








## Vorwort

Die beschriebene Hard- und / oder Software sind Produkte der KEB Automation KG. Die beigefügten Unterlagen entsprechen dem bei Drucklegung gültigen Stand. Druckfehler, Irrtümer und technische Änderungen vorbehalten.

### Signalwörter und Auszeichnungen

Bestimmte Tätigkeiten können während der Installation, des Betriebs oder danach Gefahren verursachen. Vor Anweisungen zu diesen Tätigkeiten stehen in der Dokumentation Warnhinweise. Am Gerät oder der Maschine befinden sich Gefahrenschilder. Ein Warnhinweis enthält Signalwörter, die in der folgenden Tabelle erklärt sind:

 <b>GEFAHR</b>	Gefährliche Situation, die bei Nichtbeachtung des Sicherheitshinweises zu Tod oder schwerer Verletzung führen wird.
 <b>WARNUNG</b>	Gefährliche Situation, die bei Nichtbeachtung des Sicherheitshinweises zu Tod oder schwerer Verletzung führen kann.
 <b>VORSICHT</b>	Gefährliche Situation, die bei Nichtbeachtung des Sicherheitshinweises zu leichter Verletzung führen kann.
<b>ACHTUNG</b>	Situation, die bei Nichtbeachtung der Hinweise zu Sachbeschädigungen führen kann.

#### EINSCHRÄNKUNG

Wird verwendet, wenn die Gültigkeit von Aussagen bestimmten Voraussetzungen unterliegt oder sich ein Ergebnis auf einen bestimmten Geltungsbereich beschränkt.



Wird verwendet, wenn durch die Beachtung der Hinweise das Ergebnis besser, ökonomischer oder störungsfreier wird.

### Weitere Symbole

- ▶ Mit diesem Pfeil wird ein Handlungsschritt eingeleitet.
- / - Mit Punkten oder Spiegelstrichen werden Aufzählungen markiert.
- => Querverweis auf ein anderes Kapitel oder eine andere Seite.



Hinweis auf weiterführende Dokumentation.  
[www.keb.de/nc/de/suche](http://www.keb.de/nc/de/suche)



### Gesetze und Richtlinien

Die KEB Automation KG bestätigt mit der EU-Konformitätserklärung und dem CE-Zeichen auf dem Gerätetypenschild, dass es den grundlegenden Sicherheitsanforderungen entspricht.

Die EU-Konformitätserklärung kann bei Bedarf über unsere Internetseite geladen werden. Weitere Informationen befinden sich im Kapitel „Zertifizierung“.

### Gewährleistung und Haftung

Die Gewährleistung und Haftung über Design-, Material- oder Verarbeitungsmängel für das erworbene Gerät ist den allgemeinen Verkaufsbedingungen zu entnehmen.



Hier finden Sie unsere allgemeinen Verkaufsbedingungen.

[www.keb.de/de/agb](http://www.keb.de/de/agb)



Alle weiteren Absprachen oder Festlegungen bedürfen einer schriftlichen Bestätigung.

### Unterstützung

Durch die Vielzahl der Einsatzmöglichkeiten kann nicht jeder denkbare Fall berücksichtigt werden. Sollten Sie weitere Informationen benötigen oder sollten Probleme auftreten, die in der Dokumentation nicht ausführlich genug behandelt werden, können Sie die erforderliche Auskunft über die örtliche Vertretung der KEB Automation KG erhalten.

**Die Verwendung unserer Geräte in den Zielprodukten erfolgt außerhalb unserer Kontrollmöglichkeiten und liegt daher ausschließlich im Verantwortungsbereich des Kunden.**

Die in den technischen Unterlagen enthaltenen Informationen, sowie etwaige anwendungsspezifische Beratung in Wort, Schrift und durch Versuche, erfolgen nach bestem Wissen und Kenntnissen über den bestimmungsgemäßen Gebrauch. Sie gelten jedoch nur als unverbindliche Hinweise und Änderungen sind insbesondere aufgrund von technischen Änderungen ausdrücklich vorbehalten. Dies gilt auch in Bezug auf eine etwaige Verletzung von Schutzrechten Dritter. Eine Auswahl unserer Produkte im Hinblick auf ihre Eignung für den beabsichtigten Einsatz hat generell durch den Anwender zu erfolgen.

**Prüfungen und Tests können nur im Rahmen der bestimmungsgemäßen Endverwendung des Produktes (Applikation) vom Kunden erfolgen. Sie sind zu wiederholen, auch wenn nur Teile von Hardware, Software oder die Geräteeinstellung modifiziert worden sind.**

### Urheberrecht

Der Kunde darf die Gebrauchsanleitung sowie weitere gerätebegleitenden Unterlagen oder Teile daraus für betriebseigene Zwecke verwenden. Die Urheberrechte liegen bei der KEB Automation KG und bleiben auch in vollem Umfang bestehen.

Dieses KEB-Produkt oder Teile davon können fremde Software, inkl. Freier und/oder Open Source Software enthalten. Sofern einschlägig, sind die Lizenzbestimmungen dieser Software in den Gebrauchsanleitungen enthalten. Die Gebrauchsanleitungen liegen Ihnen bereits vor, sind auf der Website von KEB zum Download frei verfügbar oder können bei dem jeweiligen KEB-Ansprechpartner gerne angefragt werden.

Andere Wort- und/oder Bildmarken sind Marken (™) oder eingetragene Marken (®) der jeweiligen Inhaber.

# Inhaltsverzeichnis

<b>Vorwort</b> .....	<b>3</b>
Signalwörter und Auszeichnungen .....	3
Weitere Symbole .....	3
Gesetze und Richtlinien .....	4
Gewährleistung und Haftung .....	4
Unterstützung .....	4
Urheberrecht .....	4
<b>Inhaltsverzeichnis</b> .....	<b>5</b>
<b>Abbildungsverzeichnis</b> .....	<b>8</b>
<b>Tabellenverzeichnis</b> .....	<b>9</b>
<b>Glossar</b> .....	<b>10</b>
<b>Normen für Antriebsstromrichter</b> .....	<b>12</b>
Produktnormen, die direkt für den Antriebsstromrichter gelten: .....	12
Basisnormen, auf die Antriebsstromrichternormen direkt verweisen: .....	12
Normen, die im Umfeld des Antriebsstromrichters verwendet und herangezogen werden: .....	13
<b>1 Grundlegende Sicherheitshinweise</b> .....	<b>14</b>
1.1 Zielgruppe .....	14
1.2 Transport, Lagerung und sachgemäße Handhabung .....	14
1.3 Einbau und Aufstellung .....	15
1.4 Elektrischer Anschluss .....	16
1.4.1 EMV-gerechte Installation .....	17
1.4.2 Spannungsprüfung .....	17
1.4.3 Isolationsmessung .....	17
1.5 Inbetriebnahme und Betrieb .....	18
1.6 Wartung .....	19
1.7 Instandhaltung .....	20
1.8 Entsorgung .....	20
<b>2 Produktbeschreibung</b> .....	<b>21</b>
2.1 Bestimmungsgemäßer Gebrauch .....	21
2.1.1 Restgefahren .....	21
2.2 Nicht bestimmungsgemäßer Gebrauch .....	21
2.3 Produktmerkmale .....	22
2.4 Typenschlüssel .....	23
2.5 Typenschild .....	24
2.5.1 Konfigurierbare Optionen .....	25
<b>3 Technische Daten</b> .....	<b>26</b>
3.1 Betriebsbedingungen .....	26
3.1.1 Klimatische Umweltbedingungen .....	26
3.1.2 Mechanische Umweltbedingungen .....	27

3.1.3 Chemisch/Mechanisch aktive Stoffe.....	27
3.1.4 Elektrische Betriebsbedingungen.....	28
3.1.4.1 Geräteeinstufung.....	28
3.1.4.2 Elektromagnetische Verträglichkeit.....	28
<b>3.2 Abmessungen und Gewichte .....</b>	<b>29</b>
3.2.1 Einbauversion.....	29
3.2.2 Schaltschrankeinbau.....	30
<b>3.3 Befestigungshinweise bei Schaltschrankmontage.....</b>	<b>31</b>
3.3.1 Einbautiefe .....	32
<b>3.4 Gerätedaten.....</b>	<b>33</b>
3.4.1 Übersicht .....	33
3.4.2 Bemessungsbetrieb.....	33
3.4.3 Spannungs- und Frequenzangaben.....	34
3.4.3.1 Beispiel zur Berechnung der Motorspannung .....	34
3.4.4 Ein- und Ausgangsströme/Überlast.....	35
3.4.4.1 Überlastcharakteristik (OL).....	35
3.4.4.2 Abschaltzeit in Abhängigkeit der Überlast bei Gerätegröße 12 und 13.....	36
3.4.4.3 Abschaltzeit in Abhängigkeit der Überlast bei Gerätegröße 14.....	37
3.4.4.4 Maximalstrom (OL2).....	38
3.4.5 Schaltfrequenz und Temperatur .....	40
3.4.6 Absicherung der Antriebsstromrichter .....	40
3.4.7 DC-Zwischenkreis / Bremstransistorfunktion .....	41
3.4.8 Verlustleistung.....	42
3.4.9 Lüfter .....	42
3.4.9.1 Schaltverhalten des Lüfters.....	43
3.4.9.2 Schaltpunkte des Lüfters.....	43

## **4 Installation und Anschluss ..... 44**

<b>4.1 Übersicht des COMBIVERT S6.....</b>	<b>44</b>
<b>4.2 Anschluss des Leistungsteils .....</b>	<b>46</b>
4.2.1 Anschluss der Spannungsversorgung.....	46
4.2.1.1 Netzklemmleiste X1A.....	47
4.2.2 Ableitströme.....	47
4.2.3 Schutz- und Funktionserde .....	48
4.2.3.1 Schutzerdung .....	48
4.2.3.2 Funktionserdung.....	48
4.2.4 AC-Anschluss.....	49
4.2.4.1 AC-Versorgung 400V / 3-phasig.....	49
4.2.4.2 Netzzuleitung.....	50
4.2.5 DC-Anschluss.....	50
4.2.5.1 Anschluss bei Gleichspannungsversorgung.....	50
4.2.5.2 Klemmleiste X1B DC-Anschluss .....	50
4.2.6 Anschluss des Motors .....	51

