計値が低くなるようにしてください (<20°dH)。特に炭素硬度に留意してください。 |
| 軟水 | 軟水 (<7°dH) は、材料を腐食させます。 |
| 凍結防止 | ヒートシンクまたは冷却水が0℃以下になるときは、適切な不凍液を使用してください。それ以外の添加剤との相性を考慮して、同じメーカーの製品を使用するようにしてください。 |
| 腐食防止 | 添加剤は、腐食防止として使用できます。凍結防止との関係では、添加剤を変質させないためにも不凍液の濃度は、20～25Vol%としてください。 |
| 表43: 冷却水条件 | |

開放循環冷却システムの特長条件:

| | |
|----------------------|---|
| 不純物 | 開放循環冷却システムにおける機械的不純物は、冷却水をフィルタに通すことで対処できます。 |
| 塩分濃度 | 開放循環冷却システムでは、蒸発によって塩分が上昇し腐食性が高まります。純水を追加するか、処理水を除去してください。 |
| 藻および粘液細菌 | 水温が上昇し、空気中の酸素に触れると藻および粘液細菌が発生します。藻および粘液細菌は、フィルタを目詰まりさせ、水流を妨げます。殺生剤を冷却水に添加することで防止することができます。長期間使用しないときは、冷却回路の予防保全が必要です。 |
| 有機物 | 有機物への汚れは最小限に抑えてください。それによって新たな粘液状の汚れが発生する恐れがあります。 |
| 表44: 開放循環冷却システムの特長条件 | |



目詰まり、腐食したヒートシンク使用による機械・装置の損傷に対する保証は弊社の保証範囲外となります。

5.1.4 冷却システムへの接続

冷却システム接続には、閉鎖循環または開放循環の方法があります。冷却水が汚染される可能性が非常に少ないため、閉鎖循環による接続を推奨します。また冷却水のpH値監視を推奨します。

配管の断面などは、同電位における電食に注意してください。

=> 5.1.2「冷却回路の材質」を参照してください。

ポンプ、遮断弁、換気などの冷却回路の追加要素は、冷却システムと地域の条件に従って追加する必要があります。

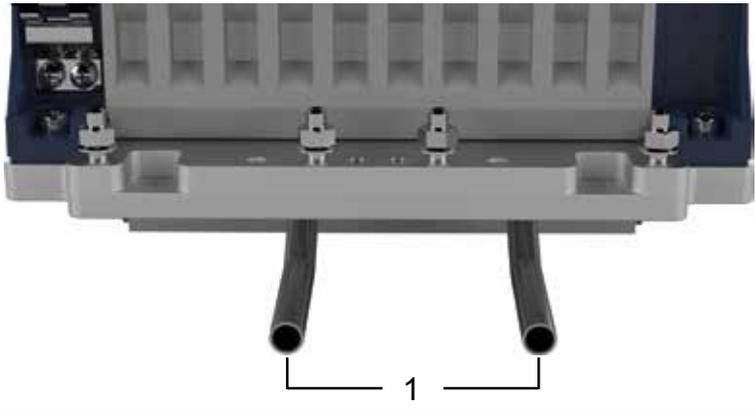
|  | No. | 説明 |
|--|-----|--|
| | 1 | 冷却システム接続用継手 継手外径:10mm 継手内径:7~8mm |

図34: 冷却システム接続用継手



冷却システムへの接続には、ストレートねじ接続またはカッティングリングとユニオンナットが使用されています(例:Parker Ermeto製)

冷却システムの流量を監視するために、KEBIは流量計の使用を推奨しています。

5.1.5 冷却水と結露

流入する冷却水の温度は、40℃を超えないようにしてください。ヒートシンクの最大温度は、インバータサイズと過負荷容量によって90℃または95℃です（「3.4.1 スイッチング周波数と温度」を参照）。安全な運用を行うには、冷却水の入口と出口温度差を10℃未満としてください。

ヒートシンク温度と周囲温度の温度差により、高湿度下では結露が発生する可能性があります。結露はインバータにとって危険です。結露により短絡が発生すると、インバータの故障へ繋がります。

NOTICE

結露によるインバータの故障(短絡)!

