

Hitachi Frequenzumrichter Serie Getting Started NE-S1

Leistungsbereich 90W ... 4,0 kW

Netzanschluss 1 ~ 200 ... 240 VAC

3 ~ 380 ... 480 VAC



Sicherheits- und Warnhinweise

Vor Installation und Inbetriebnahme des Frequenzumrichters lesen Sie bitte dieses Getting Started sorgfältig durch und beachten Sie alle Warn- und Sicherheitshinweise. Bewahren Sie dieses Getting Started stets gut erreichbar in der Nähe des Frequenzumrichters auf.

Definition der Hinweise



WARNUNG

Bei Missachtung dieser Hinweise kann Tod, schwere Körperverletzung oder erheblicher Sachschaden eintreten.



ACHTUNG

Bei Missachtung dieser Hinweise kann eine leichte Körperverletzung oder Sachschaden eintreten.

Allgemeines



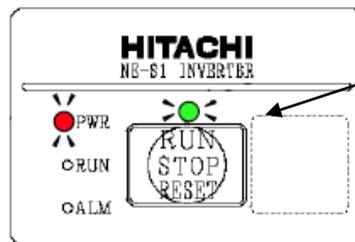
WARNUNG

- Dieser Frequenzumrichter erzeugt gefährliche elektrische Spannungen und steuert gefährlich drehende mechanische Teile. Bei Missachtung der in diesem Handbuch gegebenen Hinweise kann Tod, schwere Körperverletzung oder erheblicher Sachschaden eintreten.
- Die Installation, Inbetriebnahme und Wartung dieser Antriebe darf nur von fachkundigem Personal, das mit der Funktionsweise der Ausrüstung sowie der gesamten Maschine vollständig vertraut ist, durchgeführt werden.
- Frequenzumrichter als auch Netzfilter besitzen Kondensatoren, die auch nach netzseitigem Ausschalten gefährlich hohe Spannung führen. Warten Sie deshalb nach Abschalten der Netzspannung mindestens 10 Minuten bevor Sie das Gerät öffnen und daran arbeiten und überprüfen Sie Spannungen mit einem geeigneten Messgerät. Es ist darauf zu achten, dass keine spannungsführenden Teile berührt werden.
- Erden Sie den Frequenzumrichter und Netzfilter an den dafür vorgesehenen Anschlüssen und beachten Sie, dass der Ableitstrom 3,5mA übersteigt. Der Mindestquerschnitt des Schutzerdungsleiters muss den örtlichen Sicherheitsvorschriften für Ausrüstungen mit hohem Ableitstrom entsprechen (EN60204, EN61800-5-1).
- Die Erdschlusssicherheit dient lediglich dem Schutz des Umrichters und nicht dem Personen-schutz. Frequenzumrichter, die von einem Drehstromnetz versorgt werden (NES1-...HBE) können einen Gleichstrom im Schutzerdungsleiter verursachen. Wo für den Schutz im Falle einer direkten oder indirekten Berührung eine Fehlerstrom-Schutzeinrichtung (RCD) oder ein Fehlerstrom-Überwachungsgerät (RCM) verwendet wird, ist auf der Stromversorgungsseite des Frequenzumrichters nur ein RCD oder RCM vom Typ B zulässig (EN60204, EN61800-5-1).
- Die Stop-Taste des eingebauten Bedienfelds darf nicht für Not-Aus-Zwecke verwendet werden. Die Stop-Taste kann über Funktion b087 oder C151 deaktiviert werden.
- Kleben Sie den beigefügten Aufkleber mit den Gefahrenhinweisen in der entsprechenden Landessprache gut sichtbar auf den Frequenzumrichter.
- Zur Vermeidung von Verletzungen und Beschädigungen berühren Sie keine Bauteile innerhalb des Gehäuses - weder mit den Händen noch mit irgendwelchen Gegenständen - wenn Netzspannung anliegt oder die Zwischenkreiskondensatoren nicht entladen sind. Arbeiten Sie nicht an der Verdrahtung, wenn Netzspannung anliegt. Der Frequenzumrichter darf nicht an Netzspannung angeschlossen werden, wenn das Gehäuse geöffnet ist und Bauteile berührt werden können.



WARNUNG

- Die Taste RUN/STOP/RESET ist in der Werkseinstellung immer aktiv. D.h. der Umrichter kann immer über die Taste RUN/STOP/RESET gestartet werden, egal welche Sollwertquelle unter Funktion A001 angewählt ist. Mit einer Bedieneinheit OPE-SRmini bzw. WOP kann diese Taste mit Funktion b087=01 oder C151=no inaktiviert werden.



Achtung!

Sobald Netzspannung anliegt, kann über diese Taste jederzeit ein Start ausgelöst werden - unabhängig davon welche Start/Stop-Quelle unter A002 angewählt ist.

- Geben Sie besondere Vorsicht bei Aktivierung des automatischen Wiederanlaufs. Um Verletzungen durch eventuell unkontrolliertes Wiederanlaufen des Frequenzumrichters nach einem Netzausfall vorzubeugen, installieren Sie auf der Netzseite ein Schaltelement, das bei Netzausfall abfällt und bei Wiederkehr der Spannung nur durch Handbetätigung wieder eingeschaltet werden kann (z. B. Schütz etc.).
- Vergewissern Sie sich, dass die Eingangsspannung der auf dem Typenschild eingetragenen Spannung entspricht. Umgebungseinflüsse wie hohe Temperaturen, hohe Luftfeuchtigkeit sind ebenso zu vermeiden wie Staub, Schmutz und aggressive Gase. Der Einbauort sollte ein gut belüfteter, nicht direkter Sonneneinstrahlung ausgesetzter Ort sein. Installieren Sie das Gerät auf einer nicht brennbaren, senkrechten Wand, die keine Vibrationen überträgt. Achtung! Legen Sie keine Netzspannung an die Ausgangsklemmen U/T1, V/T2, W/T3.
- Setzen Sie sich bitte mit den Motoren- bzw. Maschinenherstellern in Verbindung wenn Normmotoren mit Frequenzen >60Hz betrieben werden sollen.
- Alle Frequenzumrichter sind bezüglich Spannungsfestigkeit und Isolationswiderstand geprüft. Isolationswiderstandsmessungen z.B. im Rahmen der Inspektion dürfen nur zwischen den Leistungsklemmen und Erde durchgeführt werden. Nehmen Sie keine Isolationswiderstandsmessungen an den Steuerklemmen vor.
- Geben Sie die Betriebssignale START/STOPP über die Steuerklemmen oder das Bedienfeld und nicht durch Schalten des Netz- oder Motorschützes. Installieren Sie keine Kapazitäten oder Überspannungsableiter in die Motorzuleitungen.



ACHTUNG

- Um sicherzustellen, dass Ihr HITACHI-Frequenzumrichter sicher und zuverlässig arbeitet, müssen alle einschlägigen Sicherheitsvorschriften, z. B. Unfallverhütungsvorschriften, berufsgenossenschaftliche Vorschriften, VDE-Bestimmungen etc. beachtet werden. Da diese Bestimmungen im deutschsprachigen Raum unterschiedlich gehandhabt werden, muss der Anwender die jeweils für ihn gültigen Auflagen beachten. HITACHI kann den Anwender nicht von der Pflicht entbinden, die jeweils neuesten Sicherheitsvorschriften zu befolgen.
- Die technischen Daten und Beschreibungen in dieser Bedienungsanleitung sind nach bestem Wissen und Gewissen erstellt worden. Produktverbesserungen werden jedoch ständig durchgeführt - deshalb behält sich Hitachi das Recht vor, ohne Vorankündigung solche Änderungen durchzuführen.
- Vergewissern Sie sich nach Anlieferung der Geräte, dass kein Transportschaden vorliegt. Überprüfen Sie ob die gelieferte Ware (Angaben auf dem Typenschild) mit den Angaben des Lieferscheins und Ihrer Bestellung übereinstimmt.
- Trotz sorgfältiger Erstellung dieser Anleitung kann Hitachi für Fehler und Schäden, die aus der Nutzung dieser Anleitung entstehen, nicht haftbar gemacht werden.



Bestimmungsgemäßer Einsatz der Geräte

Die Frequenzrichter der Serie NE-S1 sind keine Haushaltsgeräte, sondern als Komponenten ausschließlich für die Weiterverwendung zur gewerblichen Nutzung vorgesehen. Diese sind elektrische Betriebsmittel zur Steuerung von drehzahlgeregelten Antrieben mit Drehstrommotoren und zum Einbau in Maschinen oder Zusammenbau mit weiteren Komponenten zu einer Maschine bestimmt. Die Inbetriebnahme ist solange untersagt, bis festgestellt wurde, dass die Maschine die Schutzanforderungen der Maschinenrichtlinie 2006/42/EC erfüllt (dies entspricht EN 60204) und die EMV-Richtlinie 2004/108/EC einhält. Die Verantwortung für die Einhaltung der EG-Richtlinien in der Maschinenanwendung liegt beim Weiterverwender.

Das CE-Zeichen Ihres HITACHI-Frequenzrichters dokumentiert die Übereinstimmung mit der Niederspannungsrichtlinie (2006/95/EC), sowie der EMV-Richtlinie (2004/108/EC), sofern der entsprechende Funkentstörfilter eingesetzt wird und die Installation nach den Vorschriften erfolgt. Angewandte Normen: EN61800-5-1: 2003, EN61800-3: 2004

Frequenzrichter NE-S1 sind für Anwendung in Industrieumgebung mit eigenem Versorgungsnetz vorgesehen. Sollen die Frequenzrichter an das öffentliche Niederspannungsversorgungsnetz angeschlossen werden, dann müssen bestimmte Maßnahmen ergriffen werden, die im Kapitel 2.1 "CE-EMV-Installation" beschrieben werden.

Inhaltsverzeichnis

1.	Projektierung	6
1.1	Technische Daten.....	6
1.2	Öffnen der Gehäuseabdeckung (Gerät nur spannungsfrei öffnen!).....	7
1.3	Einbau des optionalen Bedienfeldes NES1-OP	7
1.4	Anschluss des optionalen Bedienfeldes OPE-SRmini.....	8
1.5	Anordnung der Klemmen, Schnittstellen und DIP-Schalter	8
1.6	Abmessungen.....	9
1.7	Leistungsanschlüsse.....	15
2.	Montage	16
2.1	CE-EMV-Installation	17
3.	Verdrahtung	20
3.1	Fehlerstrom-Schutzschalter.....	20
3.2	Anschluss und Beschreibung der Leistungsklemmen	20
3.3	Anschluss und Beschreibung der Steuerklemmen	21
3.3.1	Digitaleingänge.....	22
3.3.2	Analogeingang.....	24
3.3.3	PWM-Ausgang.....	24
3.3.4	Digitalausgänge / Relaisausgang.....	25
3.4	SPS-Ansteuerung.....	27
4.	Bedienung	28
4.1	Eingabe von Parametern	29
4.2	Eingabe der werksseitigen Grundeinstellung (Initialisierung).....	32
4.3	Übersicht der Funktionen.....	33
5.	Beschreibung der Funktionen	48
5.1	Grundfunktionen	48
5.2	Motordaten	50
5.3	Skalierung, Abgleich, Filter Analogeingang O / OI (0...10V / 4...20mA).....	51
5.4	Festfrequenzen.....	53
5.5	Tipp-Betrieb	54
5.6	Boost	55
5.7	U/f-Charakteristik	56
5.8	Gleichstrombremse	57
5.9	Betriebsfrequenzbereich	58
5.10	Frequenzsprünge	58
5.11	Hoch-/Runterlaufverzögerung	58
5.12	PID-Regler	59
5.13	Automatische Spannungsregelung AVR	61
5.14	Energiesparbetrieb	62
5.15	Zeitrampen	63
5.16	Automatischer Wiederanlauf nach Störung	64
5.17	Elektronischer Motorschutz.....	67
5.18	Stromgrenze	68
5.19	Synchronisierung auf die Motordrehzahl	69
5.20	Parametersicherung	69
5.21	Startfrequenz	70
5.22	Taktfrequenz	70
5.23	Initialisierung	71

HITACHI NES1

5.24	Vermeiden von Überspannungsauslösungen im generatorischen Betrieb.....	72
5.25	Digitaleingänge 1...5.....	74
5.26	Reaktionszeit der Digitaleingänge.....	79
5.27	Digitalausgang 11, Relais AL.....	80
5.28	Reset-Signal, Fehlerquittierung.....	84
5.29	Motorpotentiometer.....	84
5.30	Motorstabilisierungskonstante.....	85
5.31	Umschalten der RJ45-Schnittstelle - Parametrieren / Modbus-RTU.....	85
5.32	Permanentmagnetmotor (PM-Motor).....	86
6.	Inbetriebnahme.....	91
6.1	Inbetriebnahme über NES1-OP oder OPE-SRmini.....	91
6.2	Fehlerquittierung/Reset.....	91
7.	Warnmeldungen.....	92
8.	Störmeldungen.....	93

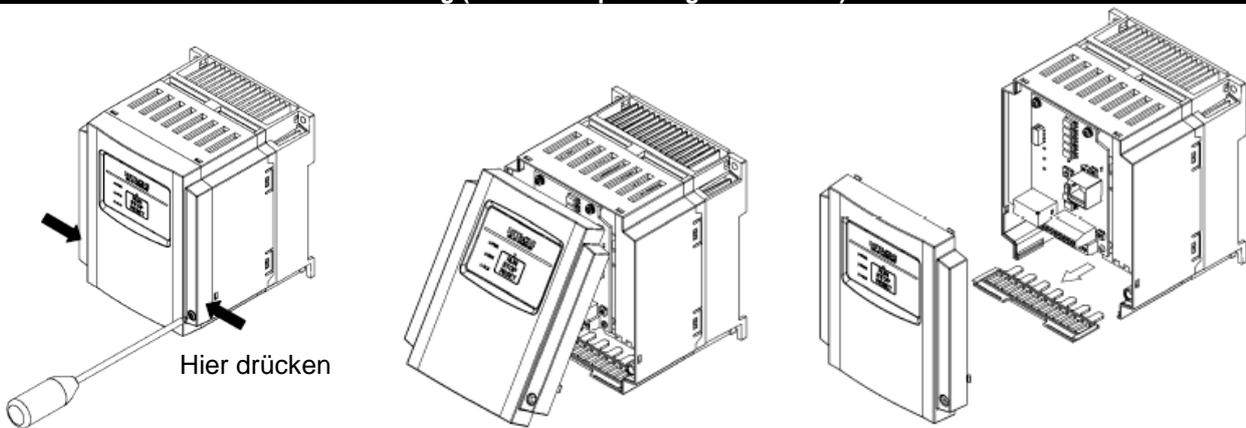
1. Projektierung

1.1 Technische Daten

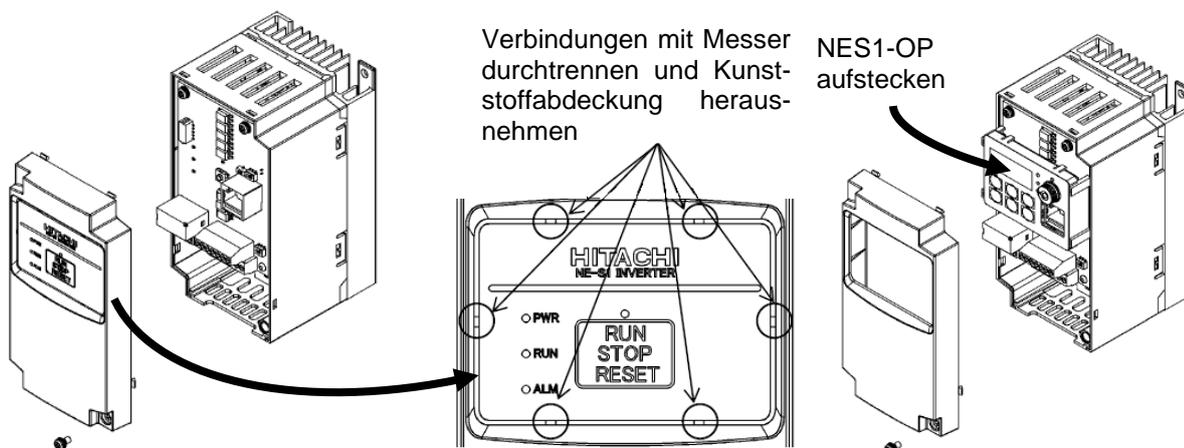
Serie. NES1...	NES1...					NES1...				
Typ	002SBE	004SBE	007SBE	015SBE	022SBE	004HBE	007HBE	015HBE	022HBE	040HBE
Netzanschlußspannung	1 ~ 200...240V, -15%/+10%, 50/60Hz, +/-5%					3 ~ 380...480V, -15%/+10% 50/60Hz, +/-5%				
Ausgangsspannung	3 ~ 200...240V entsprechend Eingangsspannung					3 ~ 380...460V entsprechend Eingangsspannung				
Motornennleistung	0,25kW	0,37kW	0,75kW	1,5kW	2,2kW	0,37kW	0,75kW	1,5kW	2,2kW	4,0kW
Ausgangsnennstrom	1,4A	2,6A	4,0A	7,1A	10A	1,5A	2,5A	4,1A	5,5A	9,2A
Eingangsnennstrom	2,7A	5,5A	9,2A	15,0A	20,0A	1,8A	2,7A	4,4A	6,4A	11,0A
Wirkungsgrad	90%	93%	94%	95%	95,5%	92%	93%	94%	95%	96%
Verlustleistung	22W	30W	48W	79W	104W	35W	56W	96W	116W	167W
Kurzzeitiges Bremsmoment durch Zurückspeisen in den Zwischenkreis	50%		20-40%			50%		20-40%		
Masse	0,7kg	0,8kg	1,0kg	1,2kg	1,3kg	0,9kg	0,9kg	1,0kg	1,1kg	1,2kg
Netzfilter	FPF-9120-...SW					FPF-9340-...SW				
	10	10	14	24	24	5	5	10	10	10
Taktfrequenz	2,0...15kHz									
Schutzart	IP20									
Ausgangsfrequenz	0,1...400Hz									
Arbeitsverfahren	PWM sinuskodiert, Spannungsgeführt, U/f-Kennlinie konstantes/reduziertes Drehmoment									
Belastbarkeit	150% für 60s									
Hoch/Runterlauf-rampen	2 Zeitrampen einstellbar zwischen 0,01 und 3600s, linear, S-Kurve, U-Kurve, invertierte U-Kurve									
Festfrequenzen	16 Festfrequenzen programmierbar									
Frequenzgenauigkeit	<ul style="list-style-type: none"> +/-0,4% (Temperaturbereich 25°C +/-10°C) bei analoger Sollwertvorgabe +/-0,01% bei digitaler Sollwertvorgabe 									
Frequenzauflösung	<ul style="list-style-type: none"> Maximalfrequenz/1000 bei analoger Sollwertvorgabe 0,01Hz bei digitaler Sollwertvorgabe 									
Digital-Eingänge	5 Stück, programmierbar, Öffner oder Schließer, Positiv- oder Negativ-Logik									
Analog-Eingang	0...10V (10kΩ) / 4...20mA (250Ω) umschaltbar mit DIP-Schalter, Auflösung 10bit									

Digital-Ausgang	1 Stück, Typ „Open Collector“; programmierbar, Öffner oder Schließer, Ein- und Ausschaltverzögerungen bis max. 100s programmierbar; logische Verknüpfungen von Ausgangssignalen
PWM/Impuls-Ausgang	1 Stück, PWM-Ausgang 0...10V, 2mA, programmierbar, Impulsfrequenz max. 3,6kHz
Relais-Ausgang	1 Stück, Wechselkontakt, programmierbar
PID-Regler	Integrierter PID-Regler für Durchfluss-, Druck- oder Temperaturregelungen
Motorpotentiometer	Integriertes Motorpotentiometer mit/ohne Sollwertspeicher, Einstellbereich 0,01...3600s
Schnittstellen	RJ45-Buchse (umschaltbar seriell RS422 / ModBus RTU)
Konformität	CE, UL, cUL, c-Tick
Schutzfunktionen	Überstrom, Überspannung, Unterspannung, Überlast, Übertemperatur, Erdschluss, Kurzzeitiger Netzausfall, Motorphasenausfall, Wiederanlaufsperr, Kommunikationsüberwachung
Umgebungsbedingungen	-10 ... +30/40/50°C Umgebungstemperatur (abhängig vom Typ und Taktfrequenz), 20...90% Relative Luftfeuchtigkeit (keine Kondensation) Vibration/Schock: 5,9m/s ² (0,6G) 10...55Hz Aufstellhöhe max. 1000 über NN
Optionen	Bedieneinheit intern steckbar NES1-OP, Externe Bedieneinheit OPE-SRmini, Externe Kopiereinheit WOP, Windowsgeführte Programmiersoftware ProDrive, Funkentstörfilter, Netzdrosseln, Motordrosseln, Sinusfilter

1.2 Öffnen der Gehäuseabdeckung (Gerät nur spannungsfrei öffnen!)

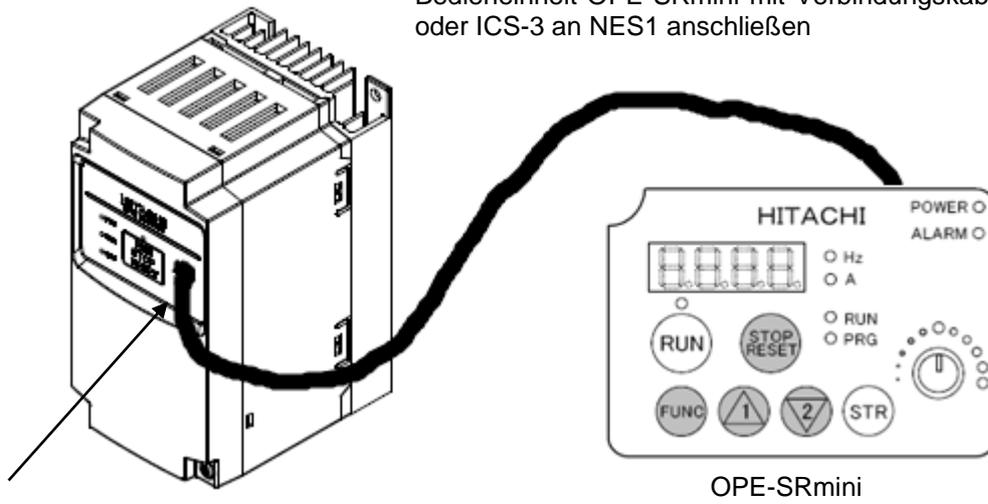


1.3 Einbau des optionalen Bedienfeldes NES1-OP



1.4 Anschluss des optionalen Bedienfeldes OPE-SRmini

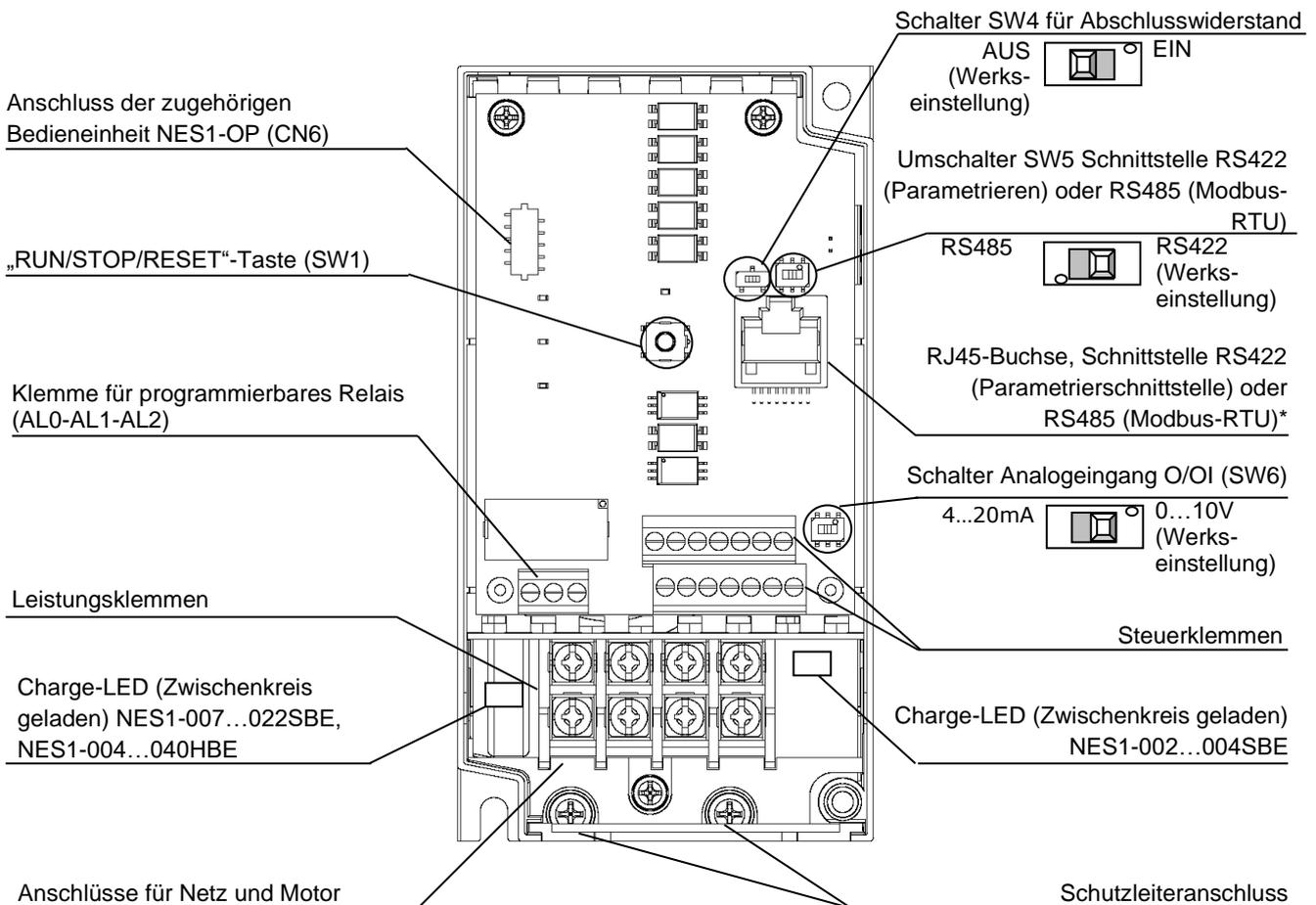
Bedieneinheit OPE-SRmini mit Verbindungskabel ICS-1 oder ICS-3 an NES1 anschließen



RJ45-Buchse

Achtung! DIP-Schalter SW5 muss rechts stehen (Werkseinstellung) und Funktion C070=00.

1.5 Anordnung der Klemmen, Schnittstellen und DIP-Schalter



*Zum Umschalten der Schnittstelle in der RJ45-Buchse, siehe Kapitel 5.31.

1.6 Abmessungen

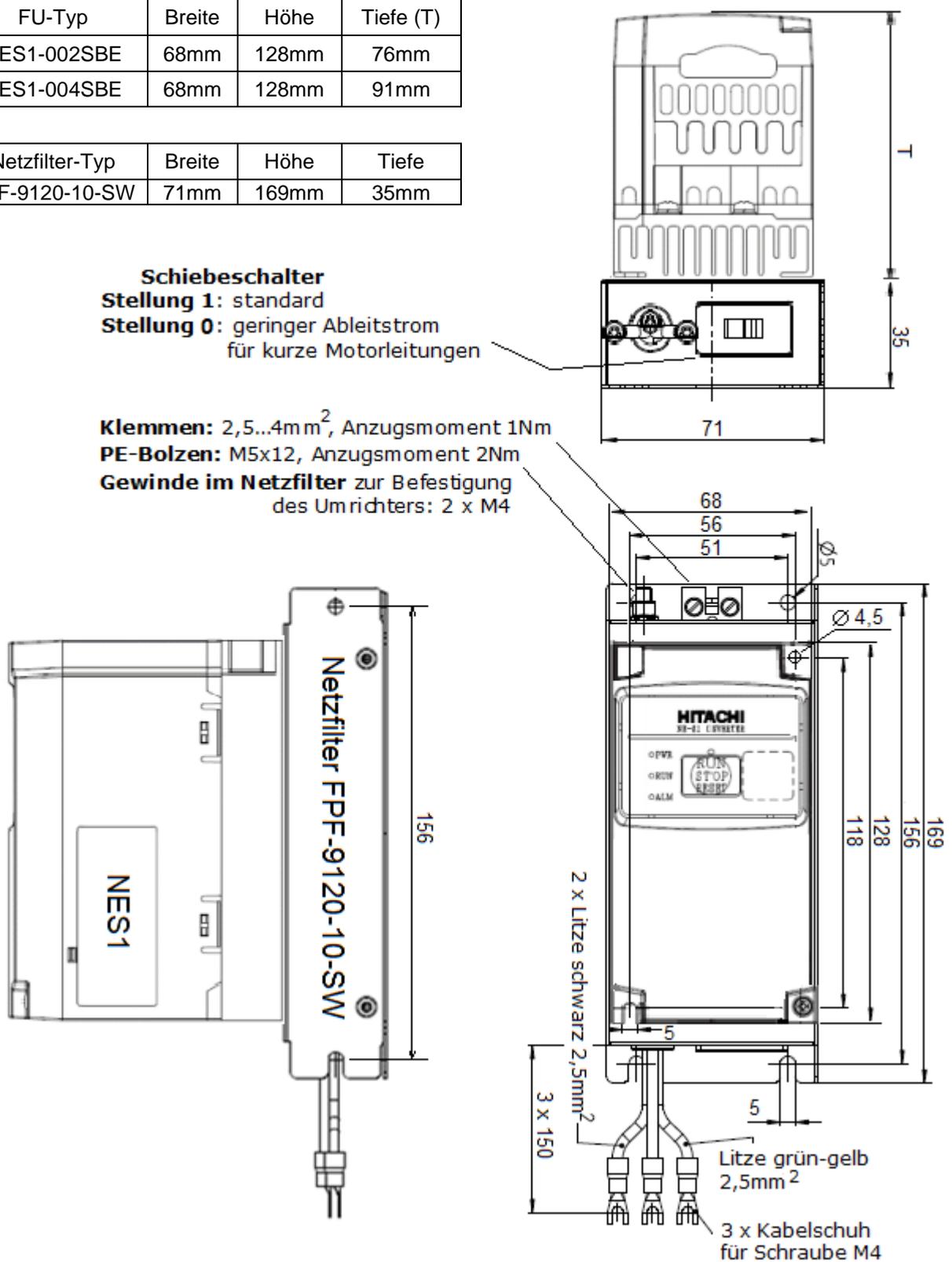
NES1-002...004SBE

FU-Typ	Breite	Höhe	Tiefe (T)
NES1-002SBE	68mm	128mm	76mm
NES1-004SBE	68mm	128mm	91mm

Netzfilter-Typ	Breite	Höhe	Tiefe
FPF-9120-10-SW	71mm	169mm	35mm

Schiebeschalter
Stellung 1: standard
Stellung 0: geringer Ableitstrom
 für kurze Motorleitungen

Klemmen: 2,5...4mm², Anzugsmoment 1Nm
PE-Bolzen: M5x12, Anzugsmoment 2Nm
Gewinde im Netzfilter zur Befestigung
 des Umrichters: 2 x M4



HITACHI NES1

NES1-007SBE

FU-Typ	Breite	Höhe	Tiefe (T)
NES1-007SBE	108mm	128mm	96mm

Netzfilter-Typ	Breite	Höhe	Tiefe
FPF-9120-14-SW	111mm	169mm	40mm

Schiebeschalter

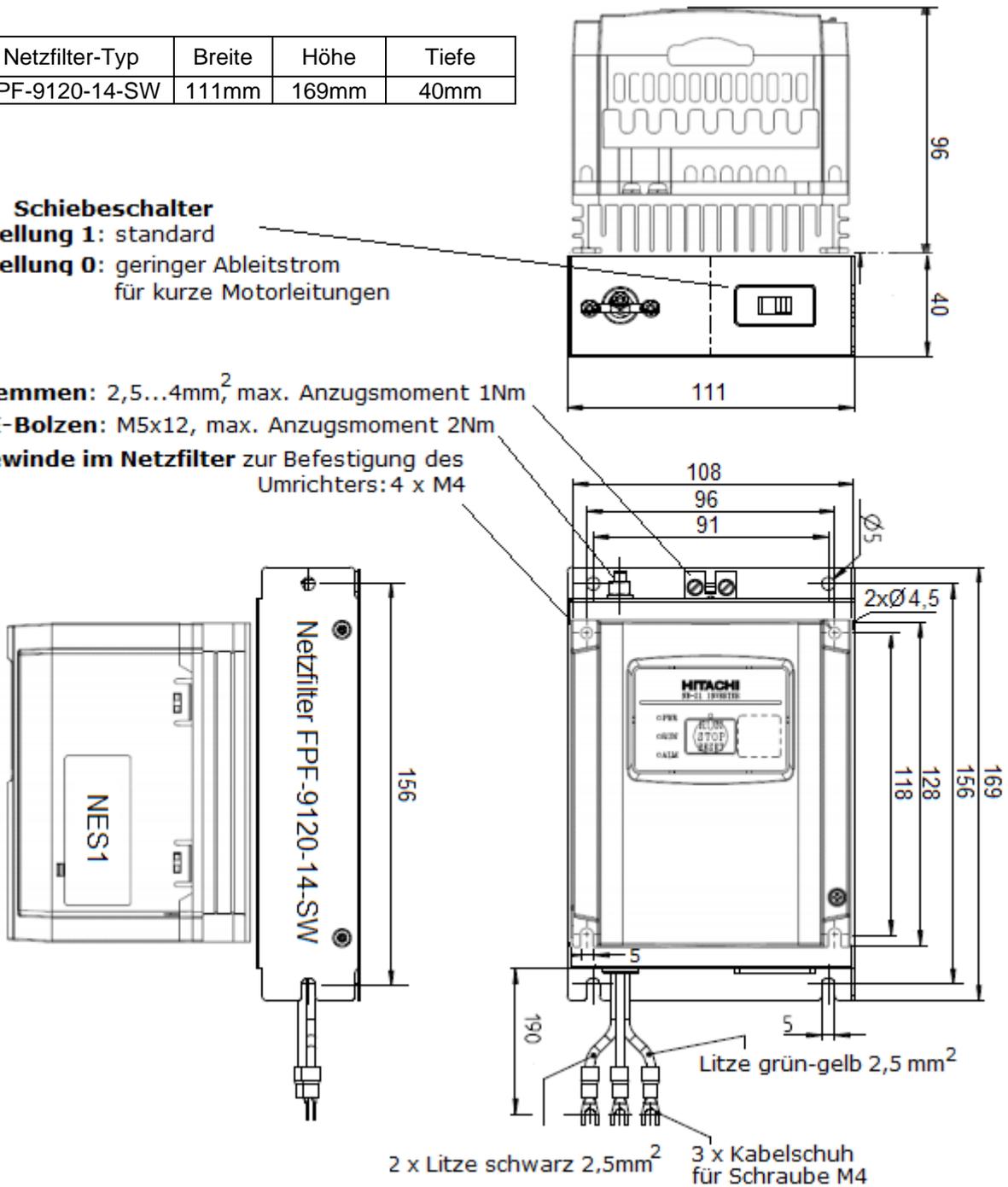
Stellung 1: standard

Stellung 0: geringer Ableitstrom
für kurze Motorleitungen

Klemmen: 2,5...4mm², max. Anzugsmoment 1Nm

PE-Bolzen: M5x12, max. Anzugsmoment 2Nm

Gewinde im Netzfilter zur Befestigung des
Umrichters: 4 x M4



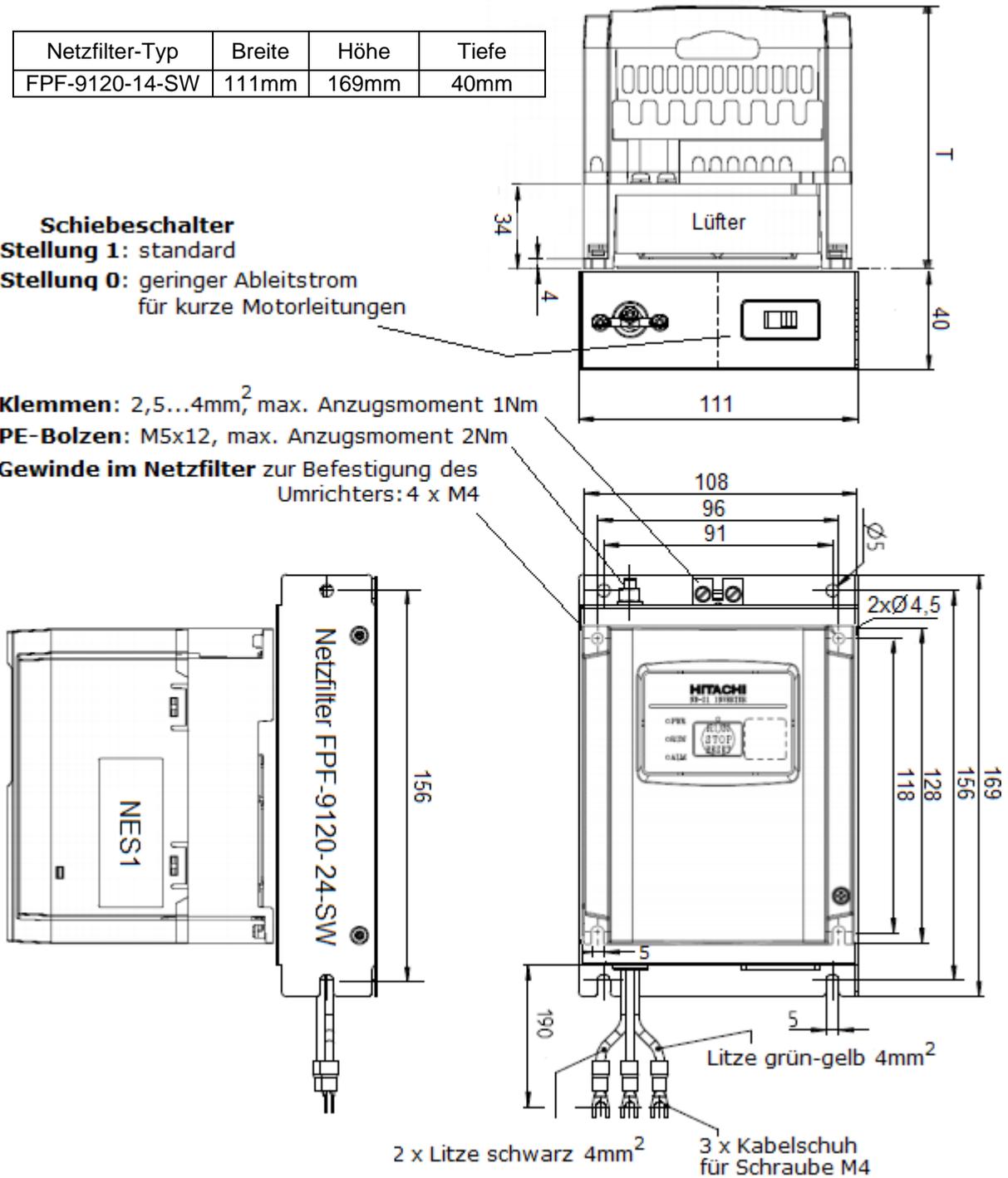
NES1-015...022SBE

FU-Typ	Breite	Höhe	Tiefe (T)
NES1-015SBE	108mm	128mm	107mm
NES1-022SBE	108mm	128mm	125mm

Netzfilter-Typ	Breite	Höhe	Tiefe
FPF-9120-14-SW	111mm	169mm	40mm

Schiebeschalter
Stellung 1: standard
Stellung 0: geringer Ableitstrom
 für kurze Motorleitungen

Klemmen: 2,5...4mm², max. Anzugsmoment 1Nm
PE-Bolzen: M5x12, max. Anzugsmoment 2Nm
Gewinde im Netzfilter zur Befestigung des Umrichters: 4 x M4



HITACHI NES1

NES1-004HBE

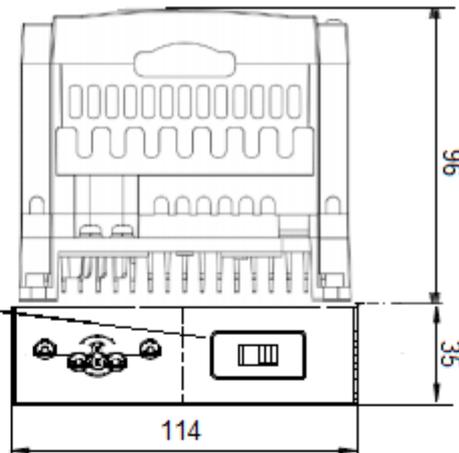
FU-Typ	Breite	Höhe	Tiefe (T)
NES1-004HBE	108mm	128mm	96mm