4.2.6.1 Auswahl der Motorleitung .....	51
4.2.6.2 Leitungsgeführte Störgrößen in Abhängigkeit der Motorleitungslänge bei AC-Versorgung .....	51
4.2.6.3 Motorleitungslänge bei Betrieb an Gleichspannung (DC) .....	51
4.2.6.4 Motorleitungslänge bei Parallelbetrieb von Motoren .....	52
4.2.6.5 Motorleitungsquerschnitt .....	52
4.2.6.6 Verschaltung des Motors .....	52
4.2.6.7 Klemmleiste X1B Motoranschluss .....	52
4.2.6.8 Verdrahtung des Motors .....	53
4.2.7 Anschluss eines Bremswiderstands .....	54
4.2.7.1 Klemmleiste X1B Anschluss Bremswiderstand .....	54
4.2.7.2 Verwendung eigensicherer Bremswiderstände .....	54
4.2.7.3 Verwendung nicht eigensicherer Bremswiderstände .....	55
<b>4.3 Bremsenansteuerung und Temperaturerfassung für K- und A-Steuerung .....</b>	<b>56</b>
4.3.1 Spezifikation und Anschluss der Bremsenansteuerung .....	56
4.3.2 Spezifikation und Anschluss der Temperaturerfassung .....	57
4.3.3 Betrieb ohne Temperaturerfassung .....	58
4.3.4 Anschluss eines KTY-Sensors .....	58
4.3.5 Anschluss von PTC, Temperaturschalter oder PT1000 .....	59
<b>4.4 Bremsenansteuerung und Temperaturerfassung für P-Steuerung .....</b>	<b>60</b>
4.4.1 Spezifikation und Anschluss der Bremsen-/Relaisansteuerung .....	60
4.4.2 Spezifikation und Anschluss der Temperaturerfassung .....	61
4.4.3 Betrieb ohne Temperaturerfassung .....	62
4.4.4 Anschluss eines KTY-Sensors .....	62
4.4.5 Anschluss von PTC, Temperaturschalter oder PT1000 .....	63
<b>5 Zertifizierung .....</b>	<b>64</b>
5.1 CE-Kennzeichnung .....	64
5.2 Funktionale Sicherheit .....	64
5.3 Anhang zur Konformitätserklärung .....	64
5.4 UL-Kennzeichnung .....	66
5.5 Weitere Informationen und Dokumentation .....	69
<b>6 Änderungshistorie .....</b>	<b>70</b>

## Abbildungsverzeichnis

Abbildung 1:	Typenschild .....	24
Abbildung 2:	Abmessungen Einbauversion Gehäuse 4 .....	29
Abbildung 3:	Einbauabstände .....	30
Abbildung 4:	Schaltschranklüftung.....	30
Abbildung 5:	Einbautiefe .....	32
Abbildung 6:	Abschaltzeit in Abhängigkeit der Überlast (OL) Gerätegröße 12 und 13.....	36
Abbildung 7:	Abschaltzeit in Abhängigkeit der Überlast (OL) Gerätegröße 14 .....	37
Abbildung 8:	Überlastcharakteristik im unteren Drehzahlbereich (OL2).....	38
Abbildung 9:	Blockschaltbild des Energieflusses.....	41
Abbildung 10:	Schaltverhalten des Lüfters .....	43
Abbildung 11:	S6 Übersicht .....	44
Abbildung 12:	Eingangsbeschaltung/Antriebsstromrichtertyp .....	46
Abbildung 13:	Netzklemmleiste X1A.....	47
Abbildung 14:	Anschluss für Schutzerde .....	48
Abbildung 15:	Anschluss der Netzversorgung.....	49
Abbildung 16:	Anschluss bei Gleichspannungsversorgung.....	50
Abbildung 17:	Klemmleiste X1B DC-Anschluss.....	50
Abbildung 18:	Klemmleiste X1B Motoranschluss .....	52
Abbildung 19:	Verdrahtung des Motors.....	53
Abbildung 20:	Klemmleiste X1B Anschluss eines Bremswiderstands .....	54
Abbildung 21:	Verdrahtung eines eigensicheren Bremswiderstands.....	54
Abbildung 22:	Belegung der Klemmleiste X1C für K- und A-Steuerung .....	56
Abbildung 23:	Beispiel zum Anschluss des Bremsenausgangs an X1C K/A .....	56
Abbildung 24:	Anschluss eines KTY-Sensors für K- und A-Steuerung .....	58
Abbildung 25:	Anschlussbeispiele verschiedener Temperatursensoren K/A .....	59
Abbildung 26:	Belegung der Klemmleiste X1C für P-Steuerung.....	60
Abbildung 27:	Anschluss eines KTY-Sensors für P-Steuerung .....	62
Abbildung 28:	Anschlussbeispiele verschiedener Temperatursensoren P-Steuerung.....	63



## Tabellenverzeichnis

Tabelle 1:	Typenschlüssel .....	23
Tabelle 2:	Konfigurierbare Optionen.....	25
Tabelle 3:	Klimatische Umweltbedingungen.....	26
Tabelle 4:	Mechanische Umweltbedingungen.....	27
Tabelle 5:	Chemisch/Mechanisch aktive Stoffe .....	27
Tabelle 6:	Geräteeinstufung .....	28
Tabelle 7:	Elektromagnetische Verträglichkeit.....	28
Tabelle 8:	Befestigungshinweise bei Schaltschrankmontage.....	31
Tabelle 9:	Übersicht Gerätedaten.....	33
Tabelle 10:	Eingangsspannungen und -frequenzen.....	34
Tabelle 11:	Eingangsspannungen für DC-Betrieb .....	34
Tabelle 12:	Ausgangsspannungen und -frequenzen .....	34
Tabelle 13:	DC-Schaltpegel.....	34
Tabelle 14:	Beispiel zur Berechnung der Motorspannung.....	34
Tabelle 15:	Eingangsströme .....	35
Tabelle 16:	Ausgangsströme .....	35
Tabelle 17:	Frequenzabhängiger Maximalstrom für Gerätegröße 12.....	39
Tabelle 18:	Frequenzabhängiger Maximalstrom für Gerätegröße 13.....	39
Tabelle 19:	Frequenzabhängiger Maximalstrom für Gerätegröße 14.....	39
Tabelle 20:	Schaltfrequenz und Temperatur.....	40
Tabelle 21:	Absicherung der Antriebsstromrichter.....	40
Tabelle 22:	DC-Zwischenkreis / Bremstransistorfunktion der 400 V-Geräte.....	41
Tabelle 23:	Verlustleistung.....	42
Tabelle 24:	Lüfter.....	42
Tabelle 25:	Ableitströme .....	47
Tabelle 26:	Maximale Motorleitungslänge bei AC-Versorgung.....	51
Tabelle 27:	Motorleitungslänge bei DC-Betrieb.....	51
Tabelle 28:	Spezifikation des Temperatureingangs für K- und A-Steuerung.....	57
Tabelle 29:	Spezifikation der Bremsenansteuerung für P-Steuerung .....	60
Tabelle 30:	Spezifikation des Temperatureingangs für P-Steuerung.....	61
Tabelle 31:	Angewandte Normen .....	65

## Glossar

0V	Erdpotenzialfreier Massepunkt	FU	Antriebsstromrichter
1ph	1-phasiges Netz	Gebernachbildung	Softwaregenerierter Geberausgang
3ph	3-phasiges Netz	GND	Bezugspotenzial, Masse
AC	Wechselstrom oder -spannung	GTR7	Bremstransistor
AFE	Ab 07/2019 ersetzt AIC die bisherige Bezeichnung AFE	Hersteller	Der Hersteller ist KEB, sofern nicht anders bezeichnet (z.B. als Maschinen-, Motoren-, Fahrzeug- oder Klebstoffhersteller)
AFE-Filter	Ab 07/2019 ersetzt AIC-Filter die bisherige Bezeichnung AFE-Filter	HF-Filter	Hochfrequenzfilter zum Netz
AIC	Active Infeed Converter	Hiperface	Bidirektionale Geberschnittstelle der Fa. Sick-Stegmann
AIC-Filter	Filter für Active Infeed Converter	HMI	Visuelle Benutzerschnittstelle (Touchscreen)
Applikation	Die Applikation ist die bestimmungsgemäße Verwendung des KEB-Produktes	HSP5	Schnelles, serielles Protokoll
ASCL	Geberlose Regelung von Asynchronmotoren	HTL	Inkrementelles Signal mit einer Ausgangsspannung (bis 30V) -> TTL
Auto motor ident.	Automatische Motoridentifikation; Einmessen von Widerstand und Induktivität	IEC	Internationale Norm
AWG	Amerikanische Kodierung für Leitungsquerschnitte	IP xx	Schutzart (xx für Level)
B2B	Business-to-business	KEB-Produkt	Das KEB-Produkt ist das Produkt welches Gegenstand dieser Anleitung ist
BiSS	Open-Source-Echtzeitschnittstelle für Sensoren und Aktoren (DIN 5008)	KTY	Silizium Temperatursensor (gepolt)
CAN	Feldbussystem	Kunde	Der Kunde hat ein KEB-Produkt von KEB erworben und integriert das KEB-Produkt in sein Produkt (Kunden-Produkt) oder veräußert das KEB-Produkt weiter (Händler)
CDM	Vollständiges Antriebsmodul inkl. Hilfsausrüstung (Schaltschrank)	MCM	Amerikanische Maßeinheit für große Leitungsquerschnitte
COMBIVERT	KEB Antriebsstromrichter	Modulation	Bedeutet in der Antriebstechnik, dass die Leistungshalbleiter angesteuert werden
COMBIVIS	KEB Inbetriebnahme- und Parametriersoftware	MTTF	Mittlere Lebensdauer bis zum Ausfall
DC	Gleichstrom oder -spannung	NN	Normalnull
DI	Demineralisiertes Wasser, auch als deionisiertes (DI) Wasser bezeichnet	Not-Aus	Abschalten der Spannungsversorgung im Notfall
DIN	Deutsches Institut für Normung	Not-Halt	Stillsetzen eines Antriebs im Notfall (nicht spannungslos)
DS 402	CiA DS 402 - CAN-Geräteprofil für Antriebe	OC	Überstrom (Overcurrent)
ED	Einschaltdauer	OH	Überhitzung
EMS	Energy Management System	OL	Überlast
EMV	Elektromagnetische Verträglichkeit	OSSD	Ausgangsschaltelement; Ausgangssignal, dass in regelmäßigen Abständen auf seine Abschaltbarkeit hin geprüft wird. (Sicherheitstechnik)
EN	Europäische Norm	PDS	Leistungsantriebssystem inkl. Motor und Meßfühler
EnDat	Bidirektionale Geberschnittstelle der Fa. Heidenhain	PE	Schutzerde
Endkunde	Der Endkunde ist der Verwender des Kunden-Produkts	PELV	Sichere Schutzkleinspannung, geerdet
EtherCAT	Echtzeit-Ethernet-Bussystem der Fa. Beckhoff		
Ethernet	Echtzeit-Bussystem - definiert Protokolle, Stecker, Kabeltypen		
FE	Funktionserde		
FSoE	Funktionale Sicherheit über Ethernet		

PFD	Begriff aus der Sicherheitstechnik (EN 61508-1...7) für die Größe der Fehlerwahrscheinlichkeit
PFH	Begriff aus der Sicherheitstechnik (EN 61508-1...7) für die Größe der Fehlerwahrscheinlichkeit pro Stunde
PT100	Temperatursensor mit $R_0=100\Omega$
PT1000	Temperatursensor mit $R_0=1000\Omega$
PTC	Kaltleiter zur Temperaturerfassung
PWM	Pulsweitenmodulation (auch Pulsbreitenmodulation)
RJ45	Modulare Steckverbindung mit 8 Leitungen
SCL	Geberlose Regelung von Synchronmotoren
SELV	Sichere Schutzkleinspannung, ungeerdet (<60V)
SIL	Der Sicherheitsintegritätslevel ist eine Maßeinheit zur Quantifizierung der Risikoreduzierung. Begriff aus der Sicherheitstechnik (EN 61508-1...7)
SPS	Speicherprogrammierbare Steuerung
SS1	Sicherheitsfunktion „Sicherer Halt 1“ gemäß IEC 61800-5-2
SSI	Synchron-serielle Schnittstelle für Geber
STO	Sicherheitsfunktion „sicher abgeschaltetes Drehmoment“ gemäß IEC 61800-5-2
TTL	Inkrementelles Signal mit einer Ausgangsspannung bis 5V
USB	Universell serieller Bus
VARAN	Echtzeit-Ethernet-Bussystem