- ▶ 結露が発生しないように注意してください!

5.1.5.1 結露

ヒートシンク温度と周囲温度の温度差により、高湿度下では結露が発生する可能性があります。結露はインバータにとって危険です。結露により短絡が発生すると、インバータの故障へ繋がります。

NOTICE

結露によるインバータの故障(短絡)!

▶ 結露が発生しないように注意してください!

5.1.5.2 冷却水の温度制御

- 熱交換器またはラジエータを使用して冷却水の温度を制御します。
- 下記の露点表は、周囲温度と湿度に応じた冷却水流入温度を示しています。

| 湿度(%) \ 周囲温度(°C) | 10 | 20 | 30 | 40 | 50 | 60 | 70 | 80 | 90 | 100 |
|------------------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| -25 | -45 | -40 | -36 | -34 | -32 | -30 | -29 | -27 | -26 | -25 |
| -20 | -42 | -36 | -32 | -29 | -27 | -25 | -24 | -22 | -21 | -20 |
| -15 | -37 | -31 | -27 | -24 | -22 | -20 | -18 | -16 | -15 | -15 |
| -10 | -34 | -26 | -22 | -19 | -17 | -15 | -13 | -11 | -11 | -10 |
| -5 | -29 | -22 | -18 | -15 | -13 | -11 | -8 | -7 | -6 | -5 |
| 0 | -26 | -19 | -14 | -11 | -8 | -6 | -4 | -3 | -2 | 0 |
| 5 | -23 | -15 | -11 | -7 | -5 | -2 | 0 | 2 | 3 | 5 |
| 10 | -19 | -11 | -7 | -3 | 0 | 1 | 4 | 6 | 8 | 9 |
| 15 | -18 | -7 | -3 | 1 | 4 | 7 | 9 | 11 | 13 | 15 |
| 20 | -12 | -4 | 1 | 5 | 9 | 12 | 14 | 16 | 18 | 20 |
| 25 | -8 | 0 | 5 | 10 | 13 | 16 | 19 | 21 | 23 | 25 |
| 30 | -6 | 3 | 10 | 14 | 18 | 21 | 24 | 26 | 28 | 30 |
| 35 | -2 | 8 | 14 | 18 | 22 | 25 | 28 | 31 | 33 | 35 |
| 40 | 1 | 11 | 18 | 22 | 27 | 31 | 33 | 36 | 38 | 40 |
| 45 | 4 | 15 | 22 | 27 | 32 | 36 | 38 | 41 | 43 | 45 |
| 50 | 8 | 19 | 28 | 32 | 36 | 40 | 43 | 45 | 48 | 50 |
| 冷却水流入温度(°C) | | | | | | | | | | |

表45: 露点表

NOTICE**水冷式インバータ保管・輸送時のヒートシンク破損!**

水冷式インバータを保管・輸送するときは、下記の点に注意してください。

- ▶ 冷却回路の水抜きをします
- ▶ 冷却回路を圧縮空気(エアブロー)で残っている水を抜きます

結露によるインバータの故障!

- ▶ NCバルブのみを使用してください!

5.1.6 冷却水の流量

下記の表の流量を遵守する必要があります。

| 許容流量 | | |
|------|-------|------|
| 最小流量 | L/min | 5 |
| 最大流量 | L/min | 12.5 |