Netzfilter-Typ	Breite	Höhe	Tiefe
FPF-9340-05-SW FPF-9340-10-SW	114mm	169mm	35mm

Schiebeschalter

Stellung 1: standard

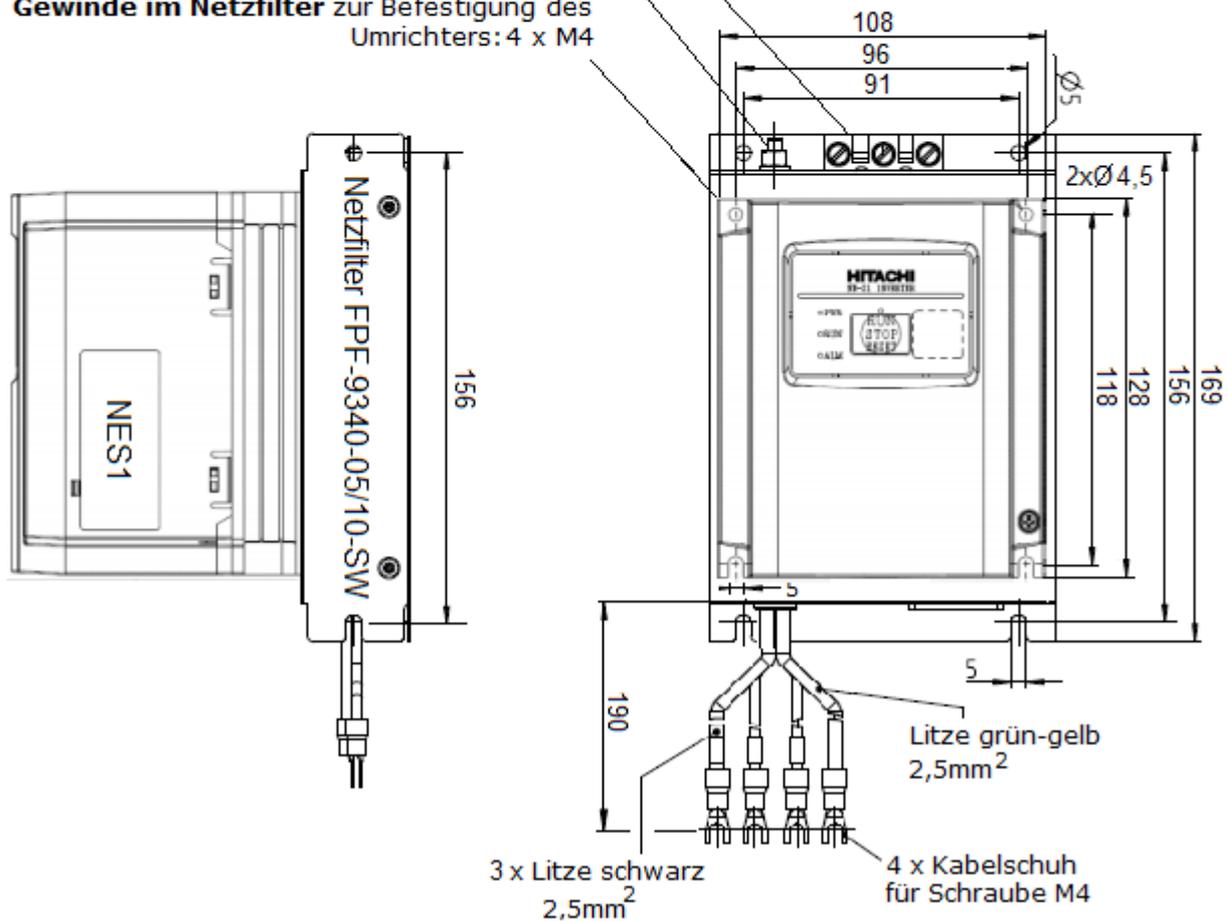
Stellung 0: geringer Ableitstrom
für kurze Motorleitungen



Klemmen: 2,5...4mm², max. Anzugsmoment 1Nm

PE-Bolzen: M5x12, max. Anzugsmoment 2Nm

Gewinde im Netzfilter zur Befestigung des Umrichters: 4 x M4

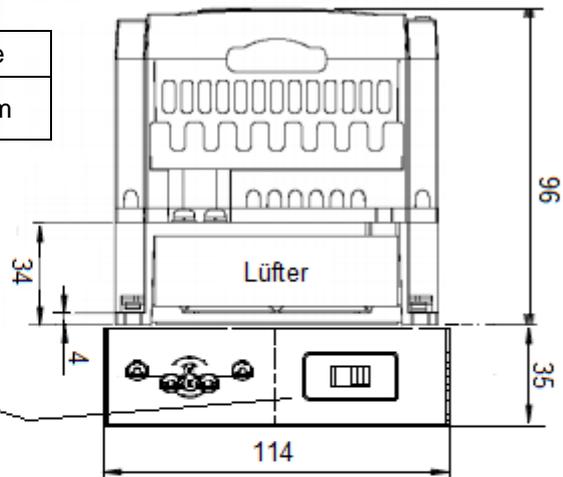


NES1-007HBE

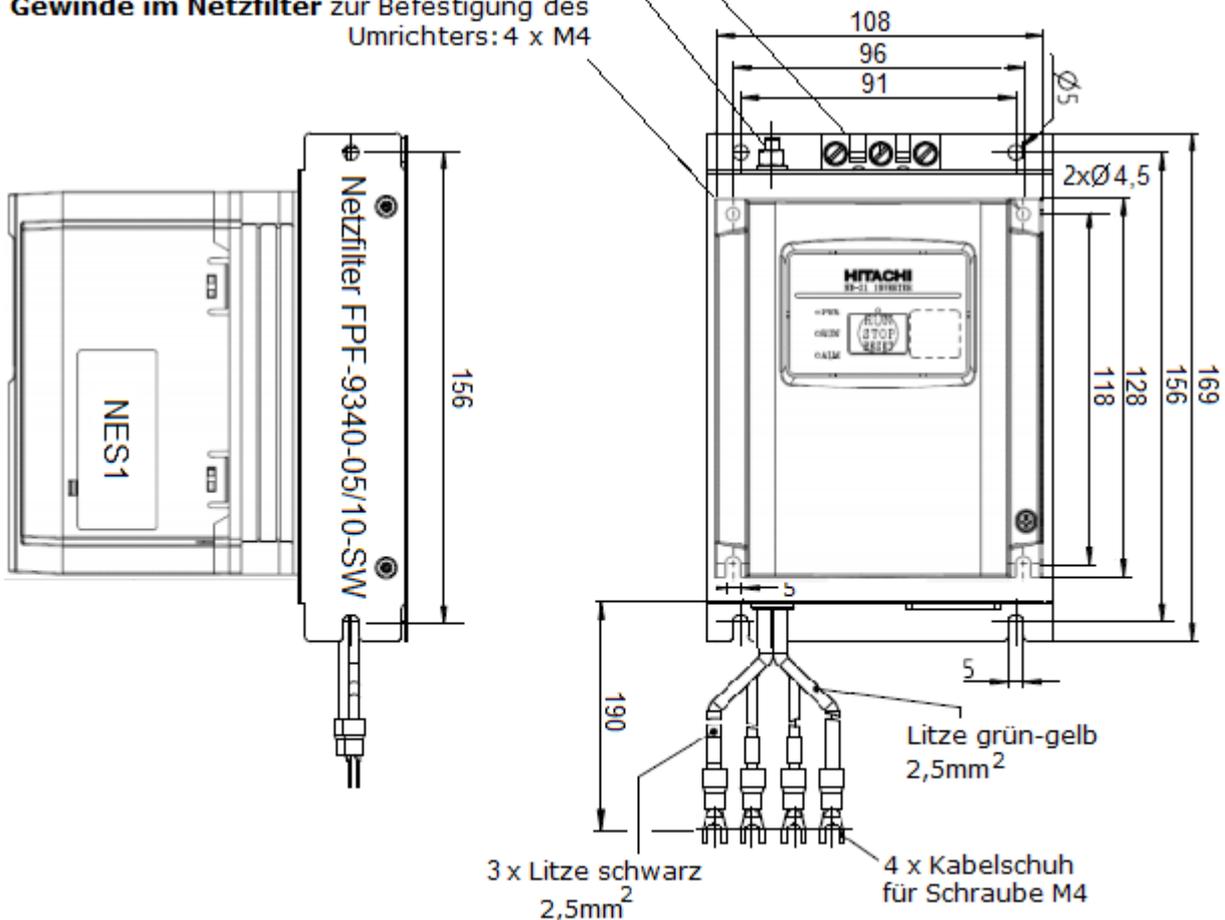
FU-Typ	Breite	Höhe	Tiefe (T)
NES1-007HBE	108mm	128mm	96mm

Netzfilter-Typ	Breite	Höhe	Tiefe
FPF-9340-05-SW FPF-9340-10-SW	114mm	169mm	35mm

Schiebeschalter
Stellung 1: standard
Stellung 0: geringer Ableitstrom
 für kurze Motorleitungen



Klemmen: 2,5...4mm², max. Anzugsmoment 1Nm
PE-Bolzen: M5x12, max. Anzugsmoment 2Nm
Gewinde im Netzfilter zur Befestigung des Umrichters: 4 x M4



HITACHI NES1

NES1-015...040HBE

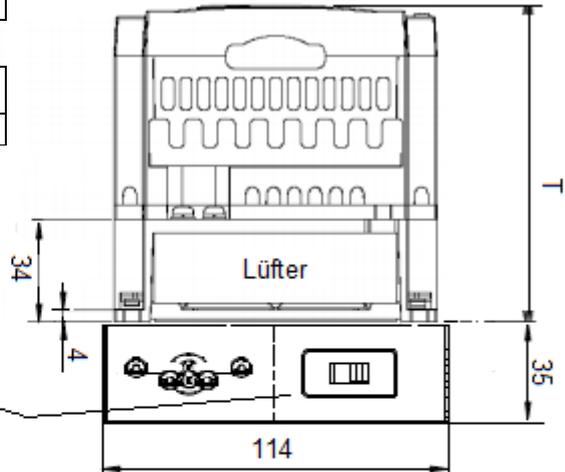
FU-Typ	Breite	Höhe	Tiefe (T)
NES1-015HBE	108mm	128mm	111mm
NES1-022HBE	108mm	128mm	125mm
NES1-040HBE	108mm	128mm	135mm

Netzfilter-Typ	Breite	Höhe	Tiefe
FPF-9340-10-SW	114mm	169mm	35mm

Schiebeschalter

Stellung 1: standard

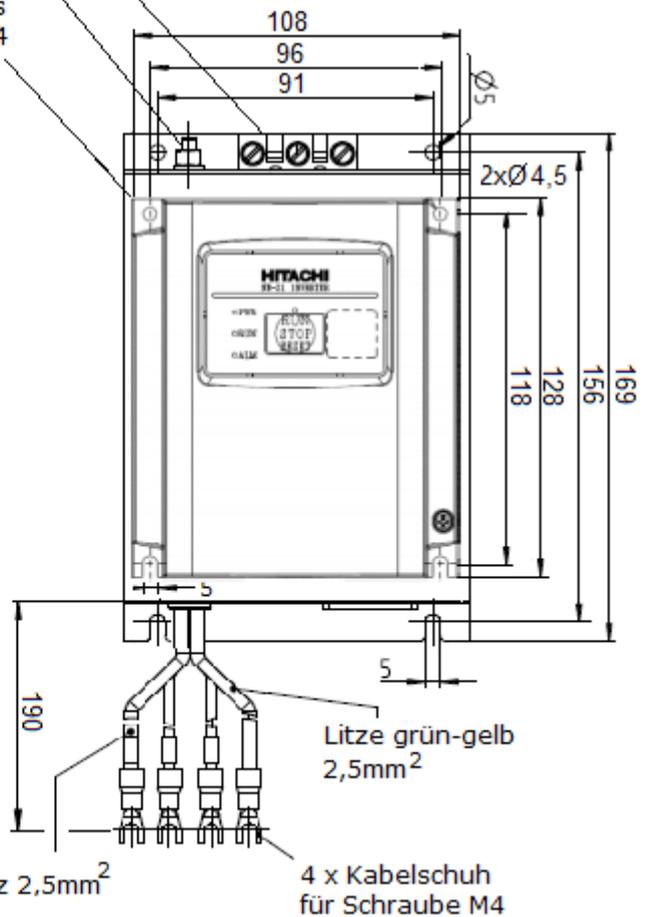
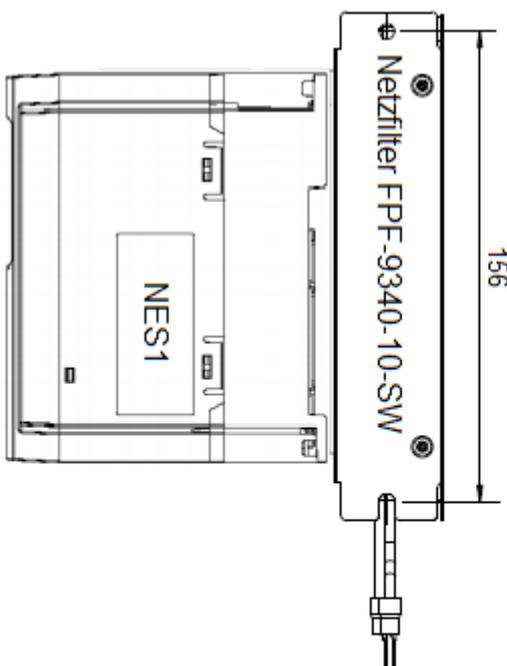
Stellung 0: geringer Ableitstrom
für kurze Motorleitungen



Klemmen: 2,5...4mm², max. Anzugsmoment 1Nm

PE-Bolzen: M5x12, max. Anzugsmoment 2Nm

Gewinde im Netzfilter zur Befestigung des Umrichters: 4 x M4



3 x Litze schwarz 2,5mm²

Litze grün-gelb
2,5mm²

4 x Kabelschuh
für Schraube M4

1.7 Leistungsanschlüsse

Absicherung / Kabelquerschnitte

Zur Auslegung der erforderlichen Kabelquerschnitte entnehmen Sie bitte die Ein- und Ausgangsströme aus Kapitel „1. Technische Daten“ und beachten Sie die jeweils geltenden Vorschriften bzgl. Strombelastbarkeit von Leitungen, Verlegeart und Umgebungstemperatur.

Netzdrossel

Die Netzdrossel wird in die netzseitige Versorgungsleitung installiert und bewirkt folgendes:

- Reduzierung der Oberschwingungsströme und damit Reduzierung des Netz-Scheinstromes
- Dämpfung von Stromspitzen hervorgerufen durch Potentialverrisse (z. B. durch Kompensationsanlagen oder Erdschlüsse)
- Verlängerung der Lebensdauer der Zwischenkreiskondensatoren

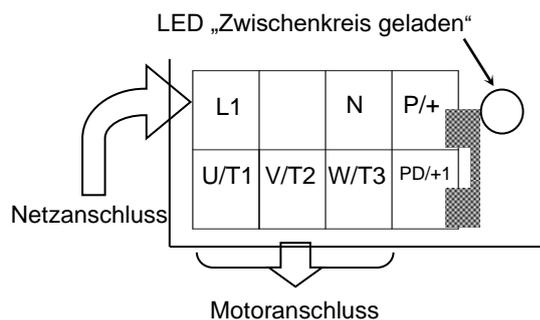
Wenn mindestens eine der folgenden Bedingungen erfüllt ist muss eine Netzdrossel Uk=4% eingesetzt werden:

- die Leistung des Netz-Trafos ist mehr als 10x größer als die Umrichterleistung oder ist >500kVA.
- der Frequenzumrichter wird von einem Generator versorgt
- die Versorgungsspannung ist >460V
- die Netzunsymmetrie ist >3%

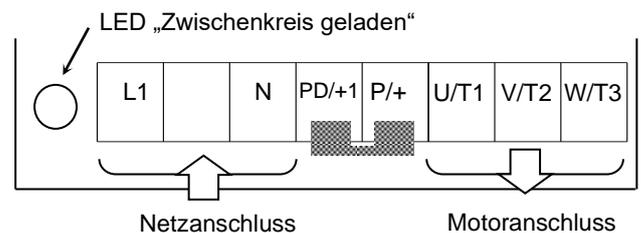
Beim Einsatz einer Netzdrossel Uk=4% erübrigt sich der Einsatz einer Zwischenkreisdrossel.

Anordnung der Leistungsklemmen

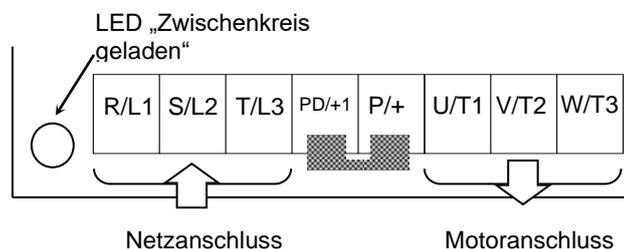
NES1-002...004SBE



NES1-007...022SBE



NES1-004...040HBE



2. Montage



WARNUNG

Umgebungseinflüsse wie hohe Temperaturen, hohe Luftfeuchtigkeit sind ebenso zu vermeiden wie Staub, Schmutz und aggressive Gase. Der Einbauort muss gut belüftet sein, der nicht direkter Sonneneinstrahlung ausgesetzt ist. Installieren Sie das Gerät auf einer nicht brennbaren, senkrechten Wand, die keine Vibrationen überträgt.

Beachten Sie bitte bei Arbeiten am Frequenzumrichter, dass keine Gegenstände wie z. B. Kabelisolierung, Metallspäne oder Staub in das Gehäuse eindringen. Vermeiden Sie dieses durch Abdecken des spannungslosen Frequenzumrichters. Aus Gründen der Wärmekonvektion muss der Frequenzumrichter vertikal installiert werden. Halten Sie - insbesondere beim Einbau in Nischen - die vorgegebenen Mindestabstände zu Seitenwänden oder anderen Einrichtungen ein. Gegenstände, die in das Innere des Frequenzumrichters gelangen, können zur Beschädigung führen. **Bei der Installation sind folgende Mindestabstände zu berücksichtigen:** Über und unter dem Frequenzumrichter: jeweils 10cm, zwischen den Umrichtern 1cm, links und rechts zwischen Umrichter und anderen Komponenten oder der Wand 5cm.

Folgende Faktoren haben maßgeblichen Einfluss auf die zulässige Belastung der Geräte:

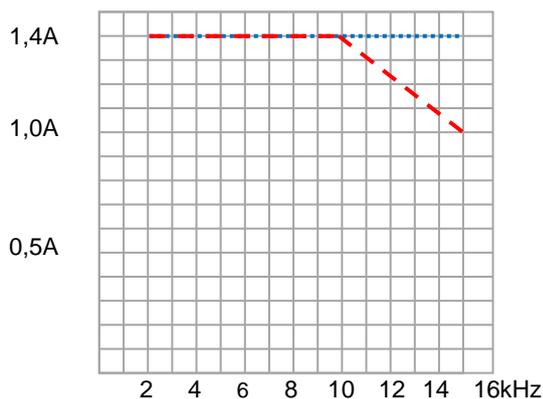
- Taktfrequenz (Funktion b083); je größer die Taktfrequenz umso größer ist die Verlustleistung
- Umgebungstemperatur
- Einbausituation (Einzelmontage oder Seite-an-Seite-Montage)

Um eine möglichst lange Lebensdauer der Geräte zu erreichen, sollte die Umgebungstemperatur und die Verlustleistung möglichst gering gehalten werden.

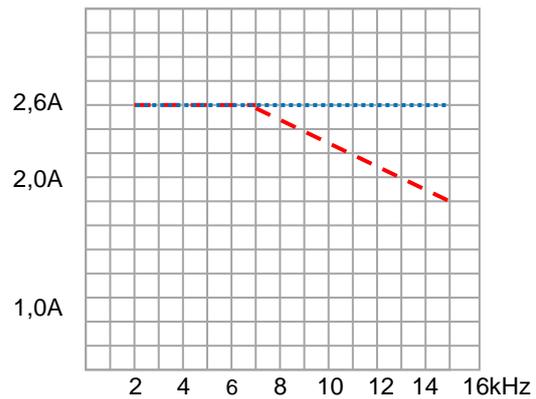
Frequenzumrichter NES1-007SBE, NES1-007HBE, NES1-015HBE und NES1-022HBE können bis zu einer Umgebungstemperatur von 50°C ohne Leistungsreduzierung betrieben werden. Für alle anderen Typen müssen folgende Reduzierungen der Ausgangsströme berücksichtigt werden:

- Umgebungstemperatur max. 30°C
- Umgebungstemperatur max. 40°C
- - - - - Umgebungstemperatur max. 50°C

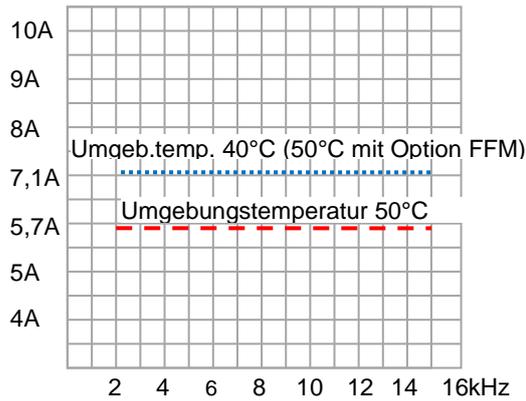
NES1-002SBE



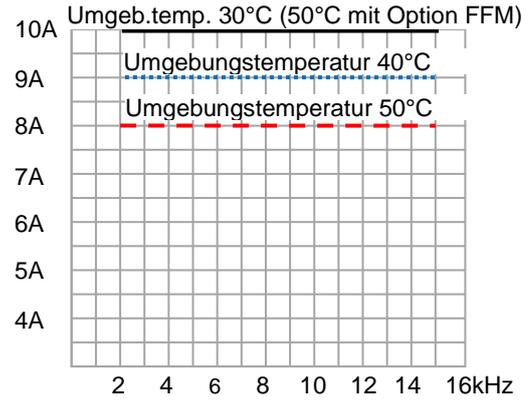
NES1-004SBE



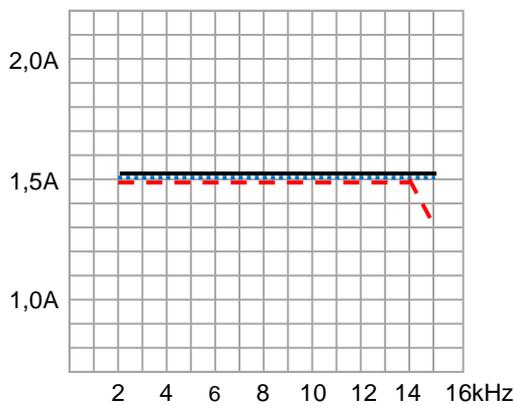
NES1-015SBE



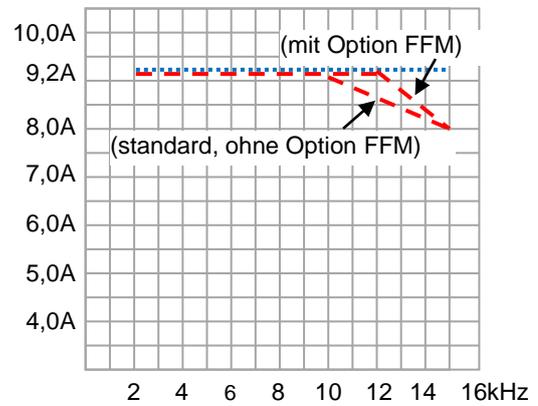
NES1-022SBE



NES1-004HBE



NES1-040HBE



2.1 CE-EMV-Installation



ACHTUNG

Die Frequenzumrichter der Serie NES1 sind keine Haushaltsgeräte, sondern als Komponenten ausschließlich für die Weiterverwendung zur gewerblichen Nutzung vorgesehen. Diese sind elektrische Betriebsmittel zur Steuerung von drehzahlgeregelten Antrieben mit Drehstrommotoren und zum Einbau in Maschinen oder Zusammenbau mit weiteren Komponenten zu einer Maschine bestimmt. Die Inbetriebnahme ist solange untersagt, bis festgestellt wurde, dass die Maschine die EMV-Richtlinie 2004/108/EC einhält und die Schutzanforderungen der Maschinenrichtlinie 2006/42/EC erfüllt (dies entspricht EN 60204). Die Verantwortung für die Einhaltung der EG-Richtlinien in der Maschinenanwendung liegt beim Weiterverwender. Das CE-Zeichen Ihres HITACHI Frequenzumrichters dokumentiert die Übereinstimmung mit der Niederspannungsrichtlinie (2006/95/EC), sowie der EMV-Richtlinie (2004/108/EG), sofern der entsprechende Funkentstörfilter eingesetzt wird und die Installation nach den Vorschriften erfolgt. In einer Wohnumgebung – insbesondere bei Motorleitungen >25m - können die Frequenzumrichter der Baureihe NES1 hochfrequente Störungen verursachen, die zusätzliche Entstörmaßnahmen erforderlich machen.

NES1 mit zugeordnetem Filter FPF-9120/9340-...-SW	Taktfrequenz Funktion b083	Max. Motorleitungslänge	Grenzwert gemäß EN61800-3
Schalterstellung 1	6kHz	25m	C1
		50m	C2
Schalterstellung 0	6kHz	5m	C1
		10m	C2

HITACHI NES1

Frequenzumrichter, die an das öffentliche Niederspannungsversorgungsnetz angeschlossen werden, müssen Grenzwerte für Oberschwingungsströme einhalten. Für Geräte mit einer Stromaufnahme $\leq 16\text{A}$ gelten die Grenzwerte gemäß EN 61000-3-2. Für professionelle Geräte mit einer Bemessungsleistung $>1\text{kW}$ sind in der EN 61000-3-2 noch keine Grenzwerte definiert. Folgende Frequenzumrichter halten die Grenzwerte nur mit einer angepassten, optionalen Zwischenkreisdrossel ein:

<u>Frequenzumrichter</u>	<u>Zwischenkreisdrossel</u>
NES1-002SBE	GD-0,05-4,2-30
NES1-004SBE	GD-0,05-4,2-30
NES1-004HBE	GD-0,05-4,2-30
NES1-007HBE	GD-0,05-4,2-30

Sollen o. g. Frequenzumrichter ohne Zwischenkreisdrossel an das öffentliche Niederspannungsnetz angeschlossen werden, dann muss dafür eine Anschlussgenehmigung des Netzbetreibers eingeholt werden. Das gleiche gilt auch für alle anderen, nicht in der Tabelle aufgeführten Typen dieser Baureihe, mit oder ohne Zwischenkreisdrossel. Elektrischer Anschluss der Drossel: Im Auslieferungszustand sind die Frequenzumrichter mit einer Brücke zwischen Klemme +1 und + ausgestattet. Nach Entfernen dieser Brücke wird die Drossel an +1 und + angeschlossen.

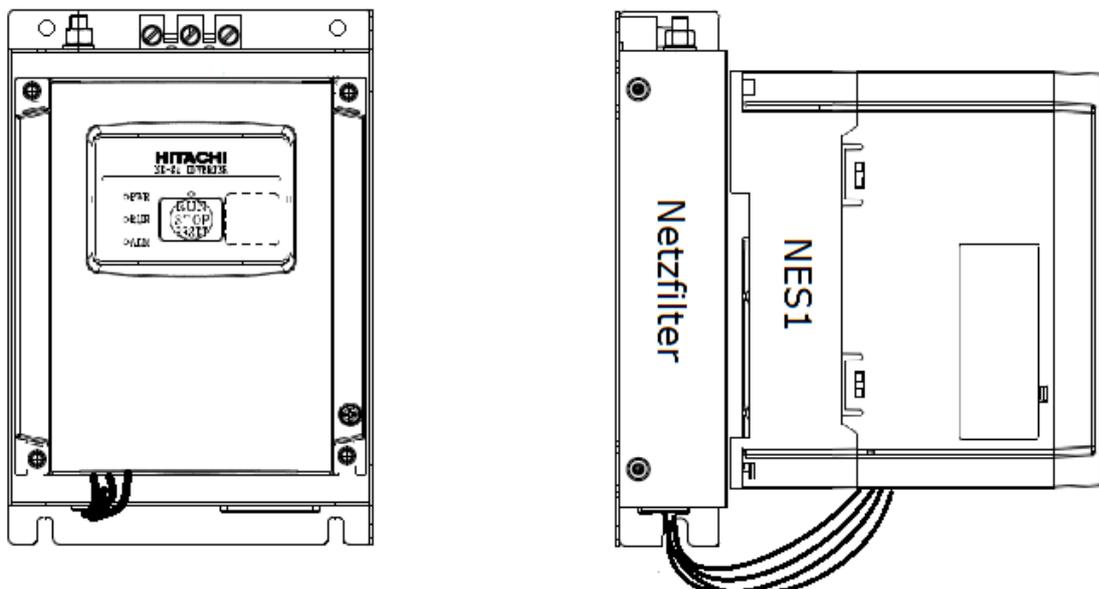
Wenn mindestens eine der folgenden Bedingungen erfüllt ist, muss eine Netzdrossel $U_k=4\%$ eingesetzt werden:

- die Leistung des Netz-Trafos ist mehr als 10x größer als die Umrichterleistung oder ist $>500\text{kVA}$.
- der Frequenzumrichter wird von einem Generator versorgt
- die Versorgungsspannung ist $>460\text{V}$
- die Netzunsymmetrie ist $>3\%$ ist

Beim Einsatz einer Netzdrossel $U_k=4\%$ erübrigt sich der Einsatz einer Zwischenkreisdrossel.

Installationsvorschriften

- Montage des Frequenzumrichters auf den dafür vorgesehenen Netzfilter in Footprintausführung in ein geerdetes Metallgehäuse auf eine elektrisch leitfähige und geerdete Montageplatte (z. B. verzinkt).
- Erden des Frequenzumrichters und Filters an den dafür vorgesehenen Anschlüssen
- Zur Einhaltung der jeweils angegebenen Grenzwerte gelten folgende Mindestanforderungen an das Netz: Spannungstoleranz $-10\dots+10\%$; Unsymmetrie zwischen den Phasen $<3\%$; Frequenzschwankungen $<4\%$; Gesamtverzerrung der Spannung (THD) $<10\%$
- Abgeschirmte Motorleitung; Schirmbedeckung $\geq 85\%$; Schirm beidseitig großflächig erden; Maximallänge 50m. Bei längerer Motorleitung ist eine Motordrossel einzusetzen.
- Taktfrequenz $b083=6\text{kHz}$, fest eingestellt ($b089=00$)
- Trennung der Steuerleitungen von den Netz- und Motorleitungen; Kreuzungen von Steuer- und Motorleitungen sind – wenn nicht zu vermeiden - rechtwinkelig ausführen



Technische Daten Netzfilter

NES1-	Netzfilter FPF-	Nennstrom bei 40/50°C	Netzklemmen	Ableitstrom Netzfilter Schalterstellung 0 / 1	
				Nenn	Worst Case ¹
002...004SBE	9120-10-SW	8,0 / 7,3A	2,5...4mm ²	3,1 / 20mA	6,1 / 36mA
007SBE	9120-14-SW	14 / 12,8A	2,5...4mm ²	2,1 / 31mA	4,1 / 55mA
015...022SBE	9120-24-SW	24 / 22A	2,5...4mm ²	3,1 / 31mA	6,1 / 55mA
004...007HBE	9340-05-SW	5,0 / 4,6A	2,5...4mm ²	1,3 / 2,4mA	24 / 40mA
015...040HBE	9340-10-SW	11 / 10A	2,5...4mm ²	0,2 / 3,8mA	3,4 / 46mA

¹Baureihe FPF-9120... (Netzanschluss 1~): Nur Phase angeschlossen, Neutralleiter unterbrochen;
Baureihe FPF-9340... (Netzanschluss 3~): Nur eine Phase angeschlossen, 2 Phasen unterbrochen

Netzspannung	Baureihe FPF-9120-...-SW (Netzanschluss 1~): 250V, 50/60Hz Baureihe FPF-9340-...-SW (Netzanschluss 3~): 480V, 50/60Hz
Prüfspannung	Phase gegen Erde: 2700VDC
Überlastbarkeit	1,5 x I _{nenn} für 3 Min. pro Stunde oder 2,5 x I _{nenn} für 30s pro Stunde
Gehäusematerial	Stahlblech
Schutzart	IP20

**WARNUNG**

- Die optionalen Netzfilter wurden für den Einsatz in geerdeten Netzen entwickelt. Der Einsatz dieser Filter in ungeerdeten Netzen ist nicht erlaubt.
- In den Filtern sind Kondensatoren zwischen Phase/Phase und Phase/Erde sowie Entladewiderstände eingebaut. Nach Abschalten der Netzspannung sollten Sie jedoch min. 10 Minuten warten bevor Sie Schutzabdeckungen entfernen bzw. Anschlussklemmen etc. berühren. Bei Nichtbeachtung besteht Stromschlaggefahr.
- Die Schutzleiterverbindung zwischen Filter und Antrieb muss als feste und dauerhafte Verbindung ausgeführt sein. Steckbare Verbindungen sind nicht zulässig.
- Der Ableitstrom ist >3,5mA. Es sind die Bestimmungen der EN61800-5-1 und der EN60204 für Maschinen und Anlagen mit erhöhtem Ableitstrom zu beachten.

Alle hier erwähnten Funkentstörfilter sind für den Einbau in einen Schaltschrank bestimmt. Die **Funkentstörfilter-Typen sind in sogenannter Footprint-Bauform** ausgeführt und werden hinter dem jeweiligen Frequenzrichter montiert – benötigen also keine zusätzliche Montagefläche. Alternativ kann der Netzfilter auch links neben den Frequenzrichter montiert werden.

Da der Frequenzrichter in der Regel durch Fachleute eingebaut und als Komponente in einer Maschine bzw. in einem System zum Einsatz kommt, liegt hier die Verantwortung für die korrekte Installation beim Installateur. Die folgenden Informationen beschreiben den EMV-gerechten Aufbau Ihres Antriebssystems.

Bei der Installation müssen Sie dafür sorgen, dass die HF-Impedanz zwischen Frequenzrichter, Filter und Erde möglichst klein ist. Sorgen Sie für möglichst großflächige, metallische Verbindungen. **Leiterschleifen wirken wie Antennen. Insbesondere wenn Sie räumlich ausgedehnt sind.** Vermeiden Sie unnötige Leiterschleifen. Vermeiden Sie parallele Leitungsführung von „sauberen“ und störbehafteten Leitungen. Kreuzungen von Kabeln sollten in einem Winkel von 90° ausgeführt werden. Verlegen Sie störende Kabel getrennt - Mindestabstand 0,25m - von störendempfindlichen Kabeln. **Verlegen Sie das Motorkabel sowie alle analogen und digitalen Steuer- und Regelungsleitungen abgeschirmt.** Die wirksame Schirmfläche dieser Leitungen sollten Sie so groß wie möglich lassen, d.h. setzen Sie den Schirm nicht weiter ab als unbedingt erforderlich. Verwenden Sie nur Kupfergeflecht-Kabel (CY) mit einer Bedeckung von 85%.

3. Verdrahtung



WARNUNG

- Zur Vermeidung von Verletzungen und Beschädigungen berühren Sie keine Bauteile innerhalb des Gehäuses, wenn Netzspannung anliegt oder die Zwischenkreiskondensatoren nicht entladen sind. Die Umrichter und Netzfilter besitzen Zwischenkreiskondensatoren, die auch nach netzseitigem Ausschalten gefährlich hohe Spannung führen. Warten Sie deshalb nach Abschalten der Netzspannung mindestens 10 Minuten bevor Sie das Gerät öffnen und daran arbeiten. Wenn die Netz-LED nach Netz-Ein nicht leuchtet, dann muss mindestens 2 Stunden gewartet werden bevor Sie das Gerät öffnen. Es ist darauf zu achten, dass keine spannungsführenden Teile berührt werden.
- Legen Sie keine Netzspannung an die Ausgangsklemmen U/T1, V/T2, W/T3.
- Frequenzumrichter der Serie NES1 eignen sich zum Anschluss an TN- und TT-Netze. Informieren Sie sich bei Hitachi über die Möglichkeiten des Betriebes an einem IT-Netz.



ACHTUNG

- Die Frequenzumrichter sind mit einer elektronischen Bimetallnachbildung zur Überwachung des Motorstroms ausgestattet. Bei Mehrmotorenbetrieb sind für jeden Motor Thermokontakte oder Kaltleiter zur Überwachung der Temperatur einzusetzen.
- Das Zuschalten von kapazitiven Lasten ist nicht zulässig.
- Bei Motorleitungslängen >50m und/oder mehreren Motoren an einem Frequenzumrichter sind Motordrosseln einzusetzen.
- Das Zu- und Abschalten von Motoren oder Umschalten der Polzahl bei polumschaltbaren Motoren sowie die Drehrichtungsumkehr des Motors z. B. durch Wendeschütz während des Betriebs ist nicht zulässig.
- Erden Sie Frequenzumrichter und Netzfilter an den entsprechenden Anschlüssen.

3.1 Fehlerstrom-Schutzschalter

Der Einsatz von Fehlerstrom-Schutzschaltern wird nicht empfohlen. Sind diese jedoch aus sicherheitstechnischen Gründen zwingend vorgeschrieben, so ist folgendes zu berücksichtigen:

- FI-Schutzschalter des Typs A dürfen nicht für Umrichter eingesetzt werden, die von einem Drehstromnetz versorgt werden (NES1-...HBE). In diesem Fall dürfen nur FI-Schutzschalter Typ B eingesetzt werden.
- Netzfilter und lange Motorleitungen erhöhen den Ableitstrom. Bei Ein- und /oder Ausschalten der Netzspannung erhöht sich dieser Ableitstrom in Verbindung mit dreiphasig versorgten Frequenzumrichtern um ein Vielfaches (siehe technische Daten Netzfilter).

3.2 Anschluss und Beschreibung der Leistungsklemmen

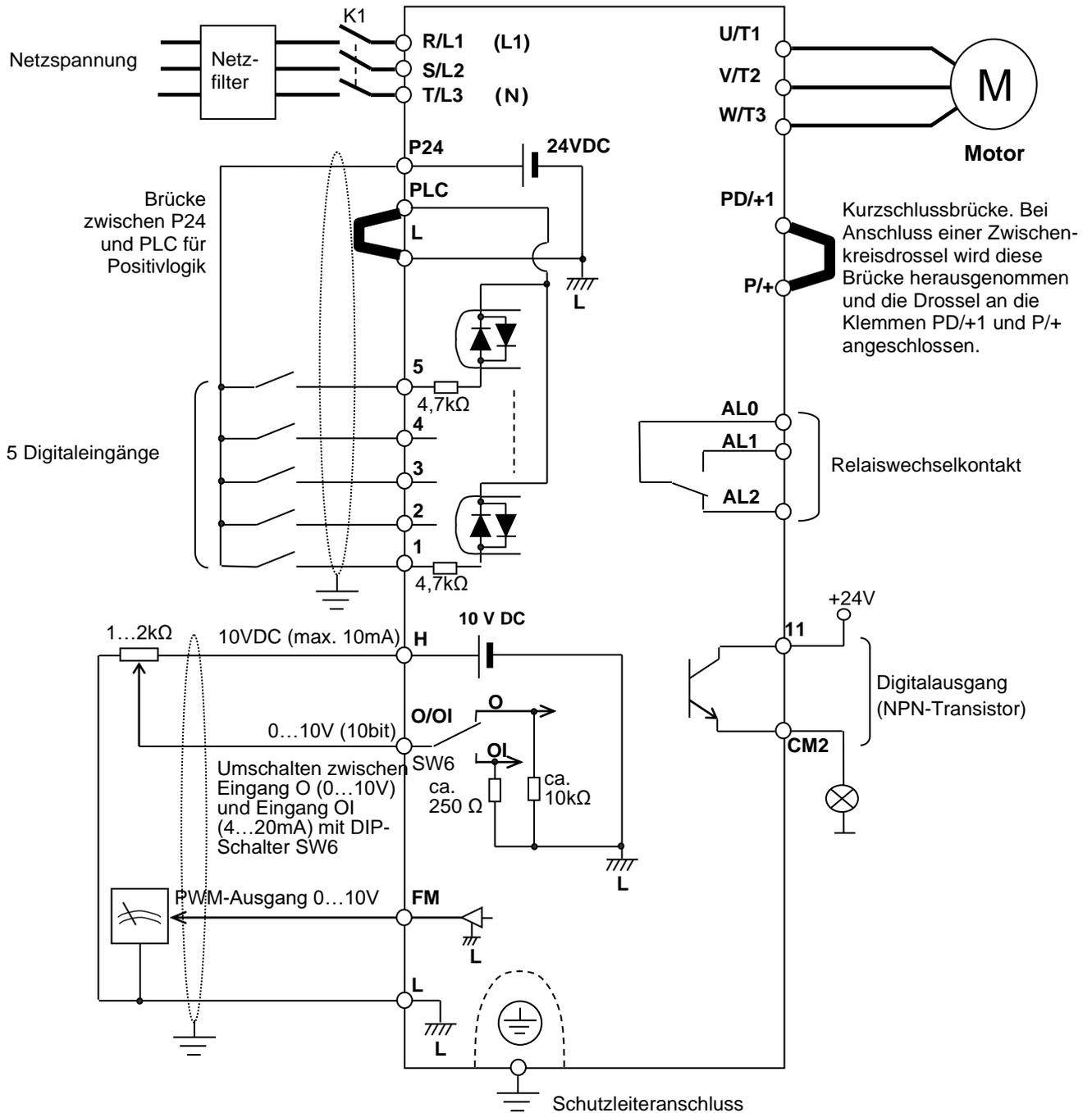
Klemme	Funktion	Beschreibung
R/L1 T/N	Netzanschluss NES1-...SBE	1 ~ 200...240V, -15%/+10%, 50/60Hz +/-5% (Anschlussklemmen für Geräte des Typs NES1-...SBE)
R/L1 S/L2 T/L3	Netzanschluss NES1-...HBE	3 ~ 380...480V +10%, -15%/+10%, 50/60Hz +/-5% (Anschlussklemmen für Geräte des Typs NES-...HBE)
U/T1 V/T2 W/T3	Motoranschluss	Motor entsprechend der Angabe auf dem Motortypenschild im Stern oder Dreieck verschalten
P/+	+-Potential der Zwischenkreisspannung	Achtung! Hier liegt bis zu 400VDC (NES1-...HBE) bzw. 200VDC (NES1-...SBE) zu PE an.
PD/+1 P/+	Anschluss für Zwischenkreisdrossel	Bei Anschluss einer Zwischenkreisdrossel ist die Brücke zu entfernen. Achten Sie darauf, dass die Brücke zwischen den Klemmen + und +1 installiert ist, wenn keine Zwischenkreisdrossel eingebaut ist. Max. Leitungslänge: 5m
	Schutzleiteranschluss	

3.3 Anschluss und Beschreibung der Steuerklemmen

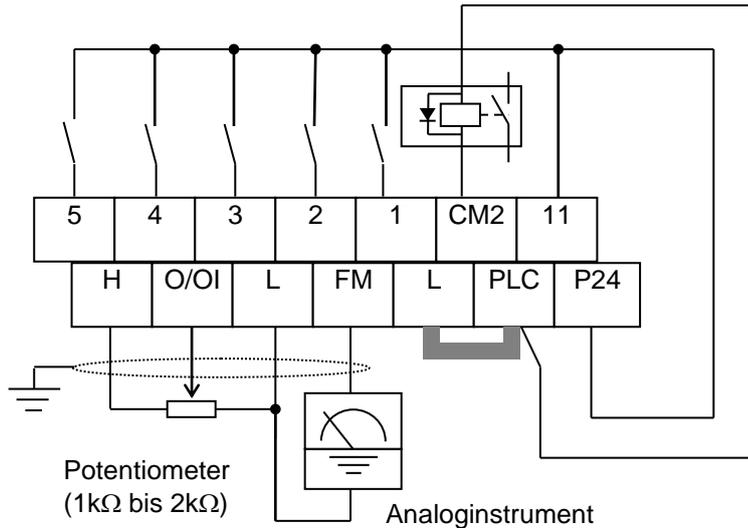
Schließen Sie die Klemmen H und L bzw. P24 und L, H, OI, FM nicht kurz.