## Normen für Antriebsstromrichter

### Produktnormen, die direkt für den Antriebsstromrichter gelten:

EN61800-2	Drehzahlveränderbare elektrische Antriebe Teil 2: Allgemeine Anforderungen - Festlegungen für die Bemessung von Niederspannungs-Wechselstrom-Antriebssystemen mit einstellbarer Frequenz (VDE 0160-102, IEC 61800-2)
EN61800-3	Drehzahlveränderbare elektrische Antriebe. Teil 3: EMV-Anforderungen einschließlich spezieller Prüfverfahren (VDE 0160-103, IEC 61800-3)
EN61800-5-1	Elektrische Leistungsantriebssysteme mit einstellbarer Drehzahl. Teil 5-1: Anforderungen an die Sicherheit – Elektrische, thermische und energetische Anforderungen (VDE 0160-105-1, IEC 61800-5-1)
EN61800-5-2	Elektrische Leistungsantriebssysteme mit einstellbarer Drehzahl. Teil 5-2: Anforderungen an die Sicherheit – Funktionale Sicherheit (VDE 0160-105-2, UL61800-5-2, IEC 22G/264/CD)
UL61800-5-1	Amerikanische Version der EN61800-5-1 mit „National Deviations“

### Basisnormen, auf die Antriebsstromrichternormen direkt verweisen:

EN55011	Industrielle, wissenschaftliche und medizinische Geräte - Funkstörungen - Grenzwerte und Messverfahren (IEC/CISPR 11)
EN55021	Störung von Mobilfunkübertragungen in Gegenwart von Impulsstörgrößen - Verfahren zur Beurteilung der Beeinträchtigung und Maßnahmen zur Verbesserung der Übertragungsqualität (IEC/CISPR/D/230/FDIS)
EN60529	Schutzarten durch Gehäuse (IP-Code) (VDE 0470, IEC 60529)
EN60664-1	Isolationskoordination für elektrische Betriebsmittel in Niederspannungsanlagen Teil 1: Grundsätze, Anforderungen und Prüfungen (IEC 60664-1)
EN60721-3-1	Klassifizierung von Umgebungsbedingungen - Teil 3-1: Klassifizierung von Einflussgrößen in Gruppen und deren Grenzwerte - Hauptabschnitt 1: Langzeitlagerung (IEC 60721-3-1)
EN60721-3-2	Klassifizierung von Umweltbedingungen - Teil 3: Klassen von Umwelteinflussgrößen und deren Grenzwerte; Hauptabschnitt 2: Transport (IEC 60721-3-2)
EN60721-3-3	Klassifizierung von Umweltbedingungen - Teil 3: Klassen von Umwelteinflussgrößen und deren Grenzwerte; Hauptabschnitt 3: Ortsfester Einsatz, wettergeschützt (IEC 60721-3-3)
EN61000-2-1	Electromagnetic compatibility (EMC) - Part 2: Environment - Section 1: Description of the environment - Electromagnetic environment for low-frequency conducted disturbances and signalling in public power supply systems
EN61000-2-4	Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV) - Teil 2-4: Umgebungsbedingungen; Verträglichkeitspegel für niederfrequente leitungsgeführte Störgrößen in Industrieanlagen (IEC 61000-2-4)
EN61000-4-2	Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV) - Teil 4-2: Prüf- und Messverfahren - Prüfung der Störfestigkeit gegen die Entladung statischer Elektrizität (IEC 61000-4-2)
EN61000-4-3	Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV) - Teil 4-3: Prüf- und Messverfahren - Prüfung der Störfestigkeit gegen hochfrequente elektromagnetische Felder (IEC 61000-4-3)
EN61000-4-4	Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV) - Teil 4-4: Prüf- und Messverfahren - Prüfung der Störfestigkeit gegen schnelle transiente elektrische Störgrößen/ Burst (IEC 61000-4-4)
EN61000-4-5	Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV) - Teil 4-5: Prüf- und Messverfahren - Prüfung der Störfestigkeit gegen Stoßspannungen (IEC 61000-4-5)

EN61000-4-6	Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV) - Teil 4-6: Prüf- und Messverfahren - Störfestigkeit gegen leitungsgeführte Störgrößen, induziert durch hochfrequente Felder (IEC 61000-4-6)
EN61000-4-34	Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV) - Teil 4-34: Prüf- und Messverfahren - Prüfungen der Störfestigkeit von Geräten und Einrichtungen mit einem Netzstrom > 16 A je Leiter gegen Spannungseinbrüche, Kurzzeitunterbrechungen und Spannungsschwankungen (IEC 61000-4-34)
EN61508-1...7	Funktionale Sicherheit sicherheitsbezogener elektrischer/elektronischer/ programmierbarer elektronischer Systeme Teil 1...7 (VDE 0803-1...7, IEC 61508-1...7)
EN62061	Sicherheit von Maschinen - Funktionale Sicherheit sicherheitsbezogener elektrischer, elektronischer und programmierbarer elektronischer Steuerungssysteme (VDE 0113-50, IEC 62061)
EN ISO 13849-1	Sicherheit von Maschinen - Sicherheitsbezogene Teile von Steuerungen - Teil 1: Allgemeine Gestaltungsleitsätze (ISO 13849-1)

**Normen, die im Umfeld des Antriebstromrichters verwendet und herangezogen werden:**

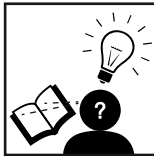
DGUV Vorschrift 3	Elektrische Anlagen und Betriebsmittel
DNVGL-CG-0339	Environmental test specification for electrical, electronic and programmable equipment and systems
DIN EN 12502-1...5	Korrosionsschutz metallischer Werkstoffe - Teil 1...5
DIN IEC 60364-5-54	Errichten von Niederspannungsanlagen - Teil 5-54: Auswahl und Errichtung elektrischer Betriebsmittel - Erdungsanlagen, Schutzleiter und Schutzpotentialausgleichsleiter (IEC 64/1610/CD)
DIN VDE 0100-729	Errichten von Niederspannungsanlagen - Teil 7-729: Anforderungen für Betriebsstätten, Räume und Anlagen besonderer Art - Bedienungsgänge und Wartungsgänge (IEC 60364-7-729); Deutsche Übernahme HD 60364-7-729
EN 1037	Sicherheit von Maschinen - Vermeidung von unerwartetem Anlauf; Deutsche Fassung EN 1037
EN 60204-1	Sicherheit von Maschinen - Elektrische Ausrüstung von Maschinen Teil 1: Allgemeine Anforderungen (VDE 0113-1, IEC 44/709/CDV)
EN 60439-1	Niederspannungs-Schaltgerätekombinationen - Teil 1: Typgeprüfte und partiell typgeprüfte Kombinationen (IEC 60439-1)
EN 60947-7-1	Niederspannungsschaltgeräte - Teil 7-1: Hilfseinrichtungen - Reihenklempen für Kupferleiter (IEC 60947-7-1:2009)
EN 60947-8	Niederspannungsschaltgeräte - Teil 8: Auslösegeräte für den eingebauten thermischen Schutz (PTC) von rotierenden elektrischen Maschinen (IEC 60947-8:2003 + A1:2006 + A2:2011)
EN 61373	Bahnanwendungen - Betriebsmittel von Bahnfahrzeugen - Prüfungen für Schwingen und Schocken (IEC 61373)
EN 61439-1	Niederspannungs-Schaltgerätekombinationen - Teil 1: Allgemeine Festlegungen (IEC 121B/40/CDV:2016); Deutsche Fassung FprEN 61439-1:2016
VGB R 455 P	Wasserbehandlung und Werkstoffeinsatz in Kühlsystemen
DIN EN 60939-1	Passive Filter für die Unterdrückung von elektromagnetischen Störungen - Teil 1: Fachgrundspezifikation (IEC 60939-1:2005 + Corrigendum: 2005)

# 1 Grundlegende Sicherheitshinweise

Die Produkte sind nach dem Stand der Technik und anerkannten sicherheitstechnischen Regeln entwickelt und gebaut. Dennoch können bei der Verwendung funktionsbedingt Gefahren für Leib und Leben des Benutzers oder Dritter bzw. Schäden an der Maschine und anderen Sachwerten entstehen.

Die folgenden Sicherheitshinweise sind vom Hersteller für den Bereich der elektrischen Antriebstechnik erstellt worden. Sie können durch örtliche, länder- oder anwendungsspezifische Sicherheitsvorschriften ergänzt werden. Sie bieten keinen Anspruch auf Vollständigkeit. Die Nichtbeachtung der Sicherheitshinweise durch den Kunden, Anwender oder sonstigen Dritten führt zum Verlust aller dadurch verursachten Ansprüche gegen den Hersteller.

## ACHTUNG



### Gefahren und Risiken durch Unkenntnis.

- ▶ Lesen Sie die Gebrauchsanleitung!
- ▶ Beachten Sie die Sicherheits- und Warnhinweise!
- ▶ Fragen Sie bei Unklarheiten nach!

## 1.1 Zielgruppe

Diese Gebrauchsanleitung ist ausschließlich für Elektrofachpersonal bestimmt. Elektrofachpersonal im Sinne dieser Anleitung muss über folgende Qualifikationen verfügen:

- Kenntnis und Verständnis der Sicherheitshinweise.
- Fertigkeiten zur Aufstellung und Montage.
- Inbetriebnahme und Betrieb des Produktes.
- Verständnis über die Funktion in der eingesetzten Maschine.
- Erkennen von Gefahren und Risiken der elektrischen Antriebstechnik.
- Kenntnis über *DIN IEC 60364-5-54*.
- Kenntnis über nationale Unfallverhütungsvorschriften (z.B. *DGUV Vorschrift 3*).

## 1.2 Transport, Lagerung und sachgemäße Handhabung

Der Transport ist durch entsprechend unterwiesene Personen unter Beachtung der in dieser Anleitung angegebenen Umweltbedingungen durchzuführen. Die Antriebsstromrichter sind vor unzulässiger Beanspruchung zu schützen.



### Transport von Antriebsstromrichtern mit einer Kantenlänge >75 cm

Der Transport per Gabelstapler ohne geeignete Hilfsmittel kann zu einer Durchbiegung des Kühlkörpers führen. Dies führt zur vorzeitigen Alterung bzw. Zerstörung interner Bauteile.

- ▶ Antriebsstromrichter auf geeigneten Paletten transportieren.
- ▶ Antriebsstromrichter nicht stapeln oder mit anderen schweren Gegenständen belasten.




---

**Produkt enthält elektrostatisch gefährdete Bauelemente.**

- ▶ Berührung vermeiden.
  - ▶ ESD-Schutzkleidung tragen.
- 

Lagern Sie das Produkt nicht

- in der Umgebung von aggressiven und/oder leitfähigen Flüssigkeiten oder Gasen.
- in Bereichen mit direkter Sonneneinstrahlung.
- außerhalb der angegebenen Umweltbedingungen.