表46: 冷却水の流量

5.1.7 冷却水の加熱

- 総電力損失および温度差を考慮した流量

下記の図は、それぞれの流量に応じた計算例を示しています。

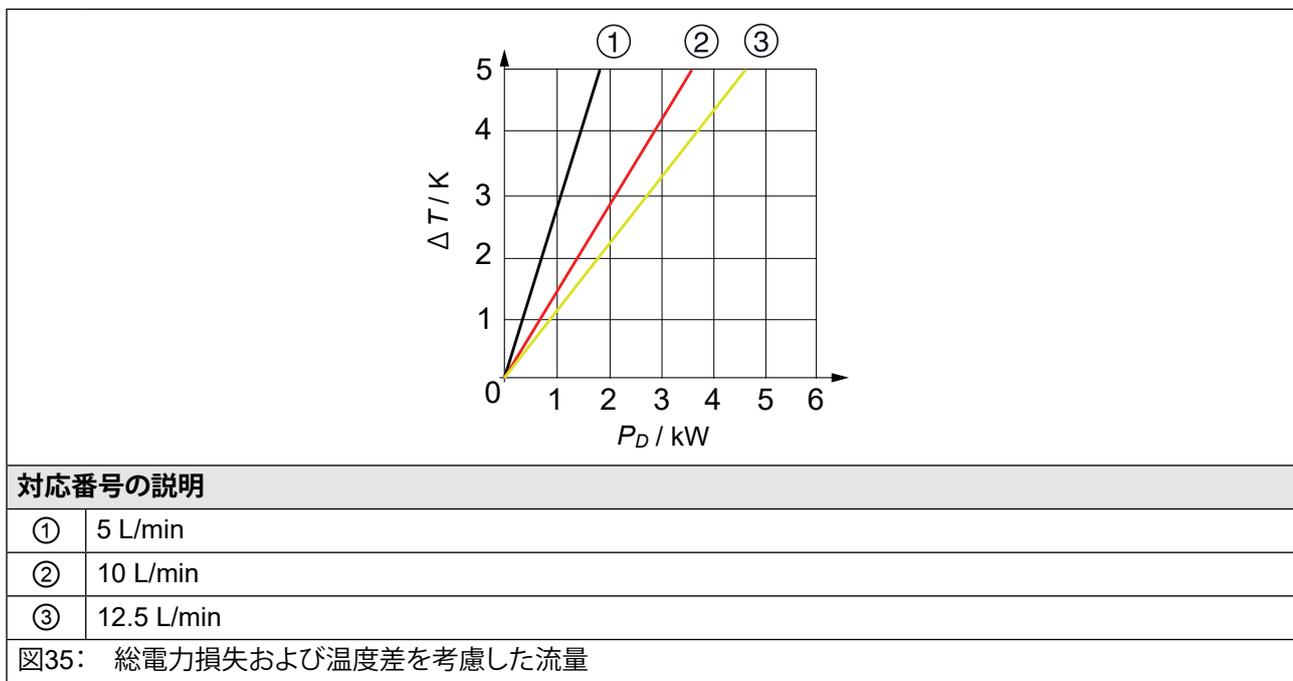


図35: 総電力損失および温度差を考慮した流量

5.1.8 流量に応じた冷却回路の水圧低下

下記の図は、流量に応じた冷却回路の水圧低下を示しています。

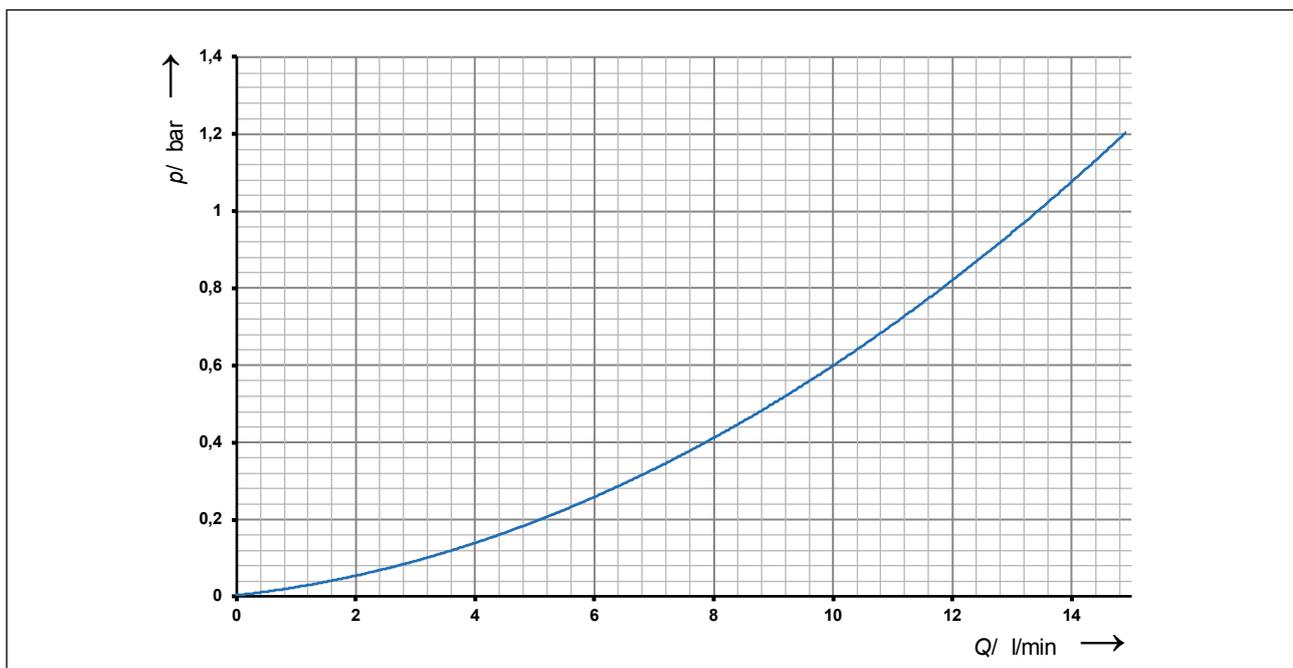


図36: 流量に応じた冷却回路の水圧低下

5.2 油冷式インバータ

油冷式インバータを使用する場合は、下記の指示に従ってください。

5.2.1 油冷式インバータのヒートシンクと動作圧力

| 設計システム | 材質 | 最大動作圧力 | 接続 |
|--------------|--------------|--------|------------------------------|
| アルミニウムヒートシンク | アルミニウム3.3206 | 10bar | 「5.2.3 油冷システムへの接続」を参照してください。 |

NOTICE

ヒートシンクの変形を防ぐ!

- ▶ ヒートシンクの変形と損傷を防ぐために、圧力は短時間でも最大動作圧力を超えないようにしてください。
- ▶ 圧力機器指令を遵守してください!

5.2.2 オイルの条件

オイルの一般的な条件:

| 条件 | 説明 |
|-------------|---|
| オイルの特性 | 油圧オイルHLP 46 (ISO VG 46) |
| 適切な特性を持つオイル | <ul style="list-style-type: none"> • Mobil DTE 25 • Shell Tellus Oil 46 • Castrol Hyspin ZZ 46 または同等のオイル |

表47: 冷却オイルの条件

開放循環冷却システムの特種条件:

| | |
|-----|--|
| 不純物 | 開放循環冷却システムにおける機械的不純物は、適切なフィルタを使用することで対処できます。 |
| 有機物 | 有機物への汚れは最小限に抑えてください。それによって新たな粘液状の汚れが発生する恐れがあります。 |

表48: 開放循環冷却システムの特種条件(油冷式)