Die Steuerleitungen sind getrennt von den Netz- und Motorleitungen zu verlegen. Sie sollten eine Länge von 20m nicht überschreiten und müssen abgeschirmt verlegt werden. Bei längeren Leitungslängen empfehlen wir Signalverstärker. Der Schirm ist auf das jeweilige Bezugspotential zu legen (z. B. Digitaleingänge und Analogeingänge/-ausgänge: L). Kreuzungen zwischen Netz- bzw. Motorleitungen und Steuerleitungen sollten - wenn nicht zu vermeiden - rechtwinkelig verlegt werden.

Anschlussbeispiel



Anordnung der Steuerklemmen



3.3.1 Digitaleingänge

Klemme	Funktion	Beschreibung	
P24	24V	24V-Steuerspannung für Digitaleingänge 1, 2,..., 5 Belastung max. 100mA.	
PLC	Gemeinsamer Anschluss für Digitaleingänge 1...5	Ab Werk werden die Frequenzumrichter mit einer Brücke zwischen PLC und L ausgeliefert. Das Potenzial an Klemme PLC und somit an den nicht angesteuerten Digitaleingängen beträgt in diesem Fall 0V – zur Ansteuerung wird 24V auf die entsprechenden Eingänge gelegt (Positiv-Logik). Wird PLC auf P24 gelegt, so ist die Ansteuerlogik Negativ-Logik. Bei externer Spannungsversorgung 24VDC muss die Brücke zwischen PLC und L entfernt werden. Extern 0V wird dann auf PLC gelegt.	
L	0V-Bezugspotenzial	0V-Bezugspotenzial für: 24V-Steuerspannung (Klemme P24), Sollwerteingänge O/OI und PWM-Ausgang FM	
1	Programmierbare Digitaleingänge	FW	Eingangsimpedanz der Digitaleingänge zu PLC: 4,7kΩ. (Min. Pegel EIN: 18VDC, Max. Pegel AUS: 3VDC), max. 27VDC; Stromaufnahme pro Digitaleingang bei 27VDC: ca. 5,6mA. Die Eingänge 1...5 sind programmierbar. Hier ist die Funktionsbelegung in der Werkseinstellung dargestellt. Im Folgenden eine Beschreibung der möglichen Eingangsfunktionen.
2		RV	
3		CF1	
4		CF2	
5		RS	

Übersicht über die Funktionen der programmierbaren Digitaleingänge

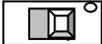
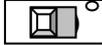
Die Programmierung der Digitaleingänge erfolgt unter Funktion C001...C005 (entsprechend Eingang 1...5; Programmierung „Öffner“ oder „Schließer“ über Funktion C011...C015, Eingang RS kann nicht als Öffner programmiert werden). Es können nicht gleichzeitig zwei Eingänge mit der gleichen Funktion belegt werden.

Eine detaillierte Beschreibung der Funktionen gibt es in Kapitel „5.25 Digitaleingänge 1...5“

Symbol	Parameter	Funktion	Seite
FW	00	Start Rechtslauf	74
RV	01	Start Linkslauf	74
CF1	02	Abrufen von Festfrequenzen (BCD, Bit 1)	74
CF2	03	Abrufen von Festfrequenzen (BCD, Bit 2)	74
CF3	04	Abrufen von Festfrequenzen (BCD, Bit 3)	74

Symbol ↓	Parameter ↓	Funktion ↓	Seite ↓
JG	06	Tippbetrieb	74
DB	07	Gleichstrombremse	74
SET	08	2. Parametersatz	75
2CH	09	2. Zeitrampe	75
FRS	11	Reglersperre	75
EXT	12	Störung extern	76
USP	13	Wiederanlaufsperr	76
SFT	15	Parametersicherung	76
RS	18	Reset (Zurücksetzen von Störmeldungen)	76
STA	20	Impulsstart	76
STP	21	Impulsstopp	76
F/R	22	Impulssteuerung / Drehrichtung	76
PID-Aus	23	PID-Regler Ein/Aus	77
PIDC	24	PID-Regler I-Anteil zurücksetzen	77
UP	27	Frequenz erhöhen	77
DWN	28	Frequenz verringern	77
UDC	29	Frequenz zurücksetzen	77
OPE	31	Steuerung über Bedienfeld	77
SF1	32	Festfrequenz 1 (A021)	78
SF2	33	Festfrequenz 2 (A022)	78
SF3	34	Festfrequenz 3 (A023)	78
OLR	39	Stromgrenze 2 (b024...b026)	78
ADD	50	Frequenz addieren	78
F-TM	51	Steuerung über Steuerklemmen	78
KHC	53	kWh-Zähler d015 zurücksetzen	78
AHD	65	Analogswert halten	78
HLD	83	Speichern der Ausgangsfrequenz	79
ROK	84	Vorbedingung Start-Befehl	79
DISP	86	Anzeige Bedieneinheit nur d001	79
NO	no	Keine Funktion	79

3.3.2 Analogeingang

Klemme	Funktion	Beschreibung
H	10V-Referenzspannung für Sollwertvorgabe Max. 10mA	Umschaltung mit Schalter SW6 Eingang O, 0...10V (Werkseinstellung, SW6)  Impedanz 10kΩ
O/OI	Analogeingang Frequenzsollwert 0 ... 10V / 4 ... 20mA	Eingang OI, 4...20mA (SW6)  Impedanz 250Ω
L	0V-Bezugspotenzial für -24V/10V-Steuerspannung -Sollwerteingänge O/OI, -PWM-Ausgang FM	Eine Anpassung eines gewünschten Sollwertbereichs an einen Frequenzbereich kann unter folgenden Funktionen A011 ... A015 vorgenommen werden: Überlagerte Störfrequenzen auf den Analogsignalen können mit einem Filter eliminiert werden (Funktion A016).

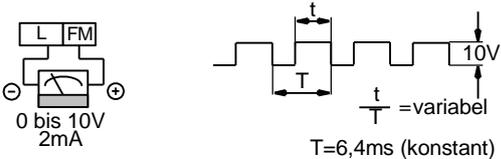
3.3.3 PWM-Ausgang

Klemme	Funktion	Beschreibung
FM	PWM-Ausgang 0...10V	Belastung: max. 2mA, Abgleich unter C105

Folgende Ausgabegrößen können über Funktion C027 angewählt werden:

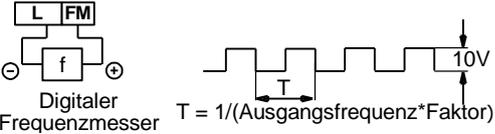
- (00) Frequenzistwert, PWM (0...Endfrequenz A004[Hz])
- (01) Motorstrom, PWM (0...200%)
- (03) Frequenzistwert, Impulssig. (0...Endfr. A004[Hz])
- (04) Ausgangsspg., PWM (0...133%;75% entspr. 100%)
- (05) Aufnahmeleistung, PWM (0...200%)
- (06) Thermische Überlastung, PWM (0...100%)
- (07) LAD-Frequenz, PWM (0...Endfrequenz A004[Hz])
- (08) Motorstrom, Impulssignal (50...200%), siehe C030
- (10) Kühlkörpertemperatur (0...200°C)

PWM-Signal: Das Verhältnis t/T ändert sich proportional zur Frequenz (bzw. zur Größe, die gemessen wird).



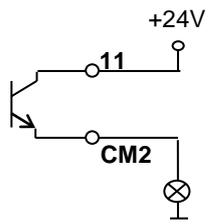
Impulssignal für Frequenzmessgerät

Frequenz = Ausgangsfrequenz x Faktor unter b086, Werkseinstellung = 1), max. Frequenz 3,6kHz. Die Frequenz dieses Signals ändert sich proportional zur Ausgangsfrequenz. Das Tastverhältnis beträgt konstant ca. 50%:

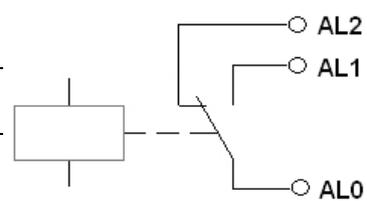


L	0V-Bezugspotenzial für -24V/10V-Steuerspannung -Sollwerteingänge O/OI, -PWM-Ausgang FM
---	---

3.3.4 Digitalausgänge / Relaisausgang

Klemme	Funktion	Beschreibung
11	Programmierbarer Digitalausgang FA1 (Sollwert erreicht)	Transistorausgang, max. 50mA, 27VDC (NPN-Transistor) Unter C021 können verschiedene Signalisierungsfunktionen zugewiesen werden (siehe unten). Die Funktion kann ausserdem unter Funktion C031 als Öffner oder Schließer ausgeführt werden.
CM2		

Klemme	Funktion	Beschreibung
AL2	Programmierbarer Relais-Wechselkontakt	250VAC, 2,5A ohmsch 0,2A cos phi = 0,4
AL1	Werkseinstellung: AL (Störmeldung)	30VDC, 3,0A ohmsch 0,7A cos phi = 0,4 100VAC, min. 1 mA 5VDC, min. 100mA
AL0		Werkseinstellung (Funktion C036, Eingabe 01): AL0-AL1: Netz-Ein und keine Störung AL0-AL2: Netz-Aus oder Störung Unter Funktion C026 kann der Relaisausgang mit den gleichen Funktionen programmiert werden wie Digitalausgang 11 (siehe unten).



Übersicht über die Funktionen des Digitalausgangs und des Relais

Die Programmierung des Digitalausgangs und des Relais erfolgt unter Funktion C021 (entsprechend Ausgang 1...2; Programmierung „Öffner“ oder „Schließer“ über Funktion C031...C032 bzw. C036).

Eine detaillierte Beschreibung der Funktionen gibt es in Kapitel „5.27 Digitalausgang 11, Relais AL“.

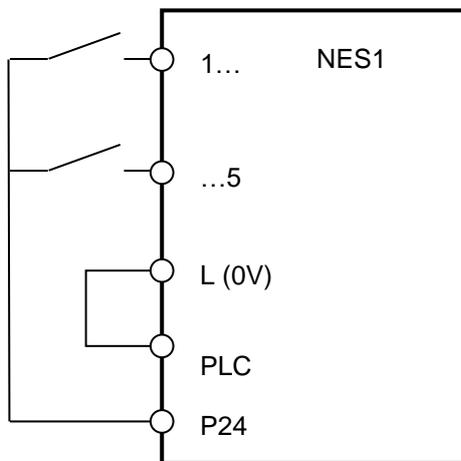
Symbol	Parameter	Funktion	Seite
RUN	00	Betrieb	80
FA1	01	Frequenzsollwert erreicht	80
FA2	02	Frequenz überschritten	80
OL	03	Strom überschritten	80
OD	04	PID-Regelabweichung	81
AL	05	Störung	81
FA3	06	Frequenz überfahren	81
UV	09	Unterspannung	81
RNT	11	Betriebszeit b034 überschritten	81
ONT	12	Netz-Ein-Zeit b034 überschritten	81
THM	13	Motor überlastet	81

HITACHI NES1

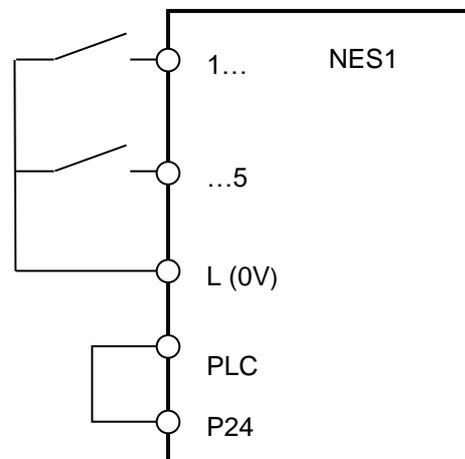
Symbol ↓	Parameter ↓	Funktion ↓	Seite ↓
ZS	21	Drehzahl=0	82
ODc	27	Analog Sollwertkomparator Eingang O	82
FBV	31	PID- Istwertüberwachung	82
NDc	32	ModBus-Netzwerkfehler	82
LOG1	33	Ergebnis Logische Verknüpfung 1	82
FR	41	Startbefehl	83
OHF	42	Kühlkörper-Übertemperatur	83
LOC	43	Strom unterschritten	83
IRDY	50	Umrichter bereit	83
FWR	51	Rechtslauf	83
RVR	52	Linkslauf	83
MJA	53	Schwerwiegender Hardwarefehler	83
WCO	54	Window Comparator Eingang O	83
FREF	58	Frequenzsollwert über Bedieneinheit	83
REF	59	Startbefehl über Bedieneinheit	84
SETM	60	2. Parametersatz angewählt	84
NO	no	Keine Verwendung	84

3.4 SPS-Ansteuerung

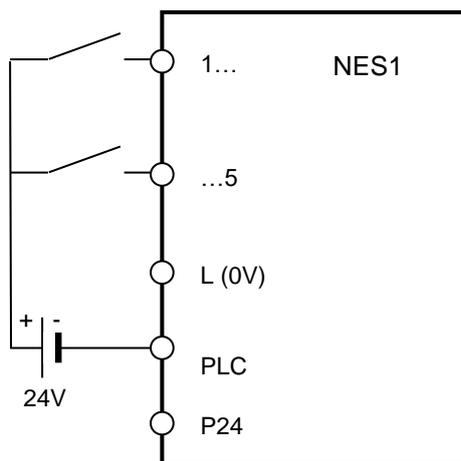
**PNP-Logik
Interne Steuerspannung**



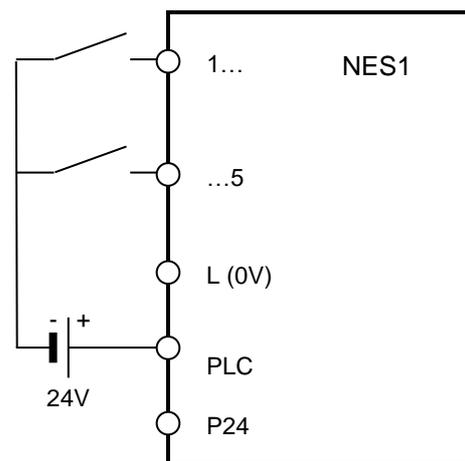
**NPN-Logik
Interne Steuerspannung**



**PNP-Logik
Externe Steuerspannung**



**NPN-Logik
Externe Steuerspannung**



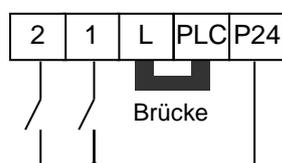
Bei Verwendung externer Steuerspannung muss die Drahtbrücke zwischen L und PLC entfernt werden

Schaltlogik der Digitaleingänge

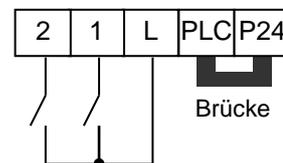
Digitaleingänge können sowohl in positiver Logik (Source) wie auch in negativer Logik (Sink) geschaltet werden. Dazu muss die Brücke wie in der unteren Grafik dargestellt, entweder zwischen PLC und L (positive Logik) oder zwischen PLC und P24 (negative Logik), angeschlossen werden.

Die Geräte werden werkseitig mit positiver Logik (Brücke zwischen PLC und L) ausgeliefert.

Pos. Logik



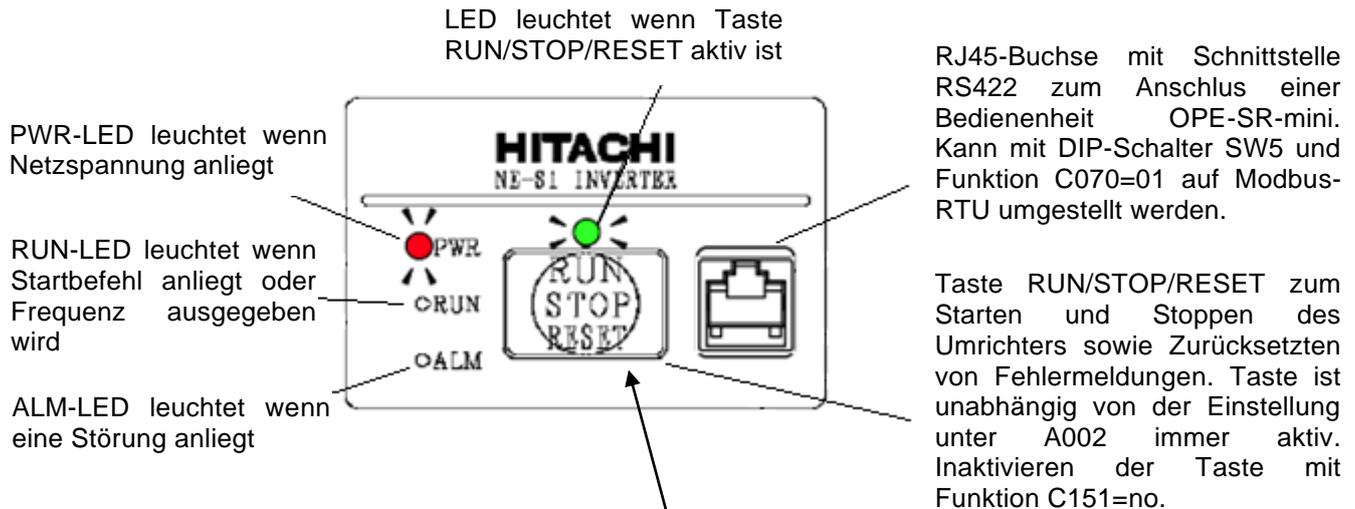
Neg. Logik



4. Bedienung

Parametrierung des NES1 erfolgt über die Parameteriersoftware ProDrive in Verbindung mit dem Verbindungskabel „USB-Convertercable“. Die Software ist kostenlos auf unserer Homepage www.hitachi-da.com verfügbar. Außerdem können NES1-Umrichter mit den optionalen Bedieneinheiten NES1-OP und OPE-SRmini sowie WOP parametrierbar werden. Die NES1-OP wird auf den Stecksockel CN6 aufgesteckt und somit in das Gerät integriert. Die OPE-SRmini und WOP sind externe Bedieneinheiten, die über das Verbindungskabel ISC-1 oder ICS-3 mit dem Umrichter verbunden werden.

In der Werkseinstellung können die Frequenzumrichter NES1 über Analogsollwert 0...10V oder 0...20mA an Analogeingang O/OI-L gesteuert werden (umschalten mit DIP-Schalter SW6). Start erfolgt über Digitaleingang 1 (Rechtslauf) oder 2 (Linkslauf). Der Umrichter läßt sich in der Werkseinstellung über die Taste RUN/STOP/RESET in Drehrichtung „rechts“ starten, stoppen sowie im Falle einer Störmeldung zurücksetzen.



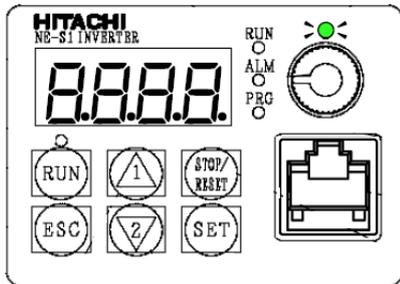
WARNUNG

Sobald Netzspannung anliegt, kann über diese Taste jederzeit ein Start ausgelöst werden unabhängig davon welche Start/Stopp-Quelle unter A002 angewählt ist. Inaktivieren dieser Taste mit b087=01 oder C151=no

4.1 Eingabe von Parametern

Die Frequenzumrichter der Serie **NES1** lassen sich auf einfache Weise mit der intern steckbaren Bedieneinheit NES1-OP (Option) oder einer externen Bedieneinheit OPE-SRmini/WOP (Option) bedienen und konfigurieren. Die NES1-OP wird fest in den Frequenzumrichter eingebaut (siehe Kapitel 1.2). Die OPE-SRmini/WOP wird über das Verbindungskabel ICS... mit der R45-Buchse verbunden.

NES1-OP



Die LED **H_z**, **A**, geben die Einheit des angezeigten Wertes an (nur OPE-SRmini).

Die **ALARM-LED** leuchtet bei Störung

Die **RUN-LED** leuchtet, wenn der Frequenzumrichter in Betrieb ist. Die **PRG-LED** leuchtet, wenn im Gerät ein veränderbarer Wert angezeigt wird. Diese LED blinkt bei einer fehlerhaften Eingabe oder Warnmeldung (siehe „Warnmeldungen“).

4-stelliges **LED-Display** zur Anzeige von Parametern, Betriebsdaten und Störmeldungen.

Pfeil-Tasten zur Anwahl der Funktionen und Ändern von Daten.

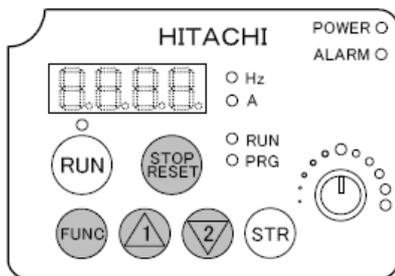
Die **SET/STR-Taste** dient zum Aufruf eines Parameters und Abspeichern eingegebener oder geänderter Parameter.

Die **RUN-Taste** startet den Betrieb in der unter Funktion F004 festgelegten Drehrichtung wenn Funktion A002=02.

Mit der **STOP/RESET-Taste** kann der Motor angehalten oder Störmeldungen quittiert werden.

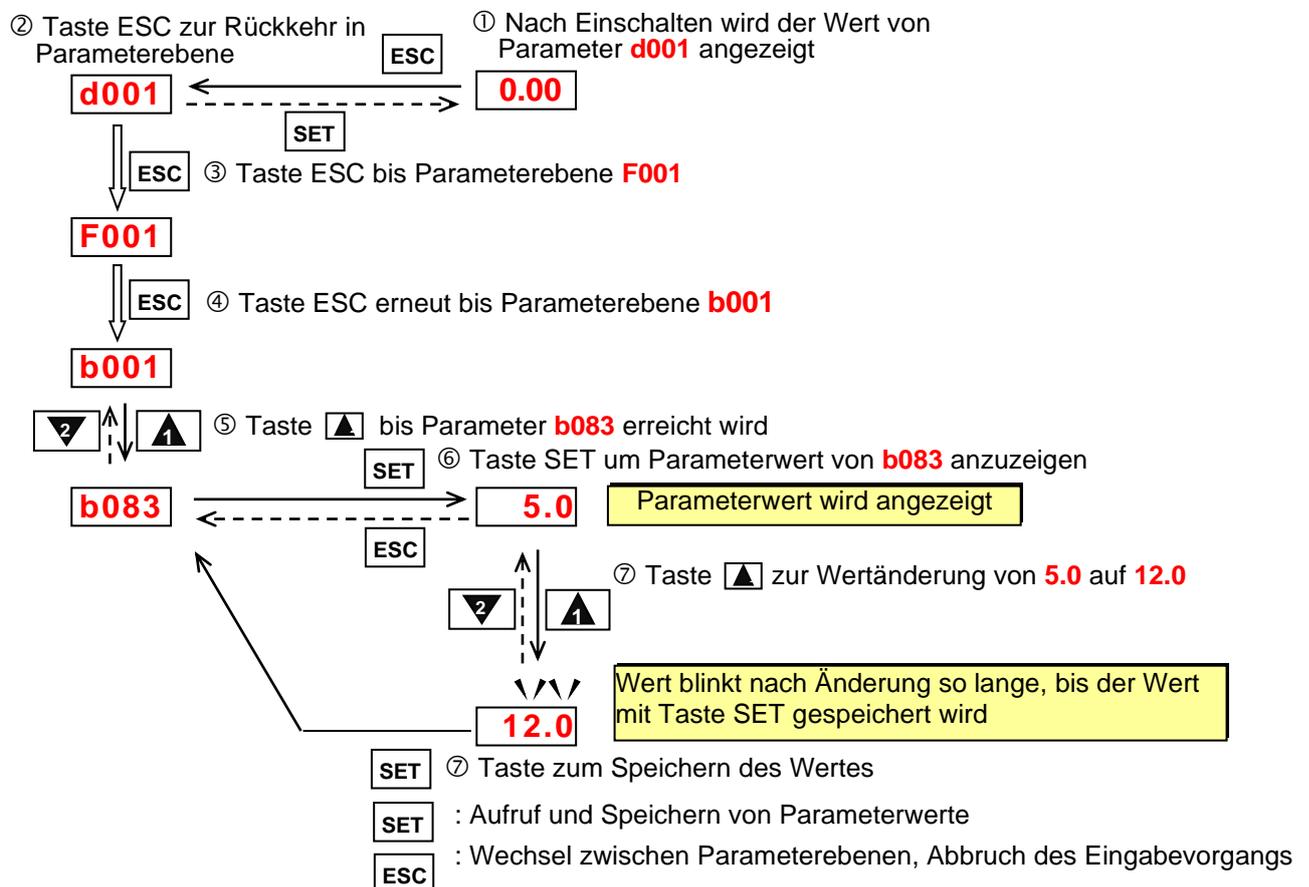
ESC/FUNC-Taste dient zur Anwahl und zum Verlassen einer Parameterebene.

OPE-SRmini



Beispiel: Ändern eines Parameters mit dem Bedienfeld NES1-OP

Beispiel: Nach Netz-Ein Anzeige 0.00. Änderung der Taktfrequenz unter b083 von 5kHz auf 12kHz



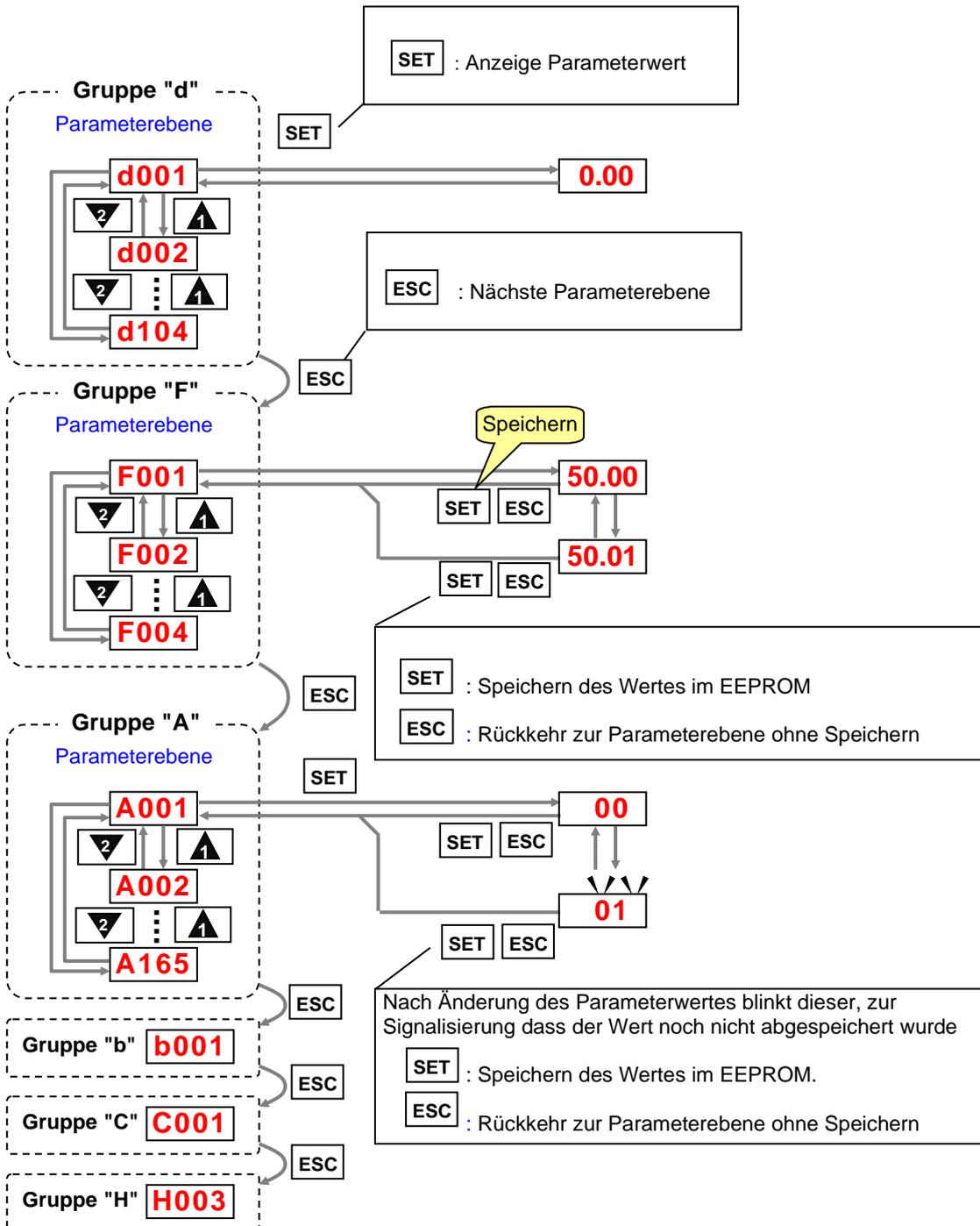
Anleitung zur Eingabe/Änderung von Parametern mit NES1-OP

Nach Netz-Ein erscheint Anzeige entsprechend Einstellung unter Funktion b038

b038=000/202: Die Funktionsgruppe, in der zuletzt vor Netz-Aus die SET-Taste gedrückt wurde

b038=001-060: Parameter aus Gruppe „d“ (d001-d060)

b038=201: Frequenzsollwert F001

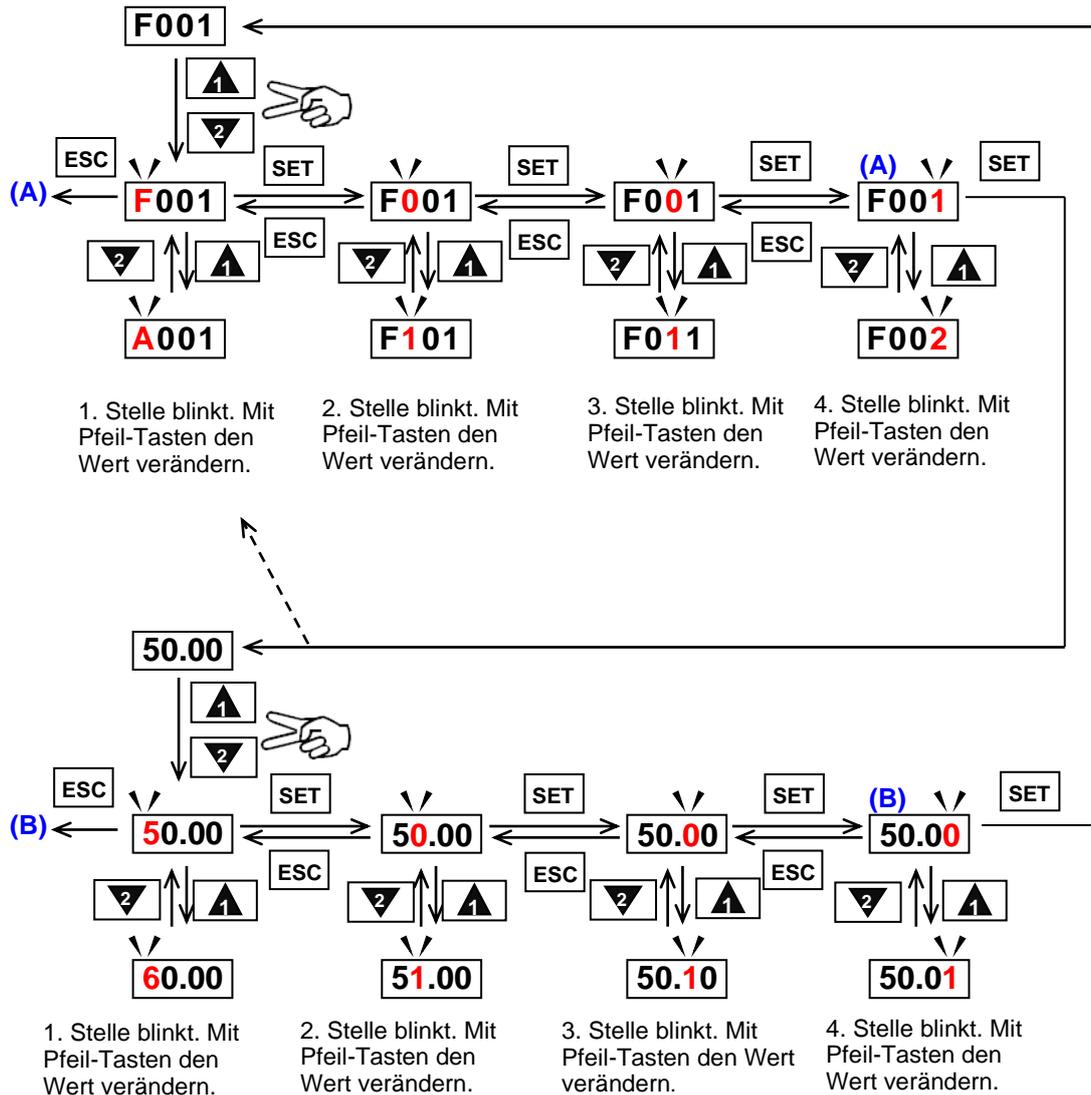


Direktanwahl von Funktionen/Parametern

Direktwahl erfolgt durch gleichzeitiges Drücken der Tasten   
 Danach blinkt die linke Stelle der Funktionsnummer.

Bewegen der Stelle nach rechts/Aufruf des Wertes mit Taste 

Bewegen der Stelle nach links mit Taste 



Das hier beschriebene Verfahren zur Anwahl von Funktionen gilt auch für die Eingabe von mehrstelligen Daten.



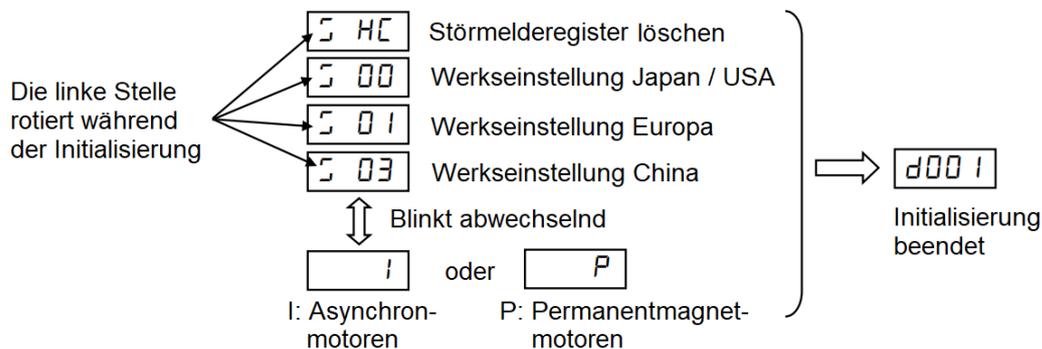
ACHTUNG Vor Einschalten der Versorgungsspannung sind folgende Punkte zu beachten:

- Überprüfen Sie den richtigen Anschluss der Netz- bzw. Motorleitungen.
- Die Steuerleitungen sind an den entsprechenden Klemmen richtig angeschlossen.
- Der Frequenzumrichter ist vorschriftsmäßig geerdet und vertikal auf einem Untergrund aus nichtbrennbarem Material installiert.
- Alle Schrauben und Klemmen sind festgezogen.
- Die angeschlossene Maschine ist für den vorgesehenen Frequenzbereich, insbesondere für die Maximalfrequenz, ausgelegt.
- Alle spannungsführenden Teile wie z. B. Stromschienen und Klemmen sind abgedeckt

4.2 Eingabe der werkseitigen Grundeinstellung (Initialisierung)

Bei Auslieferung sind alle Frequenzumrichter der Serie NES1 initialisiert, d. h. sie sind mit den Parametern der werkseitigen Grundeinstellung programmiert. Die Geräte können jederzeit wieder in diese Grundeinstellung zurückprogrammiert werden.

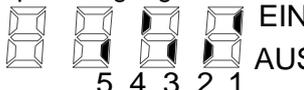
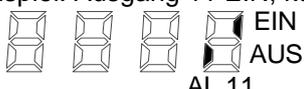
- Vergewissern Sie sich, daß unter Funktion b085 der Parameter 01 abgespeichert ist (01 ⇒ bei Initialisierung werden die Daten für die Region Europa geladen).
- Geben Sie unter Funktion b084 Parameter 02 oder 03 ein und speichern Sie diesen Wert mit Taste SET ab.
- Geben Sie unter Funktion b094 an, welche Parameter in die Grundeinstellung zurückgesetzt werden sollen und speichern Sie diesen Wert mit Taste SET ab (b094=00: alle Parameter zurücksetzen).
- Geben Sie unter Funktion b180 Parameter 01 ein, um den Initialisierungsvorgang nach speichern dieses Wertes mit der Taste SET auszulösen.
- Nach Auslösen des Initialisierungsvorgangs wird folgendes angezeigt:



Aktivierung Arbeitsverfahren für PM-Motoren: b171=03, b180=01

4.3 Übersicht der Funktionen

Anzeige- und Diagnosefunktionen

Funktionsnummer	Anzeige-Funktion	Bemerkungen
d001	Ausgangsfrequenz [Hz]	
d002	Motorstrom [A]	
d003	Drehrichtung	F : Rechtslauf r : Linkslauf o : Stopp
d004	Istwert x Anzeigefaktor [%] (nur verfügbar, wenn PID-Regler aktiv)	Anzeigefaktor (Funktion A075) im Bereich von 0,01...99,99 einstellbar. Werkseinstellung: 1,0.
d005	Signalzustand an den Digitaleingängen 1...5	Beispiel: Eingang 1 und 4 angesteuert 
d006	Signalzustand des Digitalausgangs 11 und des Störmelderelais' AL0-AL2	Beispiel: Ausgang 11 EIN, keine Störmeldung 
d007	Ausgangsfrequenz x Frequenzfaktor	Frequenzfaktor (Funktion b086) im Bereich von 0,01...99,99 einstellbar. Werkseinstellung: 1,0.
d013	Ausgangsspannung	0,0...600V
d014	Aufgenommene elektrische Leistung	0,0...100,0kW
d015	kWh-Zähler	0 ... 9999. Anzeige in kWh 1000...9999 Anzeige in 10 kWh ┌─100...┐─999 Anzeige in 1000 kWh Unter b079 kann dieser Wert mit einem Faktor 1...1000 bewertet werden. Löschen des kWh-Zählers mit Digitaleingang KHC oder b078=01.
d016	Betriebszeit	0 ... 9999. Anzeige in Std. 1000...9999 Anzeige in 10 Std. ┌─100...┐─999 Anzeige in 1000 Std.
d017	Netz-Ein Zeit	0 ... 9999. Anzeige in Std. 1000...9999 Anzeige in 10 Std. ┌─100...┐─999 Anzeige in 1000 Std.
d018	Kühlkörpertemperatur	-20,0...150,0 in 0,1°C-Schritten
d050	2 Anzeigewerte	Auswahl von 2 Anzeigewerten aus dem Bereich d001-d018 die unter b160/b161 eingestellt werden können. Mit den Pfeil-Tasten kann zwischen den Anzeigen gewechselt werden.
d060	Betriebsart	I: Asynchronmotor (b171=01, b180=01) P: Permanentmagnetmotor (b171=03, b180=01)
d080	Gesamtzahl der aufgetretenen Störmeldungen	0.-9999. : Anzeige in Stück 1000-6553 : Anzeige in 10 Stück
d081	1. Störung (letzte Störung)	Anzeige der Störmeldung (E...) und folgender Betriebsdaten zu Zeit der Störung: Frequenz, Strom, Zwischenkreisspannung, Betriebszeit, Netz-Ein Zeit
d082	2.Störung (vorletzte Störung)	
d083	3.Störung	
d084	4.Störung	
d085	5.Störung	
d086	6.Störung	
d090	Warnmeldung	Siehe Kapitel 7. Warnmeldungen
d102	Zwischenkreisspannung [DCV]	Anzeige der Zwischenkreisspannung
d104	Überlaststatus [%]	Anzeige des Überlaststatus' bezogen auf die Einstellungen unter b012...b020. Bei Erreichen von 100% geht der Umrichter mit „E05“ auf Störung.