### 1.3 Einbau und Aufstellung

**⚠ GEFAHR**



---

**Nicht in explosionsgefährdeter Umgebung betreiben!**

- ▶ Das Produkt ist nicht für den Einsatz in explosionsgefährdeter Umgebung vorgesehen.
- 

**⚠ VORSICHT**



---

**Bauartbedingte Kanten und hohes Gewicht!**
**Quetschungen und Prellungen!**

- ▶ Nie unter schwebende Lasten treten.
  - ▶ Sicherheitsschuhe tragen.
  - ▶ Produkt beim Einsatz von Hebwerkzeugen entsprechend sichern.
- 

Um Schäden am und im Produkt vorzubeugen:

- Darauf achten, dass keine Bauelemente verbogen und/oder Isolationsabstände verändert werden.
- Bei mechanischen Defekten darf das Produkt nicht in Betrieb genommen werden. Die Einhaltung angewandter Normen ist nicht mehr gewährleistet.
- Es darf keine Feuchtigkeit oder Nebel in das Produkt eindringen.
- Das Eindringen von Staub ist zu vermeiden. Bei Einbau in ein staubdichtes Gehäuse ist auf ausreichende Wärmeabfuhr zu achten.
- Einbaulage und Mindestabstände zu umliegenden Elementen beachten. Lüftungsöffnungen nicht verdecken.
- Produkt entsprechend der angegebenen Schutzart montieren.
- Achten Sie darauf, dass bei der Montage und Verdrahtung keine Kleinteile (Bohrspäne, Schrauben usw.) in das Produkt fallen. Dies gilt auch für mechanische Komponenten, die während des Betriebes Kleinteile verlieren können.
- Geräteanschlüsse auf festen Sitz prüfen, um Übergangswiderstände und Funkenbildung zu vermeiden.
- Produkt nicht begehen.
- Die Sicherheitshinweise sind aufzubewahren!

## 1.4 Elektrischer Anschluss

**⚠ GEFAHR****Elektrische Spannung an Klemmen und im Gerät!****Lebensgefahr durch Stromschlag!**

- ▶ Niemals am offenen Gerät arbeiten oder offen liegende Teile berühren.
- ▶ Bei jeglichen Arbeiten am Gerät Versorgungsspannung abschalten, gegen Wiedereinschalten sichern und Spannungsfreiheit durch Messung feststellen.
- ▶ Warten bis alle Antriebe zum Stillstand gekommen sind, damit keine generatorische Energie erzeugt werden kann.
- ▶ Kondensatorentladezeit (5 Minuten) abwarten, ggf. DC-Spannung an den Klemmen messen.
- ▶ Sofern Personenschutz gefordert ist, für Antriebsstromrichter geeignete Schutzvorrichtungen einbauen.
- ▶ Vorgeschaltete Schutzeinrichtungen niemals, auch nicht zu Testzwecken überbrücken.
- ▶ Schutzleiter immer an Antriebsstromrichter und Motor anschließen.
- ▶ Zum Betrieb alle erforderlichen Abdeckungen und Schutzvorrichtungen anbringen.
- ▶ Schaltschrank im Betrieb geschlossen halten.
- ▶ Fehlerstrom: Dieses Produkt kann einen Gleichstrom im Schutzleiter 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 dieses Produktes nur ein RCD oder RCM vom Typ B zulässig.
- ▶ Antriebsstromrichter mit einem Ableitstrom  $> 3,5$  mA Wechselstrom (10 mA Gleichstrom) sind für einen ortsfesten Anschluss bestimmt. Schutzleiter sind gemäß den örtlichen Bestimmungen für Ausrüstungen mit hohen Ableitströmen nach *EN 61800-5-1*, *EN 60204-1* oder *DIN IEC 60364-5-54* auszulegen.



Wenn beim Errichten von Anlagen Personenschutz gefordert ist, müssen für Antriebsstromrichter geeignete Schutzvorrichtungen benutzt werden.

[www.keb.de/fileadmin/media/Manuals/knowledge/04\\_techinfo/00\\_general/ti\\_rcd\\_0400\\_0002\\_deu.pdf](http://www.keb.de/fileadmin/media/Manuals/knowledge/04_techinfo/00_general/ti_rcd_0400_0002_deu.pdf)



Anlagen, in die Antriebsstromrichter eingebaut sind, müssen ggf. mit zusätzlichen Überwachungs- und Schutzvorrichtungen gemäß den jeweils gültigen Sicherheitsbestimmungen, z.B. Gesetz über technische Arbeitsmittel, Unfallverhütungsvorschriften usw. ausgerüstet werden. Diese Hinweise sind auch bei CE gekennzeichneten Antriebsstromrichtern stets zu beachten.



Für einen störungsfreien und sicheren Betrieb sind folgende Hinweise zu beachten:

- Die elektrische Installation ist nach den einschlägigen Vorschriften durchzuführen.
- Leitungsquerschnitte und Sicherungen sind entsprechend der angegebenen Minimal-/ Maximalwerte für die Anwendung durch den Anwender zu dimensionieren.
- Die Verdrahtung ist mit flexibler Kupferleitung für eine Temperatur > 75°C auszuführen.
- Der Anschluss der Antriebsstromrichter ist nur an symmetrische Netze mit einer Spannung Phase (L1, L2, L3) gegen Nulleiter/Erde (N/PE) von maximal 300V zulässig. Bei Versorgungsnetzen mit höheren Spannungen muss ein entsprechender Trenntransformator vorgeschaltet werden. Bei Nichtbeachtung gilt die Steuerung nicht mehr als PELV-Stromkreis.
- Der Errichter von Anlagen oder Maschinen hat sicherzustellen, dass bei einem vorhandenen oder neu verdrahteten Stromkreis mit PELV die Forderungen erfüllt bleiben.
- Bei Antriebsstromrichtern ohne sichere Trennung vom Versorgungskreis (gemäß [EN 61800-5-1](#)) sind alle Steuerleitungen in weitere Schutzmaßnahmen (z.B. doppelt isoliert oder abgeschirmt, geerdet und isoliert) einzubeziehen.
- Bei Verwendung von Komponenten, die keine potenzialgetrennten Ein-/Ausgänge verwenden, ist es erforderlich, dass zwischen den zu verbindenden Komponenten Potenzialgleichheit besteht (z.B. durch Ausgleichsleitung). Bei Missachtung können die Komponenten durch Ausgleichströme zerstört werden.

#### 1.4.1 EMV-gerechte Installation

Die Einhaltung der durch die EMV-Gesetzgebung geforderten Grenzwerte liegt in der Verantwortung des Kunden.



Hinweise zur EMV-gerechten Installation sind hier zu finden.

[www.keb.de/fileadmin/media/Manuals/emv/0000ndb0000.pdf](http://www.keb.de/fileadmin/media/Manuals/emv/0000ndb0000.pdf)



#### 1.4.2 Spannungsprüfung

Eine Prüfung mit AC-Spannung (gemäß [EN 60204-1](#) Kapitel 18.4) darf nicht durchgeführt werden, da eine Gefährdung für die Leistungshalbleiter im Antriebsstromrichter besteht.



Aufgrund der Funkentstörkondensatoren wird sich der Prüfgenerator sofort mit Stromfehler abschalten.



Nach [EN 60204-1](#) ist es zulässig, bereits getestete Komponenten abzuklemmen. Antriebsstromrichter der KEB Automation KG werden gemäß Produktnorm zu 100% spannungsgeprüft ab Werk geliefert.

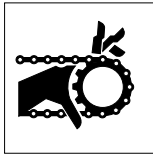
#### 1.4.3 Isolationsmessung

Eine Isolationsmessung (gemäß [EN 60204-1](#) Kapitel 18.3) mit DC 500V ist zulässig, wenn alle Anschlüsse im Leistungsteil (netzgebundenes Potenzial) und alle Steueranschlüsse mit PE gebrückt sind. Der Isolationswiderstand des jeweiligen Produkts ist in den technischen Daten zu finden.

## 1.5 Inbetriebnahme und Betrieb

Die Inbetriebnahme (d.h. die Aufnahme des bestimmungsgemäßen Betriebes) ist solange untersagt, bis festgestellt wurde, dass die Maschine den Bestimmungen der Maschinenrichtlinie entspricht; *EN 60204-1* ist zu beachten.

### ⚠️ WARNUNG



#### Softwareschutz und Programmierung!

##### Gefährdung durch ungewolltes Verhalten des Antriebes!

- ▶ Insbesondere bei Erstinbetriebnahme oder Austausch des Antriebsstromrichters prüfen, ob Parametrierung zur Applikation passt.
- ▶ Die alleinige Absicherung einer Anlage durch Softwareschutzfunktionen ist nicht ausreichend. Unbedingt vom Antriebsstromrichter unabhängige Schutzmaßnahmen (z.B. Endschalter) installieren.
- ▶ Motoren gegen selbsttätigen Anlauf sichern.

### ⚠️ VORSICHT



#### Hohe Temperaturen an Kühlkörper und Kühlflüssigkeit!

##### Verbrennung der Haut!

- ▶ Heiße Oberflächen berührungssicher abdecken.
- ▶ Falls erforderlich, Warnschilder an der Anlage anbringen.
- ▶ Oberfläche und Kühlflüssigkeitsleitungen vor Berührung prüfen.
- ▶ Vor jeglichen Arbeiten Gerät abkühlen lassen.

- Während des Betriebes sind alle Abdeckungen und Türen geschlossen zu halten.
- Nur für das Gerät zugelassenes Zubehör verwenden.
- Anschlusskontakte, Stromschienen oder Kabelenden nie berühren.



Sofern ein Antriebsstromrichter mit Elektrolytkondensatoren im Gleichspannungszwischenkreis (=> technische Daten) länger als ein Jahr nicht in Betrieb war, beachten Sie folgende Hinweise.

[www.keb.de/fileadmin/media/Manuals/knowledge/04\\_techinfo/00\\_general/ti\\_format\\_capacitors\\_0400\\_0001\\_deu.pdf](http://www.keb.de/fileadmin/media/Manuals/knowledge/04_techinfo/00_general/ti_format_capacitors_0400_0001_deu.pdf)



### ACHTUNG

#### Dauerbetrieb (S1) mit Auslastung > 60% oder Motorbemesungsleistung ab 55kW!

##### Vorzeitige Alterung der Elektrolytkondensatoren!

- ▶ Netzdrossel mit  $U_k = 4\%$  zwingend erforderlich.

### **Schalten am Ausgang**

Bei Einzelantrieben ist das Schalten zwischen Motor und Antriebsstromrichter während des Betriebes zu vermeiden, da es zum Ansprechen der Schutzeinrichtungen führen kann. Ist das Schalten nicht zu vermeiden, muss die Funktion „Drehzahlsuche“ aktiviert sein. Diese darf erst nach dem Schließen des Motorschützes eingeleitet werden (z.B. durch Schalten der Reglerfreigabe).

Bei Mehrmotorenantrieben ist das Zu- und Abschalten zulässig, wenn mindestens ein Motor während des Schaltvorganges zugeschaltet ist. Der Antriebsstromrichter ist auf die auftretenden Anlaufströme zu dimensionieren.

Wenn der Motor bei einem Neustart (Netz ein) des Antriebsstromrichters noch läuft (z.B. durch große Schwungmassen), muss die Funktion „Drehzahlsuche“ aktiviert sein.

### **Schalten am Eingang**

Bei Applikationen, die zyklisches Aus- und Einschalten des Antriebsstromrichters erfordern, muss nach dem letzten Einschalten eine Zeit von mindestens 5 min vergangen sein. Werden kürzere Taktzeiten benötigt, setzen Sie sich bitte mit der KEB Automation KG in Verbindung.

### **Kurzschlussfestigkeit**

Die Antriebsstromrichter sind bedingt kurzschlussfest. Nach dem Zurücksetzen der internen Schutzeinrichtungen ist die bestimmungsgemäße Funktion gewährleistet.