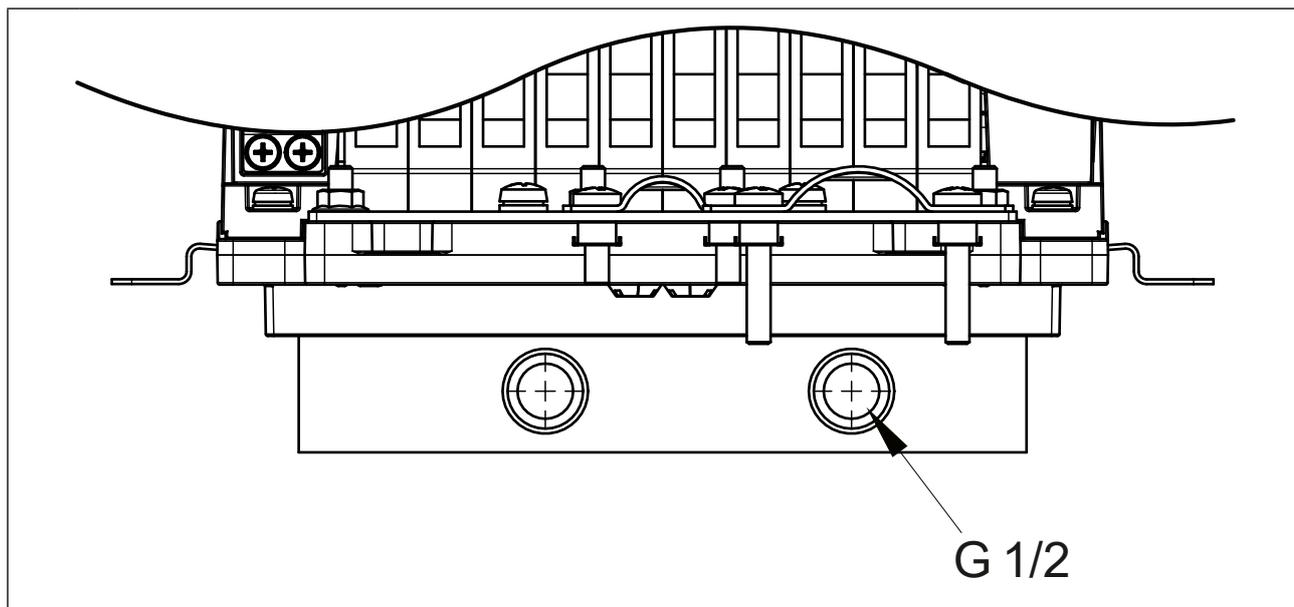


目詰まり、腐食したヒートシンク使用による機械・装置の損傷に対する保証は弊社の保証範囲外となります。

5.2.3 油冷システムへの接続

油冷システムへの接続には、閉鎖循環または開放循環の方法があります。オイルが汚染される可能性が非常に少ないため、閉鎖循環による接続を推奨します。

ポンプ、遮断弁、換気などの冷却回路の追加要素は、冷却システムと地域の条件に従って追加する必要があります。



対応番号の説明

① G 1/2内ねじ

図37: 油冷システムへの接続



冷却システムの流量を監視するために、KEBは流量計の使用を推奨しています。

5.2.4 冷却オイルの流量

下記の表の流量を遵守する必要があります。

| 許容流量 | | |
|------|-------|----|
| 最小流量 | L/min | 12 |
| 最大流量 | L/min | 25 |

表49: 冷却オイルの流量

5.2.5 冷却オイル温度と結露

流入する冷却オイルの温度は、55℃を超えないようにしてください。ヒートシンクの最大温度は、インバータサイズと過負荷容量によって90℃または95℃です。(「3.4.1スイッチング周波数と温度」を参照)。安全な運用を行うには、冷却オイルの入口と出口温度差を10℃未満としてください。

ヒートシンク温度と周囲温度の温度差により、高湿度下では結露が発生する可能性があります。結露はインバータにとって危険です。結露により短絡が発生すると、インバータの故障へ繋がります。

NOTICE

結露によるインバータの故障(短絡)!

▶ 結露が発生しないように注意してください!