HITACHI NES1

Parameterfunktionen

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
F001	Anzeige / Eingabe Frequenzsollwert	0,00Hz	0...400,00Hz	j	48
F002	1. Hochlaufzeit	10,00s	0...3600,00s	j	48
F202	1. Hochlaufzeit (2. Parametersatz)	10,00s	0...3600,00s	j	48
F003	1. Runterlaufzeit	10,00s	0...3600,00s	j	48
F203	1. Runterlaufzeit (2. Parametersatz)	10,00s	0...3600,00s	j	48
F004	Drehrichtung Taste RUN (nur bei Start über eingebautes Bedienfeld)	00	00: rechts 01: links	n	---
A001	Frequenzsollwert-Quelle	01	00: Integriertes Poti (Option NES1-OP) 01: Analogeingang O/OI (0...10V/4...20mA) 02: Eintippen unter F001/A020 03: RS485 (Modbus-RTU) 10: gemäß A141...A146	n	48
A201	Frequenzsollwertquelle (2. Parametersatz)	01	00: Integriertes Poti (Option NES1-OP) 01: Eingang O/OI (0...10V/4...20mA) 02: Eintippen unter F001/A020 03: RS485 (Modbus RTU) 10: gemäß A141...A146	n	48
A002	Start-Befehl-Quelle	01	01: Eingang FW/RV/Programm 02: RUN-Taste 03: RS485 (Modbus-RTU)	n	49
A202	Start/Stop-Befehl (2. Parametersatz)	01	01: Eingang FW/RV/Programm 02: RUN-Taste 03: RS485 (Modbus-RTU)	n	49
A003	Motornennfrequenz / Eckfrequenz	50,0Hz	30...400,0Hz	n	50
A203	Motornennfrequenz (2. Parametersatz)	50,0Hz	30...400,0Hz	n	50
A004	Maximalfrequenz	50,0Hz	30...400,0Hz	n	49
A204	Maximalfrequenz (2. Parametersatz)	50,0Hz	30...400,0Hz	n	49
A011	Frequenz bei Min.-Sollwert an Eingang O/OI	0,00Hz	0...400,00Hz	(j)	51
A012	Frequenz bei Max.-Sollwert an Eingang O/OI	0,00Hz	0...400,00Hz	(j)	51
A013	Min.-Sollwert an Eingang O/OI	0%	0...100%	(j)	51
A014	Max.-Sollwert an Eingang O/OI	100%	0...100%	(j)	51
A015	Startbedingung Eingang O/OI	01	00: Min.-Frequenz A011 01: 0Hz-Start	(j)	51
A016	Filter Analogeingang O/OI	31	1...30 (x2ms) 31 (500ms)	(j)	52
A019	Abrufen der Festfrequenzen	00	00: binär über CF1...CF3 (7 Stück) 01: bit über SF1...SF3 (3 Stück)	n	53
A020	Basisfrequenz	0,00Hz	0...400,00Hz	j	
A220	Basisfrequenz (2. Parametersatz)	0,00Hz	0...400,00Hz	j	

*n=nicht einstellbar im Betrieb / j=einstellbar im Betrieb / (j)=einstellbar im Betrieb, wenn b031=10

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
A021	1.Festfrequenz	50,00Hz	0...400,00Hz	j	53
A022	2.Festfrequenz	35,00Hz	0...400,00Hz	j	
A023	3.Festfrequenz	20,00Hz	0...400,00Hz	j	
A024	4.Festfrequenz	0,00Hz	0...400,00Hz	j	
A025	5.Festfrequenz	0,00Hz	0...400,00Hz	j	
A026	6.Festfrequenz	0,00Hz	0...400,00Hz	j	
A027	7.Festfrequenz	0,00Hz	0...400,00Hz	j	
A038	Tipp-Frequenz	6,00Hz	0,5...9,99Hz	j	54
A039	Tipp-Frequenz, Stopp-Modus	04	00: Freilauf (im Stopp) 01: Rampe (im Stopp) 02: DC-Bremse (im Stopp) 03: Freilauf (im Betrieb) 04: Rampe (im Betrieb) 05: DC-Bremse (im Betrieb)	(j)	54
A041	Boost-Charakteristik	00	00: Manueller Boost 01: Automatischer Boost	n	55
A241	Boost-Charakteristik (2. Parametersatz)	00	00: Manueller Boost 01: Automatischer Boost	n	55
A042	Manueller Boost, Spannungsanhebung	1,0%	0...20,0%	j	55
A242	Manueller Boost, Spannungsanhebung (2. Parametersatz)	1,0%	0...20,0%	j	55
A043	Manueller Boost, Boostfrequenz	5,0%	0...50,0%	j	55
A243	Manueller Boost, Boostfrequenz (2. Parametersatz)	5,0%	0...50,0%	j	55
A044	U/f-Charakteristik	00	00: U/f konstant 01: U/f-quadradrisch 02: U/f frei b100-b113	n	56
A244	Arbeitsverfahren (2. Parametersatz)	00	00: U/f konstant 01: U/f-quadradrisch 02: U/f frei b100-b113	n	56
A045	Ausgangsspannung	100%	20...100%	j	56
A245	Ausgangsspannung (2. Parametersatz)	100%	20...100%	j	56
A046	Automatischer Boost, Spannungsanhebung	100%	0...255%	j	55
A246	Automatischer Boost, Spannungsanhebung (2. Parametersatz)	100%	0...255%	j	55
A047	Automatischer Boost, Schlupfkompensation	100%	0...255%	j	55
A247	Automatischer Boost, Schlupfkompensation (2. Parametersatz)	100%	0...255%	j	55

*n=nicht einstellbar im Betrieb / j=einstellbar im Betrieb / (j)=einstellbar im Betrieb, wenn b031=10

HITACHI NES1

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
A051	Automatische DC-Bremse	00	00: inaktiv 01: aktiv bei Stop 02: aktiv bei Sollwertreduzierung	(j)	57
A052	DC-Bremse, Einschaltfrequenz	0,50Hz	0...60,00Hz	(j)	57
A053	DC-Bremse, Wartezeit	0,0s	0...5,0s	(j)	57
A054	DC-Bremse, Bremsmoment	50%	0...100%	(j)	57
A055	DC-Bremse, Bremszeit	0,5s	0...10,0s	(j)	57
A056	DC-Bremse, Einschalttrigger	01	00: Flanke 01: Pegel	(j)	57
A057	DC-Bremse, Startbremsmoment	0%	0...100%	(j)	
A058	DC-Bremse, Startbremszeit	0,0s	0...10,0s	(j)	
A059	DC-Bremse, Taktfrequenz	2,0kHz	2,0...15,0kHz (Reduzierung des Bremsmomentes A054)	(j)	
A061	Max. Betriebsfrequenz	0,00Hz	0...400,00Hz	(j)	58
A261	Max. Betriebsfrequenz (2. Parametersatz)	0,00Hz	0...400,00Hz	(j)	58
A062	Min. Betriebsfrequenz	0,00Hz	0...400,00Hz	(j)	58
A262	Min. Betriebsfrequenz (2. Parametersatz)	0,00Hz	0...400,00Hz	(j)	58
A063	1. Frequenzsprung	0,00Hz	0...400,00Hz	(j)	58
A064	1. Frequenzsprung, Sprungweite	0,50Hz	0...10,00Hz	(j)	
A065	2. Frequenzsprung	0,00Hz	0...400,00Hz	(j)	
A066	2. Frequenzsprung, Sprungweite	0,50Hz	0...10,00Hz	(j)	
A067	3. Frequenzsprung	0,00Hz	0...400,00Hz	(j)	
A068	3. Frequenzsprung, Sprungweite	0,50Hz	0...10,00Hz	(j)	
A069	Hochlaufverzögerung, Frequenz	0,00Hz	0...400,00Hz	(j)	
A070	Hochlaufverzögerung, Zeit	0,0s	0...60,0s	(j)	58
A071	PID-Regler aktivieren	00	00: inaktiv 01: aktiv 02: aktiv mit Reversierung	(j)	59
A072	PID-Regler, P-Anteil	1,00	0...25,00	j	59
A073	PID-Regler, I-Anteil	1,0s	0...3600,0s	j	59
A074	PID-Regler, D-Anteil	0,00s	0...100,00s	j	59
A075	PID-Regler, Anzeigefaktor	1,00	0,01...99,99	(j)	59

*n=nicht einstellbar im Betrieb / j=einstellbar im Betrieb / (j)=einstellbar im Betrieb, wenn b031=10

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
A076	PID-Regler, Eingang Istwertsignal	01	01: Eingang O/OI 02: ModBus-RTU 10: gemäß A141...A146	(j)	59
A077	PID-Regler, Invertierung	00	00: standard 01: invertiert	(j)	59
A078	PID-Regler, Regelbereich	0,0	0...100,0%	(j)	
A081	AVR-Funktion, Charakteristik	02	00: aktiv 01: inaktiv 02: inaktiv im Runterlauf	n	61
A281	AVR-Funktion, Charakteristik (2. Parametersatz)	02	00: aktiv 01: inaktiv 02: inaktiv im Runterlauf	n	61
A082	Motorspannung / Netzspannung	230/ 400V	200V: 200/215/220/230/240 400V: 380/400/415/440/460/480	n	61
A282	Motorspannung / Netzspannung (2. Parametersatz)	230/ 400V	200V: 200/215/220/230/240 400V: 380/400/415/440/460/480	n	61
A083	AVR-Funktion, Zeitkonstante	0,030s	0...1,000s	(j)	61
A084	AVR-Funktion, Verstärkung Runterlauf	100	50...200%	(j)	61
A085	Energiesparbetrieb	00	00: Normalbetrieb 01: Energiesparbetrieb	n	62
A086	Energiesparbetrieb, Reaktionszeit	50,0%	0...100,0%	j	62
A092	2. Hochlaufzeit	10,00s	0...3600,00s	j	63
A292	2. Hochlaufzeit (2. Parametersatz)	10,00s	0...3600,00s	j	
A093	2. Runterlaufzeit	10,00s	0...3600,00s	j	
A293	2. Runterlaufzeit (2. Parametersatz)	10,00s	0...3600,00s	j	
A094	Umschalten von 1. Rampe auf 2. Rampe	00	00: Eingang 2CH 01: A095 / A096 02: Reversierung	n	
A294	Umschalten von 1. Rampe auf 2. Rampe (2. Parametersatz)	00	00: Eingang 2CH 01: A095/A096 02: Reversierung	n	
A095	Umschaltfrequenz Hochlaufzeit	0,00Hz	0...400Hz	n	
A295	Umschaltfrequenz Hochlaufzeit (2. Parametersatz)	0,00Hz	0,0...400Hz	n	
A096	Umschaltfrequenz Runterlaufzeit	0,00Hz	0,0...400Hz	n	
A296	Umschaltfrequenz Runterlaufzeit (2. Parametersatz)	0,00Hz	0,0...400Hz	n	
A097	Hochlaufcharakteristik	00	00: linear 01: S-Kurve	n	
A098	Runterlaufcharakteristik	00	02: U-Kurve 03: U-Kurve invertiert	n	
A131	Ausprägung der Kurvenform (A097=01, 02, 03)	2	1...10	(j)	63
A132	Ausprägung der Kurvenform (A098=01, 02, 03)	2	1...10	(j)	

*n=nicht einstellbar im Betrieb / j=einstellbar im Betrieb / (j)=einstellbar im Betrieb, wenn b031=10

HITACHI NES1

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
A141	Frequenzsollwert kalkuliert, Variable A	00	00:Frequenz unter A020 01:Integriertes Poti (Option NES1-OP) 02:Eingang O/OI (0...10V/4...20mA) 04:RS485 (Modbus-RTU)	(j)	---
A142	Frequenzsollwert kalkuliert, Variable B	02	00:Frequenz unter A020 01:Integriertes Poti (Option NES1-OP) 02:Eingang O/OI (0...10V/4...20mA) 04:RS485 (Modbus-RTU)	(j)	
A143	Frequenzsollwert kalkuliert, Operand	00	00: A141 + A142 01: A141 – A142 02: A141 x A142	(j)	
A145	Frequenzsollwert addieren/ subtrahieren mit Eingang ADD	0,00Hz	0...400,00Hz	(j)	
A146		00	00: +A145 (addieren) 01: -A145 (subtrahieren)	(j)	
A154	Runterlaufverzögerung, Frequenz	0,00Hz	0...400,00Hz	(j)	
A155	Runterlaufverzögerung, Zeit	0,0s	0...60,0s	(j)	---
A156	PID-Regler Frequenz Sleepmodus aktivieren	0,00Hz	0...400,00Hz;	(j)	---
A157	PID-Regler Wartezeit Sleepmodus aktivieren	0,00Hz	0...25,5s	(j)	---
A158	PID-Regler Wartezeit Sleepmodus ausschalten	0,00Hz	0...400,00Hz;	(j)	---
A161	Frequenz bei Min.-Sollwert Poti, Option NES1-OP	0,00Hz	0...400Hz	(j)	---
A162	Frequenz bei Max.-Sollwert Poti, Option NES1-OP	0,00Hz	0...400Hz	(j)	
A163	Min.-Sollwert Poti, Option NES1-OP	0%	0...100%	(j)	
A164	Max.-Sollwert Option NES1-OP	100%	0...100%	(j)	
A165	Startbedingung Sollwert < A163, Option NES1-OP	01	00: Min.-Frequenz A161 01: 0Hz	(j)	
b001	Wiederanlaufmodus bei Unterspannung / kurzzeitigem Netzausfall	00	00: Störmeldung 01: 0Hz-Start 02: Synchronisierung 03: Synchronisierung+Stopp+Störung	(j)	64
b002	Zulässige Netzausfallzeit	1,0s	0,3...25,0s	(j)	
b003	Wartezeit vor Wiederanlauf bei Unterspannung/Netzausfall	1,0s	0,3...100,0s	(j)	
b004	Kurzzeitiger Netzausfall / Unterspannung im Stillstand	00	00: keine Störmeldung 01: Störmeldung 02: keine Störmeldung im Runterlauf und Stopp	(j)	
b005	Wiederanlaufversuche bei kurzzeitigem Netzausfall	00	00: 16 Versuche 01: unbegrenzt	(j)	65
b007	Minimalfrequenz für Synchronisierung	0,5Hz	0...400,0Hz	(j)	
b008	Wiederanlaufmodus bei Überspannung / Überstrom	00	00: Störmeldung 01: 0Hz-Start 02: Synchronisierung 03: Synchronisierung+Stopp+Störung	(j)	
b010	Wiederanlaufversuche bei Überspannung / Überstrom	3	1...3	(j)	

*n=nicht einstellbar im Betrieb / j=einstellbar im Betrieb / (j)=einstellbar im Betrieb, wenn b031=10

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
b011	Wartezeit vor Wiederanlauf bei Überspannung, Überstrom	1,0s	0,3...100,0s	(j)	64
b012	Elektronischer Motorschutz, Einstellwert	FU-I _{nenn} [A]	0,2...1,0 x FU-Nennstrom [A]	(j)	67
b212	Elektronischer Motorschutz, Einstellwert (2. Parametersatz)	FU-I_{nenn} [A]	0,2...1,0 x FU-Nennstrom[A]	(j)	
b013	Elektronischer Motorschutz, Charakteristik	01	00: quadratisch 01: konstant 02: b015...b020	(j)	
b213	Elektronischer Motorschutz, Charakteristik (2. Parametersatz)	01	00: quadratisch 01: konstant 02: b015...b020	(j)	
b015	Elektronischer Motorschutz / Frequenz 1	0Hz	0...b017 [Hz]	n	
b016	Elektronischer Motorschutz, Auslösestrom 1	0,00A	0...FU-Nennstrom	(j)	
b017	Elektronischer Motorschutz, Frequenz 2	0Hz	b015...b019 [Hz]	n	
b018	Elektronischer Motorschutz, Auslösestrom 2	0,00A	0...FU-Nennstrom	(j)	
b019	Elektronischer Motorschutz, Frequenz 3	0Hz	b017...400Hz	(j)	
b020	Elektronischer Motorschutz, Auslösestrom 3	0,00A	0...FU-Nennstrom	(j)	
b021	Stromgrenze 1, Charakteristik	01	00: inaktiv 01: aktiv Hochlauf und konst. Drehzahl 02: aktiv nur bei konst. Drehzahl	(j)	68
b221	Stromgrenze 1, Charakteristik (2. Parametersatz)	01	00: inaktiv 01: aktiv Hochlauf und konst. Drehz. 02: aktiv nur bei konst. Drehzahl	(j)	
b022	Stromgrenze 1, Einstellwert	FU-I _{nenn} x1,5 [A]	0,2...2,0 x FU-Nennstr. [A]	(j)	
b222	Stromgrenze 1, Einstellwert (2. Parametersatz)	FU-I_{nenn} x1,5[A]	0,2...2,0 x FU-Nennstr. [A]	(j)	
b023	Stromgrenze 1, Runterlaufzeit	1,0s	0,1...3000,0s	(j)	68
b223	Stromgrenze 1, Runterlaufzeit (2. Parametersatz)	1,0s	0,1...3000,0s	(j)	
b024	Stromgrenze 2, Charakteristik	01	00: inaktiv 01: aktiv Hochlauf und konst. Drehzahl 02: aktiv nur bei konst. Drehzahl	(j)	
b025	Stromgrenze 2, Einstellwert	FU-I _{nenn} x 1,5 [A]	0,2...2,0 x FU-Nennstrom [A]	(j)	
b026	Stromgrenze 2, Runterlaufzeit	1,0s	0,1 ... 3000,0s	(j)	
b027	Überstromunterdrückung	01	00: inaktiv 01: aktiv	(j)	
b028	Startstrom für Drehzahl-synchronisierung (b088=01)	FU-I _{nenn} [A]	0,1...2,0 x FU-Nennstrom [A]	(j)	69
b029	Zeitkonstante für Drehzahlsynchronisierung (b088=01)	0,5s	0,1...3000,0s	(j)	
b030	Scan-Startfrequenz für Drehzahlsynchronisierung (b088=01)	00	00: zuletzt gefahrene Frequenz 01: Max.-Frequenz (A004) 02: aktueller Frequenzsollwert	(j)	

*n=nicht einstellbar im Betrieb / j=einstellbar im Betrieb / (j)=einstellbar im Betrieb, wenn b031=10

HITACHI NES1

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
b031	Parametersicherung	01	00: Eingang SFT: Parameter+Sollwert 01: Eingang SFT: nur Parameter 02: Parameter + Sollwert 03: nur Parameter 10: Parameter verstellbar im Betrieb	(j)	69
b034	Warnmeldung Netz-Ein / Betriebszeit (Ausg. ONT/RNT)	0	1...9999. entspr. 10...99.990h 1000...6553 entspr. 100.000...655.350h	(j)	81
b035	Drehrichtung sperren	00	00: beide Richtungen frei 01: Linkslauf gesperrt 02: Rechtslauf gesperrt	n	---
b036	Weicher Anlauf	3	0: inaktiv 1...255: pro Wert ca. 6ms	(j)	---
b037	Anzeigemodus	00	00: alle Funktionen 01: assoziierte Funktionen 03: geänderte Funktionen 04: Basisfunktionen 05: d001-d104	(j)	---
b038	Anzeige nach Netz-Ein	001	000/202: wo zuletzt STR gedrückt 001-060: d001-d060 201: F001 202: NES1-OP:2. Anzeige gemäß b161 (OPE-SRmini:wo zuletzt STR gedrückt)	(j)	---
b050	Geführter Runterlauf bei Not-Aus bzw. Netzausfall	00	00: inaktiv 01: aktiv 02: aktiv, DC-konstant, kein Wiederanlauf nach Netz-Ein 03: aktiv, DC-konstant, Wiederanlauf nach Netz-Ein	n	---
b051	Geführter Runterlauf, DC-Startspannung	220,0V/ 440,0V	NES1-...SBE: 0...400,0V/ NES1-...HBE: 0...800,0V	n	---
b052	Geführter Runterlauf, DC-Spannung für Unterbrechen der Runterlauframpe	360,0V/ 720,0V	NES1-...SBE: 0...400,0V/ NES1-...HBE: 0...800,0V	n	---
b053	Geführter Runterlauf, Runterlaufzeit	1,00s	0,01...300,00s	n	---
b054	Geführter Runterlauf, Frequenzsprung	0,00Hz	0...10,00Hz	n	---
b060	Analogsollwertkomparator Eingang O, Maximalwert	100%	0...100%	j	---
b061	Analogsollwertkomparator Eingang O, Minimalwert	0%	0...100%	j	---
b062	Analogsollwertkomparator Eingang O, Hysterese	0%	0...10%	j	---
b070	Analogsollwertkomparator Eingang O, Sollwert	no	0...100%, no	(j)	---
b078	Zurücksetzen des kWh-Zählers d015	00	00: kWh-Zähler läuft 01: Löschen des kWh-Zählers	j	---
b079	Faktor Anzeigewert d015 (kWh)	1	1...1000	j	---
b082	Startfrequenz	0,50Hz	0,01...9,99Hz	(j)	70
b083	Taktfrequenz	2kHz	2,0...15,0kHz	(j)	70

*n=nicht einstellbar im Betrieb / j=einstellbar im Betrieb / (j)=einstellbar im Betrieb, wenn b031=10

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
b084	Werkseinstellung / Initialisierung	00	00: Initialisierung inaktiv 01: Störmelderegister löschen 02: Werkseinstellung laden 03: Störmelderegister löschen + Werkseinstellung	n	71
b085	Werkseinstellungs-Parameter	01	00: Japan 01: Europa 03: China	n	
b086	Frequenzanzeigefaktor (d007)	1,00	0,01...99,99	j	---
b087	Stop-Taste bei Start/Stop über Eingänge FW/RV	00	00: Taste aktiv 01: Taste inaktiv 02: Stopp nicht möglich, Reset möglich	(j)	---
b088	Motorsynchronisation	00	00: 0Hz-Start 01: Synchronisierung	(j)	69
b089	Belastungs-/Temperaturabhängige Taktfrequenz	00	00: inaktiv 01: aktiv, abhängig v. Ausgangsstrom 02: aktiv, abhängig v. Kühlkörpertemp.	n	70
b091	Stopp-Modus	00	00: Rampe 01: freier Auslauf	(j)	63
b094	Parameterauswahl für Rücksetzen Werkseinstellung	00	00: Alle Parameter 01: außer Ein-/Ausgangskonf. + Kommunikationsparameter	n	71
b100	Frequenz 1	0Hz	0...b102	n	---
b101	Spannung 1	0,0V	NES1-...SBE: 0...300,0V/ NES1-...HBE: 0...600,0V	n	
b102	Frequenz 2	0Hz	b100...b104	n	
b103	Spannung 2	0,0V	NES1-...SBE: 0...300,0V/ NES1-...HBE: 0...600,0V	n	
b104	Frequenz 3	0Hz	b102...b106	n	
b105	Spannung 3	0,0V	NES1-...SBE: 0...300,0V/ NES1-...HBE: 0...600,0V	n	
b106	Frequenz 4	0Hz	b104...b108	n	
b107	Spannung 4	0,0V	NES1-...SBE: 0...300,0V/ NES1-...HBE: 0...600,0V	n	---
b108	Frequenz 5	0Hz	b106...b110	n	
b109	Spannung 5	0,0V	NES1-...SBE: 0...300,0V/ NES1-...HBE: 0...600,0V	n	
b110	Frequenz 6	0Hz	b108...b112	n	
b111	Spannung 6	0,0V	NES1-...SBE: 0...300,0V/ NES1-...HBE: 0...600,0V	n	
b112	Frequenz 7	0Hz	b110...400Hz	n	
b113	Spannung 7	0,0V	NES1-...SBE: 0...300,0V/ NES1-...HBE: 0...600,0V	n	

*n=nicht einstellbar im Betrieb / j=einstellbar im Betrieb / (j)=einstellbar im Betrieb, wenn b031=10

HITACHI NES1

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
b130	Vermeidung von Überspannungsauslösungen im generatorischen Betrieb	00	00: inaktiv 01: aktiv (Bremsrampe unterbrechen) 02: aktiv (Beschleunigung) 03: aktiv im konstanten Betrieb und bei Verzögerung	(j)	72
b131	Grenzwert für Zwischenkreisspannung b130=01/02	360VDC/ 720VDC	NES1-...SBE: 330...395VDC NES1-...HBE: 660...780VDC	(j)	
b132	Runterlaufzeit bei b130=02	1,00	0,1...30,0s	(j)	72
b133	Vermeidung von Überspannungsauslösungen bei b130=01, Regler P-Anteil	0,20	0...5,00	j	
b134	Vermeidung von Überspannungsauslösungen bei b130=01, Regler I-Anteil	1,0	0...150,0s	j	
b150	Interne Anzeige bei Anschluss externer Bedieneinheit	001	d001-d050	j	---
b160	Anzeigewert 1 bei d050	001	d001-d018	j	---
b161	Anzeigewert 2 bei d050	002	d001-d018	j	---
b163	Sollwertänderung unter d001/d007 (A001=02)	01	00: nicht freigegeben 01: freigegeben (C101=01: speichern)	j	---
b164	Rückkehr zur unter b038 angewählten Anzeige	00	00: inaktiv 01: aktiv	j	---
b165	Kommunikationsüberwachung externe Bedieneinheit	02	00: Störmeldung 01: geführter Runterlauf + Störmeldung 02: keine Überwachung 03: freier Auslauf 04: geführter Runterlauf + Stop	j	---
b166	Berechtigung Daten Read/Write	00	00: Read/Write erlaubt 01: Read/Write gesperrt	n	---
b171	Betriebsart Asynchron-Motor / PM-Motor	00	00: Initialisierung inaktiv 01: Asynchron-Motor 03: Permanentmagnet-Motor	n	71
b180	Start Werkseinstellung/ Initialisierung	00	00: Initialisierung inaktiv 01: Initialisierung Start	n	71

*n=nicht einstellbar im Betrieb / j=einstellbar im Betrieb / (j)=einstellbar im Betrieb, wenn b031=10

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
C001	Digitaleingang 1	00 (FW)	00:FW=Rechtslauf 01:RV=Linkslauf 02:CF1=Festfrequenzen BCD, Bit 1 03:CF2=Festfrequenzen BCD, Bit 2 04:CF3=Festfrequenzen BCD, Bit 3	(j)	74
C002	Digitaleingang 2	01 (RV)	06:JG=Tipp-Betrieb (A038, A039) 07:DB=DC-Bremse (Bremsmoment A054) 08:SET=2. Parametersatz 09:2CH=2. Zeitrampe (A092, A093) 11:FRS=Reglersperre	(j)	
C003	Digitaleingang 3	02 (CF1)	12:EXT=Störung extern (Störungsanzeige E12) 13:USP=Wiederanlaufsperr (Störung E13) 15:SFT=Parametersicherung (b031) 18:RS=Reset (C102) 20:STA=Impulsstart	(j)	
C004	Digitaleingang 4	03 (CF2)	21:STP=Impulsstopp (Öffner) 22:F/R=Impulssteuerung/Drehrichtung 23:PID=PID-Aus 24:PIDC=PID I-Anteil löschen	(j)	
C005	Digitaleingang 5	18 (RS)	27:UP= Frequenz erhöhen (A001=02, C104) 28:DWN= Frequenz verringern (A001=02, C104) 29:UDC= Frequenz Reset (A001=02, C104) 31:OPE= Steuerung über Bedienfeld 32:SF1= Festfrequenz 1, A021 33:SF2= Festfrequenz 2, A022 34:SF3= Festfrequenz 3, A023 39:OLR= Stromgrenze 2 (b024...b026) 50:ADD= Frequenz addieren (A046, A145) 51:F-TM= Steuerung über Klemmen 53:KHC= kWh-Zähler d015 Reset 65:AHD= Analogsollwert halten 83:HLD= Speichern der Ausgangsfrequenz 84:ROK= Vorbedingung Start-Befehl 86:DISP= Anzeige Bedieneinheit nur d001 no: keine Funktion	(j)	
C011	Digitaleingang 1 Schließer / Öffner	00		(j)	---
C012	Digitaleingang 2 Schließer / Öffner	00		(j)	
C013	Digitaleingang 3 Schließer / Öffner	00	00: Schließer 01: Öffner	(j)	
C014	Digitaleingang 4 Schließer / Öffner	00		(j)	
C015	Digitaleingang 5 Schließer / Öffner	00		(j)	

*n=nicht einstellbar im Betrieb / j=einstellbar im Betrieb / (j)=einstellbar im Betrieb, wenn b031=10

HITACHI NES1

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
C021	Digitalausgang 11	01 (FA1)	00:RUN=Betrieb 01:FA1= Frequenzsollwert erreicht 02:FA2= Frequenz überschritten (C042,C043) 03:OL= Strom überschritten (C041) 04:OD=PID-Regelabweichung (C044) 05:AL=Störung 06:FA3= Frequenz überfahren (C042,043) 09:UV=Unterspannung 11:RNT=Betriebszeit überschritten (b034) 12:ONT=Netz-Ein-Zeit überschritten (b034) 13:THM=Motor überlastet (C061)	(j)	80
C026	Relais AL0-AL1-AL2	05 (AL)	21:ZS=Drehzahl=0 (C063) 27:ODc=Analog Sollwertkomparator Eingang O 31:FBV=PID-Istwertüberwachung (C052,C053) 32:NDC=Netzwerkfehler (C077) 33:LOG1=Ergeb. Log. Verknüpf. 1 (C142...C144) 41:FR=Startbefehl 42:OHF=Kühlkörper-Übertemperatur (C064) 43:LOC=Strom unterschritten (C039) 50:IRDY=Umrichter bereit 51:FWR=Rechtslauf 52:RVR=Linkslauf 53:MJA=Schwerwiegender Hardwarefehler 54:WCO=Analog Sollwertkomparator Eingang O 58:FREF= Frequenzsollwert über Bedieneinheit 59:REF=Startbefehl über Bedieneinheit 60:SETM=2. Parametersatz angewählt no:Keine Verwendung	(j)	
C027	PWM-Ausgang FM	07	00:Frequenzistwert (0...A004) 01:Motorstrom (0...200%) 03:Frequenzistwert, Impulssignal (0...A004) 04:Ausgangsspannung (0...133%) 05:Aufnahmeleistung (0...200%) 06:Thermische Überlastung (0...100%) 07:LAD-Frequenz (0...A004) 08:Motorstrom, Impulssignal (0...200%), siehe C030 10:Kühlkörpertemperatur (0...200°C)	(j)	
C030	Stromreferenzwert bei C027=08		FU-I _{nenn} [A] 0,2...2,0 x FU-Nennstrom [A]; Frequenz an EO-L=1,44kHz wenn Strom=C030	j	---
C031	Digitalausgang 11 Schließer / Öffner		00: Schließer 01: Öffner	(j)	---
C036	Relais AL0-AL1		01	(j)	---
C038	Signal „Strom unterschritten“ LOC, Charakteristik	01	00: immer aktiv 01: nicht aktiv während Hoch-/Runterlaufphase	(j)	83
C039	Signal „Strom unterschritten“ LOC, Einstellwert	FU-I _{nenn} [A]	0...2,0 x FU-Nennstrom [A]	j	
C040	Signal „Strom überschritten“ OL, Charakteristik	01	00: immer aktiv 01: nicht aktiv während Hoch-/Runterlaufphase	(j)	80
C041	Signal „Strom überschritten“ OL, Einstellwert	FU-I _{nenn} x 1,15 [A]	0...2,0 x FU-Nennstrom [A]	j	
C241	Signal „Strom überschritten“ OL, Einstellwert (2. Parametersatz)	FU-I _{nenn} x1,15 [A]	0...2,0 x FU-Nennstrom [A]	j	

*n=nicht einstellbar im Betrieb / j=einstellbar im Betrieb / (j)=einstellbar im Betrieb, wenn b031=10

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
C042	Signal FA2, FA3, Einstellwert für Hochlauf	0,00Hz	0...400,00Hz	(j)	80
C043	Signal FA2, FA3, Einstellwert für Runterlauf	0,00Hz	0...400,00Hz	(j)	80
C044	Signal „PID-Regelabweichung“ OD, Einstellwert	3,0%	0...100,0%	(j)	81
C052	Signal „PID-Istwertüberwachung“, Maximalwert	100,0%	0...100,0%	(j)	82
C053	Signal „PID-Istwertüberwachung“, Minimalwert	0,0%	0...100,0%	(j)	82
C061	Signal „Motor überlastet“ THM, Einstellwert	90%	0...100%	(j)	81
C063	Signal „Drehzahl=0“ ZS, Einstellwert	0,00Hz	0...100,00Hz	(j)	82
C064	Signal „Kühlkörper-Übertemperatur“ OHF, Einstellwert	100°C	0...110°C	(j)	83
C070	Kommunikationsprotokoll RJ45-Sockel	00	00: RS422 (Parametrierschnittst.) 01: RS485 (Modbus-RTU)	(j)	85
C071	Baudrate	05	04: 4800bps 05: 9600bps 06: 19200bps 07: 38400bps	(j)	
C072	Adresse	1	1...247	(j)	
C074	Parität	00	00: keine Parität 01: gerade Parität 02: ungerade Parität	(j)	
C075	Stoppbits	1	1 oder 2 Stoppbits	(j)	
C076	Verhalten nach Kommunikationsstörung	02	00: Störmeldung E60/E69 01: Stopp, Störmeldung E60/E69 02: Störungen ignorieren 03: freier Auslauf 04: Stopp	(j)	
C077	Zulässiges Timeout	0,00s	0...99,99s	(j)	---
C078	Wartezeit	0ms	0...1000ms	(j)	
C081	Abgleich Analog-Eingang O/OI	100,0%	0...200%	j	52
C091	Debug-Modus	00	Nicht verändern!!!	n	---
C101	Frequenzsollwertvorgabe über Eingänge UP/DWN, Sollwert speichern	00	00: nicht speichern bei Netz-Aus 01: speichern bei Netz-Aus	(j)	84
C102	Reset-Signal	00	00: auf ansteigende Flanke 01: auf abfallende Flanke 02: auf ansteigende Flanke, aktiv nur bei Störung	j	84
C103	Verhalten nach Reset / Netz-Aus	00	00: Start bei 0Hz 01: Synchronisierung	(j)	84
C104	Frequenzsollwertvorgabe über Eingänge UP/DWN, Sollwert aus EEPROM	00	00: 0Hz 01: Sollwert aus EEPROM	(j)	84
C105	Abgleich Ausgang FM	100%	50...200%	j	---

*n=nicht einstellbar im Betrieb / j=einstellbar im Betrieb / (j)=einstellbar im Betrieb, wenn b031=10

HITACHI NES1

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
C130	Einschaltverzögerung Ausgang 11	0,0s	0...100,0s	(j)	---
C131	Ausschaltverzögerung Ausgang 11	0,0s	0...100,0s	(j)	---
C140	Einschaltverzögerung Relais AL0-AL1-AL2	0,0s	0...100,0s	(j)	---
C141	Ausschaltverzögerung Relais AL0-AL1-AL2	0,0s	0...100,0s	(j)	---
C142	Logische Verknüpfung 1, Signalfunktion 1	00	Einstellungen unter C021, C026 (außer LOG1...LOG3, OPO, no)	(j)	82
C143	Logische Verknüpfung 1, Signalfunktion 2	00	Einstellungen unter C021, C026 (außer LOG1...LOG3, OPO, no)	(j)	82
C144	Logische Verknüpfung 1, Operand	00	00: AND 01: OR 02: XOR	(j)	82
C151	Tasten-Empfindlichkeit	10	0...250, no	(j)	---
C152	Scroll-Empfindlichkeit	10	0...20	(j)	---
C155	Erdschlusserkennung	01	00: inaktiv 01: aktiv	(j)	---
C157	Motorphasenausfall-erkennung	00	00: inaktiv 01: aktiv	(j)	---
C160	Reaktionszeit Digitaleingang 1	1	0...200 [x2ms]	(j)	79
C161	Reaktionszeit Digitaleingang 2	1	0...200 [x2ms]	(j)	79
C162	Reaktionszeit Digitaleingang 3	1	0...200 [x2ms]	(j)	79
C163	Reaktionszeit Digitaleingang 4	1	0...200 [x2ms]	(j)	79
C164	Reaktionszeit Digitaleingang 5	1	0...200 [x2ms]	(j)	79
C169	Determinationszeit bei Anwahl von Festfrequenzen	0	0...200 [x10ms]	(j)	79
H003	Motornennleistung	FU- Leis- tung	0,1...5,5kW	n	50
H203	Motornennleistung (2. Parametersatz)	FU- Leis- tung	0,1...5,5kW	n	50
H004	Motorpolzahl	4pol	2, 4, 6, 8pol	n	50
H204	Motorpolzahl (2. Parametersatz)	4pol	2, 4, 6, 8, 10pol	n	50
H006	Motorstabilisierungskonstante	100	0...255	j	85
H206	Motorstabilisierungskonstante (2. Parametersatz)	100	0...255	j	85

*n=nicht einstellbar im Betrieb / j=einstellbar im Betrieb / (j)=einstellbar im Betrieb, wenn b031=10

Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich	*	Seite
H101	PM-Motor, Nennspannung	200/ 400V	200V: 100...240V 400V: 200...480V	n	86
H102	PM-Motor, Motordaten	00	00: Standard (H106...H108) 01: Autotuning (H111...H114)	n	
H103	PM-Motor, Motornennleistung	FU- Leis- tung	0,1 / 0,2 / 0,4 / 0,55 / 0,75 / 1,1 / 1,5 / 2,2 / 3,0 / 3,7 / 4,0 / 5,5 / 7,5 [kW]	n	
H104	PM-Motor, Motorpolzahl	01: 4pol	00:2pol / 01:4pol / 02:6pol / 03:8pol / 04:10pol / 05:12pol...23:48pol	n	
H105	PM-Motor, Motornennstrom	...	0,2...1,0 x FU-Nennstrom [A]	n	
H106	PM-Motor, Motorkonstante R1 Standard H102=00		0,001...655,35 [Ohm]	n	
H107	PM-Motor, Motorkonstante Ld Standard H102=00	Stan- dard	0,001...655,35 [mH]	n	
H108	PM-Motor, Motorkonstante Lq Standard H102=00	H102= 00	0,001...655,35 [mH]	n	
H109	PM-Motor, Motorkonstante Ke Standard H102=00		0,1...6553,5 [mV/(rad/s)]	n	
H110	PM-Motor, Motorkonstante J Autotuning H102=01		0,001...999,000 [kgm ²]	n	
H111	PM-Motor, Motorkonstante R1 Autotuning H102=01	Auto- tuning	0,001...655,35 [Ohm]	n	
H112	PM-Motor, Motorkonstante Ld Autotuning H102=01	H102= 01	0,001...655,35 [mH]	n	
H113	PM-Motor, Motorkonstante Lq Autotuning H102=01		0,001...655,35 [mH]	n	
H114	PM-Motor, Motorkonstante Ke Autotuning H102=01		0,1...6553,5 [mV/(rad/s)]	n	
H116	PM-Motor, Drehzahlregler- Ansprechgeschwindigkeit	100%	1...1000%	n	
H117	PM-Motor, Startstrom	70%	20...100%	n	
H118	PM-Motor, Startzeit	1,00s	0,01...60,00s	n	
H119	PM-Motor, Stabilisierungskonstante	100%	0...120%	n	
H121	PM-Motor, SLV- Minimalfrequenz	8%	0...50%	n	
H122	PM-Motor, Leerlaufstrom	10%	0...100%	n	
H123	PM-Motor, Startmethode	00: Stan- dard	00: Standard 01: Magnetpositionserfassung	n	
H133	PM-Motor, Magnetpositions- erfassungszeit	0,05s	0,03...2,5s	n	
H134	PM-Motor, Magnetpositions- erfassungsspannung	100%	0...120%	n	
H135	PM-Motor, Step-Out-Schutz	00: inaktiv	00: inaktiv 01: Störung 02: 0Hz-Start	n	
H136	PM-Motor, Step-Out-Schwelle	50	1...100%	n	
H141	PM-Motor, Überstrom-Schutz	FU-I _{nenn} x2,35 [A]	1,0...2,50 x FU-Nennstrom [A]	n	
H142	PM-Motor, Überstrom-Schutz bei Start	FU-I _{nenn} x1,8 [A]	1,0...2,50 x FU-Nennstrom [A]	n	

*n=nicht einstellbar im Betrieb / j=einstellbar im Betrieb / (j)=einstellbar im Betrieb, wenn b031=10

5. Beschreibung der Funktionen

5.1 Grundfunktionen

F001	Anzeige/Eingabe Frequenzsollwert	0,00Hz
Einstellbereich	0...400Hz	

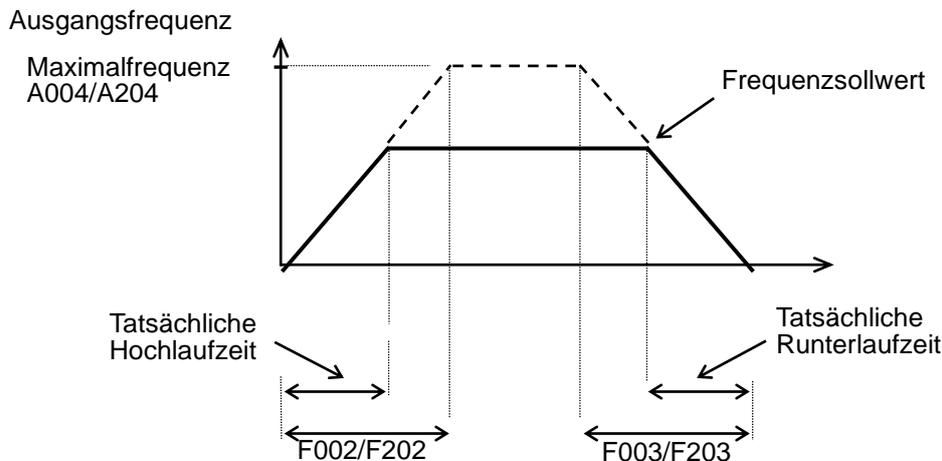
- Anzeige des Frequenzsollwertes. Bei aktiviertem PID-Regler (A071=01): Anzeige des PID-Sollwertes [%].
- Eingabe des Frequenzsollwertes wenn A001=02 (bzw. Eingabe des PID-Reglersollwertes [%] wenn zusätzlich A071=01).
- Eingeben/Verändern von Festfrequenzen (bei Anwahl der Festfrequenzen über die entsprechenden Digitaleingänge)

F002, F202	1. Hochlaufzeit	10,00s
-------------------	------------------------	---------------

F003, F203	1. Runterlaufzeit	10,00s
Einstellbereich	0,01...3600s	

Die Hoch- bzw. Runterlaufzeit bezieht sich auf die eingestellte Endfrequenz (Funktion A004). Außerdem gibt es eine 2. Hoch- bzw. Runterlaufzeit, die auf verschiedene Weise aktiviert werden kann (siehe **Zeitrampen**, Funktion A092...A098; Digitaleingang 2CH). Die minimal mögliche Hoch- bzw. Runterlaufzeit für einen bestimmten Antrieb hängt im Wesentlichen vom Massenträgheitsmoment des anzutreibenden mechanischen Systems ab. Werden diese Zeiten unterschritten, so wird eine Störmeldung ausgelöst (E01...E03 „Überstrom“ oder E07 „Überspannung im Zwischenkreis“).