Ausnahmen:

- Treten am Ausgang wiederholt Erd- oder Kurzschlüsse auf, kann dies zu einem Defekt am Gerät führen.
- Tritt ein Kurzschluss während des generatorischen Betriebes (zweiter bzw. vierter Quadrant, Rückspeisung in den Zwischenkreis) auf, kann dies zu einem Defekt am Gerät führen.

## **1.6 Wartung**

Die folgenden Wartungsarbeiten sind nach Bedarf, mindestens jedoch einmal pro Jahr, durch autorisiertes und eingewiesenes Personal durchzuführen.

- ▶ Anlage auf lose Schrauben und Stecker überprüfen und ggf. festziehen.
- ▶ Antriebsstromrichter von Schmutz und Staubablagerungen befreien. Dabei besonders auf Kühlrippen und Schutzgitter von Ventilatoren achten.
- ▶ Ab- und Zuluftfilter vom Schaltschrank überprüfen bzw. reinigen.
- ▶ Funktion der Ventilatoren des Antriebsstromrichters überprüfen. Bei hörbaren Vibrationen oder Quietschen sind die Ventilatoren zu ersetzen.
- ▶ Bei flüssigkeitsgekühlten Antriebsstromrichtern ist eine Sichtprüfung des Kühlkreislaufs auf Dichtigkeit und Korrosion durchzuführen. Soll eine Anlage für einen längeren Zeitraum abgeschaltet werden, ist der Kühlkreislauf vollständig zu entleeren. Bei Temperaturen unter 0 °C muss der Kühlkreislauf zusätzlich mit Druckluft ausgeblasen werden.

## 1.7 Instandhaltung

Bei Betriebsstörungen, ungewöhnlichen Geräuschen oder Gerüchen informieren Sie eine dafür zuständige Person!

### GEFAHR

#### Unbefugter Austausch, Reparatur und Modifikationen!

##### Unvorhersehbare Fehlfunktionen!



- ▶ Die Funktion des Antriebsstromrichters ist von seiner Parametrierung abhängig. Niemals ohne Kenntnis der Applikation austauschen.
- ▶ Modifikation oder Instandsetzung ist nur durch von der KEB Automation KG autorisiertem Personal zulässig.
- ▶ Nur originale Herstellerteile verwenden.
- ▶ Zuwiderhandlung hebt die Haftung für daraus entstehende Folgen auf.

Im Fehlerfall wenden Sie sich an den Maschinenhersteller. Nur dieser kennt die Parametrierung des eingesetzten Antriebsstromrichters und kann ein entsprechendes Ersatzgerät liefern oder die Instandhaltung veranlassen.

## 1.8 Entsorgung

Elektronische Geräte der KEB Automation KG sind für die professionelle, gewerbliche Weiterverarbeitung bestimmt (sog. B2B-Geräte).

Hersteller von B2B-Geräten sind verpflichtet, Geräte, die nach dem 14.08.2018 hergestellt wurden, zurückzunehmen und zu verwerten. Diese Geräte dürfen grundsätzlich nicht an kommunalen Sammelstellen abgegeben werden.



Sofern keine abweichende Vereinbarung zwischen Kunde und KEB getroffen wurde oder keine abweichende zwingende gesetzliche Regelung besteht, können so gekennzeichnete KEB-Produkte zurückgegeben werden. Firma und Stichwort zur Rückgabestelle sind u.a. Liste zu entnehmen. Versandkosten gehen zu Lasten des Kunden. Die Geräte werden daraufhin fachgerecht verwertet und entsorgt.

In der folgenden Tabelle sind die Eintragsnummern länderspezifisch aufgeführt. KEB Adressen finden Sie auf unserer Webseite.

Rücknahme durch	WEEE-Registrierungsnr.	Stichwort:
<b>Deutschland</b>		
KEB Automation KG	EAR: DE12653519	Stichwort „Rücknahme WEEE“
<b>Frankreich</b>		
RÉCYLUM - Recycle point	ADEME: FR021806	Mots clés „KEB DEEE“
<b>Italien</b>		
COBAT	AEE: (IT) 19030000011216	Parola chiave „Ritiro RAEE“
<b>Österreich</b>		
KEB Automation GmbH	ERA: 51976	Stichwort „Rücknahme WEEE“
<b>Spanien</b>		
KEB Automation KG	RII-AEE 7427	Palabra clave "Retirada RAEE"

Die Verpackung ist dem Papier- und Kartonage-Recycling zuzuführen.

## 2 Produktbeschreibung

Bei der Gerätereihe COMBIVERT S6 handelt es sich um Antriebsstromrichter, die für den Betrieb an synchronen und asynchronen Motoren optimiert sind. Die integrierte Sicherheitsfunktion STO ist für den Einsatz in sicherheitsgerichteten Anwendungen entwickelt worden.

Der COMBIVERT erfüllt die Anforderungen der Niederspannungsrichtlinie. Die harmonisierten Normen der Reihe [EN 61800-5-1](#) für Antriebsstromrichter werden angewendet.

Der COMBIVERT ist ein Produkt mit eingeschränkter Erhältlichkeit nach [EN 61800-3](#). Dieses Produkt kann im Wohnbereich Funkstörungen verursachen. In diesem Fall kann es für den Betreiber erforderlich sein, entsprechende Maßnahmen durchzuführen.

Abhängig von der Ausführung sind die Maschinenrichtlinie, EMV-Richtlinie, Niederspannungsrichtlinie sowie weitere Richtlinien und Verordnungen zu beachten.

### 2.1 Bestimmungsgemäßer Gebrauch

Der COMBIVERT dient ausschließlich zur Steuerung und Regelung von Drehstrommotoren. Er ist zum Einbau in elektrische Anlagen oder Maschinen bestimmt.

Die technischen Daten sowie die Angaben zu Anschlussbedingungen sind dem Typenschild und der Gebrauchsanleitung zu entnehmen und unbedingt einzuhalten.

Die bei der KEB Automation KG eingesetzten Halbleiter und Bauteile sind für den Einsatz in industriellen Produkten entwickelt und ausgelegt.

#### **Einschränkung**

Wenn das Produkt in Maschinen eingesetzt wird, die unter Ausnahmehedingungen arbeiten, lebenswichtige Funktionen, lebenserhaltende Maßnahmen oder eine außergewöhnliche Sicherheitsstufe erfüllen, ist die erforderliche Zuverlässigkeit und Sicherheit durch den Maschinenbauer sicherzustellen und zu gewährleisten.

#### 2.1.1 Restgefahren

Trotz bestimmungsgemäßen Gebrauch kann der Antriebsstromrichter im Fehlerfall, bei falscher Parametrierung, durch fehlerhaften Anschluss oder nicht fachmännische Eingriffe und Reparaturen unvorhersehbare Betriebszustände annehmen. Dies können sein:

- Falsche Drehrichtung
- Zu hohe Motordrehzahl
- Motor läuft in die Begrenzung
- Motor kann auch im Stillstand unter Spannung stehen
- Automatischer Anlauf

### 2.2 Nicht bestimmungsgemäßer Gebrauch

Der Betrieb anderer elektrischer Verbraucher ist untersagt und kann zur Zerstörung der Geräte führen. Der Betrieb unserer Produkte außerhalb der in den technischen Daten angegebenen Grenzwerte führt zum Verlust jeglicher Schadensersatzansprüche.

## 2.3 Produktmerkmale

Diese Gebrauchsanleitung beschreibt die Leistungsteile folgender Geräte:

Gerätetyp:	Antriebsstromrichter
Serie:	COMBIVERT S6
Leistungsbereich:	4...7,5 kW / 400 V
Gehäuse:	4

Der COMBIVERT S6 zeichnet sich durch die folgenden Merkmale aus:

- Für Asynchron-, Synchron-, IPM- oder Synchronreluktanzmotoren
- Mit Geber oder geberlos geregelt SCL und ASCL für exakte Drehzahlregelung
- Motortemperaturüberwachung PTC, KTY oder PT1000
- Zweikanaliges Multi-Geber-Interface
- Integrierter Bremstransistor
- Integrierte Bremsenansteuerung
- Integrierte Sicherheitsfunktionalität
- Basisfunktion STO in der Kompaktversion
- Zusätzliche High Level Safety in der Applikationsversion
- Echtzeitfähige Ethernet Schnittstellen
- CAN
- RS232/485 für Diagnose oder Anzeige
- Buchformat für platzsparenden Schaltschrankaufbau
- Direkter Netzanschluss für 230V und 400V Netze, alternativ auch DC-Eingang 260...750 V
- Ableitstromarmer Netzfilter (<5 mA) integriert, optional ohne Filter
- Hohe Überlast für beste Dynamik (250 % / 3s, 200 % / 60s)
- Unterstützt bestehende Maschinenkonzepte mit 8 digitale und 2 analoge Eingänge, 2 digitale Ausgänge + 1 Relais und 1 analoger Ausgang 0...10V




---

Auf Grund des breiten Spannungsbereichs lassen sich die 3-phasigen 400V-Geräte auch an 230V-Applikationen betreiben, => „5.4 UL-Kennzeichnung“.

---

## 2.4 Typenschlüssel

<b>x x</b>	<b>S 6</b>	<b>x</b>	<b>x</b>	<b>x</b>	<b>-x</b>	<b>x</b>	<b>x</b>	<b>x</b>
Reserviert		0: Reserviert						
Reserviert		0: Reserviert						
Ausführung Steuerung		<b>KOMPAKT</b> 1: Multi Encoder Interface, EtherCAT <sup>1)</sup> 2: Multi Encoder Interface, VARAN <b>APPLIKATION</b> 1: Realtime Ethernet Modul, Multi Encoder Interface <b>PRO</b> 1: Multi Encoder Interface / Ethernet-Feldbus-Interface 4: kein Encoder / Ethernet-Feldbus-Interface / Sicheres Relais 5: Multi Encoder Interface / Ethernet-Feldbus-Interface / Sicheres Relais						
Ausführung Leistungsteil		1: AC 480V 3-phasig mit HF-Filter 2: AC 480V 3-phasig ohne HF-Filter <sup>2)</sup> 3: AC 230V 1-phasig mit HF-Filter 4: AC 230V 1-phasig ohne HF-Filter <sup>2)</sup>						
Gehäuse		2, 4						
Sicherheitsmodul		1: Typ 1 für Strg A (STO/SBC) oder STO für Strg K 3: Typ 3 für Strg A (STO/SBC/SLS usw.) 5: Typ 5 STO / SLS / etc. FSOE						
Steuerungstyp		A: APPLIKATION K: KOMPAKT P: PRO						
Baureihe		COMBIVERT S6						
Gerätegröße		07...14 <sup>3)</sup>						

Tabelle 1: Typenschlüssel

- <sup>1)</sup> EtherCAT® ist eine eingetragene Marke und patentierte Technologie, lizenziert durch die Beckhoff Automation GmbH, Deutschland.
- <sup>2)</sup> Zur Einhaltung der Grenzwerte gemäß EN 61800-3 ist bei diesen Geräten ein externer Filter erforderlich.
- <sup>3)</sup> Gerätegröße 14 ist nur in der Ausführung ohne integrierten HF-Filter verfügbar.



Der Typenschlüssel dient nicht als Bestellcode, sondern ausschließlich zur Identifikation!