5.2.5.1 結露対策

冷却オイルの温度制御

熱交換器またはラジエータを使用して冷却オイルの温度を制御します。そのために、下記の露点表を使用することができます。

下記の露点表は、周囲温度と湿度に応じた冷却オイル流入温度を示しています。

| 湿度(%) \ 周囲温度(°C) | 10 | 20 | 30 | 40 | 50 | 60 | 70 | 80 | 90 | 100 |
|------------------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| -25 | -45 | -40 | -36 | -34 | -32 | -30 | -29 | -27 | -26 | -25 |
| -20 | -42 | -36 | -32 | -29 | -27 | -25 | -24 | -22 | -21 | -20 |
| -15 | -37 | -31 | -27 | -24 | -22 | -20 | -18 | -16 | -15 | -15 |
| -10 | -34 | -26 | -22 | -19 | -17 | -15 | -13 | -11 | -11 | -10 |
| -5 | -29 | -22 | -18 | -15 | -13 | -11 | -8 | -7 | -6 | -5 |
| 0 | -26 | -19 | -14 | -11 | -8 | -6 | -4 | -3 | -2 | 0 |
| 5 | -23 | -15 | -11 | -7 | -5 | -2 | 0 | 2 | 3 | 5 |
| 10 | -19 | -11 | -7 | -3 | 0 | 1 | 4 | 6 | 8 | 9 |
| 15 | -18 | -7 | -3 | 1 | 4 | 7 | 9 | 11 | 13 | 15 |
| 20 | -12 | -4 | 1 | 5 | 9 | 12 | 14 | 16 | 18 | 20 |
| 25 | -8 | 0 | 5 | 10 | 13 | 16 | 19 | 21 | 23 | 25 |
| 30 | -6 | 3 | 10 | 14 | 18 | 21 | 24 | 26 | 28 | 30 |
| 35 | -2 | 8 | 14 | 18 | 22 | 25 | 28 | 31 | 33 | 35 |
| 40 | 1 | 11 | 18 | 22 | 27 | 31 | 33 | 36 | 38 | 40 |
| 45 | 4 | 15 | 22 | 27 | 32 | 36 | 38 | 41 | 43 | 45 |
| 50 | 8 | 19 | 28 | 32 | 36 | 40 | 43 | 45 | 48 | 50 |
| 冷却オイル流入温度(°C) | | | | | | | | | | |

表50: 露点表

6 認定

6.1 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、「6.3 詳細情報とドキュメント」を参照してください。

6.2 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)。

- All models: Maximum Surrounding Air Temperature: 45°C
- Use 75°C Copper Conductors Only
This marking is only applicable for all power field wiring terminals.
- Models 19F6 and 20F6: Suitable For Use On A Circuit Capable Of Delivering Not More Than 5000 rms Symmetrical Amperes, 480 Volts Maximum when protected by Class J Fuses, see instruction manual for Branch Circuit Protection details.

Models 21F6 and 22F6: Suitable For Use On A Circuit Capable Of Delivering Not More Than 10000 rms Symmetrical Amperes, 480 Volts Maximum when protected by Class J Fuses, see instruction manual for Branch Circuit Protection details.

All models: Suitable For Use On A Circuit Capable Of Delivering Not More Than 30000 rms Symmetrical Amperes, 480 Volts Maximum when protected by Semiconductor Fuses by SIBA, Type 20 189 20, or by EATON, Type 170M1368, see instruction manual for Branch Circuit Protection details.

CSA: For Canada, this marking shall be provided on the device or on a separate label shipped with the device.

Details of the prescribed Branch Circuit Protection as specified in the below section 'Branch Circuit Protection' of this Report need to be marked in the instruction manual.

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

CSA: For Canada: Integral solid state short circuit protection does not provide branch circuit protection. Branch circuit protection must be provided in accordance with the Canadian Electrical Code, Part I"

- For installations according to Canadian National Standard C22.2 No. 274-13: For use in Pollution Degree 2 and Overvoltage Category III environments only.
- Control Circuit Overcurrent Protection Required or equivalent.
- 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.
- Internal Overload Protection Operates prior to reaching the 130% of the Motor Full Load Current, see manual for adjustment instructions or equivalent wording.

6.3 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せん。

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

7 変更履歴

| バージョン | 日付 | 説明 |
|-------|---------|--|
| 00 | 2016-04 | Prototype |
| 00 | 2016-09 | Pre-series |
| 01 | 2017-02 | Pre-series, inclusion of device size 22, new CI |
| 02 | 2017-07 | Series, inclusion of UL certification, water cooling |
| 03 | 2018-09 | Corrections of technical data. Figures of the overload characteristics adapted. |
| 04 | 2019-12 | Editorial changes, inclusion of the 230V devices |
| 05 | 2020-10 | Inclusion of the oil-cooled devices |

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@kebameric.com Internet: www.kebameric.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