Bei Ansteuerung von Digitaleingang LAC ist die Zeitrampe inaktiv und der Umrichter folgt direkt dem Frequenzsollwert.



b091=01: bei Stopp wird nicht entsprechend der Runterlaufzeit abgebremst, sondern die Endstufen werden abgeschaltet und der Antrieb läuft unkontrolliert aus.

A001, A201	Frequenzsollwert-Quelle	01
(00)	Integriertes Potentiometer (nur in Verbindung mit einem optionalen Bedienfeld NES1-OP oder OPE-SRmini)	
01	Analogeingang O/OI	
02	Funktion F001	
03	RS485 (ModBus-RTU)	
10	A141...A146	

Außerdem gibt es noch folgende Möglichkeiten:

- Abrufen von programmierten Festfrequenzen über Digitaleingang SF1...SF3 bzw. CF1...CF3 (Funktion A021...A027). Die Festfrequenzen haben vor allen anderen Sollwertquellen Priorität. Sie werden lediglich vom Tipbetrieb übertroffen, der die höchste Priorität besitzt (Funktion A038, Digitaleingang JG).
- Sollwertvorgabe über Eingänge UP (Frequenz erhöhen) und DWN (Frequenz verringern) (A001=02).

Festfrequenzen lassen sich auf zwei Arten programmieren:

- Eingabe der Frequenzen unter Funktion A021...A027.
- Anwahl des entsprechenden Digital-Eingangs CF1...CF3 und Eingabe der gewünschten Frequenz unter Funktion F001. Der eingegebene Wert ist mit Taste STR abzuspeichern.

Digitaleingang F-TM=EIN: Start/Stop und Sollwertvorgabe erfolgen über Steuerklemmen - unabhängig der Einstellung unter A001 / A002.

Digitaleingang OPE=EIN: Start/Stop und Sollwertvorgabe erfolgen über das eingebaute Bedienfeld – unabhängig der Programmierung unter Funktion A001 und A002. Geschieht dies während des Betriebs, so wird der Antrieb zuerst gestoppt

In jedem der o. g. Fälle wird der Sollwert unter Funktion F001 angezeigt.

b163	Sollwertänderung bei d001/d007	00
00	Nicht freigegeben	
01	Freigegeben	

Bei Frequenzsollwertvorgabe über F001 (A001=02) kann der Wert direkt mit d001/d007 geändert werden

 **WARNUNG**

Achtung bei Ausgangsfrequenzen >60Hz! Überprüfen Sie, ob Motor und angeschlossene Maschine für diesen Betriebszustand geeignet sind.

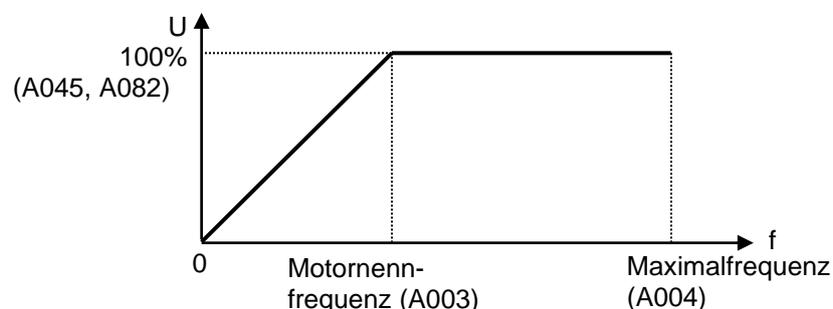
A002, A202	Start-Befehl-Quelle	01
01	Digitaleingänge mit der Funktion FW und RV	
02	Tasten RUN und STOP auf dem Bedienfeld	
03	RS485 (ModBus-RTU)	

Digitaleingang F-TM=EIN: Start/Stop und Sollwertvorgabe erfolgen über Steuerklemmen - unabhängig der Einstellung unter A001 / A002.

Digitaleingang OPE=EIN: Start/Stop und Sollwertvorgabe erfolgen über das eingebaute Bedienfeld – unabhängig der Programmierung unter Funktion A001 und A002. Geschieht dies während des Betriebs, so wird der Antrieb zuerst gestoppt

A004, A204	Maximalfrequenz	50,0Hz
Einstellbereich	30...400Hz	

Die Maximalfrequenz wird bei Erreichen des maximalen Sollwertes ausgegeben.



 **ACHTUNG**

Bei einer Reduzierung von A004 auf Werte, die kleiner sind als A003 wird A003 automatisch auf den gleichen Wert wie A004 reduziert.

5.2 Motordaten

A003, A203	Motornennfrequenz / Eckfrequenz	50,0Hz
Einstellbereich	30...400Hz	

Unter dieser Funktion wird die Ausgangsfrequenz eingegeben, bei der die Ausgangsspannung ihren maximalen Wert annimmt. Im Regelfall ist dies die Nennfrequenz des angeschlossenen Motors (siehe Abbildung unter Funktion A004).

H003, H203	Motorleistung	----kW
Einstellbereich	0,1...5,5kW	

Die Leistung ist dem Typenschild des angeschlossenen Motors zu entnehmen.

H004, H204	Motorpolzahl	4pol
Einstellbereich	2...8pol	

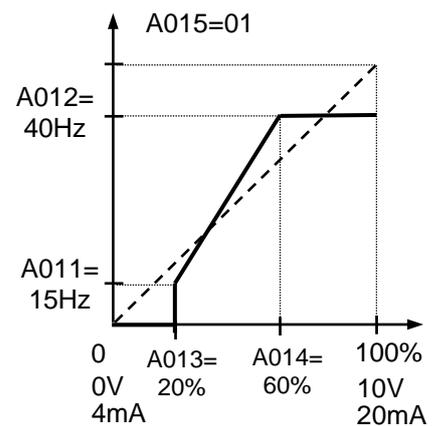
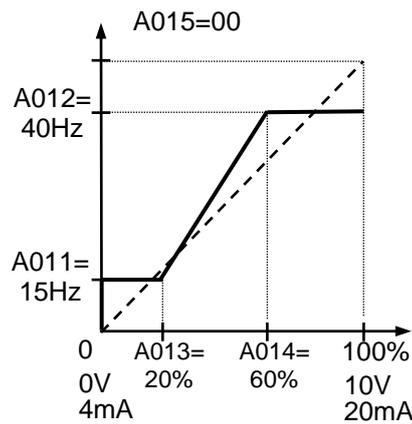
Die Polzahl kann aus der auf dem Motortypenschild angegebenen Nenndrehzahl und Nennfrequenz abgeleitet werden.

Es ist außerdem zu überprüfen, ob die Motornennspannung mit dem unter A082 eingegebenen Wert übereinstimmt (siehe Funktion A081, A082,).

5.3 Skalierung, Abgleich, Filter Analogeingang O / OI (0...10V / 4...20mA)

Beispiel:

A011=15Hz
 A012=40Hz
 A013=20% (2V/4mA)
 A014=60% (6V/12mA)



Sollwertinvertierung

Bei speziellen Anwendungen mag es erforderlich sein, bei minimalem Sollwert (z. B. 0V) die maximale Frequenz bzw. bei maximalem Sollwert (z. B. 10V) die minimale Frequenz zu fahren. Hierzu ist unter A011 die max. Frequenz und unter A012 die min. Frequenz einzugeben. **Achtung! Unter diesen Umständen liegt keine Drahtbruchsicherheit vor! (Unsere Empfehlung: A015=00).**

A011	Frequenz bei Min.-Sollwert an Eingang O/OI	0,00Hz
Einstellbereich	0...400Hz	

Bei aktiviertem PID-Regler (A071=01): **Einstellbereich: 0...100%**

A012	Frequenz bei Max.-Sollwert an Eingang O/OI	0,00Hz
Einstellbereich	0...400Hz	

Bei aktiviertem PID-Regler (A071=01): **Einstellbereich: 0...100%**

A013	Min.-Sollwert an Eingang O/OI	0,00%
Einstellbereich	0...100%	

Der eingegebene Wert bezieht sich auf den max. möglichen Sollwert 10V.

A014	Max.-Sollwert an Eingang O/OI	100%
Einstellbereich	0...100%	

Der eingegebene Wert bezieht sich auf den max. möglichen Sollwert 10V.

A015	Startbedingung Eingang O/OI	01
00	Bei Sollwerten < Min.-Sollwert (A013) wird die unter Funktion A011 programmierte Frequenz gefahren.	
01	Bei Sollwerten < Min.-Sollwert (A013) wird 0Hz ausgegeben.	

PID-Regler

Bei Verwendung des integrierten PID-Regler kann A011...A014 (zusammen mit Funktion A075) zur Skalierung des Istwertsignals auf die Messgröße verwendet werden (Einheit: %). In diesem Fall werden die ursprünglichen Eingabewerte unter A011 und A012 mit dem Faktor unter A075 multipliziert. Bei A011=A012=0% erfolgt die Skalierung direkt über A075.

Beispiel:

A011=20%, A012=100%; Ändern der Eingabe unter A075 von 1,00 auf 0,60: A011=12%, A012=60%:
 0...10V entspricht 12...60%

HITACHI NES1

A016	Filter Analogeingang O/OI	31
Einstellbereich	0...30, 31	

Je größer der hier eingegebene Wert ist, umso größer ist der Filtereffekt gegenüber überlagerten Störfrequenzen – umso länger wird jedoch auch die Reaktionszeit auf Sollwertänderungen.

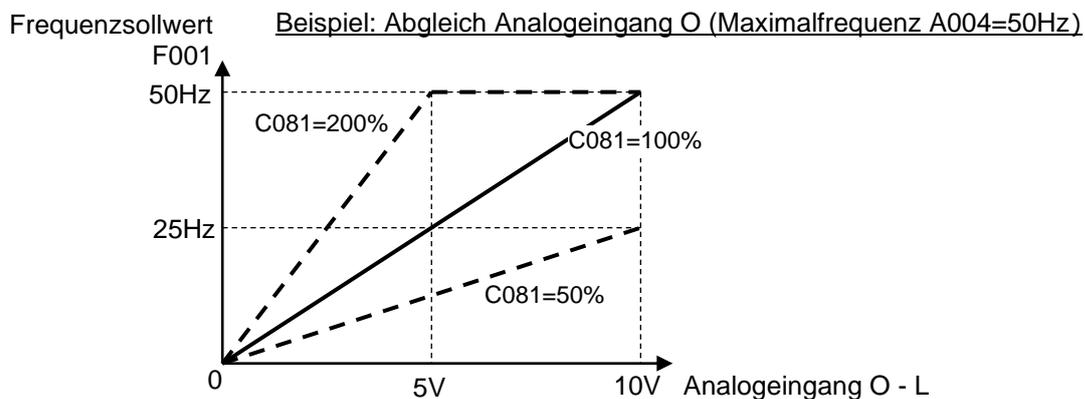
Filterkonstante = 1...30 x 2ms

A016=31: Filterkonstante=500ms, Hysterese +/-0,1Hz (Werkseinstellung)

Eingestellter Wert	01	30
Filterwirkung gegenüber Störfrequenzen	gering	hoch
Reaktionszeit	schnell	langsam

Abgleich des Analogeingangs O/OI erfolgt unter Funktion C081.

C081	Abgleich Analogeingang O/OI	100%
Einstellbereich	0...200%	



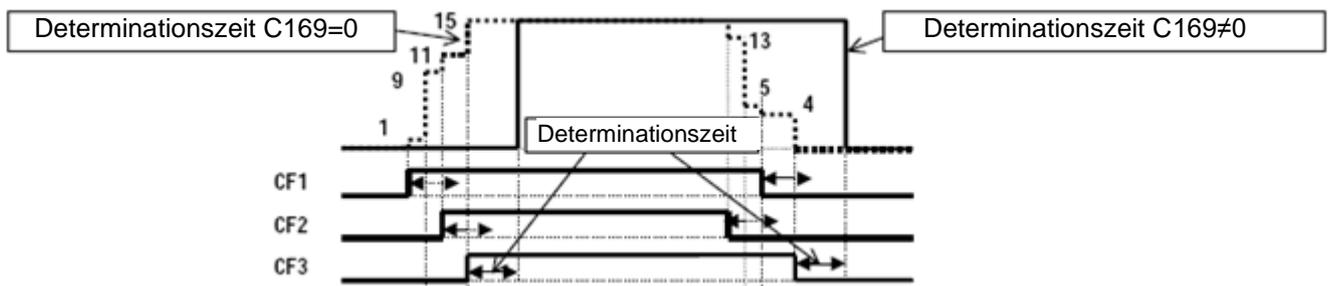
5.4 Festfrequenzen

Festfrequenzen können auf zweierlei Weise über Digital-Eingänge abgerufen werden:

1. Abrufen von bis zu 7 Festfrequenzen (Funktion A21...A27) BCD-codiert über Digital-Eingänge CF1...CF3 (C001...C005=02...05, A019=00).

Eingang	Festfrequenz / Funktion							
	A20*	A21	A22	A23	A24	A25	A26	A27
CF1		EIN		EIN		EIN		EIN
CF2			EIN	EIN			EIN	EIN
CF3					EIN	EIN	EIN	EIN

Zur Vermeidung von unerwünscht ausgelösten Festfrequenzen bei Anlegen des Binärsignals (z. B. durch Kontaktprellen) kann unter C169 eine Determinationszeit eingegeben werden.



2. Abrufen von bis zu 3 Festfrequenzen (Funktion A21...A23) bitweise über die Digital-Eingänge SF1...SF3 (C001...C005=32...34, A019=01). Werden 2 oder mehr Eingänge gleichzeitig angesteuert, so wird die Frequenz mit der niedrigeren Priorität gefahren.

Eingang	Festfrequenz / Funktion			
	A20*	A21	A22	A23
SF1		EIN		
SF2		O	EIN	
SF3		O	O	EIN

O: Signalzustand am entsprechenden Digitaleingang hat keine Auswirkungen

*Wird keiner der Eingänge CF1...CF3 bzw. SF1...SF3 angesteuert so fährt der Frequenzrichter auf die Basisfrequenz (wenn A001=02: Funktion A020) bzw. auf den anstehenden Frequenzsollwert.

Determinationszeit unter Funktion C169 wirkt hierbei nicht.

Die Festfrequenzen besitzen Priorität gegenüber allen anderen Sollwerten. Sie werden lediglich vom Tipp-Betrieb übertroffen, der die höchste Priorität besitzt.

A019	Abrufen der Festfrequenzen	00
00	(Binär) 7 Festfrequenzen binär über Digitaleingänge CF1...CF3	
01	(Bit) 3 Festfrequenzen binär über Digitaleingänge SF1...SF3	

A020, A220	Basisfrequenz	0,00Hz
Einstellbereich	0...400Hz	
Einstellbereich	0...100% bei aktiviertem PID-Regler (A071=01)	

A021	1. Festfrequenz	50,00Hz
Einstellbereich	0...400Hz	
Einstellbereich	0...100% bei aktiviertem PID-Regler (A071=01), Werkseinstellung 100%	

HITACHI NES 1

A022	2. Festfrequenz	35,00Hz
Einstellbereich	0...400Hz	
Einstellbereich	0...100% bei aktiviertem PID-Regler (A071=01), Werkseinstellung 70%	

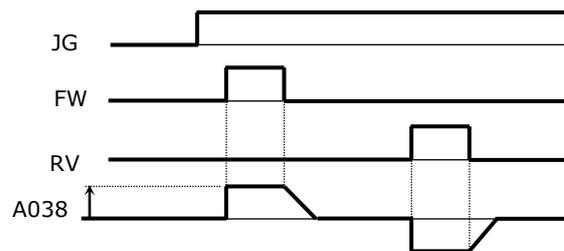
A023	3. Festfrequenz	20,00Hz
Einstellbereich	0...400Hz	
Einstellbereich	0...100% bei aktiviertem PID-Regler (A071=01), Werkseinstellung 40%	

A024...A027	4. Festfrequenz...7. Festfrequenz	0,00Hz
Einstellbereich	0...400Hz	
Einstellbereich	0...100% bei aktiviertem PID-Regler (A071=01), Werkseinstellung 0%	

5.5 Tipp-Betrieb

A038	Tipp-Frequenz	6,00Hz
Einstellbereich	0...9,9Hz	

Der Tipp-Betrieb wird über Eingang JG (C001...C005=06) aktiviert und dient z. B. zum Einrichten einer Maschine im Hand-Betrieb. Da im Tipp-Betrieb die Hochlauframpe nicht aktiv ist, könnte es - wenn die Tipp-Frequenz zu groß gewählt wird - zur Auslösung einer Störmeldung (Überstrom) kommen.

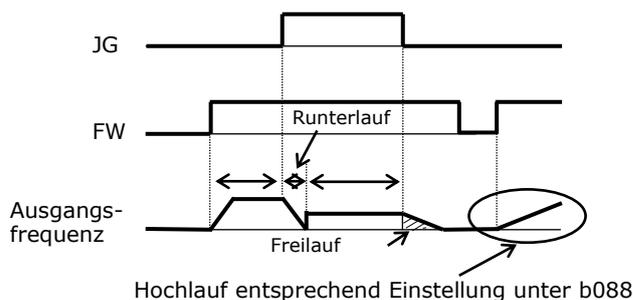


Der Tipp-Betrieb ist nicht möglich, wenn die eingestellte Tipp-Frequenz kleiner ist als die unter b082 eingegebene Startfrequenz.

A039	Tipp-Betrieb, Stopp-Modus	04
00/03	Freilauf	
01/04	Bremsen des Motors an der Runterlauframpe	
02/05	Bremsen des Motors mit der Gleichstrombremse (A051...A055)	

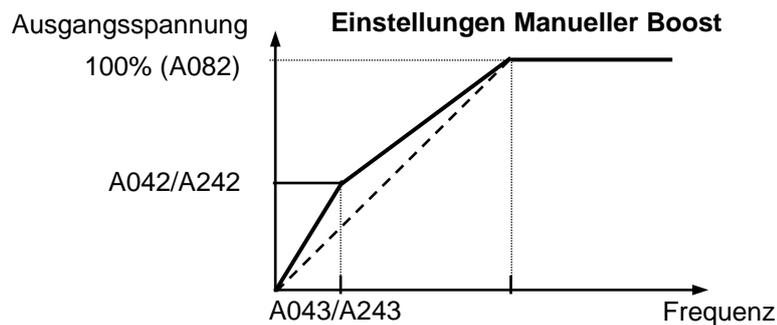
Erfolgt das Signal für den Tipp-Betrieb nachdem ein Startbefehl erfolgte, so reagiert der Frequenzumrichter bei den Eingaben 00, 01 und 02 nicht auf den Tipp-Befehl.

Erfolgt das Signal für den Tipp-Betrieb nachdem ein Startbefehl erfolgte, so bremst der Frequenzumrichter bei den Eingaben 03, 04 und 05 mit der eingestellten Zeitrampe auf 0Hz um dann ohne Rampe auf die Tipffrequenz zu fahren.



5.6 Boost

Der Boost kompensiert den Spannungsabfall am ohmschen Anteil der Ständerwicklung (Motorkonstante R_1) des Motors. Insbesondere bei niedrigen Frequenzen bzw. Spannungen führt dieser Spannungsabfall zu einer nicht unerheblichen Reduzierung des Drehmomentes. Der manuelle Boost hebt die Spannung im Frequenzbereich von der Startfrequenz (Werkseinstellung 0,5Hz) bis zur Eckfrequenz (Werkseinstellung 50Hz) in jedem Betriebszustand (Hochlauf, statischer Betrieb, Runterlauf) an - unabhängig von der Belastung des Motors. Bezugswert ist der unter A082 eingegebene Spannungswert. Beim automatischen Boost erfolgt eine belastungsabhängige Spannungs- und Frequenzanhebung (Schlupfkompensation). Der Grad der Spannungs- und Frequenzanhebung wird mit A046 und A047 eingestellt. Es ist - insbesondere beim manuellen Boost - darauf zu achten, daß der angeschlossene Motor nicht überlastet wird. Eine Spannungsanhebung kann durch einen dadurch hervorgerufenen höheren Strom eine Störmeldung des Frequenzumrichters auslösen. Für den automatischen Boost ist die korrekte Eingabe der Motorleistung (H003) und der Motorpolzahl (H004) wichtig.



Symptom	Maßnahme
Drehmoment zu niedrig bei kleinen Drehzahlen; Motor dreht sich nicht bei kleinen Frequenzen	Manueller Boost: A042 erhöhen Automatischer Boost: A047 erhöhen, A046 erhöhen b083 (Taktfrequenz) verringern
Drehzahleinbruch bei Aufschalten von Last	Automatischer Boost: A047 erhöhen
Drehzahl erhöht sich, wenn Last aufgeschaltet wird.	Automatischer Boost: A047 verringern
Bei Aufschalten von Last geht der Umrichter auf Störung „Überstrom“	Automatischer Boost: A046 verringern, A047 verringern Manueller Boost: A042 verringern

A041, A241	Boost-Charakteristik	00
00	Manueller Boost (A042, A043)	
01	Automatischer Boost (A042, A046, A047)	

A042, A242	Manueller Boost, Spannungsanhebung	1,0%
Einstellbereich	0...20%	

Funktion A042 legt die Höhe der Spannungsanhebung bei 0Hz fest (bezogen auf den unter A082 angewählten Spannungswert).

A043, A243	Manueller Boost, Boostfrequenz	5,0%
Einstellbereich	0...50%	

Der Wert bezieht sich auf die unter A003 eingestellte Eckfrequenz.

A046, A246	Automatischer Boost, Spannungsanhebung	100
Einstellbereich	0...255	

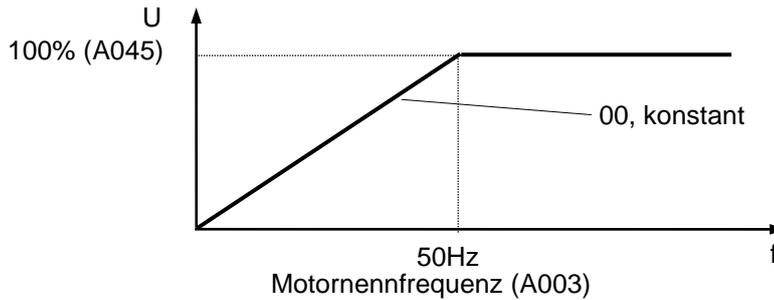
A047, A247	Automatischer Boost, Schlupfkompensation	100
Einstellbereich	0...255	

5.7 U/f-Charakteristik

A044, A244	U/f-Charakteristik	00
00	U/f-Kennlinie, $U \sim f$ (konstant)	
01	U/f-Kennlinie, $U \sim f^{1.7}$ für z. B. für Kreiselpumpen und Ventilatoren	
02	Frei einstellbare U/f-Kennlinie entsprechend Einstellung unter b100...b113	

U/f-Kennlinie, konstant (A044=00)

Die konstante U/f-Kennlinie kann für die meisten Anwendungen verwendet werden. Optimierung wie Drehmomentanhebung und Schlupf-kompensation erfolgen unter Funktion A041, A042, A043, A046, A047.

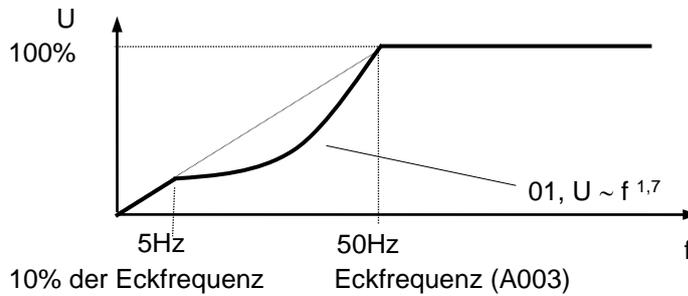


U/f-Kennlinie, $U \sim f^{1.7}$, (A044=01)

Für Anwendungen mit quadratisch ansteigenden Belastungsmomenten wie z. B. Kreiselpumpen und Ventilatoren lässt sich mit dieser U/f-Kennlinie eine reduzierte Leistungsaufnahme des Motors erzielen. Das Anlaufmoment des Motors ist niedrig.

Bei $U \sim f^{1.7}$ setzt sich die U/f-Kennlinie aus folgenden Bereichen zusammen:

- 0...10% der Eckfrequenz: lineares U/f-Verhältnis
- 10...100% Eckfrequenz: $U \sim f^{1.7}$

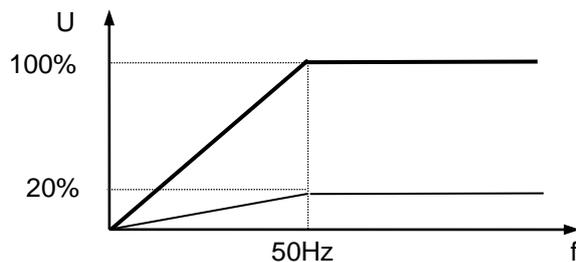


Frei einstellbare U/f-Kennlinie entsprechend Einstellung unter b100...b113 (A044=0)

Siehe *Quick Reference Guide*

A045, A245	Ausgangsspannung	100%
Einstellbereich	20...100%	

Die Ausgangsspannung kann im Bereich von 20...100% bezogen auf den unter A082 eingestellten Wert eingestellt werden.



5.8 Gleichstrombremse



WARNUNG

Die DC-Bremse bewirkt eine zusätzliche Erwärmung des angeschlossenen Motors. Geben Sie als Bremszeit und Bremsmoment möglichst kleine Werte ein. Überprüfen Sie, ob sich der Motor durch den Einsatz der DC-Bremse unzulässig hoch erwärmt.

Die Frequenzumrichter der Serie NES1 verfügen über eine einstellbare Gleichstrombremse. Durch die Aufschaltung einer getakteten Gleichspannung auf die Ständerwicklung des Motors wird ein Bremsmoment erzeugt, das der Rotation des Läufers entgegenwirkt. Mit Hilfe der Gleichstrombremse können hohe Stoppgenauigkeiten bei Positionierantrieben (ohne Drehzahlrückführung) realisiert werden.

Die Gleichstrombremse lässt sich auf zwei Arten einschalten:

1. extern, durch Ansteuern des Digitaleingangs DB (Einstellung unter A051 hat darauf keinen Einfluss).
2. automatisch intern, bei Erreichen einer programmierten Frequenz (A051=01)

A051	DC-Bremse, automatisch aktiv	00
00	DC-Bremse automatisch inaktiv	
01	DC-Bremse automatisch aktiv bei Start und im Runterlauf bei Stop	
02	DC-Bremse automatisch aktiv im Betrieb bei Unterschreiten einer Frequenz	

A052	DC-Bremse, Einschaltfrequenz	0,50Hz
Einstellbereich	0...60Hz	

Bei Unterschreiten der hier programmierten Frequenz im Runterlauf (wenn Stop anliegt!) fällt die DC-Bremse ein.

A053	DC-Bremse, Wartezeit	0,0s
Einstellbereich	0...5s	

Bei Erreichen der unter A052 programmierten Frequenz oder bei Ansteuern des Digital-Eingangs DB werden die Endstufen für die hier eingegebene Wartezeit abgeschaltet. Der Motor läuft in dieser Zeit frei. Nach Ablauf der Zeit fällt die DC-Bremse ein.

A054	DC-Bremse, Bremsmoment	50%
Einstellbereich	0...100%	

100% entspricht ca. 70% FU-Nennstrom.

A055	DC-Bremse, Bremszeit	0,5s
Einstellbereich	0...60s	

Die Bremszeit startet nach Ablauf der Wartezeit (A053).

A056	DC-Bremse, Einschalttrigger	01
00	Einschalten der DC-Bremse durch ansteigende Flanke an Digital-Eingang DB (Wartezeit A053, Bremsmoment A054 und Bremszeit A056 berücksichtigen!)	
01	Einschalten der DC-Bremse durch EIN-Signal an Digital-Eingang DB (Wartezeit A053 und Bremsmoment A054 berücksichtigen!)	

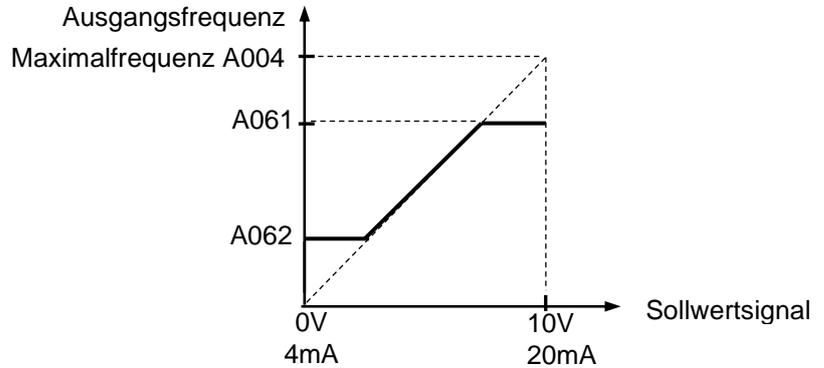
Mit den Funktionen A057 und A058 kann die Gleichstrombremse vor Starten des Motors aktiviert werden.

Durch hohe Taktfrequenzen treten hohe Verlustleistungen in den Endstufen auf. Diese Verlustleistungen haben eine Wärmeentwicklung zur Folge. Daher sollte die Taktfrequenz für den Zeitraum der Gleichstrombremsung unter A059 so niedrig wie möglich gewählt werden. Die Gleichstrombremse bewirkt außerdem eine Wärmeentwicklung im Motor.

5.9 Betriebsfrequenzbereich

Der Frequenzbereich, der durch die unter den Funktionen b082 (Startfrequenz) und A004 (Maximalfrequenz) programmierten Werte festgelegt ist, kann mit den Funktionen A061 und A062 eingeschränkt werden. Sobald der Frequenzrichter einen Startbefehl erhält, fährt er auf die unter A062 programmierte Frequenz. Bei Eingabe von 0Hz ist die entsprechende Funktion unwirksam.

Sollwertvorgabe über Analog-Eingang O /OI



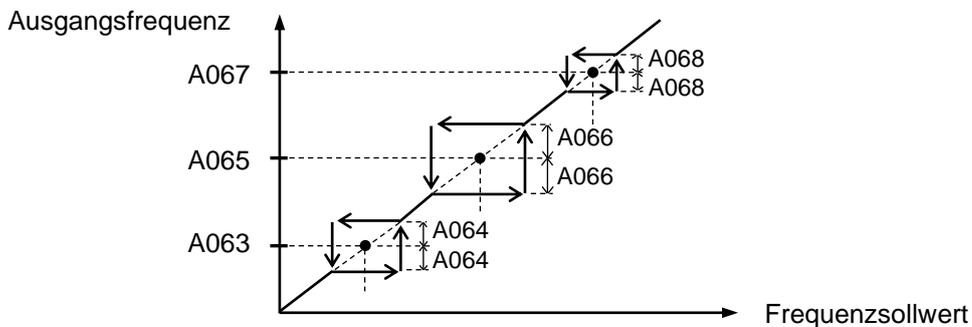
A061, A261	Max. Betriebsfrequenz	0,00Hz
Einstellbereich	0...400Hz	

Bei Eingabe von 0Hz ist die Grenze unwirksam.

A062, A262	Min. Betriebsfrequenz	0,00Hz
Einstellbereich	0...400Hz	

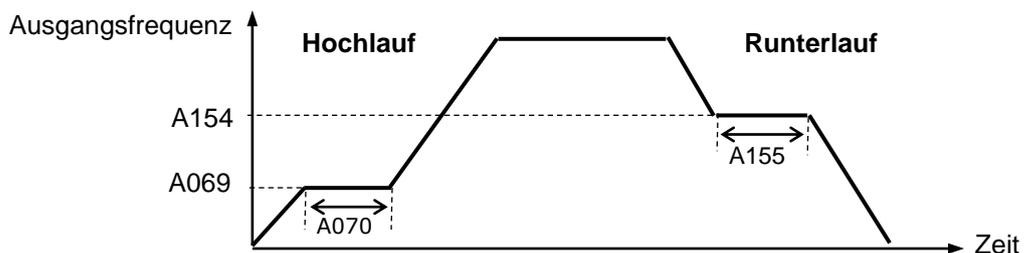
5.10 Frequenzsprünge

Zur Vermeidung von eventuell auftretenden Resonanzen im Antriebssystem besteht die Möglichkeit unter den Funktionen A063...A068 drei Frequenzsprünge zu programmieren.



5.11 Hoch-/Runterlaufverzögerung

Der Hoch-/Runterlauf kann bei Erreichen der unter A069/A154 programmierten Frequenz für die unter Funktion A070/A155 eingegebene Zeit verzögert werden. Wenn z. B. beim Beschleunigen von Systemen mit großen Massenträgheitsmomenten hohe Ströme auftraten kann es von Vorteil sein, bei einer niedrigen Frequenz für einige Sekunden zu „warten“, bis sich der Motorschlupf und somit der Strom verringert hat.



5.12 PID-Regler

Aktivierung des PID-Reglers mit A071=01. Ist zusätzlich einer der Digitaleingänge als PID-Ausparametriert (Funktion C001...C005=23), so kann der Regler über diesen Eingang ausgeschaltet werden. Stellgröße des PID-Reglers ist die Ausgangsfrequenz. Der Stellbereich des Frequenzumrichters ist mit 0Hz (bzw. der unter A062 eingestellten Frequenz) nach unten und mit der unter A004 (bzw. A061) eingegebenen Frequenz nach oben begrenzt. Der **Istwerteingang** wird unter Funktion A076 angewählt. (A076=01: Analogeingang O/OI). Die **Sollwertquelle** wird aus den möglichen Einstellungen 00, 02, 03, 10 unter Funktion A001 ausgewählt. Außerdem kann der Sollwert unter den Funktion A020...A027 als Festwert vorgegeben werden (die Festwerte haben gegenüber allen anderen Sollwerten Priorität; sie werden über Eingang CF1...CF3 oder SF1...SF3 abgerufen). Die Normierung ist in allen Fällen 0...100%. Die Soll- und Istwerte sind in % normiert. Skalierung des Istwertsignals auf die Messgröße erfolgt über A011...A014. Alle soll- und istwertbezogenen Eingabewerte d004, F001, A011, A012, A020...A027 werden mit dem unter A075 eingegebenen Faktor multipliziert (Werkseinstellung A075=1).

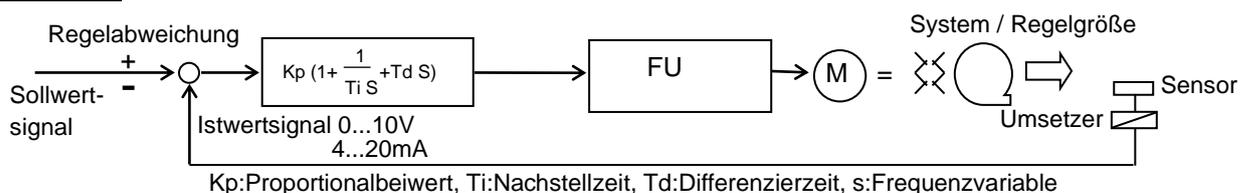
Beispiel: A011=20%, A012=100%, Ändern der Eingabe unter A075 von 1,00 auf 0,60, A011=12%, A012=60%, 0...10V entspricht 12...60%. Bei A011=A012=0% erfolgt die Skalierung direkt über A075.

Aus diesem Grund muss der Regler zuerst unter Funktion A071 aktiviert werden, bevor alle anderen Funktionen eingestellt werden.

Der I-Anteil des PID-Reglers lässt sich über Digital-Eingang PIDC zurücksetzen (Funktion C001...C005, Eingabe 24; Achtung! Nur zurücksetzen, wenn PID-Regler ausgeschaltet ist!)

F001: Anzeige Sollwert, d004: Anzeige Istwert

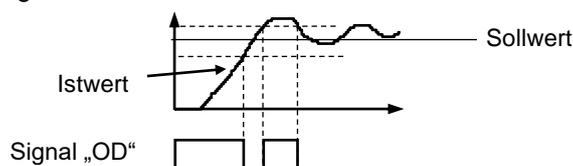
Blockschaltbild



Ausgangssignale

OD 04 PID-Regelabweichung
C021, C026=04

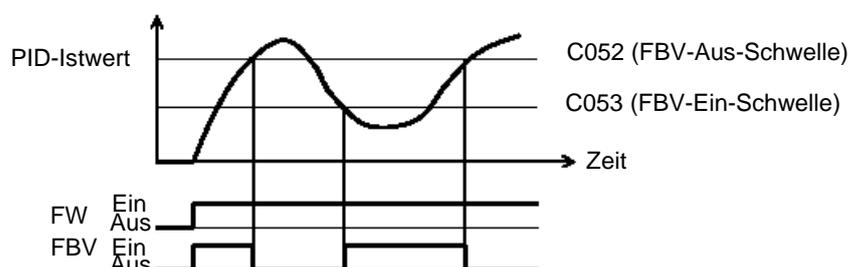
Signal wenn die Abweichung zwischen dem eingestellten Sollwert und dem zurückgeführten Istwert größer ist als der unter Funktion C044 eingestellte Wert.