## 2.5 Typenschild

**KEB** 304579241 / 1909653 / 2017/06/0010  
 Mat.No. 00S6000-CMAT/10S6K12-2100 (0A)  
 SWSTD AK1 ULO WSTD PSTD LSTD

Input AC 3 PH 50/60Hz  
 400V 8.0A  
 UL: 200-230/480V 6.7A

Output AC 3 PH 0...2000Hz  
 0...Uin 5.8A UL: 4.8A  
 4kVA IP20

Made in Germany  
 by KEB Automation KG  
 32683 Barntrup  
 www.keb.de

UL LISTED IND. CONT. EQ. 5D72 E167544 Use 75°C copper wires only!

**Legende**

1	Herstelleridentifikation
2	Technische Daten Eingang
3	Technische Daten Ausgang
4	Materialnummer, Basisgerät => „2.4 Typenschlüssel“, Versionsnummer
5	Konfigurierbare Optionen oder Kundenmaterialnummer-/version => „2.5.1 Konfigurierbare Optionen“
6	Barcode Interleaved 2/5 (Seriennummer)
7	Serien-, Auftragsnummer; Herstellungsjahr und -woche; Werk
8	UL-Zertifizierung
9	Entsorgungshinweis
10	EAC-Zertifizierung
11	FS-Zertifizierung
12	CE-Zertifizierung

Abbildung 1: Typenschild



## 2.5.1 Konfigurierbare Optionen

Merkmale	Merkmalswerte	Beschreibung
Software	SWxxx <sup>1)</sup>	Softwarestand des Antriebsstromrichters
Zubehör	Axxx <sup>1)</sup>	Gewähltes Zubehör
	NAK	Kein Zubehör
Ausgangsfrequenzfreischaltung	LIM	Begrenzung auf 599 Hz
	ULO	> 599 Hz freigeschaltet
Gewährleistung	WSTD	Gewährleistung - Standard
	Wxxx <sup>1)</sup>	Gewährleistungsverlängerung
Parametrierung	PSTD	Parametrierung - Standard
	Pxxx <sup>1)</sup>	Parametrierung - Kundenspezifisch
Typenschildlogo	LSTD	Logo - Standard
	Lxxx <sup>1)</sup>	Logo - Kundenspezifisch

*Tabelle 2: Konfigurierbare Optionen*

<sup>1)</sup> Die Bezeichnung „x“ steht für einen variablen Wert.

### 3 Technische Daten

Sofern nicht anders gekennzeichnet, beziehen sich alle elektrischen Daten im folgenden Kapitel auf ein 3-phasiges Wechselspannungsnetz.

#### 3.1 Betriebsbedingungen

##### 3.1.1 Klimatische Umweltbedingungen

Lagerung	Norm	Klasse	Bemerkungen
Umgebungstemperatur	EN 60721-3-1	1K4	-25...55 °C
Relative Luftfeuchte	EN 60721-3-1	1K3	5...95 % (ohne Kondensation)
Lagerungshöhe	–	–	Max. 3000 m über NN
Transport	Norm	Klasse	Bemerkungen
Umgebungstemperatur	EN 60721-3-2	2K3	-25...70 °C
Relative Luftfeuchte	EN 60721-3-2	2K3	95 % bei 40 °C (ohne Kondensation)
Betrieb	Norm	Klasse	Bemerkungen
Umgebungstemperatur	EN 60721-3-3	3K3	5...40 °C (erweitert auf -10...45 °C)
Kühlufteintrittstemperatur	–	–	5...40 °C (-10...45 °C)
Relative Luftfeuchte	EN 60721-3-3	3K3	5...85 % (ohne Kondensation)
Bau- und Schutzart	EN 60529	IP20	Schutz gegen Fremdkörper > ø12,5 mm Kein Schutz gegen Wasser Nichtleitfähige Verschmutzung, gelegentliche Betauung wenn PDS außer Betrieb ist.
Aufstellhöhe	–	–	Max. 2000 m über NN <ul style="list-style-type: none"> <li>Ab 1000 m ist eine Leistungsreduzierung von 1 % pro 100 m zu berücksichtigen.</li> <li>Ab 2000 m hat die Steuerkarte zum Netz nur noch Basisisolation. Es sind zusätzliche Maßnahmen bei der Verdrahtung der Steuerung vorzunehmen.</li> </ul>

Tabelle 3: Klimatische Umweltbedingungen

## 3.1.2 Mechanische Umweltbedingungen

Lagerung	Norm	Klasse	Bemerkungen
Schwingungsgrenzwerte	EN 60721-3-1	1M2	Schwingungsamplitude 1,5 mm (2...9 Hz) Beschleunigungsamplitude 5 m/s <sup>2</sup> (9...200 Hz)
Schockgrenzwerte	EN 60721-3-1	1M2	40 m/s <sup>2</sup> ; 22 ms
Transport	Norm	Klasse	Bemerkungen
Schwingungsgrenzwerte	EN 60721-3-2	2M1	Schwingungsamplitude 3,5 mm (2...9 Hz) Beschleunigungsamplitude 10 m/s <sup>2</sup> (9...200 Hz) (Beschleunigungsamplitude 15 m/s <sup>2</sup> (200...500 Hz)) <sup>1)</sup>
Schockgrenzwerte	EN 60721-3-2	2M1	100 m/s <sup>2</sup> ; 11 ms
Betrieb	Norm	Klasse	Bemerkungen
Schwingungsgrenzwerte	EN 60721-3-3	3M4	Schwingungsamplitude 3,0 mm (2...9 Hz) Beschleunigungsamplitude 10 m/s <sup>2</sup> (9...200 Hz)
	EN 61800-5-1	–	Schwingungsamplitude 0,075 mm (10...57 Hz) Beschleunigungsamplitude 10 m/s <sup>2</sup> (57...150 Hz)
Schockgrenzwerte	EN 60721-3-3	3M4	100 m/s <sup>2</sup> ; 11 ms

*Tabelle 4: Mechanische Umweltbedingungen*

<sup>1)</sup> Nicht getestet.

## 3.1.3 Chemisch/Mechanisch aktive Stoffe

Lagerung	Norm	Klasse	Bemerkungen
Kontamination	Gase	1C2	–
	Feststoffe	1S2	–
	EN 60721-3-1		
Transport	Norm	Klasse	Bemerkungen
Kontamination	Gase	2C2	–
	Feststoffe	2S2	–
	EN 60721-3-2		
Betrieb	Norm	Klasse	Bemerkungen
Kontamination	Gase	3C2	–
	Feststoffe	3S2	–
	EN 60721-3-3		

*Tabelle 5: Chemisch/Mechanisch aktive Stoffe*

**3.1.4 Elektrische Betriebsbedingungen**

3.1.4.1 Geräteeinstufung

Anforderung	Norm	Klasse	Bemerkungen
Überspannungskategorie	EN 61800-5-1	III	–
	EN 60664-1		–
Verschmutzungsgrad	EN 60664-1	2	Nichtleitfähige Verschmutzung, gelegentliche Betauung wenn PDS außer Betrieb ist

*Tabelle 6: Geräteeinstufung*

3.1.4.2 Elektromagnetische Verträglichkeit

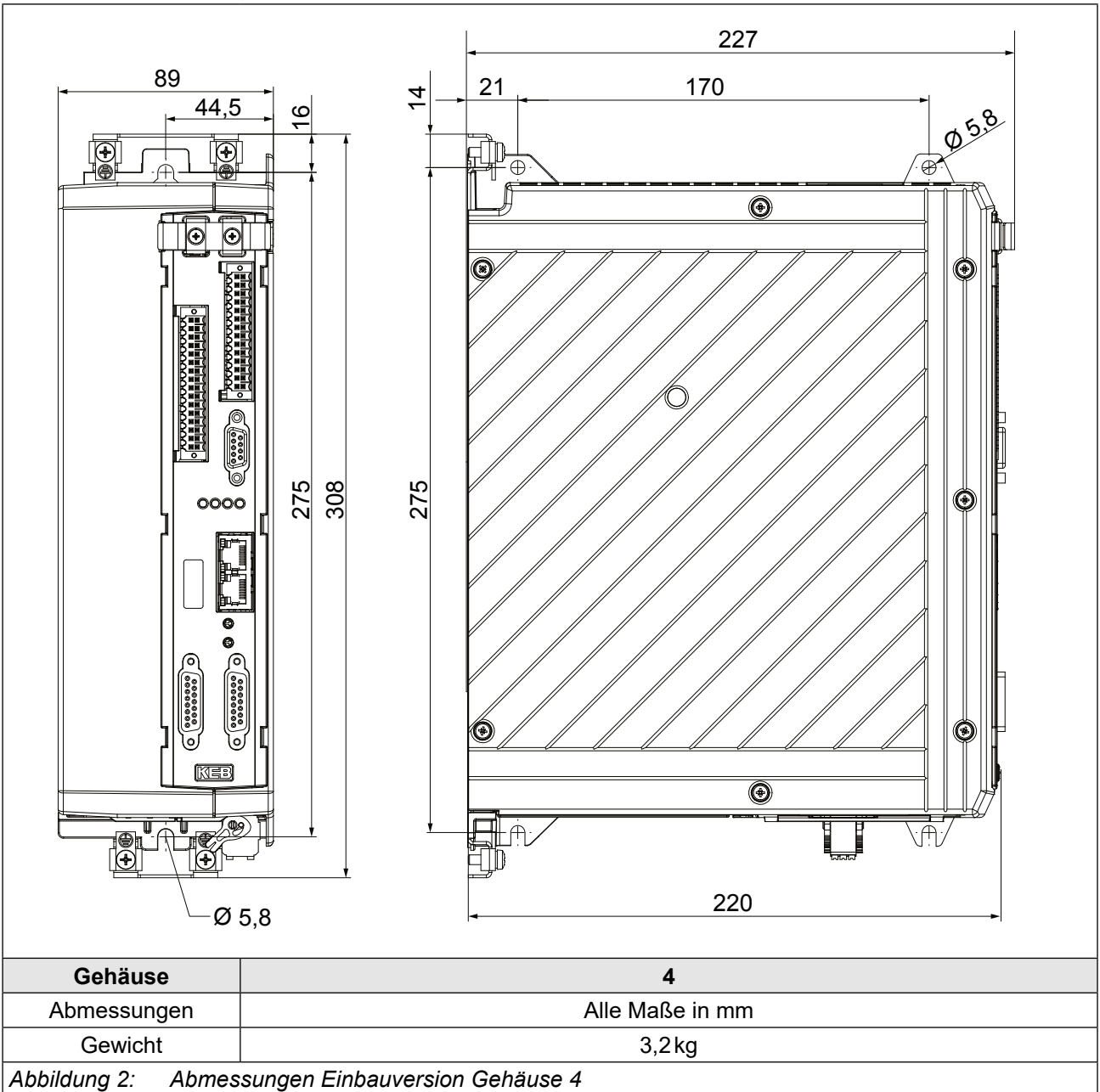
Bei Geräten ohne internen Filter ist zur Einhaltung der folgenden Grenzwerte ein externer Filter erforderlich.

EMV-Störaussendung	Norm	Klasse	Bemerkungen
Leitungsgebundene Störungen	EN 61800-3	C2	–
Abgestrahlte Störungen	EN 61800-3	C2	–
Störfestigkeit	Norm	Pegel	Bemerkungen
Statische Entladungen	EN 61000-4-2	8 kV	AD (Luftentladung)
		4 kV	CD (Kontaktentladung)
Burst - Anschlüsse für prozessnahe Mess- und Regelfunktionen und Signalschnittstellen	EN 61000-4-4	2 kV	–
Burst - Leistungsschnittstellen	EN 61000-4-4	4 kV	–
Surge - Leistungsschnittstellen	EN 61000-4-5	1 kV 2 kV	Phase-Phase Phase-Erde
Leitungsgeführte Störgrößen, induziert durch hochfrequente Felder	EN 61000-4-6	10 V	0,15...80 MHz
Elektromagnetische Felder	EN 61000-4-3	10 V/m	80 MHz...1 GHz
		3 V/m	1,4...2 GHz
		1 V/m	2...2,7 GHz
Spannungsschwankungen/ -einbrüche	EN 61000-2-1	–	-15 %...+10 %
	EN 61000-4-34	–	90 %
Frequenzänderungen	EN 61000-2-4	–	≤ 2 %
Spannungsabweichungen	EN 61000-2-4	–	±10 %
Spannungsunsymmetrien	EN 61000-2-4	–	≤ 3 %

*Tabelle 7: Elektromagnetische Verträglichkeit*

### 3.2 Abmessungen und Gewichte

#### 3.2.1 Einbauversion



3.2.2 Schaltschrankeinbau

Verlustleistung zur Schaltschrankauslegung => „3.4.8 Verlustleistung“. Abhängig von der Betriebsart/Auslastung kann hier ein geringerer Wert angesetzt werden.



**Montage des Antriebsstromrichters**

Für einen betriebssicheren Betrieb, muss der Antriebsstromrichter ohne Abstand auf einer glatten, geschlossenen, metallisch blanken Montageplatte montiert werden.

Einbauabstände	Maß	Abstand in mm	Abstand in inch
	A	150	6
	B	100	4
	C	30	1,2
	D	0	0
	E	0	0
	F <sup>1)</sup>	50	2
	<sup>1)</sup> Abstand zu vorgelagerten Bedienelementen in der Schaltschranktür.		

Abbildung 3: Einbauabstände

Wenn konstruktionsbedingt nicht auf eine Innenraumlüftung des Schaltschranks verzichtet werden kann, muss durch entsprechende Filter der Ansaugung von Fremdkörpern entgegen gewirkt werden.

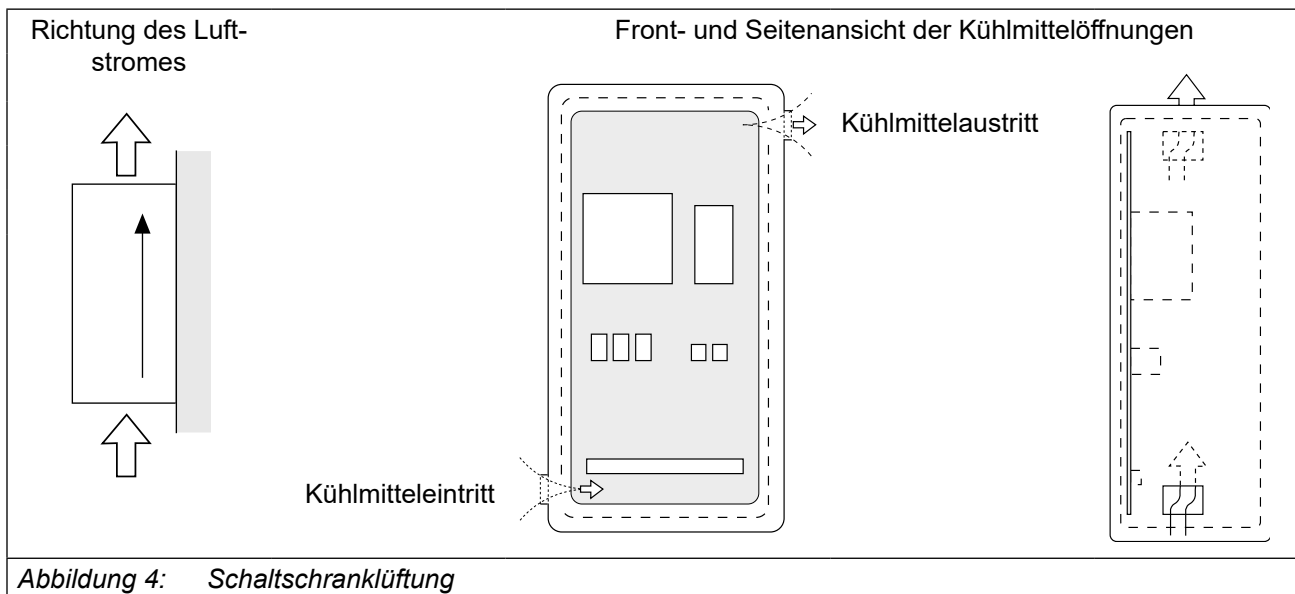


Abbildung 4: Schaltschranklüftung

### 3.3 Befestigungshinweise bei Schaltschrankmontage

Zur Montage der Antriebsstromrichter wurden folgende Befestigungsmaterialien mit der entsprechenden Güte von KEB getestet.

Benötigtes Material	Anzugsdrehmoment
Kombischraube ISO 7045 - M6 - 8.8	3,2 Nm 29 lb inch

Tabelle 8: Befestigungshinweise bei Schaltschrankmontage

#### ACHTUNG

#### Verwendung von anderem Befestigungsmaterial

- ▶ Das alternativ gewählte Befestigungsmaterial muss die oben genannten Werkstoffkennwerte (Güte) und Anzugsdrehmomente einhalten !

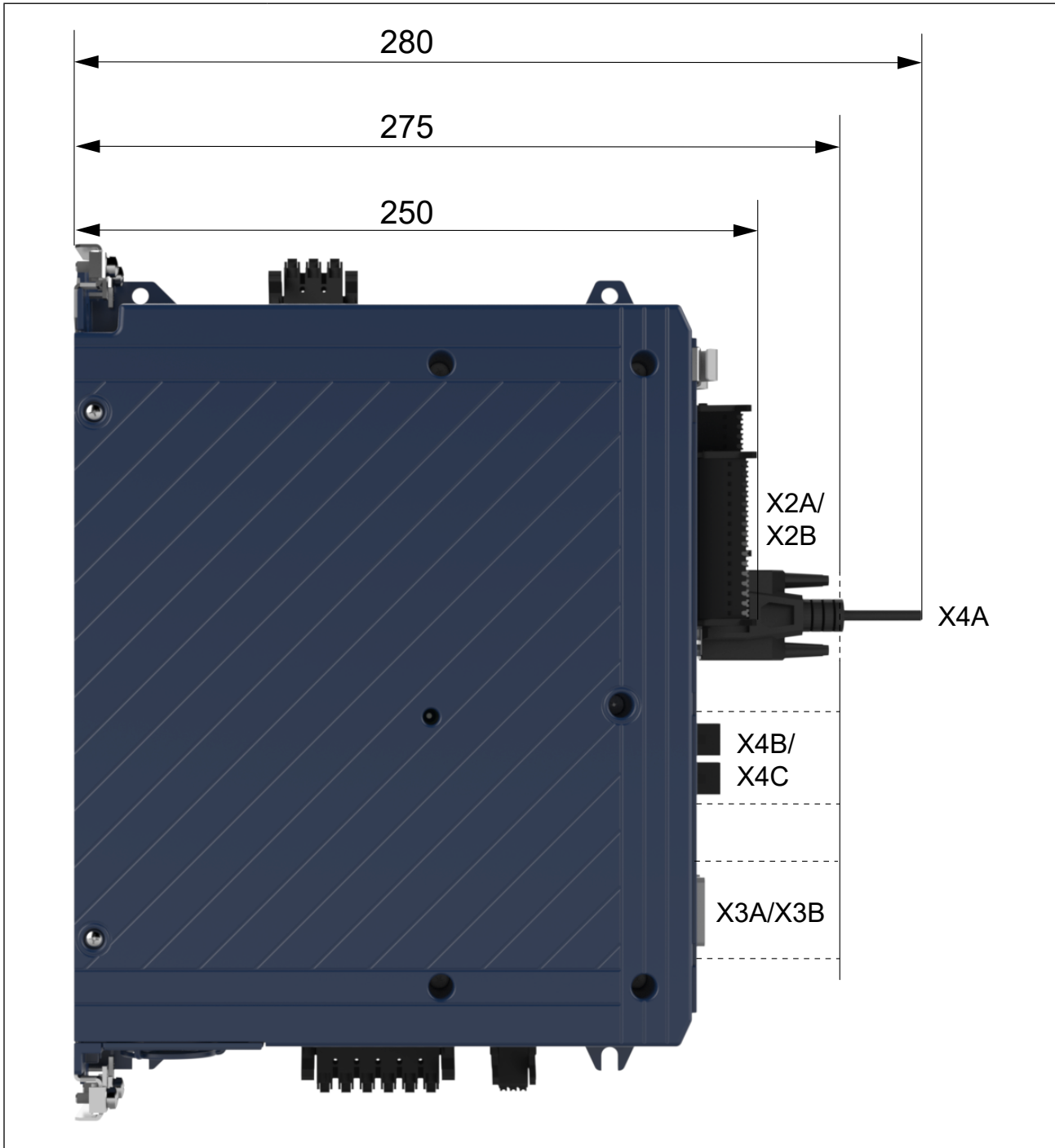
Die Verwendung anderer Befestigungsmaterialien erfolgt außerhalb der Kontrollmöglichkeiten von KEB und liegt daher ausschließlich im Verantwortungsbereich des Kunden.

**3.3.1 Einbautiefe**



Für die verschiedenen Anschlüsse wird empfohlen, den angegebenen Abstand zu vorgelagerten Bauelementen einzuhalten.

Die angegebenen Werte sind Richtwerte. Die tatsächliche Einbautiefe muss vom Anwender individuell geprüft werden.



<b>Gehäuse</b>	<b>4</b>
Abmessungen	Alle Maße in mm

Abbildung 5: Einbautiefe



### 3.4 Gerätedaten

#### 3.4.1 Übersicht

Die technischen Angaben sind für 2/4-polige Normmotoren ausgelegt. Bei anderer Polzahl muss der Antriebsstromrichter auf den Motornennstrom dimensioniert werden. Bei Spezial- oder Mittelfrequenzmotoren setzen Sie sich bitte mit KEB in Verbindung.

Gerätegröße		12	13	14
Gehäuse		4		
Ausgangsbemessungsscheinleistung	$S_{out}$ / kVA	6,6	8,3	11,4
Max. Motorbemessungsleistung	$P_{mot}$ / kW	4,0	5,5	7,5
Ausgangsbemessungsstrom	$I_N$ / A	9,5	12	16,5
Ausgangsspannung	$U_{out}$ / V	0... $U_{in}$ oder 0... $U_{in\_dc}/\sqrt{2}$		
Ausgangsphasen		3		
Ausgangsfrequenz	<sup>1)</sup> $f_{out}$ / Hz	0...599		
Ausgangsbemessungsüberlast (60s)	<sup>2)</sup> $I_{60s}$ / %	200		150
Ausgangsbemessungsüberlast (3s)	<sup>2)</sup> $I_{3s}$ / %	250		180
Abschaltstrom	<sup>2)</sup> $I_{oc}$ / %	300		216
Bemessungsschaltfrequenz	$f_{SN}$ / kHz	8		4
Eingangsbemessungsstrom	$I_{in}$ / A	13	17	21
Eingangsbemessungsspannung	$U_N$ / V	400		
Eingangsspannungsbereich	$U_{in}$ / V	184...550		
Eingangsspannungsbereich DC-Versorgung	$U_{in\_dc}$ / V	260...750		
Netzphasen		3		
Netzfrequenz	$f_N$ / Hz	50/60		
Maximalstrom 0 Hz/50 Hz bei $f_s = 8$ kHz	$I_{out\_max}$ / %	189/300	183/300	109/216
Isolationswiderstand @ $U_{dc} = 500$ V	$R_{iso}$ / M $\Omega$	16,67		
Zwischenkreiskapazität	$C$ / $\mu$ F	470	560	680

*Tabelle 9: Übersicht Gerätedaten*

<sup>1)</sup> Die Ausgangsfrequenz ist so zu begrenzen, dass sie 1/10 der Schaltfrequenz nicht übersteigt. Geräte mit höherer maximaler Ausgangsfrequenz unterliegen Exportbeschränkungen und sind nur auf Anfrage erhältlich.