FBV 31 PID- Istwertüberwachung
C021, C026=31

Signalwechsel wenn die unter C052 / C053 programmierte Regelabweichung außerhalb der eingestellten Bereiche sind.

FBV=AUS: PID-Istwert > C052
 FBV=EIN: PID-Istwert < C053



PID-Regler-Optimierung

Istwert folgt dem Sollwert nur sehr langsam → A072 erhöhen

Istwert ist nicht stabil obwohl er dem Sollwert schnell folgt → A072 verringern, A073 erhöhen

Es dauert zu lange bis Istwert = Sollwert → A073 verringern

Ausregelzeit ist zu lang, obwohl die Verstärkung A072 erhöht wurde → A074 erhöhen

Istwert ist nicht stabil nachdem A072 erhöht wurde → A074 verringern

Beispiel: Sollwertvorgabe und Istwerterfassung über Analogsollwert 0...10V.

A076=01 Istwerterfassung über Analogeingang O

A001=01 Sollwertvorgabe über Analogeingang OI

Beispiel: Sollwertvorgabe über ModBus-RTU

100% entsprechen 10000 (Auflösung 0,01%). Wert schreiben in Register-Adresse 0006h. Diese Adresse kann gelesen oder geschrieben werden.

A071	PID-Regler aktiv	00
00	PID-Regler inaktiv	
01	PID-Regler aktiv, keine Reversierung bei negativen Ergebnissen der PID-Kalkulation	
02	PID-Regler aktiv, Reversierung bei negativen Ergebnissen der PID-Kalkulation	

A072	PID-Regler, P-Anteil	1,00
Einstellbereich	0...25	

A073	PID-Regler, I-Anteil	1,0s
Einstellbereich	0...3600s	

A074	PID-Regler, D-Anteil	0,00s
Einstellbereich	0...100s	

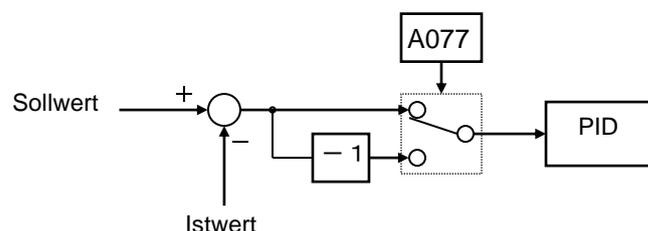
A075	PID-Regler, Anzeigefaktor	1,00
Einstellbereich	0,01...99,99	

Die Anzeige des Istwertes kann mit einem Faktor multipliziert werden, damit anstelle von 0...100% auch prozessrichtige Größen angezeigt werden.

A076	PID-Regler, Eingang Istwertsignal	01
01	Analogeingang O	
02	RS485	
10	gemäß A141...A146	

Auswahl des Istwertsignals kann entweder über Analogeingang O/OI, RS485 (Register-Adresse 0006h), oder als Ergebnis einer arithmetischen Operation gemäß A141...A146 erfolgen.

A077	PID-Regler, Invertierung	00
00	Standard (Istwert>Sollwert=Frequenz verringern)	
01	Invertierung (Istwert>Sollwert=Frequenz erhöhen)	

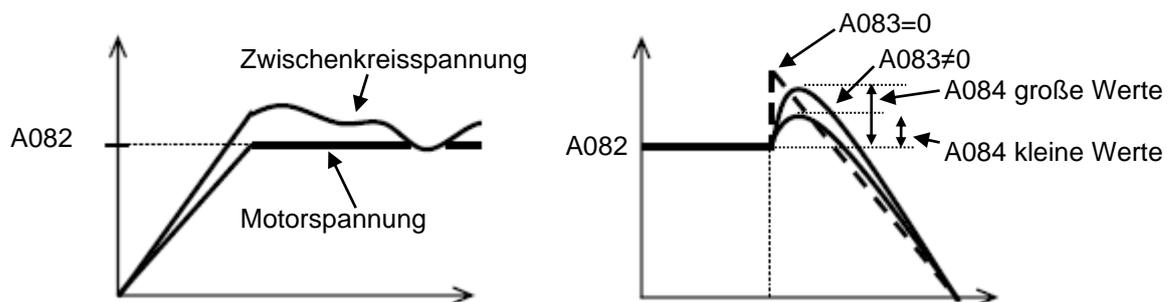


5.13 Automatische Spannungsregelung AVR

Die AVR-Funktion (Automatic Voltage Regulation) bewirkt eine Stabilisierung der Motorspannung bei schwankender Zwischenkreisspannung (z. B. durch ein instabiles Netz oder wegen Zwischenkreisspannungseinbrüchen bzw. Überhöhungen auf Grund kurzer Hoch- bzw. Runterlaufzeiten) um so ein hohes Drehmoment - insbesondere während des Hochlaufs - aufrechtzuerhalten.

Der generatorische Motorbetrieb (ohne AVR-Funktion) bewirkt in der Verzögerungsphase - insbesondere bei sehr kurzen Runterlaufzeiten - eine Anhebung der Zwischenkreisspannung, die wiederum eine entsprechende Erhöhung der Motorspannung zur Folge hat. Diese höhere Motorspannung bewirkt höhere Verluste im Motor und eine Erhöhung des Bremsmoments und der Bremsleistung. Aus diesem Grund kann z. B. unter Funktion A081 die AVR-Funktion für die Runterlaufphase inaktiviert werden (A081=02).

Die entsprechende Spannung wird unter Funktion A082 (Motorspannung / Netzspannung) eingestellt.



A081, A281	AVR-Funktion, Charakteristik	02
00	AVR-Funktion aktiv im gesamten Betrieb	
01	AVR-Funktion nicht aktiv	
02	AVR-Funktion nicht aktiv im Runterlauf (evtl. höheres Bremsmoment möglich)	
A082, A282	Motorspannung / Netzspannung	200V / 400V
Einstellbereich	...SBE: 200...240V ...HBE: 380...480V	
A083	AVR-Funktion, Zeit	0,03s
Einstellbereich	0,000...1,000	
A084	AVR-Funktion, Verstärkung Runterlauf	100%
Einstellbereich	50...200%	

Die Nennspannung des Motors ist dem Typenschild des angeschlossenen Motors zu entnehmen. **Achten Sie auf die richtige Verdrahtung des Motors im Klemmkasten!**

Ist die Netzspannung höher als die Motornennspannung, so geben Sie hier die Netzspannung ein und reduzieren Sie die Ausgangsspannung unter Funktion A045 auf die Motornennspannung.

Beispiel: Netzspannung = 440V, Motornennspannung = 400V. Geben Sie hier die Netzspannung (440V) ein und reduzieren Sie die Ausgangsspannung unter Funktion A045 auf $400V/440V \times 100\% = 90\%$. Zur Erhöhung des Bremsmomentes, Verwendung kürzerer Runterlaufzeiten und Vermeidung der Störmeldung „Überspannung E07“ kann entweder die AVR-Funktion im Runterlauf deaktiviert (A081=02) oder mit Funktion A083 und A084 angepasst werden.

5.14 Energiesparbetrieb

A085	Energiesparbetrieb	00
00	Normalbetrieb	
01	Energiesparbetrieb.	

Der Energiesparbetrieb ist speziell für Pumpen- und Lüfteranwendungen mit reduzierter Drehmomentenkennlinie entwickelt worden. Die Ausgangsspannung wird automatisch der Belastung des Motors angepasst und so überschüssige Leistung vermieden. Die Reaktionszeit der Energiesparregelung kann unter Funktion A086 eingestellt werden. **Achtung!** Bei aktiviertem Energiesparbetrieb und einer plötzlichen Lastaufschaltung kann der Motor „kippen“ und der Frequenzumrichter eine Störung „Überstrom“ auslösen.

Folgendes ist beim Energiesparbetrieb zu beachten: Ist die Last für den Umrichter zu groß, **wird die Beschleunigungszeit verlängert.**

Die Hochlauf- bzw. Runterlaufzeit kann, entsprechend der Anwendung, variieren.

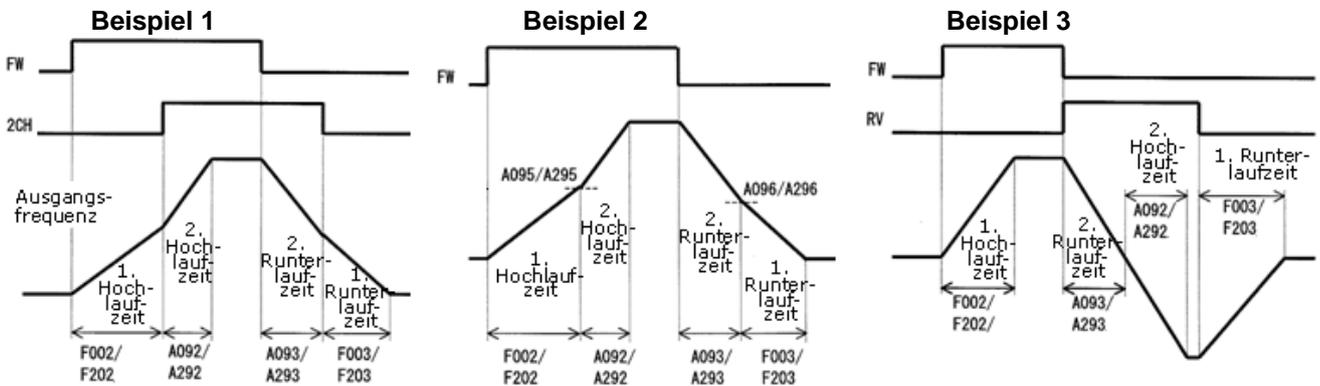
Bei Frequenzsollwertvorgabe über einen Analogeingang (O/OI), den Analogfilter auf 500ms (A016=31) einstellen, **ansonsten arbeitet der Energiesparbetrieb nicht einwandfrei.**

A086	Energiesparbetrieb, Reaktionszeit	50,0%
Einstellbereich	0...100%	

Eingestellter Wert: 0.....100
Reaktionszeit: langsam.....schnell
Genauigkeit: hoch.....niedrig

5.15 Zeitrampen

Während des Betriebs kann von den unter Funktion F002 bzw. F003 eingestellten Zeitrampen auf die unter A092 und A093 programmierten Zeitrampen umgeschaltet werden. Dies kann entweder mit Hilfe eines externen Signals an Digital-Eingang 2CH zu einem beliebigen Zeitpunkt erfolgen (A094=00) oder bei Erreichen von bestimmten, fest eingegebenen Frequenzen (A094=01, A095, A096).
 Digitaleingang LAC=EIN: Ignorieren der eingestellten Zeitrampen. Die Ausgangsfrequenz folgt unmittelbar dem Frequenzsollwert



A094, A294	Umschalten von 1. Zeitrampe auf 2. Zeitrampe	00
00	Umschalten über externes Signal an Digitaleingang 2CH (Beispiel 1)	
01	Umschalten bei Erreichen von A095 bzw. A096 (Beispiel 2)	
02	2. Zeitrampe nur aktiv bei Reversierung (Beispiel 3)	

A097	Hochlaufcharakteristik	00
00	linear	
01	S-Kurve	
02	U-Kurve	
03	U-Kurve invertiert	

A98	Runterlaufcharakteristik	00
00	linear	
01	S-Kurve	
02	U-Kurve	
03	U-Kurve invertiert	

A131	Ausprägung der Kurvenform (A097=01,02,03)	02
Einstellbereich	1...10.	

A132	Ausprägung der Kurvenform (A098=01,02,03)	02
Einstellbereich	0...10	

b091	Stop-Modus	00
00	bei einem Stop-Befehl wird der Antrieb mit der aktuell aktiven Runterlauframpe abgebremst.	
01	bei einem Stop-Befehl läuft der Antrieb frei aus	

5.16 Automatischer Wiederanlauf nach Störung



WARNUNG

Diese Funktion bewirkt ein selbständiges Wiederanlaufen des Frequenzumrichters und somit des Antriebs bei einer Störung nach Ablauf der eingestellten Wartezeit - wenn ein Startbefehl weiterhin anliegt. Es ist sicherzustellen, dass im Falle eines Wiederanlaufs keine Personen gefährdet werden.

In der Werkseinstellung führt jede Störung zur Auslösung einer Störmeldung. Ein automatischer Wiederanlauf nach Auftreten folgender Störmeldungen ist möglich:

Überstrom (E01...E04, max. 3 Wiederanlaufversuche in 10 Min., danach Störmeldung). Einstellung für Wiederanlauf unter Parameter b008.

Überpannung (07, max. 3 Wiederanlaufversuche in 10 Min., danach Störmeldung).

Einstellung für Wiederanlaufmodus unter Parameter b008.

Unterspannung, Kurzzeitiger Netzausfall (E09, E16, max. 16 Wiederanlaufversuche 10 Min., danach Störmeldung). Einstellung für Wiederanlaufmodus unter Parameter b001.

Anzeige wenn der automatische Wiederanlauf aktiv ist: □□□□

b001	Wiederanlaufmodus bei Unterspannung/Netzausfall	00
-------------	--	-----------

Verhalten des Frequenzumrichters bei kurzzeitigen Netzausfall oder Unterspannung:

00	der Frequenzumrichter geht bei jeder der o. g. Störungen auf Störung
01	ein Neustart mit der Startfrequenz erfolgt nach der unter b003 eingestellten Zeit
02	nach der unter b003 eingestellten Zeit synchronisiert sich der Frequenzumrichter auf den drehenden Motor und beschleunigt ihn entsprechend der eingegebenen Hochlaufzeit auf den Sollwert. Da dieses Verfahren der Synchronisierung nach dem Prinzip der Erfassung der Induktionsspannung funktioniert, darf der Motor nur einige Sekunden spannungsfrei gewesen sein und die Motordrehzahl nicht weiter als auf die Hälfte der Motornenndrehzahl abgefallen sein. (Beispiel 1) . Sonst erfolgt ein 0Hz-Start.
03	nach der unter b003 eingestellten Zeit synchronisiert sich der Frequenzumrichter auf den drehenden Motor, stoppt ihn entsprechend der eingestellten Runterlaufzeit und zeigt die Störmeldung im Display an. Da dieses Verfahren der Synchronisierung nach dem Prinzip der Erfassung der Induktionsspannung funktioniert, darf der Motor nur einige Sekunden spannungsfrei gewesen sein und die Motordrehzahl nicht weiter als auf die Hälfte der Motornenndrehzahl abgefallen sein.

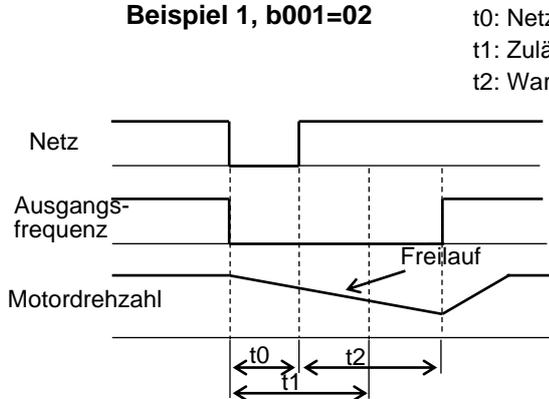
Auch bei gewünschter Synchronisierung (b001=02, 03) kann unter folgenden Bedingungen trotzdem ein 0Hz-Start erfolgen:

- die Motordrehzahl ist geringer als die halbe Motornenndrehzahl
- die vom Motor induzierte Spannung ist zu gering

b002	Zulässige Netzausfallzeit	1,0s
Einstellbereich	0,3...25s	

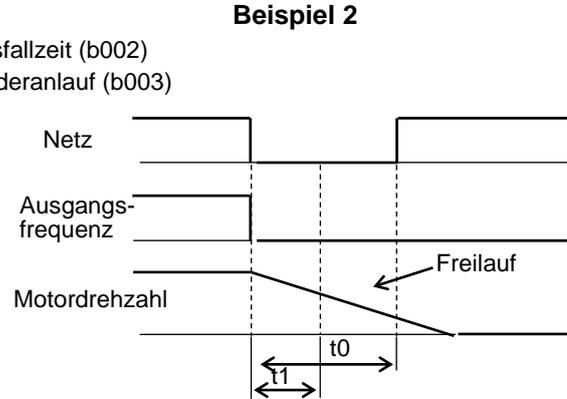
Zulässige Netzausfallzeit ohne Auslösen der Störmeldung Unterspannung E09 (**Beispiel 1**). Wenn die Netzausfallzeit länger ist als die hier eingegebene Zeit geht der Frequenzumrichter auf Störung (**Beispiel 2**).

Beispiel 1, b001=02



Die Netzausfallzeit ist kürzer als die unter b002 programmierte Zeit. Nach Ablauf von t2, Synchronisierung auf die Motordrehzahl und Hochlauf auf die Motordrehzahl

Beispiel 2



Die Netzausfallzeit ist länger als die unter b002 programmierte Zeit. Der Frequenzumrichter geht auf Störung

b003	Wartezeit vor Wiederanlauf bei Unterspannung / Netzausfall	1,0s
Einstellbereich	0,3...100s	

Wartezeit nach einer Störung Unterspannung / Kurzzeitiger Netzausfall vor Aktivierung des automatischen Wiederanlaufes.

Es ist zu empfehlen, die Wartezeit vor Wiederanlauf unter Funktion b003 länger einzustellen als die Dauer der zu erwartenden Unterspannung bzw. des zu erwartenden Netzausfalls.

b004	Unterspannung/Netzausfall im Stillstand	00
00	der Frequenzumrichter geht bei kurzzeitigem Netzausfall oder Unterspannung im Stillstand nicht auf Störung	
01	der Frequenzumrichter geht bei kurzzeitigem Netzausfall oder Unterspannung im Stillstand auf Störung	
02	der Frequenzumrichter geht bei kurzzeitigem Netzausfall oder Unterspannung während des Runterlaufens oder im Stillstand nicht auf Störung	

Programmierung des Digitalausgangs bzw. des Relais´ erfolgt unter Funktion C021, C026.

b005	Wiederanlaufversuche bei kurzzeitigem Netzausfall	00
00	16 Wiederanlaufversuche bei kurzzeitigem Netzausfall	
01	die Anzahl der Wiederanlaufversuche bei kurzzeitigem Netzausfall ist unbegrenzt	

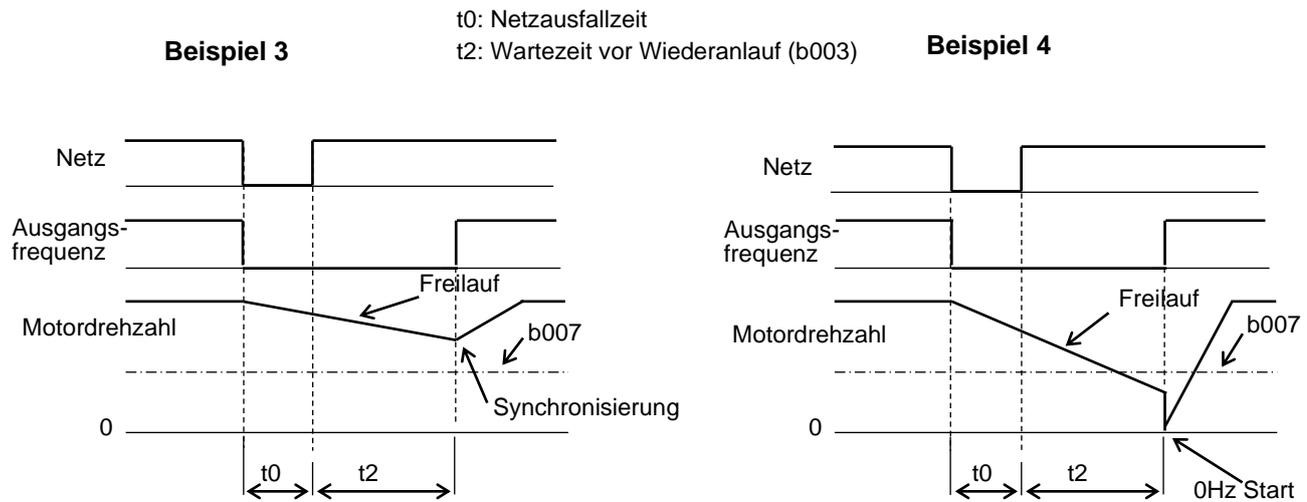
b007	Minimalfrequenz für Synchronisierung	0,50Hz
Einstellbereich	0...400Hz	

Für die Synchronisierung gilt:

Wenn die der Drehfrequenz des Motors entsprechende Frequenz höher ist als die unter b007 programmierte Frequenz synchronisiert sich der Frequenzumrichter auf die Motordrehzahl und beschleunigt auf den Sollwert (b001=02, **Beispiel 3**).

HITACHI NES 1

Wenn die der Drehfrequenz des Motors entsprechende Frequenz niedriger ist als die unter b007 programmierte Frequenz startet der Frequenzumrichter bei 0Hz (**Beispiel 4**).



b008	Wiederanlaufmodus bei Überspannung / Überstrom	00
-------------	---	-----------

Verhalten des Frequenzumrichters bei Überspannung oder Überstrom:

00	der Frequenzumrichter geht bei jeder der o. g. Störungen auf Störung
01	ein Neustart mit der Startfrequenz erfolgt nach der unter b003 eingestellten Zeit
02	nach der unter b011 eingestellten Zeit synchronisiert sich der Frequenzumrichter auf den drehenden Motor und beschleunigt ihn entsprechend der eingegebenen Hochlaufzeit auf den Sollwert. Da dieses Verfahren der Synchronisierung nach dem Prinzip der Erfassung der Induktionsspannung funktioniert, darf der Motor nur einige Sekunden spannungsfrei gewesen sein und die Motordrehzahl nicht weiter als auf die Hälfte der Motornendrehzahl abgefallen sein. Sonst erfolgt ein 0Hz-Start.
03	nach der unter b011 eingestellten Zeit synchronisiert sich der Frequenzumrichter auf den drehenden Motor, stoppt ihn entsprechend der eingestellten Runterlaufzeit und zeigt die Störmeldung im Display an. Da dieses Verfahren der Synchronisierung nach dem Prinzip der Erfassung der Induktionsspannung funktioniert, darf der Motor nur einige Sekunden spannungsfrei gewesen sein und die Motordrehzahl nicht weiter als auf die Hälfte der Motornendrehzahl abgefallen sein.

b010	Wiederanlaufversuche bei Überspannung / Überstrom	3
Einstellbereich	1...3	

b011	Wartezeit vor Wiederanlauf bei Überstrom/-spannung	1,0s
Einstellbereich	0,3...100,0s	

Wartezeit nach einer Störung Überstrom/Überspannung vor Aktivierung des automatischen Wiederanlaufes.

Es ist zu empfehlen, die Wartezeit vor Wiederanlauf unter Funktion b011 länger einzustellen als z. B. die Dauer der zu erwartenden Überspannung.

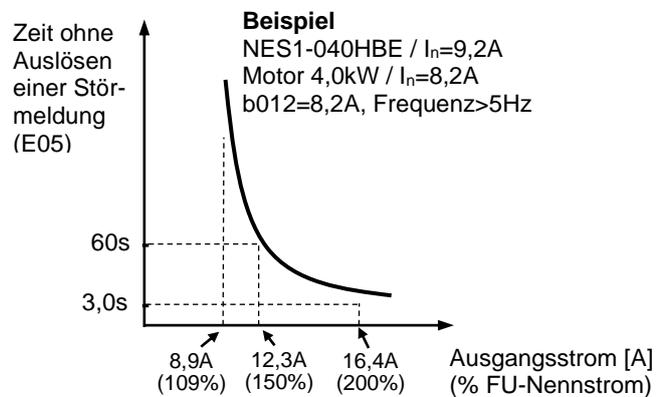
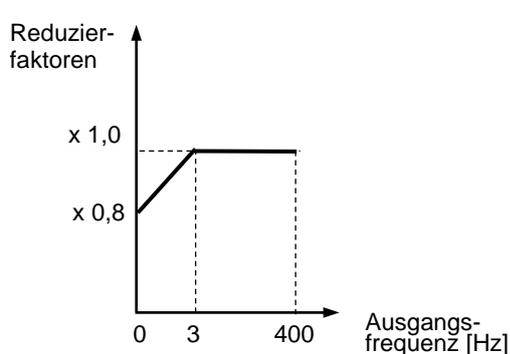
5.17 Elektronischer Motorschutz

Die Frequenzumrichter der Serie NES1 können den angeschlossenen Motor mittels einer elektronischen Bimetallnachbildung auf Überlastung überwachen. Der elektronische Motorschutz wird über Funktion b012 auf den Nennstrom des Motors abgestimmt. Bei Eingabewerten > Motornennstrom kann der Motor nicht über diese Funktion überwacht werden. Setzen Sie in diesem Fall Kaltleiter oder Thermokontakte in den Motorwicklungen ein. Bei Auslösen des elektronischen Motorschutzes wird die Meldung E05 angezeigt.

Unter Funktion C061 kann ein Überlast-Schwellwert eingegeben werden, bei dessen Erreichen bzw. Überschreiten der entsprechend programmierte Digital-Ausgang bzw. das Relais geschaltet wird (Funktion C021 / C026=13).

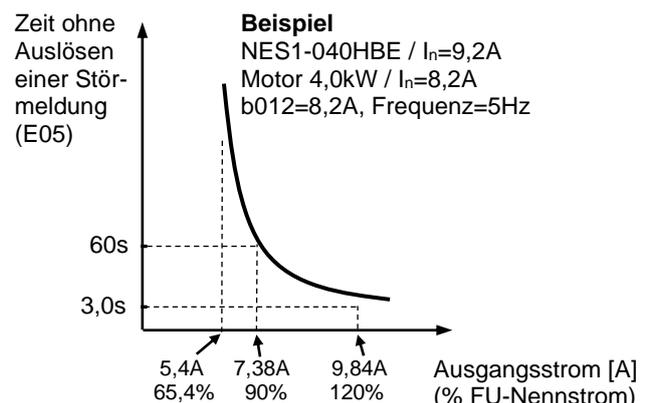
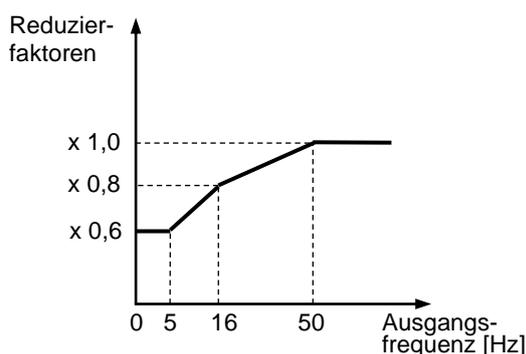
b012, b212	Elektronischer Motorschutz, Einstellwert	FU-I_{nenn} [A]
Einstellbereich	0,2...1,0 x FU-Nennstrom [A]	

Auslösecharakteristik „konstantes Moment“ (b013=01)



Achtung! Achten Sie darauf, dass der Ausgangsstrom nicht dauerhaft über dem Frequenzumrichternennstrom liegt, da sonst die Lebensdauer der Zwischenkreiskondensatoren und Endstufen verringert wird.

Auslösecharakteristik „quadratisch ansteigendes Moment“ (b013=00)



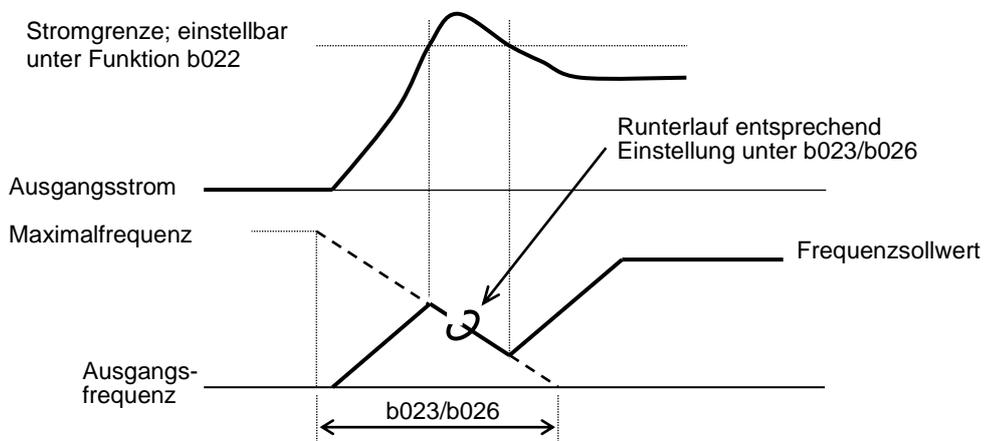
Die Auslösecharakteristik des Motorschutzes kann auf die Drehmomentcharakteristik der angetriebenen Maschine angepasst werden.

b013, b213	Elektronischer Motorschutz, Auslösecharakteristik	01
00	Auslösecharakteristik für quadratisch ansteigendes Belastungsmoment	
01	Auslösecharakteristik für konstantes Belastungsmoment	
02	Auslösecharakteristik frei einstellbar unter den Funktionen b015...b020	

5.18 Stromgrenze

Die Stromgrenze ermöglicht eine Begrenzung des Motorstroms z. B. beim Beschleunigen von großen Massenträgheitsmomenten wie z. B. Ventilatoren oder Zentrifugen. Sobald der Ausgangsstrom die unter dieser Funktion eingestellte Stromgrenze überschreitet, beendet der Frequenzumrichter den Frequenzanstieg in der Beschleunigungsphase oder verringert die Ausgangsfrequenz während des statischen Betriebs, um den Laststrom zu reduzieren (die Zeitkonstante für Regelung an der Stromgrenze wird unter Funktion b023 bzw. b026 eingegeben). Sobald der Ausgangsstrom unter die eingestellte Stromgrenze fällt, wird die Frequenz wieder angehoben und auf den eingestellten Sollwert gefahren. Die Hochlaufzeit fällt dann entsprechend länger aus. Die Stromgrenze kann für die Beschleunigungsphase inaktiviert werden so dass zur Beschleunigung kurzzeitig größere Ströme zugelassen werden (siehe Funktion b021 bzw. b024). Unter den Funktionen b024...b026 lässt sich eine 2. Stromgrenze programmieren, die über Digitaleingang OLR abgerufen werden kann.

Die Stromgrenze kann das Auslösen einer Störmeldung und Abschalten durch plötzlichen Überstrom z. B. auf Grund eines Kurzschluss nicht verhindern. Eine wirkungsvolle Reduzierung des Anlaufstroms beim Beschleunigen von großen Massenträgheitsmomenten wird durch eine Verlängerung der Hochlaufzeit erzielt.



b021, b221	Stromgrenze 1, Charakteristik	01
00	Stromgrenze nicht aktiv	
01	Stromgrenze aktiv in jedem Betriebszustand	
02	Stromgrenze zur Erzielung höherer Anlaufströme nicht aktiv in der Hochlaufphase	

b022, b222	Stromgrenze 1, Einstellwert	$FU-I_{nenn} \times 1,5 [A]$
Einstellbereich	0,2...2,0 x FU-Nennstrom [A]	

Bei Erreichen der hier eingestellten Stromgrenze wird die Frequenz reduziert.

b023, b223	Stromgrenze 1, Runterlaufzeit	1,00s
Einstellbereich	0,1...3000s	

Die Runterlaufzeit bezieht sich auf den Runterlauf von der Maximalfrequenz bis Erreichen von 0Hz. Ist dieser Wert zu klein gewählt kann es bei Erreichen der Stromgrenze und Reduzierung der Frequenz entsprechend der hier eingegebenen Zeit zur Auslösung einer Störung E07 (Überspannung im Zwischenkreis) kommen.

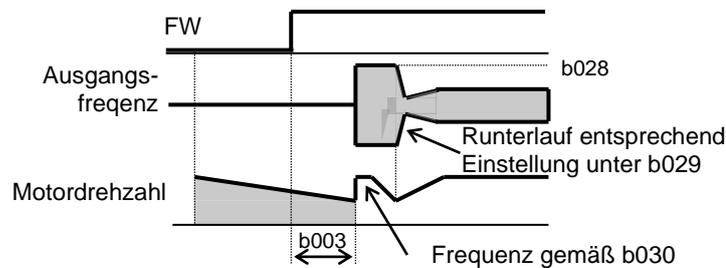
b027	Überstromunterdrückung	01
00	Überstromunterdrückung nicht aktiv	
01	Überstromunterdrückung aktiv	

Bei $b027=01$ wird das Auslösen von Störmeldungen auf Grund von Überstrom verhindert. Da bei aktiver Überstromunterdrückung das Drehmoment reduziert ist empfohlen wir diese Funktion nicht in Verbindung mit Hubantrieben zu verwenden.

5.19 Synchronisierung auf die Motordrehzahl

b088	Motorsynchronisierung	00
00	Keine Synchronisierung (0Hz-Start)	
01	Synchronisieren auf die Motordrehzahl durch aktives Erfassen der Motordrehzahl	

Synchronisieren auf die Motordrehzahl nach Ablauf der unter Funktion b003 programmierten Wartezeit durch aktives Erfassen der Motordrehzahl. Da dieses Verfahren unabhängig von der Motorinduktionsspannung arbeitet, kann es auch dann angewendet werden, wenn der Motor sehr lange spannungsfrei gewesen ist und keine messbare Induktionsspannung generiert.



b028	Startstrom für Drehzahlsynchronisierung	FU-I_{nenn}
Einstellbereich	0,2...2,0 x FU-Nennstrom [A]	

b029	Zeitkonstante für Drehzahlsynchronisierung	0,5s
Einstellbereich	0,1...3000s	

b030	Scan-Startfrequenz für Drehzahlsynchronisierung	00
00	Zuletzt gefahrene Frequenz	
01	Maximalfrequenz (A004)	
02	Aktueller Frequenzsollwert	

b003	Wartezeit vor Wiederanlauf bei Unterspg./Netzausfall	1,0s
Einstellbereich	0,3...100s	

C103	Verhalten nach Reset / Netz-Aus	00
00	Start bei 0Hz	
01	Synchronisierung auf Motordrehzahl	

5.20 Parametersicherung

Die Parametersicherung schützt eingegebene Parameter vor Verlust durch Überschreiben. Bei aktivierter Parametersicherung können keine Parameter verändert werden (siehe Funktion b031).

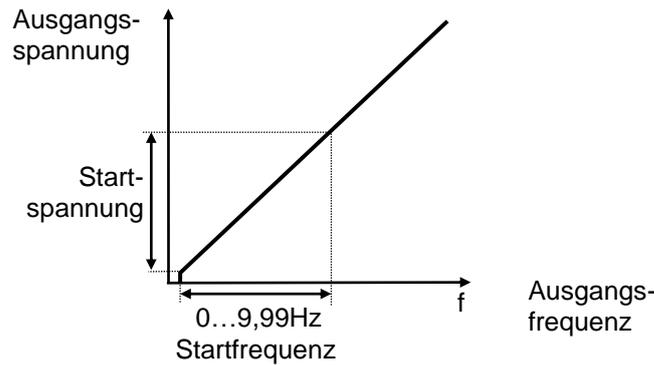
b031	Parametersicherung	01
00	Parametersicherung über Digitaleingang SFT; mit Ausnahme von b031 sind alle anderen Funktionen gesperrt	
01	Parametersicherung über Digitaleingang SFT; alle Funktionen gesperrt mit Ausnahme von: b031, F001, A020 (A220), A021...A027, A038	
02	Parametersicherung; mit Ausnahme von b031 sind alle Funktionen gesperrt	
03	Parametersicherung; mit Ausnahme von folgenden Funktionen sind alle Funktionen gesperrt: b031, F001, A020 (A220), A021...A035, A038.	
10	Viele Parameter sind während des Betriebes einstellbar (siehe Übersicht der Funktionen)	

5.21 Startfrequenz

b082	Startfrequenz	0,50Hz
Einstellbereich	0,01...9,99Hz	

Sobald der Frequenzrichter ein Startsignal und einen Sollwert erhält, der gleich oder größer als die eingestellte Startfrequenz ist, wird der Motor mit der Startfrequenz gestartet.

Eine Anhebung der Startfrequenz kann z. B. zur Überwindung einer hohen Haftreibung des Antriebes oder der angeschlossenen Maschine erforderlich sein. Bei hohen Startfrequenzen kann es zur Auslösung einer Störmeldung (E02) kommen.



5.22 Taktfrequenz

b083	Taktfrequenz	2,0kHz
Einstellbereich	2,0...15,0kHz	

Hohe Taktfrequenzen verursachen niedrigere Motorgeräusche und geringere Verluste im Motor - jedoch höhere Verluste in den Endstufen und größere Störungen auf den Netz- und Motorleitungen. Außerdem können höhere Taktfrequenzen den Ableitstrom auf den Motorleitungen erhöhen.

Der maximal mögliche Dauer-Ausgangsstrom wird bei einigen Typen durch die Taktfrequenz und die Umgebungstemperatur beeinflusst. Siehe hierzu in Kapitel 2. Montage die angegebenen Diagramme.

b089	Belastungs-/Temperaturabhängige Taktfrequenz	00
00	Funktion nicht aktiv, Taktfrequenz bleibt konstant	
01	Reduzierung der Taktfrequenz in Abhängigkeit des Motorstroms	
02	Reduzierung der Taktfrequenz in Abhängigkeit der Kühlkörpertemperatur	

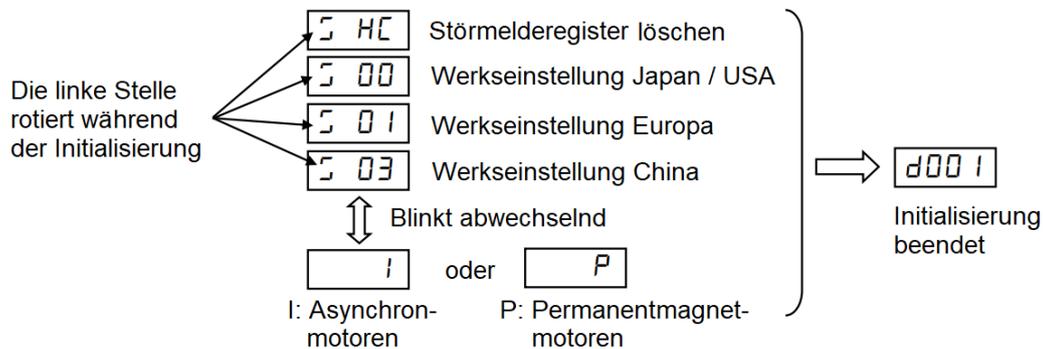
5.23 Initialisierung

b084	Werkseinstellung / Initialisierung	00
00	Initialisierung inaktiv	
01	Störmelderegister löschen	
02	Werkseinstellung	
03	Störmelderegister löschen + Werkseinstellung	

Bei Auslieferung sind alle Frequenzumrichter der Serie NES1 initialisiert, d. h. sie sind mit den Parametern der werksseitigen Grundeinstellung programmiert. Die Geräte können jederzeit wieder in diese Grundeinstellung zurückprogrammiert werden.

Gehen Sie bitte wie folgt vor:

- Vergewissern Sie sich, dass unter Funktion b085 der Parameter 01 abgespeichert ist (01 ⇒ bei Initialisierung werden die Daten für die Europa-Ausführung geladen).
- Geben Sie unter Funktion b084 Parameter 02 oder 03 ein und speichern Sie diesen Wert mit Taste SET ab.
- Geben Sie unter Funktion b094 an, welche Parameter in die Grundeinstellung zurückgesetzt werden sollen und speichern Sie diesen Wert mit Taste SET ab (b094=00: alle Parameter).
- Geben Sie unter Funktion b180 Parameter 01 ein, um den Initialisierungsvorgang nach speichern dieses Wertes mit der Taste SET auszulösen.
- Die Initialisierung wird wie folgt angezeigt:



Aktivierung Betriebsart PM-Motoren: b171=03, b180=01

Der Eingabewert unter Funktion C081 wird nicht initialisiert:

b085	Werkseinstellungsparameter	01
00	Japan / USA	
01	Europa	
03	China	

b094	Parameterauswahl Rücksetzen Werkseinstellung	00
00	Alle Parameter	
01	Außer Ein-/Ausgangskonfiguration + Kommunikationsparameter	

Mit diesem Parameter kann ausgewählt werden, welche Werte zurückgesetzt werden sollen

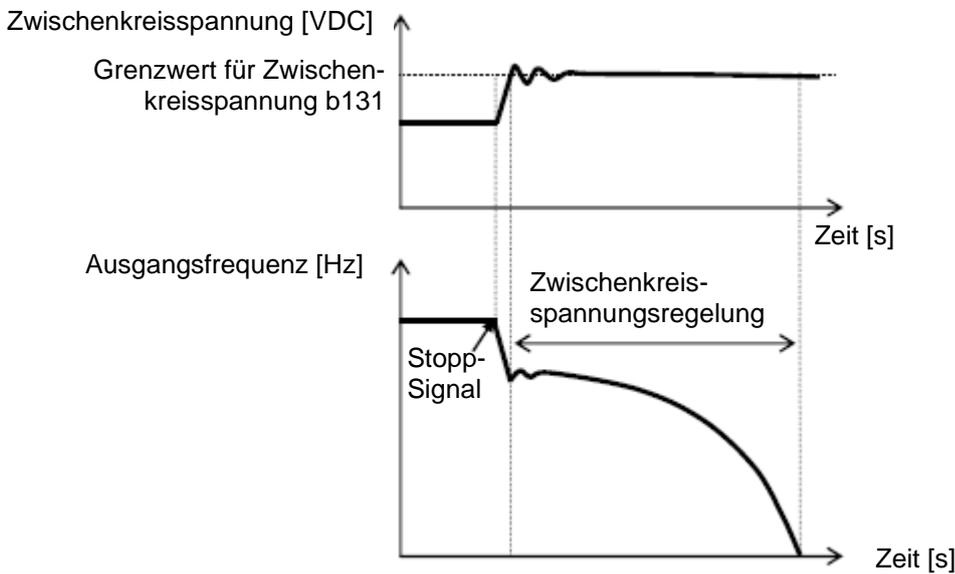
b171	Betriebsart Asynchron-Motor / Permanentmagnet-Motor	00
00	Initialisierung inaktiv	
01	Asynchron-Motor	
03	Permanentmagnet-Motor	

b180	Start Werkseinstellung/Initialisierung	00
00	Initialisierung inaktiv	
01	Initialisierung Start	

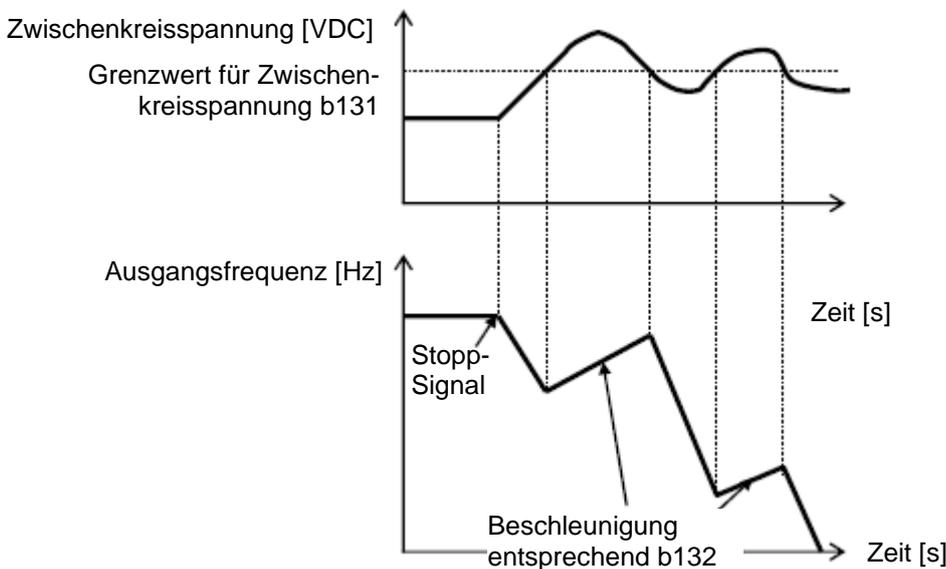
5.24 Vermeiden von Überspannungsauslösungen im generatorischen Betrieb

b130	Vermeiden von Überspannungsauslösungen	00
00	Vermeiden von Überspannungsauslösungen nicht aktiv	
01	Vermeiden von Überspannungsauslösungen aktiv durch entsprechende Verlängerung der Runterlaufzeit und Konstanthalten der Zwischenkreisspannung auf den Wert unter b131.	
02	Vermeiden von Überspannungsauslösungen aktiv durch entsprechende Beschleunigung des Antriebes.	
03	Charakteristik wie Einstellung 02, Funktion aktiv auch bei konstanter Geschwindigkeit. Achtung! Motor wird beschleunigt!	

b130=01: Der Antrieb wird in kürzest möglicher Zeit abgebremst, wobei die Zwischenkreisspannung mittels PI-Regler auf den unter b131 eingestellten Wert geregelt wird. Steigt die Spannung auf Werte > b131, dann wird die Runterlaufzeit verlängert. Bei Werten < b131 wird die Runterlaufzeit verkürzt. P-Anteil und I-Anteil des PI-Reglers werden unter b133 und b134 eingestellt. Eine Verkürzung der Reaktionszeit wird durch Erhöhen von b133 und Verringern von b134 erzielt. **Achtung!** Zu hohe Werte für die Verstärkung b133 bzw. zu kleine Werte für die Integrationszeit b134 können zur Auslösung einer Störung führen.



b130=02: Der Antrieb wird in kürzest möglicher Zeit abgebremst wobei bei Überschreiten der unter b131 eingestellten Zwischenkreisspannung der Motor gemäß b132 beschleunigt wird. Fällt die Zwischenkreisspannung wieder unter den Wert von b131, dann wird der Antrieb wieder verzögert.



b131	Grenzwert für Zwischenkreisspannung	380V / 720V DC
Einstellbereich	SBE: 330...390VDC HBE: 660...780VDC	

Dieser Wert muss größer sein als die Zwischenkreisspannung des Frequenzumrichters im unbelasteten Zustand ($U_{DC} = \text{Eingangsspannung} \times \sqrt{2}$; bei einer Eingangsspannung von 230V beträgt die Zwischenkreisspannung ca. 327VDC und bei einer Eingangsspannung von 400V beträgt die Zwischenkreisspannung ca. 566VDC).

b132	Hochlaufzeit bei b132=02	1,00s
Einstellbereich	0,1...30s	

Dieser Wert muss immer in Relation zum Massenträgheitsmoment der Last gesetzt werden. Bei kleinen Werten für b132 kann es zur Auslösung einer Störung „Überstrom“ kommen.

b133	Vermeiden von Überspannungsauslösungen, P-Anteil	0,20
Einstellbereich	0...5	

P-Anteil des PI-Reglers werden bei b130=01.

b134	Vermeiden von Überspannungsauslösungen, I-Anteil	1,0s
Einstellbereich	0...150s	

I-Anteil des PI-Reglers werden bei b130=01.

5.25 Digitaleingänge 1...5

Die Digitaleingänge 1...5 können unter Funktion C001...C005 mit verschiedenen Funktionen belegt werden. Jeder Eingang kann mit jeder Funktion belegt werden. Eine Funktion kann nicht doppelt - auf zwei Steuereingänge gleichzeitig - programmiert werden. Die Eingänge können unter Funktion C011...C015 wahlweise als Öffner oder Schließer programmiert werden. In der Werkseinstellung sind alle Eingänge als Schließer programmiert.

Übersicht über die Funktionen der programmierbaren Digitaleingänge

Symbol	Parameter	Funktion
FW	00	Start Rechtslauf

Start/Stop Rechtslauf (A002=01)

RV	01	Start Linkslauf
----	----	-----------------

Start/Stop Linkslauf (A002=01)

CF1	02	Abrufen von Festfrequenzen (BCD, Bit 1)
-----	----	---

CF2	03	Abrufen von Festfrequenzen (BCD, Bit 2)
-----	----	---

CF3	04	Abrufen von Festfrequenzen (BCD, Bit 3)
-----	----	---

Eingang	Festfrequenz / Funktion							
	A20*	A21	A22	A23	A24	A25	A26	A27
CF1		EIN		EIN		EIN		EIN
CF2			EIN	EIN			EIN	EIN
CF3					EIN	EIN	EIN	EIN

Wird keiner der Eingänge CF1...CF3 angesteuert so fährt der Frequenzumrichter auf die Basisfrequenz (wenn A001=02: Funktion A020) bzw. auf den anstehenden Frequenzsollwert.

Zur Vermeidung von unerwünscht ausgelösten Festfrequenzen bei Anlegen des Signals (z. B. durch Kontaktprellen) kann unter C169 eine Determinationszeit eingegeben werden.

JG	06	Tipp-Betrieb
----	----	--------------

Der Tippbetrieb dient z. B. zum Einrichten einer Maschine im Handbetrieb. Er erfolgt über die Eingänge FW bzw. RV, wenn gleichzeitig der Eingang JG angesteuert wird. Bei einem Start-Befehl wird die unter Funktion A038 programmierte Frequenz direkt auf den Motor geschaltet - die Hochlauframpe ist nicht aktiv. Für den Stop sind unter Funktion A039 verschiedene Betriebsarten wählbar:

- 1.) Der Motor läuft frei aus
- 2.) Der Motor wird entsprechend der Runterlauframpe verzögert
- 3.) Der Motor wird mit der Gleichstrombremse abgebremst (siehe Funktion A054, A055, A059)

Der Tipp-Betrieb ist nicht möglich, wenn die eingestellte Tipp-Frequenz kleiner ist als die unter Funktion b082 eingegebene Start-Frequenz.

DB	07	Gleichstrombremse
----	----	-------------------

Mit Hilfe der Gleichstrombremse (DC-Bremse) können hohe Stopgenauigkeiten bei Positionier-antrieben realisiert werden. Die DC-Bremse kann sowohl über diesen Eingang als auch automa-tisch im Runterlauf bei Erreichen einer bestimmten Frequenz aktiviert werden (siehe hierzu Funktion A051). Bremsmoment und Wartezeit werden unter den Funktionen A053 und A054 eingestellt (siehe A051 ... A059).

SET	08	2. Parametersatz
-----	----	------------------

Mit Hilfe des 2. Parametersatzes kann der Frequenzumrichter z. B. auf die Parameter zum Betrieb eines 2. Motors umgeschaltet werden. Umschalten auf den 2. Parametersatz erfolgt nur im Stillstand, wenn 0Hz erreicht wird (es genügt nicht, dass der Sollwert 0Hz ist, es darf kein Start-Befehl FW oder RV anliegen). Die Parametersatzumschaltung funktioniert nicht wenn der Befehl gleichzeitig mit dem Start-Befehl erfolgt. Der Befehl für die Parametersatzumschaltung muss vorher erfolgen. Der 2. Parametersatz (**F2xx, A2xx, bxx, Cxx, Hxx**) umfasst alle der unten aufgeführten Funktionen.

- 1. Hochlaufzeit, **F202**
- 1. Runterlaufzeit, **F203**
- Frequenzsollwertvorgabe, **A201**
- Start/Stop-Befehl, **A202**
- Motornennfrequenz/Eckfrequenz, **A203**
- Maximalfrequenz, **A204**
- Basisfrequenz, **A220**
- Boost-Charakteristik, **A241**
- % Manueller Boost, **A242**
- Max. Boost bei %Eckfrequenz, **A243**
- Arbeitsverfahren, U/f-Charakteristik, **A244**
- Ausgangsspannung, **A245**
- Spannungsanhebung für automatischen Boost, **A246**
- Frequenzanhebung für automatischen Boost, **A247**
- Max. Betriebsfrequenz, **A261**
- Min. Betriebsfrequenz, **A262**
- AVR-Funktion, Charakteristik, **A281**
- Motorspannung / Netzspannung, **A282**
- 2. Hochlaufzeit, **A292**
- 2. Runterlaufzeit, **A293**
- Umschaltung von 1. auf 2. Zeitrampe, **A294**
- Umschaltung von 1. auf 2. Hochlaufzeit, **A295**
- Umschaltung von 1. auf 2. Runterlaufzeit, **A296**
- Elektronischer Motorschutz/Einstellwert, **b212**
- Elektronischer Motorschutz/Charakteristik, **b213**
- Stromgrenze 1, Charakteristik, **b221**
- Stromgrenze 1, Einstellwert, **b222**
- Stromgrenze 1, Zeitkonstante, **b223**
- Signal „Strom überschritten“ OL, Einstellwert, **C241**
- Motorleistung, **H203**
- Motorpolzahl, **H204**
- Motorstabilisierungskonstante, **H206**

2CH	09	2. Zeitrampe
-----	----	--------------

2.Hoch/Runterlaufzeit (Funktion A092, A093). Umschaltung auch während des Betriebes möglich.

FRS	11	Reglersperre
-----	----	--------------

Die Motorspannung wird sofort abgeschaltet - der Motor läuft frei aus.

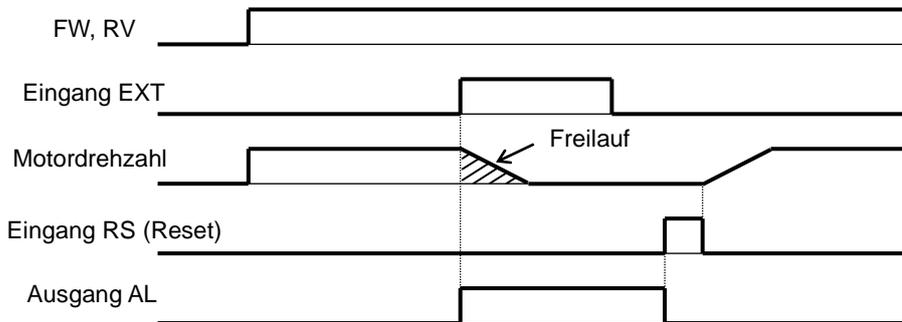
Weitere Informationen siehe *Quick Reference Guide*.

HITACHI NES1

EXT 12 Störung extern

Bei Ansteuerung dieses Eingangs wird eine Störmeldung ausgelöst (E12, z.B. als Eingang für Thermokontakte zu verwenden). Die Störmeldung wird mit Reset quittiert.

Achtung! Nach Reset erfolgt ein sofortiges Wiederanlaufen, wenn ein Startbefehl (FW bzw. RV) anliegt.



USP 13 Wiederanlaufsperr

Die Wiederanlaufsperr verhindert das unkontrollierte Wiederanlaufen des Frequenzumrichters, wenn - nach Netz-Aus - die Netzspannung wiederkehrt und gleichzeitig - oder unmittelbar danach - ein Start-Befehl anliegt. In diesem Fall wird folgende Störmeldung angezeigt: E13

Weitere Informationen siehe *Quick Reference Guide*.

SFT 15 Parametersicherung

Die Parametersicherung schützt eingegebene Parameter vor Verlust durch Überschreiben. Bei aktivierter Parametersicherung können keine Parameter verändert werden (siehe Funktion b031).

RS 18 Reset (Zurücksetzen von Störmeldungen)

Quittierung einer Störmeldung und Zurücksetzen des Störmelderelais'. Wird in der werksseitigen Grundeinstellung (C102=00) ein Reset während des Betriebs gegeben, so werden die Endstufen abgeschaltet und der Motor läuft frei. (siehe Funktion b003, b007, C102, C103).

C102=	Beschreibung
00	Fehlerquittierung auf ansteigende Flanke an RS. Die Endstufen werden abgeschaltet, wenn RS während des Betriebs erfolgt (Werkseinstellung)
01	Fehlerquittierung auf abfallende Flanke an RS. Die Endstufen werden abgeschaltet, wenn RS während des Betriebs erfolgt
02	Fehlerquittierung auf ansteigende Flanke an RS. Die Endstufen werden nicht abgeschaltet, wenn RS während des Betriebs erfolgt – der Motorbetrieb wird nicht unterbrochen

C103=	Beschreibung
00	0Hz-Start (b088=00)
01	Synchronisieren auf Motordrehzahl durch aktives Erfassen der Motordrehzahl (siehe b088=01)

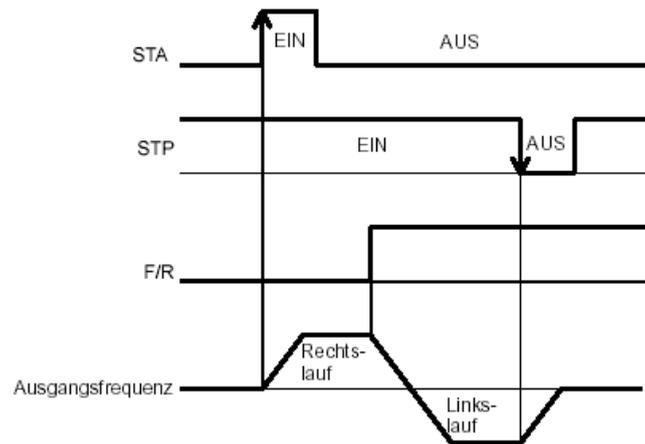
Reset kann nicht als Öffner definiert werden.

STA 20 Impulsstart

STP 21 Impulsstop

F/R 22 Impulssteuerung / Drehrichtung

Mit Hilfe der Eingänge STA und STP kann der Frequenzumrichter über Impulse gestartet bzw. gestoppt werden.



In der Grundeinstellung (Schaltlogik des Digitaleingangs „Schließer“ C011...C015=00) ist die Funktion STP wie im Bild dargestellt ein Öffner. Durch Invertierung der Schaltlogik des Digitaleingangs auf Schließer (C011...C015=01) kann STP auch als Schließer verwendet werden.

Die Eingänge FW und RV sind nicht aktiv, wenn einer der Eingänge als STP programmiert ist.

PID-Aus	23	PID-Regler Ein/Aus
----------------	-----------	---------------------------

EIN: PID-Regler ausgeschaltet
 AUS: PID-Regler eingeschaltet, wenn A071=01/02

(siehe Funktion A071...A079, C044, C052, C053)

PIDC	24	PID-Regler I-Anteil zurücksetzen
-------------	-----------	---

EIN: Setzt das Ergebnis der Integralkalkulation auf 0
 AUS: Kein Einfluss auf die Regelung

Das Ergebnis der Integralkalkulation darf nur im Stillstand und niemals während des Betriebes auf 0 gesetzt werden!

UP	27	Frequenz erhöhen
-----------	-----------	-------------------------

DWN	28	Frequenz verringern
------------	-----------	----------------------------

UDC	29	Frequenz zurücksetzen
------------	-----------	------------------------------

UP: Erhöhen der Frequenz, DWN: Verringern der Frequenz bei Einstellung A001=02 oder Abrufen einer Festfrequenz.

Die Funktion ist bei Frequenzsollwertvorgabe über Analogsignal (A001=01) nur in Verbindung mit Funktion „Halten Analog-Frequenzsollwert“ AHD oder mit einer Festfrequenz möglich. Die Zeitrampe entspricht der aktuell angewählten Hoch-/Runterlaufzeit.

Unter Funktion C101 kann angewählt werden, ob bei Netz-Aus der zuletzt gefahrene Frequenzwert gespeichert werden soll oder ob die Frequenz auf 0Hz (bzw. minimale Betriebsfrequenz A061) gesetzt wird.

Über Eingang UDC wird die Frequenz zurückgesetzt.

OPE	31	Steuerung über Bedienfeld
------------	-----------	----------------------------------

Bei Ansteuerung dieses Eingangs erfolgt Start/Stop und Sollwertvorgabe über das eingebaute Bedienfeld – unabhängig der Programmierung unter Funktion A001 und A002. Geschieht dies während des Betriebs, so wird der Antrieb zuerst gestoppt

HITACHI NES 1

SF1	32	Festfrequenz 1 (A021)
SF2	33	Festfrequenz 2 (A022)
SF3	34	Festfrequenz 3 (A023)

Eingang	Festfrequenz / Funktion			
	A20*	A21	A22	A23
SF1		EIN		
SF2		O	EIN	
SF3		O	O	EIN

O: Signalzustand am entsprechenden Digitaleingang hat keine Auswirkungen

Wird keiner der Eingänge SF1...SF7 angesteuert so fährt der Frequenzumrichter auf die Basisfrequenz (wenn A001=02: Funktion A020) bzw. auf den anstehenden Frequenzsollwert.

OLR	39	Stromgrenze 2
------------	-----------	----------------------

Über diesen Eingang wird auf folgende Funktionen für die Stromgrenzenfunktion umgeschaltet: b024, b025, b026 (standardmäßig b021, b022, b023).

ADD	50	Frequenz addieren
------------	-----------	--------------------------

Addition oder Subtraktion (entsprechend Einstellung unter A046) der unter A145 programmierten Frequenz.

F-TM	51	Steuerung über Steuerklemmen
-------------	-----------	-------------------------------------

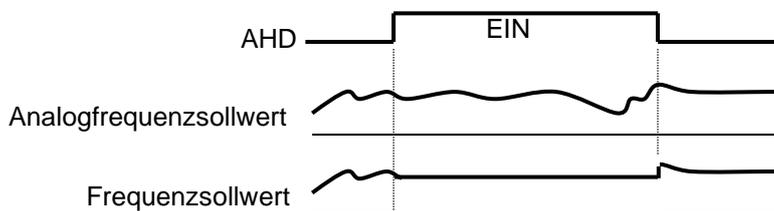
Start/Stop und Sollwertvorgabe erfolgen über Steuerklemmen - unabhängig der Einstellung unter A001 / A002.

KHC	53	kWh-Zähler d015 zurücksetzen
------------	-----------	-------------------------------------

Zurücksetzen kWh-Zähler unter d015 (siehe Funktion b078, b079).

AHD	65	Analog Sollwert halten
------------	-----------	-------------------------------

Eingang AHD hält den aktiven Analog Sollwert. Der gehaltene Analog Sollwert lässt sich mit Eingang UP (27) bzw. DWN (28) verändern. In diesem Fall wird bei C101=01 und Netz-Aus der Sollwert gespeichert. Wird bei anstehendem AHD die Netzspannung eingeschaltet oder fällt das Reset-Signal ab, dann wird der Analog Sollwert gehalten, bei dem zuletzt – vor Abschalten der Netzspannung bzw. vor dem Reset, der Eingang AHD gesetzt wurde.



Bei AHD=EIN wird der Sollwert auch bei Netz-Aus/Netz-Ein oder Umschalten des Parametersatzes mit Digitaleingang SET gehalten.

Achtung! Bei häufiger Verwendung dieser Funktion kann das EEPROM zerstört werden.

HLD 83 Speichern der Ausgangsfrequenz

Funktion speichert die augenblickliche Ausgangsfrequenz

EIN: Speicherung der Ausgangsfrequenz
 AUS: Änderung Ausgangsfrequenz möglich

Achtung!

Bei aktivem Eingangssignal reagiert der Umrichter auf keinen Stop-Befehl, weder durch Wegnahme des Start-Befehls noch durch Betätigung der Stop-Taste.

ROK 84 Vorbedingung Start-Befehl

Funktion dient als Vorbedingung zum Start des Umrichters

EIN: Umrichter reagiert auf Start-Befehl
 AUS: Umrichter reagiert nicht auf Start-Befehl

DISP 86 Anzeige Bedieneinheit nur d001

Mit dieser Funktion wird ausschließlich die aktuelle Ausgangsfrequenz unter Parameter d001 angezeigt.

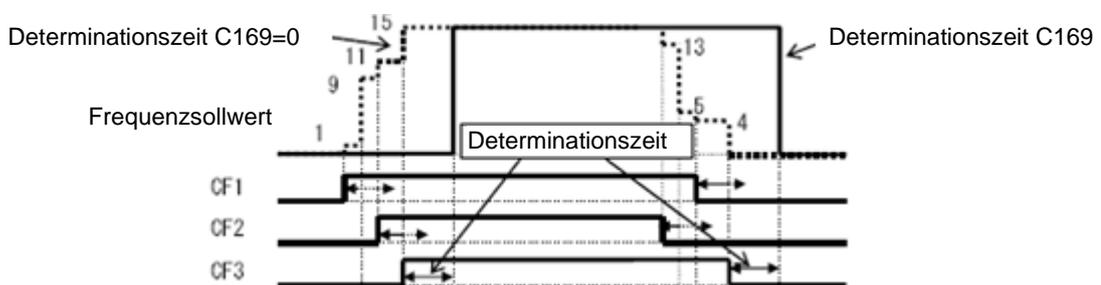
NO no Keine Funktion

5.26 Reaktionszeit der Digitaleingänge

Für jeden der Digitaleingänge 1...7 kann die Reaktionszeit im Bereich von 2...400ms eingestellt werden. Die Funktion dient dazu, um ein ungewolltes Auslösen von Digitaleingängen z. B. durch Störungen oder Kontaktprellen zu verhindern.

C160...C164	Reaktionszeit Digitaleingang 1...5	1
Einstellbereich	0...200 [x2ms]	
C169	Determinationszeit	0
Einstellbereich	0...200 [x10ms]	

Zur Vermeidung von unerwünscht ausgelösten Festfrequenzen oder Positionen bei Anlegen des Signals (z. B. durch Kontaktprellen) kann unter C169 eine Determinationszeit eingegeben werden.



5.27 Digitalausgang 11, Relais AL

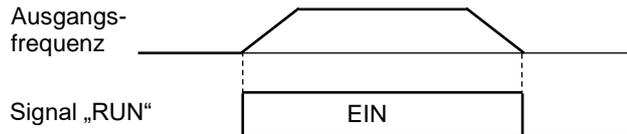
Die Digitalausgang 11 sowie das Relais AL können mit verschiedenen Signal-Funktionen programmiert werden:

Übersicht über die Funktionen des Digitalausgangs und des Relais´

Die Programmierung des Digitalausgangs 11 erfolgt unter Funktion C021. Programmierung des Relais´ AL unter C026; Programmierung „Öffner“ oder „Schließer“ über Funktion C031 und C036.

Symbol	Parameter	Signalfunktion
RUN	00	Betrieb

Signal wenn Ausgangsfrequenz >0Hz



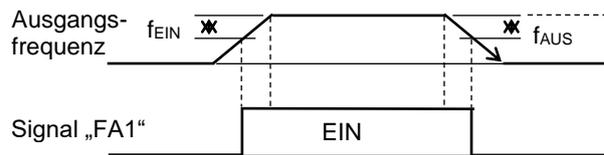
FA1 01 Frequenzsollwert erreicht

Signal bei Erreichen des eingestellten Sollwertes

f_{EIN} : 1% der Maximalfrequenz (A004)
 f_{AUS} : 2% der Maximalfrequenz (A004)

Beispiel: Sollwert=40Hz, Maximalfrequenz (A004)=50Hz

f_{EIN} : 50Hz x 0,01=0,5Hz
 f_{AUS} : 50Hz x 0,02=1,0Hz
 Signal FA1 EIN bei 49,5Hz, Signal FA1 AUS bei 49Hz



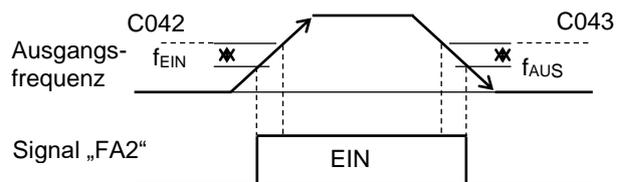
FA2 02 Frequenz überschritten 1

Signal bei Ausgangsfrequenzen ≥ der unter Funktion C042 bzw. C043 eingestellten Frequenzen.

f_{EIN} : 1% der Maximalfrequenz (A004)
 f_{AUS} : 2% der Maximalfrequenz (A004)

Beispiel: C042=30Hz, C043=35Hz, Maximalfrequenz (A004)=50Hz

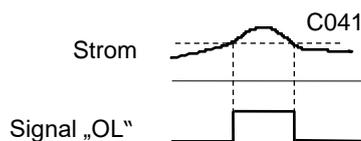
f_{EIN} : 50Hz x 0,01=0,5Hz
 f_{AUS} : 50Hz x 0,02=1,0Hz
 Signal FA2 EIN bei 29,5Hz, Signal FA2 AUS bei 29Hz



Dieses Signal kann zum Ansteuern einer Motorbremse verwendet werden.

OL 03 Strom überschritten

Signal wenn der Motorstrom den unter C041 eingestellten Wert überschreitet.



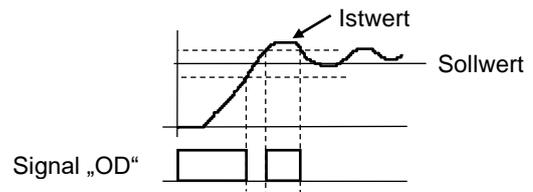
C040=00:Funktion immer aktiv

C040=01:Funktion nur aktiv im statischen Betrieb (nicht aktiv während Hoch- und Runterlauf)

OD 04 PID-Regelabweichung

Signal wenn die Abweichung zwischen dem eingestellten Sollwert und dem zurückgeführten Istwert größer ist als der unter Funktion C044 eingestellte Wert.

Nur Verfügbar bei Verwendung des PID-Reglers (A071=EIN). Anzeige des Istwertes unter d004.



AL 05 Störung

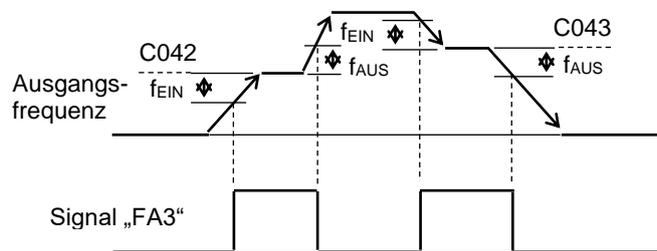
Signal wenn eine Störung anliegt

FA3 06 Frequenz überfahren

Signal bei Überfahren der unter Funktion C042 bzw. C043 eingestellten Frequenzen.

f_{EIN} : 1% der Maximalfrequenz (A004)
 f_{AUS} : 2% der Maximalfrequenz (A004)

Beispiel: C042=30Hz, C043=35Hz, Maximalfrequenz (A004)=50Hz
 f_{EIN} : 50Hz x 0,01=0,5Hz
 f_{AUS} : 50Hz x 0,02=1,0Hz
 Signal FA3 EIN bei 29,5Hz
 Signal FA3 AUS bei 31Hz



UV 09 Unterspannung

Signal bei Netzunterspannung

RNT 11 Betriebszeit b034 überschritten

Signal wenn die unter b034 programmierte Betriebszeit überschritten wird.

ONT 12 Netz-Ein-Zeit b034 überschritten

Signal wenn die unter b034 programmierte Netz-Ein-Zeit überschritten wird.

b034	Signal RNT / ONT, Einstellwert	0Std
Einstellbereich	0...655300Std	

Eingaben im Bereich von 1. ...9999. haben eine Zeitbasis von 10 Std.
 Eingaben im Bereich von 1000 ... 6553 haben eine Zeitbasis von 100 Std.

THM 13 Motor überlastet

Signal wenn die unter C061 programmierte Motorüberlast-Warnschwelle überschritten wird.

HITACHI NES1

ZS 21 Drehzahl=0

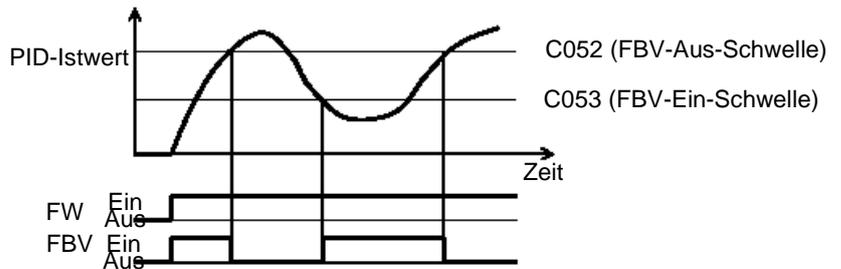
Signal wenn Ausgangsfrequenz (d001) < als die unter C063 programmierte Frequenz.

ODc 27 Anlagsollwertüberwachung Eingang O

FBV 31 PID- Istwertüberwachung

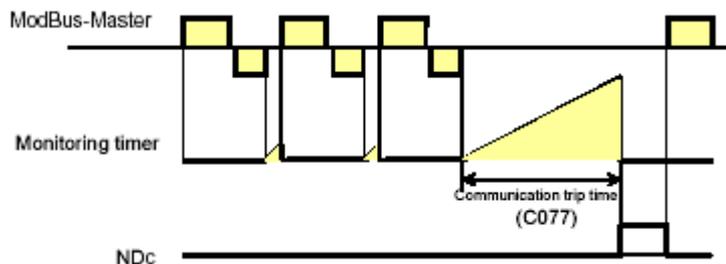
Nur Verfügbar bei Verwendung des PID-Reglers (A071=EIN). Anzeige des Istwertes unter d004.

FBV=AUS: PID-Istwert > C052
 FBV=EIN: PID-Istwert < C053



NDc 32 ModBus-Netzwerkfehler

Signal bei ModBus-Netzwerkfehler (siehe Funktion C077)



LOG1 33 Ergebnis Logische Verknüpfung 1

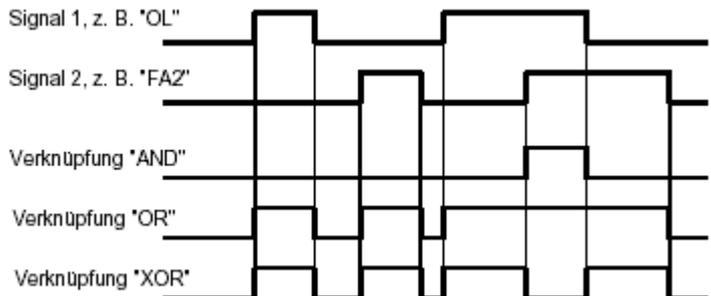
Der NES1 bietet die Möglichkeit das Ergebnis von logischen Verknüpfungen („AND“, „OR“, „XOR“) zweier Signalfunktionen (Ausnahme LOG1...LOG3) auf den Ausgang 11 sowie auf das Relais AL zu legen.

Ergebnis	Signalfunktion 1	Signalfunktion 2	Operand*
LOG1 (33)	C142	C143	C144

*: 00=AND, 01=OR, 02=XOR

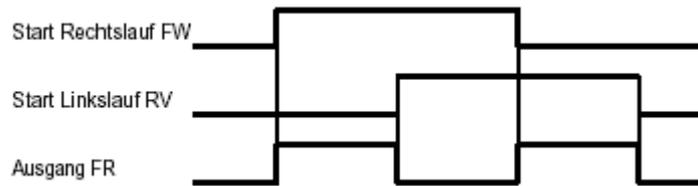
Beispiel: Ergebnis der AND-Verknüpfung von Signalfunktion FA2 (02) und OL (03) soll auf Ausgang 11 gelegt werden.

- C021=33 (Ausgang 11=LOG1)
- C142=02 (FA2)
- C143=03 (OL)
- C144=00 (AND)



FR 41 Startbefehl

Signal wenn ein Startbefehl anliegt, ungeachtet der Einstellung unter A002



OHF 42 Kühlkörper-Übertemperatur

Signal wenn die Kühltemperatur den unter Funktion C064 eingestellten Wert überschreitet.

LOC 43 Strom unterschritten

Signal wenn der Ausgangsstrom den unter C039 eingestellten Strom unterschreitet.

C038=00: LOC möglich im gesamten Betrieb

C038=01: LOC möglich nur im statischen Betrieb (nicht im Hoch- und Runterlauf)

Unter bestimmten Umständen kann es vorkommen, dass im konstanten Betrieb bei A001=01 (Frequenzsollwertvorgabe über Analogeingang) das Signal aufgrund des Samplings nicht korrekt generiert wird. Wir empfehlen in diesem Fall C038=00 oder Erhöhen der Filterzeit unter A016.

IRDY 50 Umrichter bereit

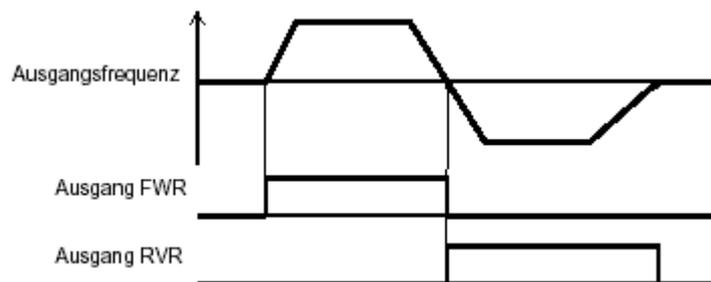
Signal wenn der Frequenzumrichter bereit ist einen Startbefehl zu empfangen und auszuführen. Bitte überprüfen Sie die Netzspannung, wenn das Signal nicht ansteht. Wenn als Startvoraussetzung die Reglersperre FRS (11) abfallen muss, so wird IRDY erst dann gesetzt, wenn diese Bedingungen erfüllt sind.

FWR 51 Rechtslauf

RVR 52 Linkslauf

Signal FWR wenn Motor mit einem Rechtsdrehfeld beaufschlagt wird.

Signal RVR wenn Motor mit einem Linksdrehfeld beaufschlagt wird.



MJA 53 Schwerwiegender Hardwarefehler

Siehe *Quick Reference Guide*.

WCO 54 Analog Sollwertkomparator Eingang O

FREF 58 Frequenzsollwert über Bedieneinheit

Signal FREF wenn Frequenzsollwertvorgabe über Bedieneinheit vorgegeben wird (A001=02)

HITACHI NES1

REF	59	Startbefehl über Bedieneinheit
------------	-----------	---------------------------------------

Signal REF wenn Startbefehl über Bedieneinheit vorgegeben wird (A002=02)

SETM	60	2. Parametersatz angewählt
-------------	-----------	-----------------------------------

Siehe *Quick Reference Guide*.

NO	no	Keine Funktion
-----------	-----------	-----------------------

5.28 Reset-Signal, Fehlerquittierung

C102	Reset-Signal	00
00	Fehlerquittierung auf ansteigende Flanke an RS. Die Endstufen werden abgeschaltet, wenn RS während des Betriebes erfolgt (Werkseinstellung)	
01	Fehlerquittierung auf abfallende Flanke an RS. Die Endstufen werden abgeschaltet, wenn RS während des Betriebes erfolgt.	
02	Fehlerquittierung auf ansteigende Flanke an RS. Die Endstufen werden nicht abgeschaltet, wenn RS während des Betriebs erfolgt – der Motorbetrieb wird nicht unterbrochen.	

C103	Verhalten bei Reset	00
00	0-Hz-Start (entsprechend Reglersperre FRS, b088=00)	
01	Synchronisieren auf Motordrehzahl durch aktives Erfassen der Motordrehzahl (entsprechend Reglersperre FRS, b088=01)	

5.29 Motorpotentiometer

Die Frequenzsollwertvorgabe kann stufenlos über die 2 Digital-Eingänge UP und DWN erfolgen.

UP: Erhöhen der Frequenz, DWN: Verringern der Frequenz bei Einstellung A001=02 oder Abrufen einer Festfrequenz.

Die Funktion ist bei Frequenzsollwertvorgabe über Analogsignal (A001=01) nur in Verbindung mit Funktion „Halten Analog-Frequenzsollwert“ AHD oder mit einer Festfrequenz möglich. Die Zeitrampe entspricht der aktuell angewählten Hoch-/Runterlaufzeit.

Unter Funktion C101 kann angewählt werden, ob bei Netz-Aus der zuletzt gefahrene Frequenzwert gespeichert (C101=01) oder nicht gespeichert (C101=00) werden soll.

Über Eingang UDC wird die Frequenz zurückgesetzt.

C101	Motorpotentiometer-Sollwert speichern	00
00	Letzter Motorpotentiometer-Sollwert nach Netz-Aus nicht speichern	
01	Letzter Motorpotentiometer-Sollwert nach Netz-Aus speichern	

C104	Motorpotentiometer-Sollwert aus EEPROM	00
00	0Hz	
01	Sollwert aus EEPROM	

Bei Zurücksetzen des Frequenzsollwertes mit der Funktion „UDC“ wird F001/A020 entweder auf 0Hz (C104=00) oder auf den im EEPROM abgelegten Wert (C104=01) eingestellt.

Der Wert im EEPROM ist abhängig von der Einstellung unter C101

Wenn eine Minimale Frequenz unter b062 eingegeben ist, muss der Wert unter Funktion A020 auf den Wert der Minimalen Frequenz angehoben werden: A020>/=b062. Andererseits wird eine Warnmeldung W025 angezeigt und der Antrieb lässt sich nicht starten.

5.30 Motorstabilisierungskonstante

H006, H206	Motorstabilisierungskonstante	100
Einstellbereich	0...255	

Läuft der Motor nicht gleichmäßig rund bzw. instabil überprüfen Sie bitte, ob die Motorleistung unter Funktion H003 sowie die Polzahl unter Funktion H004 entsprechend den Angaben des Motortypenschildes richtig eingestellt sind. Stimmen die eingegebenen Werte mit denen des Typenschildes überein und der Motor läuft trotzdem unrund dann erhöhen Sie den unter dieser Funktion eingegebenen Wert. Sollten unter folgenden Betriebsbedingungen Probleme auftreten (es treten Stromspitzen auf; der Frequenzumrichter löst mit Überstrom aus) so ist eine Reduzierung des Wertes zu empfehlen:

- Der Nennstrom des angeschlossenen Motors ist größer oder gleich dem Nennstrom des Frequenzumrichters
- Die Drehmomentenkennlinie des angeschlossenen Antriebes ist quadratisch (z. B. Kreiselpumpe oder Ventilator) und der Strom erreicht annähernd Werte in Höhe des FU-Nennstromes

Alternativ dazu kann zur Stabilisierung des Motors die Taktfrequenz b083 reduziert werden.

5.31 Umschalten der RJ45-Schnittstelle - Parametrieren / Modbus-RTU

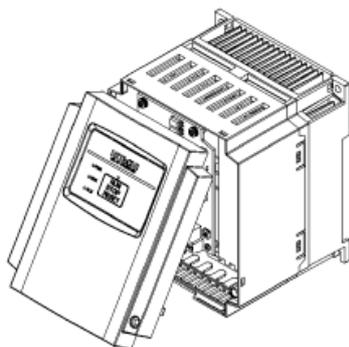
C070	Einstellen der Schnittstelle	00
00	Parametrierschnittstelle	
01	Modbus-RTU	

Umschalten der Parametrierschnittstelle (RS422) in der RJ45-Buchse auf Modbus-RTU (RS485):

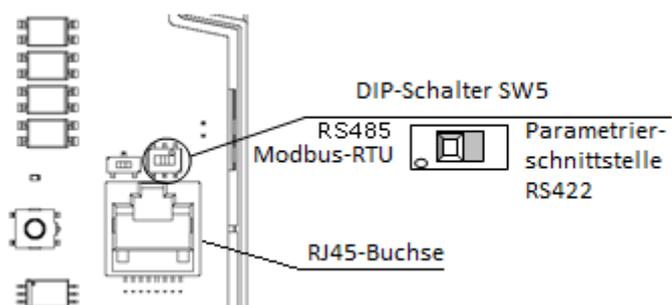
- C070=01, Wert speichern (mit OPE-SRmini, WOP, NES1-OP oder Prodrive)
- Netzspannung ausschalten und 20s warten.
- Evtl. in der RJ45-Buchse eingestecktes Verbindungskabel/USB-Convertercablel herausziehen
- Frontdeckel abheben (ggf. NES1-OP abziehen, nachdem der Frontdeckel geöffnet wurde)
- DIP-Schalter SW5 (über der RJ45-Buchse) nach links schieben.
- Frontdeckel wieder anbringen und Netzspannung wieder einschalten.

Die Schnittstelle in der RJ45-Buchse ist jetzt auf Modbus-RTU umgestellt. Sie kann jetzt nicht als Parametrierschnittstelle zum Anschluss einer OPE-SRmini, WOP oder eines USB-Convertercables verwendet werden. Informationen zur Modbus-RTU-Kommunikation finden Sie im Produkthandbuch.

Frontdeckel abheben



DP-Schalter SW5 von rechts nach links schieben



Zurückstellen der Schnittstelle von Modbus-RTU (RS485) auf Parametrierschnittstelle (RS422) wenn kein NES1-OP zur Verfügung steht um C070 auf 00 zu stellen:

- Netzspannung ausschalten und 20s warten
- Frontdeckel abheben
- DIP-Schalter SW5 (über der RJ45-Buchse) nach rechts schieben.
- Frontdeckel wieder anbringen
- Taste RUN/STOP/RESET drücken, während die Netzspannung wieder eingeschaltet wird und 10s länger gedrückt halten. **Achtung! Auf keinen Fall die Taste auf der Platine direkt, ohne Abdeckung betätigen. Stromschlaggefahr!**

Jetzt kann das USB-Convertercable oder eine externe Bedieneinheit OPE-SRmini/WOP über ein Verbindungskabel eingesteckt werden.

**WARNUNG**

Bei Anwendungen, in denen nicht ausgeschlossen werden kann, dass der PM-Motor lastseitig angetrieben wird, wenn der Umrichter nicht im Betrieb ist oder nicht netzseitig versorgt wird (z. B. Abwickler, druckbelastete Pumpen) muss folgendes beachtet werden. Die vom Motor generierte Spannung darf die Umrichter-Zwischenkreisspannung nicht über den Wert von 400VDC (NES1-...SBE) bzw. 800VDC (NES1-...HBE) aufladen. Achtung: Abschalten der Umrichter-Versorgungsspannung kann das Aufladen des Zwischenkreises nicht verhindern! Ggf. im Stillstand Motor mit Schütz vom Umrichter trennen und Motorphasen kurzschließen.

NES1-Umrichter in Verbindung mit PM-Motoren dürfen nicht für Hubantriebe eingesetzt werden.

Beim Betrieb von PM-Motoren müssen folgende Punkte beachtet werden:

- Da das Startmoment weniger als 50% des Nennmoments beträgt, eignet sich diese Betriebsart nicht für Anwendungen mit konstantem Belastungsmoment und / oder kurzen Hoch-/Runterlaufzeiten.
 - PM-Motoren können nicht an Netzspannung betrieben werden.
 - Das Massenträgheitsmoment der Last sollte nicht mehr als 50x größer als das Massenträgheitsmoment des Motors.
 - Es kann nur ein Motor an einem Umrichter betrieben werden – der Betrieb von mehreren PM-Motoren an einem Umrichter ist nicht möglich.
 - Bei Start kann es sein, dass der Motor zunächst einige Grad in die falsche Richtung dreht. Ist dies nicht gewünscht, dann bitte H123=01: Startmethode „Magnetpositionserfassung“ einstellen.
 - Tritt bei Verwendung der Gleichstrombremse eine Störung „Überspannung“ auf, dann bitte die Einstellungen der Gleichstrombremse in A051...A059 entsprechend anpassen.
 - Wenn der Nennstrom des PM-Motors größer ist als der Umrichter-Nennstrom bzw. kleiner als 50%-Umrichter-Nennstrom, dann kann der Motor in Verbindung mit dem Umrichter möglicherweise nicht seine optimale Leistung erreichen.
 - Die Motorkonstanten müssen korrekt eingegeben oder mit Autotuning ermittelt werden. Sie beziehen sich auf einen Strang in einer Sternschaltung.
 - Wenn die Motorleitung länger als 20m ist, dann kann der Motor möglicherweise nicht seine optimale Leistung erreichen.
 - Der max. zulässige Motorstrom bzw. der Entmagnetisierungsstrom (Peak) darf nicht kleiner sein als der 3-fache Umrichter-Nennstrom (300%-FU- I_{nenn} , Effektivwert).
 - Die Taktfrequenz b083 sollte ≥ 8 kHz eingestellt werden.
 - In b012 und H105 muss der Motor-Nennstrom eingegeben werden.
 - Dreht der Motor bei aktivierter Synchronisierung (b088=01, C103=01) im Freilauf mit einer Drehzahl von umgerechnet $< 50\%$ der Eckfrequenz (A003), dann wird bei Start möglicherweise ein 0Hz-Start ausgeführt.
 - Dreht der Motor bei aktivierter Synchronisierung (b088=01, C103=01) im Freilauf mit einer Drehzahl von umgerechnet > 120 Hz, dann wird bei Start möglicherweise eine Störung „Überstrom“ ausgelöst. Unsere Empfehlung: Vor Start, Abbremsen des Motors mit der Gleichstrombremse (A051...A059).
 - Dreht der Motor bei aktivierter Synchronisierung (b088=01, C103=01) im Freilauf oder die Motorleitung ist länger als 20m, dann wird bei Start möglicherweise eine Störung „Überstrom“ ausgelöst. Unsere Empfehlung: Vor Start, Abbremsen des Motors mit der Gleichstrombremse (A051...A059).
 - Dreht der Motor bei aktivierter Synchronisierung (b088=01, C103=01) im Freilauf nicht in der Drehrichtung, in der er durch den Frequenzumrichter angetrieben wird, dann wird bei Start möglicherweise eine Störung „Überstrom“ ausgelöst.
 - Bei Start kann es sein, dass der Motor zunächst einige Grad in die falsche Richtung dreht. Ist dies nicht gewünscht, dann bitte H123=01: Startmethode „Initial Magnet Position Estimation“ einstellen.
- Folgende Funktionen werden in der Betriebsart für PM-Motoren nicht unterstützt:**
- Funktionen für den 2. Parametersatz
 - Tippbetrieb A038, A039
 - Funktionen für den Betrieb von Asynchronmotoren (A041...A047, b100...b113, H003, H004, H006)
 - AVR-Funktion (A081...A084)
 - Energiesparfunktion (A085, A086)
 - Aktive Synchronisierung (b028...b030, wird grundsätzlich nur in der Betriebsart für Asynchronmotoren verwendet), Synchronisierung in der Betriebsart PM-Motor funktioniert auf Grundlage der vom Motor induzierten Spannung (b001/b008=02/03, b088/C103=01).
 - Überstromunterdrückung b027
 - Weicher Anlauf b036

Aktivierung Betriebsart PM-Motoren

b171	Betriebsart Asynchron-Motor / Permanentmagnet-Motor	00
00	Initialisierung inaktiv	
01	Asynchron-Motor	
03	Permanentmagnet-Motor	

b180	Start Werkseinstellung/Initialisierung	00
00	Initialisierung inaktiv	
01	Initialisierung Start	

Nach erfolgter Initialisierung: b171=00, d060=P

Wenn die Motorleistung in H103 geändert wird, dann ändern sich automatisch die Werte in H104...H110, A003 und A004. Aus diesem Grund müssen die Motordaten in folgender Reihenfolge eingegeben werden: Motornennleistung H103, Motor-Polzahl H104, Motornennstrom H105, Eckfrequenz A003 (Motornennfrequenz), Endfrequenz A004, Motor-Nennspannung H101. Die Motorkonstanten R1, Ld, Lq, und Ke können eingegeben oder mit Autotuning automatisch ausgelesen werden. Sie beziehen sich auf einen Strang in einer Sternschaltung.

Ermitteln der Motorkonstante Ke (H109/H114)

In H109/H114 wird der Scheitelwert der Induktionsspannung (V_{peak})/(rad/s) einer Wicklung eines im Stern verschalteten Motors eingegeben.

Oft wird Ke von den Motorenherstellern in V/1000 U/min angegeben. In diesem Fall muss dieser Wert in V_{peak} /(rad/s) umgerechnet werden:

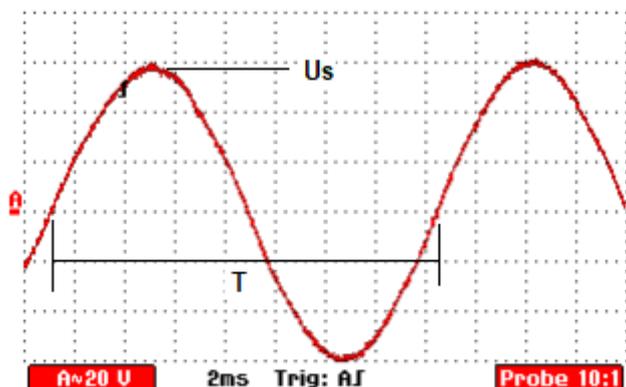
Bei einem 2-poligen Motor entsprechen 1000 U/min, 104,7rad/s weil der Motor pro Umdrehung eine Sinus-Spannungsperiode generiert. Bei einem 4-poligen Motor entsprechen 1000 U/min $2 \times 104,7$ rad/s weil er pro Umdrehung zwei Sinus-Spannungsperioden generiert, usw. (6-poliger Motor: $3 \times 104,7$ rad/s, 8-poliger Motor: $4 \times 104,7$ rad/s...)

Die angegebene Spannung ist häufig der Effektivwert (RMS-Wert) der Spannung zwischen 2 Phasen. Zur Ermittlung des Eingabewertes in H109/H114 muss dieser Wert noch auf den Scheitelwert ($\times \sqrt{2}$) und auf eine Wicklung umgerechnet werden ($/\sqrt{3}$).

Beispiel: 4-poliger Motor mit 208V/1000 U/min

$$208V / (2 \times 104,7 \text{rad/s}) \times \sqrt{2/3} = 0,811V/(\text{rad/s}), H109=8110$$

Prinzipiell ist es auch möglich, die Induktionsspannung mit einem Oszilloskop zu messen. Dazu muss die Welle mit der Hand oder mit einem Hilfsantrieb gedreht und die Spannung zwischen 2 Phasen gemessen werden.



$$Ke = U_s / (\sqrt{3} \times 2 \times \pi \times 1/T), (U_s = \text{Scheitelwert zwischen 2 Phasen}, T = \text{Periodendauer}, \text{Motor im Stern verschaltet})$$

Beispiel: $U_s = 58V, T = 15,5\text{ms}; Ke = 58V \times 0,0155 / (\sqrt{3} \times 2 \times \pi) = 0,0827V/(\text{rad/s}), H109=0827$

Alternativ zu den oben beschriebenen Verfahren kann Ke mit Autotuning ermittelt werden.

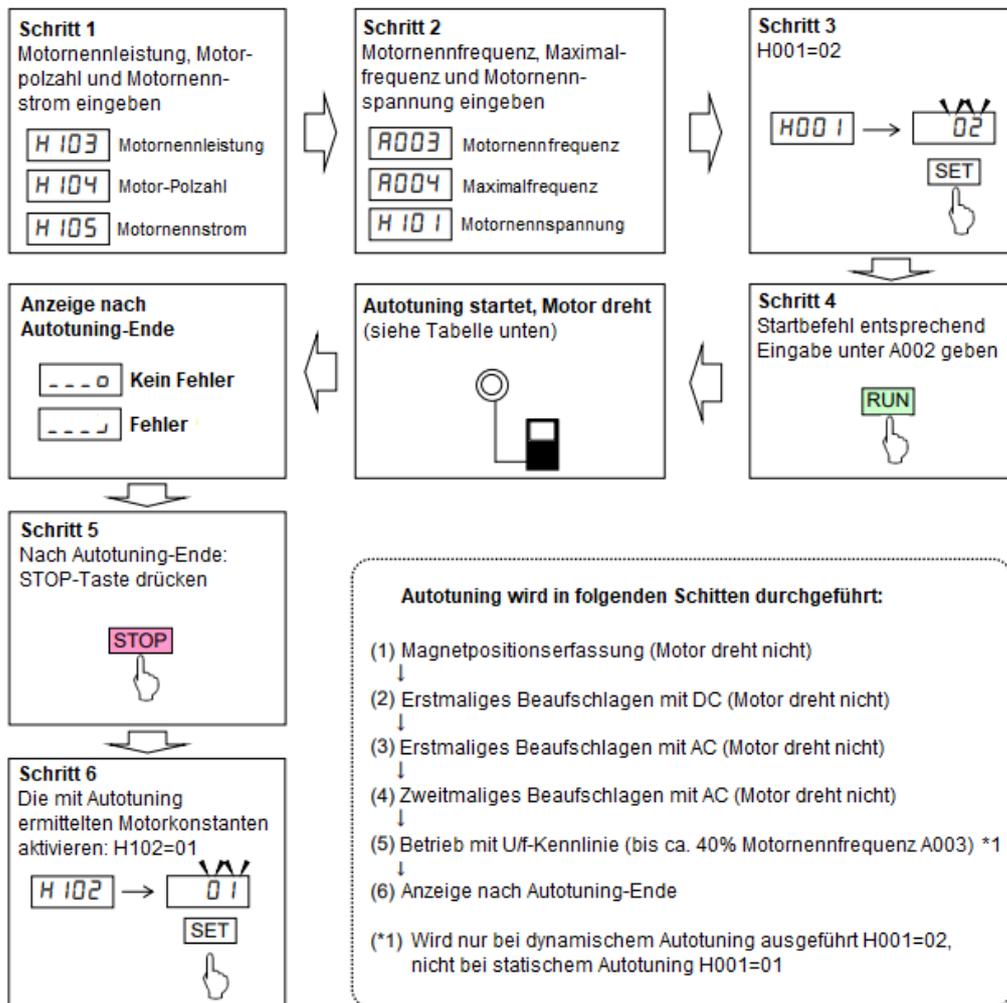
Autotuning

Autotuning ermittelt die Motorkonstanten R1, Ld, Lq und trägt diese Werte in H111...H113 ein. Im dynamischen Autotuning wird zusätzlich Ke ermittelt und in H114 eingetragen. Diese Werte beziehen sich auf einen Strang in einer Sternschaltung. Das Massenträgheitsmoment wird nicht ermittelt. Bitte, folgende Punkte beachten:

- Vor Autotuning müssen folgende Motordaten in der angegebenen Reihenfolge eingestellt werden: Motornennleistung H103, Motor-Polzahl H104, Motornennstrom H105, Motornennfrequenz A003, Maximalfrequenz A004, Motornennspannung H101. Die Gleichstrombremse darf nicht aktiv sein (A051=00).
- In folgenden Fällen werden die Motorkonstanten durch Autotuning möglicherweise nicht korrekt erfasst bzw. wird Autotuning nicht abgeschlossen (mit Taste STOP/RESET Autotuning abbrechen): Der Motor dreht sich durch Fremdeinwirkung; die Motorleitung ist >20m; die Motorwelle wird mit einer Bremse blockiert.
- Damit Autotuning die Motorkonstanten korrekt erfasst sollte der Motor-Nennstrom nicht größer sein als der Umrichter-Nennstrom bzw. nicht kleiner als 50%-Umrichter-Nennstrom.
- Während des statischen Autotunings kann sich die Motorwelle um einige Grad drehen. Dies ist kein Fehler.
- Autotuning verursacht im Motor typische Geräusche. Dies ist kein Fehler.
- Während des Dynamischen Autotunings (H001=02) wird der Motor bis auf 40% der Eckfrequenz beschleunigt. Stellen Sie sicher, dass dadurch kein Schaden an der Maschine oder am Antrieb entsteht.
- H102=01: Autotuning-Motorkonst. H111...H114 aktiv; H102=00: Standard-Motorkonst. H106...H108 aktiv.

H001	Autotuning	00
00	Autotuning nicht aktiv	
01	Statisches Autotuning, Motor dreht nicht: R1 (H111), Ld (H112), Lq (H113)	
02	Dynamisches Autotuning, Motor dreht: R1 (H111), Ld (H112), Lq (H113), Ke (H114)	

H102	Autotuning-Motordaten	00
00	Standard-Motordaten H106...H108 aktiv	
01	Autotuning-Motordaten H111...H114 aktiv	



Funktionsnummer	Funktion	Grundwert	Einstellbereich
H101	PM-Motor, Nennspannung	200/ 400V	200V: 100...240V 400V: 200...480V
H102	PM-Motor, Motordaten	00	00: Standard (H106...H108) 01: Autotuning (H111...H114)
H103	PM-Motor, Motornennleistung	FU- Leis- tung	0,1 / 0,2 / 0,4 / 0,55 / 0,75 / 1,1 / 1,5 / 2,2 / 3,0 / 3,7 / 4,0 / 5,5 / 7,5 [kW] Bei Änderungen in H103 ändern sich automatisch die Werte in H104...H110, A003 und A004.
H104	PM-Motor, Motorpolzahl	01: 4pol	00:2pol / 01:4pol / 02:6pol / 03:8pol / 04:10pol / 05:12pol...23:48pol
H105	PM-Motor, Motornennstrom	...	0,2...1,0 x FU-Nennstrom [A]
H106	PM-Motor, Motorkonstante R1 Standard H102=00		0,001...655,35 [Ohm]
H107	PM-Motor, Motorkonstante Ld Standard H102=00	Stan- dard	0,001...655,35 [mH]
H108	PM-Motor, Motorkonstante Lq Standard H102=00	H102= 00	0,001...655,35 [mH]
H109	PM-Motor, Motorkonstante Ke Standard H102=00		0,1...6553,5 [mV/(rad/s)]
H110	PM-Motor, Motorkonstante J Autotuning H102=01		0,001...999,000 [kgm ²]
H111	PM-Motor, Motorkonstante R1 Autotuning H102=01	Auto- tuning	0,001...655,35 [Ohm]
H112	PM-Motor, Motorkonstante Ld Autotuning H102=01	H102= 01	0,001...655,35 [mH]
H113	PM-Motor, Motorkonstante Lq Autotuning H102=01		0,001...655,35 [mH]
H114	PM-Motor, Motorkonstante Ke Autotuning H102=01		0,1...6553,5 [mV/(rad/s)]
H116	PM-Motor, Drehzahlregler- Ansprechgeschwindigkeit	100%	1...1000%
H117	PM-Motor, Startstrom	70%	20...100%
H118	PM-Motor, Startzeit	1,00s	0,01...60,00s
H119	PM-Motor, Stabilisierungskonstante	100%	0...120%
H121	PM-Motor, SLV- Minimalfrequenz	8%	0...50%; bezieht sich auf Motornenn-frequenz A003
H122	PM-Motor, Leerlaufstrom	10%	0...100%
H123	PM-Motor, Startmethode	00: Stan- dard	00: Standard 01: Magnetpositionserfassung
H133	PM-Motor, Magnetpositions- erfassungszeit	0,05s	0,03...2,5s
H134	PM-Motor, Magnetpositions- erfassungsspannung	100%	0...120%
H135	PM-Motor, Step-Out-Schutz	00: inaktiv	00: inaktiv 01: Störung 02: 0Hz-Start
H136	PM-Motor, Step-Out-Schwelle	50	1...100%
H141	PM-Motor, Überstrom-Schutz	FU-I _{nenn} x2,35 [A]	1,0...2,50 x FU-Nennstrom [A]
H142	PM-Motor, Überstrom-Schutz bei Start	FU-I _{nenn} x1,8 [A]	1,0...2,50 x FU-Nennstrom [A]

Optimierung

Zustand	Symtom	Abhilfe	Funktion
Start	Motor dreht bei Start einige Grad in die andere als die vorgewählte Drehrichtung	Wenn dies nicht gewünscht ist, Startmethode Magnetpositionserfassung aktivieren (H123=01).	H123
	-Motor fällt außer Tritt -Störung „Überstrom“ tritt auf	Startstrom erhöhen; Elektronischen Motorschutz beachten (b012).	H117
	Startzeit vor Anlauf ist zu lang.	Startzeit erhöhen	H118
Frequenzen <H121	Motor läuft unstabil <u>Motor generates hunting</u>	Startmethode Magnetpositionserfassung aktivieren und Startzeit verringern (H123=01, H118).	H123, H118
		Startstrom erhöhen; Elektronischen Motorschutz beachten (b012).	H117
		Motorkonstante R schrittweise bis minimal 70% des voreingestellten Werts verringern.	H106, H111 H118
		Motorkonstante Ld schrittweise bis maximal 130% des voreingestellten Werts erhöhen. Motorkonstante Lq schrittweise bis maximal 130% des voreingestellten Werts erhöhen. Achtung: Ld<Lq	H123, H118
Frequenzen im Bereich von H121	<u>-Motor generates impact.</u> -Störung „Überstrom“ tritt auf	Drehzahlregler-Ansprechgeschwindigkeit einstellen.	H116 H116
		SLV-Minimalfrequenz H121 einstellen.	H121
Magnetpositionserfassung	Magnetpositionserfassungszeit ist zu lang <u>Motor rotates greatly</u>	Magnetpositionserfassungszeit H133 reduzieren. Bei zu kleinen Werten kann Motor außer Tritt fallen oder <u>may rotate greatly.</u>	H133
		Magnetpositionserfassungszeit H133 erhöhen.	H133
		Magnetpositionserfassungsspannung H134 schrittweise erhöhen. Bei zu großen Werten kann Störung „Überstrom“ ausgelöst werden.	H134
		-Störung „Überstrom“ tritt auf	Magnetpositionserfassungsspannung H134 schrittweise verringern. Bei zu kleinen Werten kann Motor außer Tritt fallen oder <u>may rotate greatly.</u>

6. Inbetriebnahme

Für den Betrieb des Frequenzumrichters müssen grundsätzlich zwei Bedingungen erfüllt sein:

1. Der Frequenzumrichter muss einen **Startbefehl** erhalten. Auf welche Weise der Startbefehl erfolgt wird unter Funktion A002 festgelegt. In der werksseitigen Grundeinstellung erfolgt der Startbefehl über einen der Digital-Eingänge 1 (FW) oder 2 (RV).
2. Der Frequenzumrichter benötigt einen **Frequenzsollwert**. Unter Funktion A001 wird festgelegt, wie der Frequenzsollwert vorgegeben wird. In der werksseitigen Grundeinstellung wird der Frequenzsollwert über die Analogeingänge O oder OI vorgegeben. Alternativ kann der Sollwert über die Bedieneinheit (F001), als Festfrequenz, mit Hilfe des integrierten Motorpotentiometers oder mit dem integrierten Potentiometer einer externen Bedieneinheit vorgegeben werden.

Geben Sie auf jeden Fall die Leistung und Polzahl des angeschlossenen Motors unter Funktion H003 bzw. H004 ein.

Die werksseitige Grundeinstellung ermöglicht eine einfache Inbetriebnahme des Frequenzumrichters. Für viele Anwendungen müssen keine weiteren Parameter eingestellt werden.

6.1 Inbetriebnahme über NES1-OP oder OPE-SRmini

A001=00: Vorgabe des Frequenzsollwertes über das integrierte Potentiometer.

A002=02: Start mit Taste  Stopp mit Taste 

A003=Motornennfrequenz (Werkseinstellung: 50Hz; bitte beachten: A003 kann nicht größer als A004 eingestellt werden)

H003=Motornennleistung (siehe Typenschild des Motors)

H004=Motorpolzahl (Werkseinstellung: 4polig)

6.2 Fehlerquittierung/Reset

Es gibt drei verschiedene Möglichkeiten anstehende Störmeldungen zu quittieren:

- Eingang Reset (siehe Funktion C102, C103).
- Ausschalten der Netzspannung
- Drücken der Taste 

7. Warnmeldungen

Widersprüchliche Parametereingaben (z. B. Min. Betriebsfrequenz A062 > Maximalfrequenz A004) werden mit Warnmeldungen angezeigt. Die PRG-LED blinkt und der Frequenzumrichter kann nicht gestartet werden.

Display-Anzeige	Bedeutung
H001 / H201	Max. Betriebsfrequenz, A061 / A261 >
H002 / H202	Min. Betriebsfrequenz, A062 / A262 >
H005 / H205	Frequenzsollwert, F001 > Basisfrequenz, A020 / A220
H015 / H215	Frequenzsollwert, F001 > Basisfrequenz, A020 / A220
H025 / H225	Frequenzsollwert, F001 < Basisfrequenz, A020 / A220
H031 / H231	Max. Betriebsfrequenz, A061 / A261 <
H032 / H232	Min. Betriebsfrequenz, A062 / A262 <
H035 / H235	Frequenzsollwert, F001 < Basisfrequenz, A020 / A220
H037	Festfrequenzen 1...15, A021...A027, < Tippfrequenz, A038
H085 / H285	Frequenzsollwert, F001 = Basisfrequenz, A020 / A220
H086	Festfrequenzen 1...7, A021...A027 =
H091 / H291	Max. Betriebsfrequenz, A061 / A261 <
H092 / H292	Min. Betriebsfrequenz, A062 / A262 >
H095 / H295	Frequenzsollwert, F001 > Basisfrequenz, A020 / A220

Der Warnhinweis wird nicht mehr angezeigt, wenn o. g. Bedingungen nicht mehr vorliegen. Die Eingabedaten werden auf die Daten der Grundeinstellung (Initialisierung) zurückgesetzt.

*1 Der Frequenzsprung wird automatisch auf den niedrigsten Frequenzsprung gesetzt (Frequenzsprung – Sprungweite).

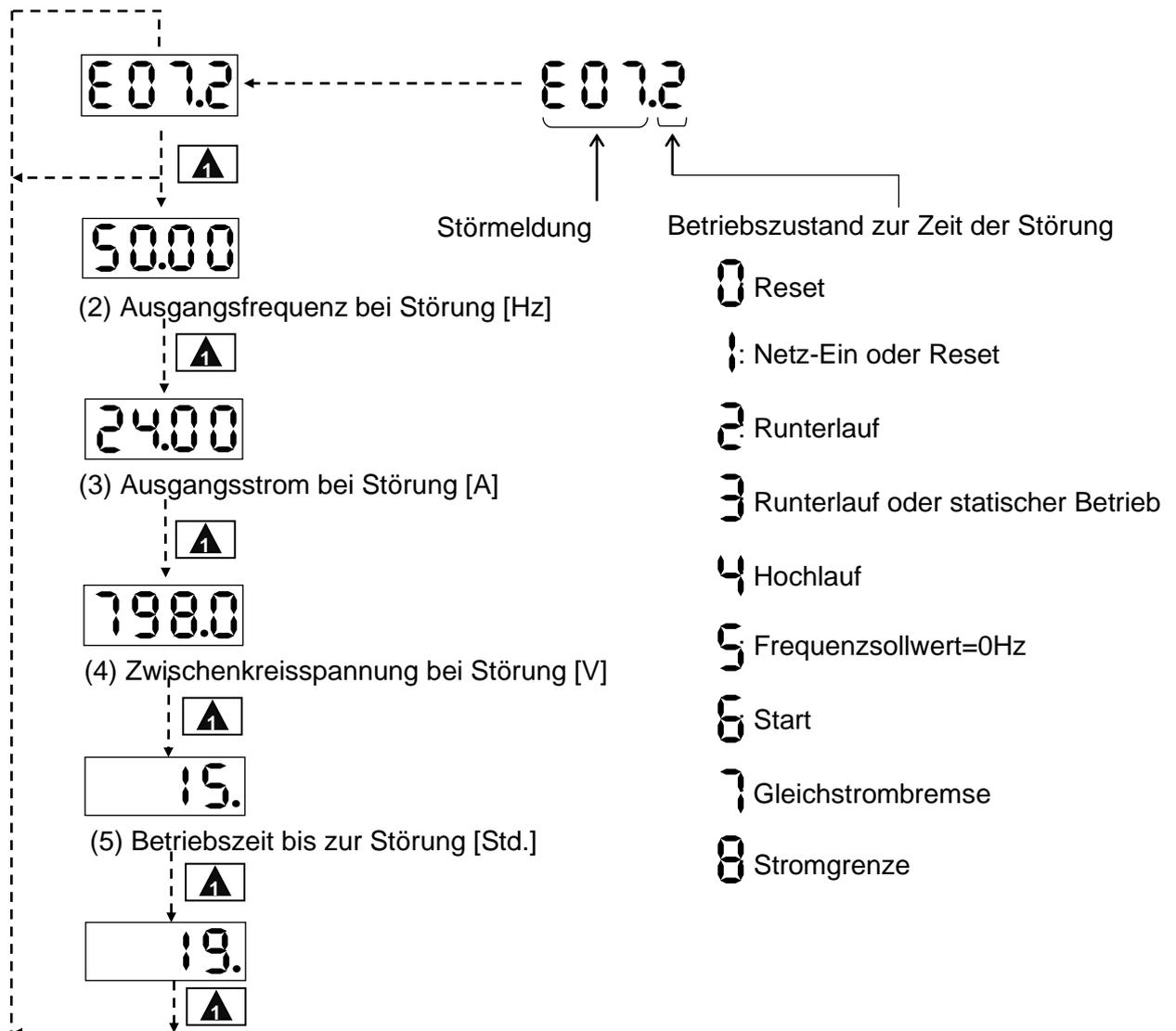
8. Störmeldungen

Die Frequenzumrichter sind mit Schutzeinrichtungen wie z. B. Schutz vor Überstrom, Überspannung und Unterspannung ausgestattet. Bei Auslösung einer der Schutzfunktionen wird die Ausgangsspannung abgeschaltet - der Motor läuft frei aus, das Gerät bleibt bis zur Quittierung der Störmeldung im Störmeldestatus.

Störmeldungen werden über das integrierte Bedienfeld mit den beiden LED ALM und RUN angezeigt:

Störung	LED ALM	LED RUN
Überstrom E01...E04	EIN	Blinkt im Sekundentakt
Überlast E05	EIN	EIN
Überspannung E07	LED ALM und LED RUN blinken gleichzeitig im Sekundentakt	
Unterspannung E09	LED ALM und LED RUN blinken abwechselnd im Sekundentakt	
CPU E11, EEPROM E08, Stromwandler E10, Erdschluss E14, Temperatur E21	EIN	AUS
Alle anderen Störungen wie z. B. Störung extern E12, Temperaturerfassung E19	LED ALM blinkt im Sekundentakt	AUS

Störmeldungen werden über NES1-OP wie folgt angezeigt: Funktion d081...d086, Taste SET:



HITACHI NES1

Stör- meldung	Beschreibung	Ursache	Abhilfe
	Überstrom in der Leistungsendstufe	Ist der Motornennstrom größer als der Frequenzumrichter-nennstrom?	Frequenzumrichter größerer Leistung auswählen
E01	<ul style="list-style-type: none"> im statischen Betrieb 	<p>Trat plötzliche Lasterhöhung auf oder ist der Motor blockiert?</p> <p>Sind die Motorklemmen U, V, W kurzgeschlossen?</p>	<p>Überlast vermeiden. Frequenzumrichter und Motor größerer Leistung einsetzen</p> <p>Motorzuleitungen und Motor auf Kurzschluss überprüfen</p>
E02	<ul style="list-style-type: none"> während der Verzögerung 	<p>Ist der Motor richtig verdrahtet? Verzögerungszeit zu kurz?</p> <p>Sind die Motorklemmen U, V, W kurzgeschlossen?</p>	<p>Motor gemäß Typenschild verdrahten Verzögerungszeit verlängern</p> <p>Motorleitungen und Motor auf Kurzschluss überprüfen</p>
E03	<ul style="list-style-type: none"> während des Hochlaufs 	<p>Hochlaufzeit zu kurz?</p> <p>Sind die Motorklemmen U, V, W kurzgeschlossen?</p>	<p>Hochlaufzeit verlängern</p> <p>Motorleitungen und Motor auf Kurzschluss überprüfen</p>
E04	<ul style="list-style-type: none"> im Stillstand 	<p>Ist der manuelle Boost (Funktion A042) zu hoch eingestellt?</p> <p>Ist der Motor blockiert?</p> <p>Liegt ein Erdschluss an den Ausgangsklemmen bzw. am Motor vor?</p> <p>Ist das Bremsmoment der DC-Bremse (Funktion A054) zu hoch eingestellt?</p>	<p>Boost unter Funktion A042 verringern</p> <p>Motorlast bzw. Losbrechmoment überprüfen</p> <p>Überprüfen Sie die Ausgangsleitungen bzw. den Motor auf Erdschluss.</p> <p>Bremsmoment unter Funktion A054 verringern</p>
E05 *1	<p>Auslösen des internen Motorschutzes</p> <p>Der Frequenzumrichter ist überlastet</p>	<p>Der interne elektronische Motorschutz hat wegen Überlastung des angeschlossenen Motors ausgelöst.</p> <p>Ausgangsstrom größer als der FU-Nennstrom?</p>	<p>Motor und Umrichter größerer Leistung einsetzen</p> <p>Eingabe unter Funktion b012 überprüfen</p> <p>Frequenzumrichter größerer Leistung einsetzen</p>
E07	Überspannung im Zwischenkreis	Der Motor wurde übersynchron (generatorisch) betrieben.	<p>Verzögerungszeit verlängern.</p> <p>AVR-Funktion für den Runterlauf inaktivieren (Funktion A081=02)</p> <p>Höhere Motorspannung unter A082 eingeben.</p> <p>Bremschopper und Brems-widerstand einsetzen</p>
E08 *2	EEPROM-Fehler	Ist die Temperatur unzulässig hoch oder ist der FU Funkstörungen ausgesetzt?	Umgebungsbedingungen überprüfen. Geben Sie die Parameter erneut ein.

*1: Fehlerquittierung frühestens 10s nach Auftreten der Störmeldung möglich

*2: Fehlerquittierung nur durch Aus- und Einschalten der Netzspannung möglich. Tritt die Störmeldung immer bei Einschalten der Netzspannung ein, dann liegt eine Störung des Speichers vor. Initialisieren Sie in diesem Fall den Frequenzumrichter (b084=02, b180=01) und geben Sie die Parameter erneut ein.

Stör- meldung	Beschreibung	Ursache	Abhilfe
E09	Unterspannung im Zwischenkreis	Die Netzspannung ist zu niedrig	Netzspannung überprüfen
E10	Störung Stromwandler (wenn die Stromwandler bei Netz-Einmehr als 0,6V ausgeben)	Können elektromagnetische Felder auf den Frequenzumrichter einwirken? Mindestens einer der Stromwandler ist defekt.	Umgebung des Frequenzumrichters und externe Beschaltung auf Störursachen (z. B. Stromschienen) untersuchen Durch Kundendienst instandsetzen lassen
E11 *3	Prozessor gestört	Können elektromagnetische Felder auf den Frequenzumrichter einwirken? Ist der Frequenzumrichter defekt? Es werden fehlerhafte Daten aus dem EEPROM gelesen	Umgebung des Frequenzumrichters und externe Beschaltung auf Störursachen (z. B. Stromschienen) untersuchen Durch Kundendienst instandsetzen lassen
E12	Störung extern	Externe Störmeldung an Eingang EXT	Ursache der Störmeldung in der externen Beschaltung beheben
E13	Störung durch Auslösen der Wiederanlaufsperr	Wurde bei aktivierter Wiederanlaufsperr (Eingang USP) die Netzspannung eingeschaltet? Trat während des Betriebes und aktivierter Wiederanlaufsperr (Eingang USP) eine kurzzeitige Spannungsunterbrechung auf?	Wiederanlaufsperr erst nach dem Zuschalten der Netzspannung aktivieren Netz überprüfen
E14 *3	Erdschluss an den Motoranschlussklemmen	Liegt ein Erdschluss zwischen U, V, W und Erde vor?	Erdschluss beseitigen und Motor überprüfen; Gerät, ohne Störungsquittierung, netzseitig ausschalten. Motor bzw. Motorkabel auf evtl. Erdschluss überprüfen und diesen vor Weiterbetreiben des Gerätes beheben. BEI NICHTBEACHTUNG KANN DIES ZUR ZERSTÖRUNG DES GERÄTES FÜHREN
E15	Netzüberspannung	Die Zwischenkreisspannung ist für mindestens 100s >390VDC (200V) bzw. >780VDC (400V):	Überprüfen Sie die Netzspannung
E19	Störung Temperatursensor	Der im Umrichter integrierte Temperatursensor ist defekt	Durch Kundendienst instandsetzen lassen.
E21	Übertemperatur im Leistungsteil	Umrichter überlastet? Umgebungstemp. zu hoch? Einbauabstände zu gering (siehe Kap. 2. Montage)?	Überprüfen Sie den Motorstrom. Überprüfen Sie die Umgebungstemperatur Überprüfen Sie die Einbauabstände

*3: Fehlerquittierung nur durch Aus- und Einschalten der Netzspannung möglich

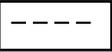
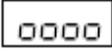
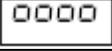
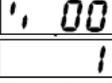
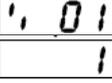
HITACHI NES1

Stör- meldung	Beschreibung	Ursache	Abhilfe
E30 *4	IGBT-Fehler	Überstrom oder Über-temperatur im IGBT	Frequenzumrichter größerer Leistung auswählen Frequenzumrichter und Motor größerer Leistung einsetzen Motorleitungen und Motor auf Kurzschluß überprüfen
E34	Ausgangsphasen- überwachung	Auf einer Motorphase fließt kein Strom.	Überprüfen Sie die Anschlüsse am Umrichter und Motor. Wenn die Motorleistung deutlich geringer als die Umrichterleistung ist könnte es zu einer ungewollten Auslösung der Störung E34 kommen. In diesem Fall empfehlen wir die Motorphasenausfallerkennung auszu-schalten (C157=00).
E38	Überlast bei kleiner Ausgangsfrequenz	Überlast bei Frequenzen <0,2Hz	Motor ist blockiert oder überlastet
E40	Keine Verbindung mit Bedieneinheit	Ist die Verbindung zwischen Frequenzumrichter und Bedieneinheit defekt?	Verbindungsleitung zwischen Frequenzumrichter und Bedieneinheit überprüfen (bei b165=02 wird keine Störmeldung ausgelöst).
E41	ModBus- Kommunikations- störung	Die unter C077 programmierte Time-out wurde überschritten	Baudrate unter C071 richtig eingestellt? Länge des Kommunikationskabels überprüfen

*4: Fehlerquittierung nur durch Aus- und Einschalten der Netzspannung möglich. Tritt die Störmeldung immer bei Einschalten der Netzspannung ein, dann liegt eine Störung des Speichers vor. Initialisieren Sie in diesem Fall den Frequenzumrichter (b084=02, b180=01) und geben Sie die Parameter erneut ein.

*5: Fehlerquittierung nur mittels Reset an Digitaleingang möglich

Weitere Meldungen

Stör- meldung	Beschreibung	Ursache	Abhilfe
	Reset	Digitaleingang mit der Funktion RS ist aktiv oder Taste STOP/RESET zur Fehlerquittierung wurde gedrückt	
	Wartemodus während Unterspannung	Der Frequenzumrichter befindet sich im Wartemodus während die Eingangsspannung abgefallen ist. Wenn dieser Zustand länger als 40s anhält dann wird Störmeldung E09 angezeigt	Überprüfen Sie die Netzspannung
	Wartezeit vor automatischem Wiederanlauf	Die Wartezeit vor dem automatischen Wiederanlauf ist aktiv (b001, b003, b008, b011)	
	Drehrichtung gesperrt	Die angewählte Drehrichtung ist unter b035 gesperrt	
	Anzeige bei Initialisierung mit Einstellung b085=00		
	Anzeige bei Initialisierung mit Einstellung b085=01		
	Fehlerspeicher löschen	Löschvorgang des Fehlerspeichers (b084=01, b180=01)	
	Keine Fehler im Fehlerspeicher	Im Fehlerspeicher sind keine Fehlermeldungen hinterlegt (d081-d086)	
	Kommunikationsstörung zwischen Frequenzumrichter und Bedieneinheit		Verbindung zwischen FU und Bedienteil überprüfen – evtl Verbindungskabel austauschen

Technische Änderungen vorbehalten

HIDA-GS-NES1_2021-06-18