<sup>2)</sup> Die Werte beziehen sich prozentual auf den Ausgangsbemessungsstrom  $I_N$ .

#### 3.4.2 Bemessungsbetrieb

Sämtliche Bemessungswerte beziehen sich auf einen Bemessungsbetrieb bei  $U_N = 400$  V, Bemessungsschaltfrequenz  $f_{SN}$  und einer Ausgangsfrequenz  $f_{out} = 50$  Hz.

3.4.3 Spannungs- und Frequenzangaben

Eingangsspannungen und -frequenzen		
Eingangsbemessungsspannung	$U_N / V$	400
Eingangsbemessungsspannung UL	$U_{N\_UL} / V$	480
Eingangsspannungsbereich	$U_{in} / V$	184...550
Netzphasen		3
Netzfrequenz	$f_N / Hz$	50 / 60
Netzfrequenztoleranz	$\pm f_N / Hz$	$\pm 2$

Tabelle 10: Eingangsspannungen und -frequenzen

Eingangsspannungen für DC-Betrieb		
Eingangsbemessungsspannung DC	$U_{N\_dc} / V$	565
Eingangsbemessungsspannung DC UL	$U_{N\_dc\_UL} / V$	672
Eingangsspannungsbereich DC-Versorgung	$U_{in\_dc} / V$	260...750 $\pm 0$

Tabelle 11: Eingangsspannungen für DC-Betrieb

Ausgangsspannungen und -frequenzen		
Ausgangsspannung bei AC-Versorgung	<sup>1)</sup> $U_{out} / V$	$3 \times 0 \dots U_{in}$
Ausgangsspannung bei DC-Versorgung	<sup>1)</sup> $U_{out\_dc} / V$	$3 \times 0 \dots U_{in\_dc} / \sqrt{2}$
Ausgangsfrequenz	<sup>2)</sup> $f_{out} / Hz$	0...599

Tabelle 12: Ausgangsspannungen und -frequenzen

- <sup>1)</sup> Die Spannung am Motor ist abhängig von der tatsächlichen Höhe der Eingangsspannung und vom Regelverfahren (=> „3.4.3.1 Beispiel zur Berechnung der Motorspannung“).
- <sup>2)</sup> Die Ausgangsfrequenz ist so zu begrenzen, dass sie 1/10 der Schaltfrequenz nicht übersteigt. Geräte mit höherer maximaler Ausgangsfrequenz unterliegen Exportbeschränkungen und sind nur auf Anfrage erhältlich.

DC-Schaltpegel		
DC-Abschaltpegel „Fehler! Unterspannung“	$U_{UP\_dc} / V$	240
DC-Schaltpegel Bremstransistor	<sup>1)</sup> $U_{B\_dc} / V$	780
DC-Abschaltpegel „Fehler! Überspannung“	$U_{OP\_dc} / V$	840

Tabelle 13: DC-Schaltpegel

- <sup>1)</sup> Der DC-Schaltpegel für den Bremstransistor ist einstellbar. Der in der Tabelle angegebene Wert ist der Defaultwert.

3.4.3.1 Beispiel zur Berechnung der Motorspannung

Die Motorspannung, für die Auslegung eines Antriebes, ist abhängig von den eingesetzten Komponenten. Die Netzspannung reduziert sich hierbei gemäß folgender Tabelle:

Komponente	Reduzierung / %	Beispiel
Netz-drossel $U_k$	4	Geregelter Antriebssteller mit Netz- und Motordrossel an einem weichen Netz: 400 V Netzspannung - 15% = 340 V Motorspannung
Antriebssteller gesteuert	4	
Antriebssteller geregelt	8	
Motordrossel $U_k$	1	
Weiches Netz	2	

Tabelle 14: Beispiel zur Berechnung der Motorspannung

### 3.4.4 Ein- und Ausgangsströme/Überlast

Gerätegröße		12	13	14
Eingangsbemessungsstrom @ $U_N = 400\text{ V}$	$I_{in} / \text{ A}$	13	17	21
Eingangsbemessungsstrom UL @ $U_{N\_UL} = 480\text{ V}$	$I_{in\_UL} / \text{ A}$	10,6	15,3	18
Eingangsbemessungsstrom DC @ $U_{N\_dc} = 565\text{ V}$	<sup>1)</sup> $I_{in\_dc} / \text{ A}$	16	20	26
Eingangsbemessungsstrom DC UL @ $U_{N\_UL\_dc} = 680\text{ V}$	<sup>1)</sup> $I_{in\_dc\_UL} / \text{ A}$	—	19	—

*Tabelle 15: Eingangsströme*

<sup>1)</sup> Die Werte resultieren aus dem Bemessungsbetrieb nach einer B6-Gleichrichterschaltung mit Netzdrossel 4%  $U_K$ .

Gerätegröße		12	13	14
Ausgangsbemessungsstrom @ $U_N = 400\text{ V}$	$I_N / \text{ A}$	9,5	12	16,5
Ausgangsbemessungsstrom UL @ $U_{N\_UL} = 480\text{ V}$	$I_{N\_UL} / \text{ A}$	7,6	11	14
Überlaststrom (60s)	<sup>1)</sup> $I_{60s} / \%$	200	200	150
Überlaststrom (3s)	<sup>1)</sup> $I_{3s} / \%$	250	250	180
Abschaltstrom	<sup>1)</sup> $I_{OC} / \%$	300	300	216

*Tabelle 16: Ausgangsströme*

<sup>1)</sup> Die Werte beziehen sich prozentual auf den Ausgangsbemessungsstrom  $I_N$ .

#### 3.4.4.1 Überlastcharakteristik (OL)

Alle COMBIVERT S6 können bei Bemessungsschaltfrequenz zeitlich begrenzt auch in Überlast betrieben werden. Weitere Angaben dazu finden sich in den Diagrammen „3.4.4.2 Abschaltzeit in Abhängigkeit der Überlast bei Gerätegröße 12 und 13“ und „3.4.4.3 Abschaltzeit in Abhängigkeit der Überlast bei Gerätegröße 14“.

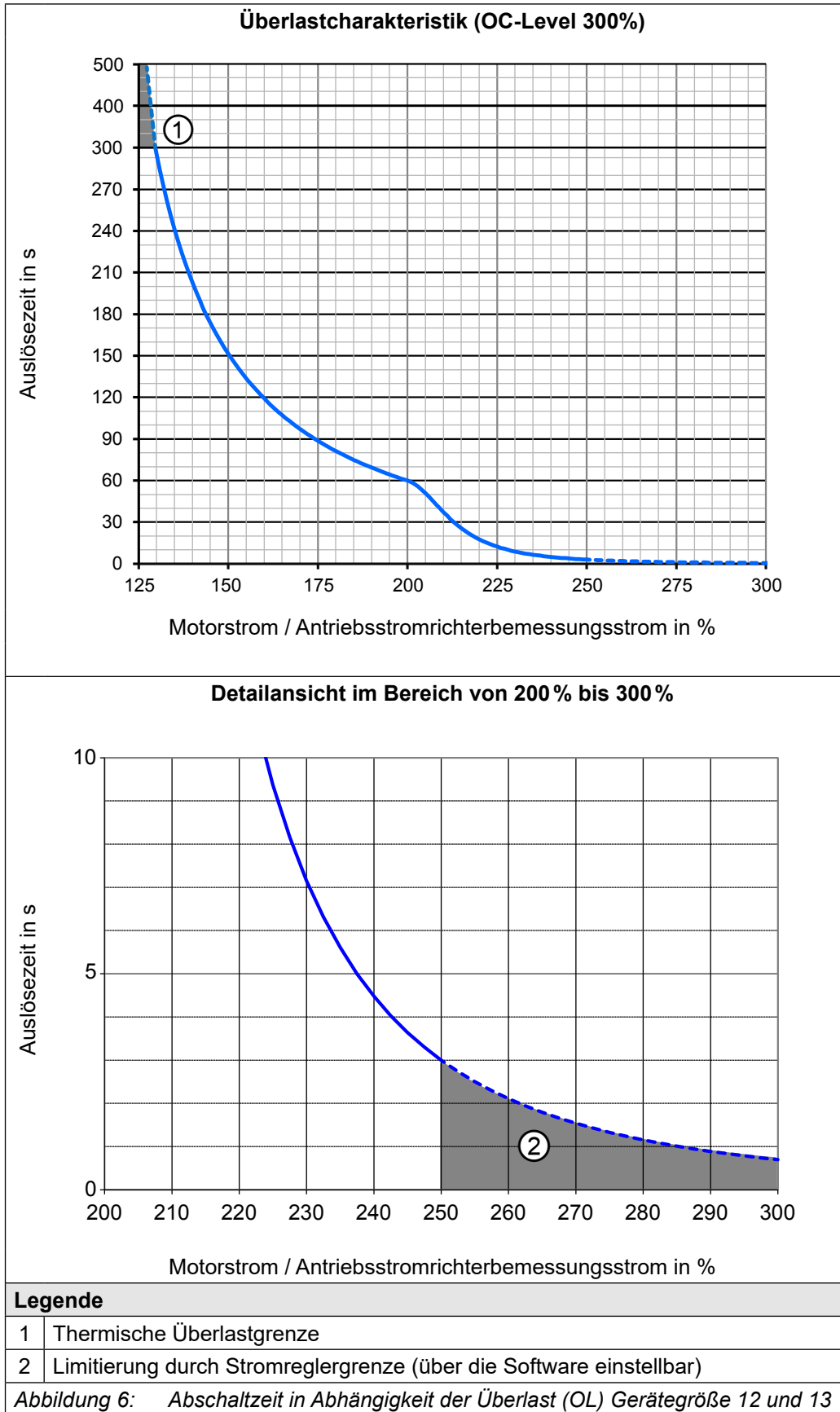
##### Einschränkungen:

- Die thermische Auslegung der Kühlkörper erfolgt auf den Bemessungsstrom und die maximal zulässige Umgebungstemperatur. Bei hohen Umgebungstemperaturen und/oder hohen Kühlkörpertemperaturen (beispielsweise durch eine vorausgehende Auslastung nahe 100%) kann der Antriebsstromrichter vor dem Auslösen der Schutzfunktion OL auf Übertemperaturfehler gehen.
- Bei kleinen Ausgangsfrequenzen oder bei Schaltfrequenzen größer Bemessungsschaltfrequenz, kann vorher der Maximalstrom (10Hz/16Hz) überschritten und der Fehler OL2 ausgelöst werden (siehe auch Kapitel „Maximalstrom (OL2)“).

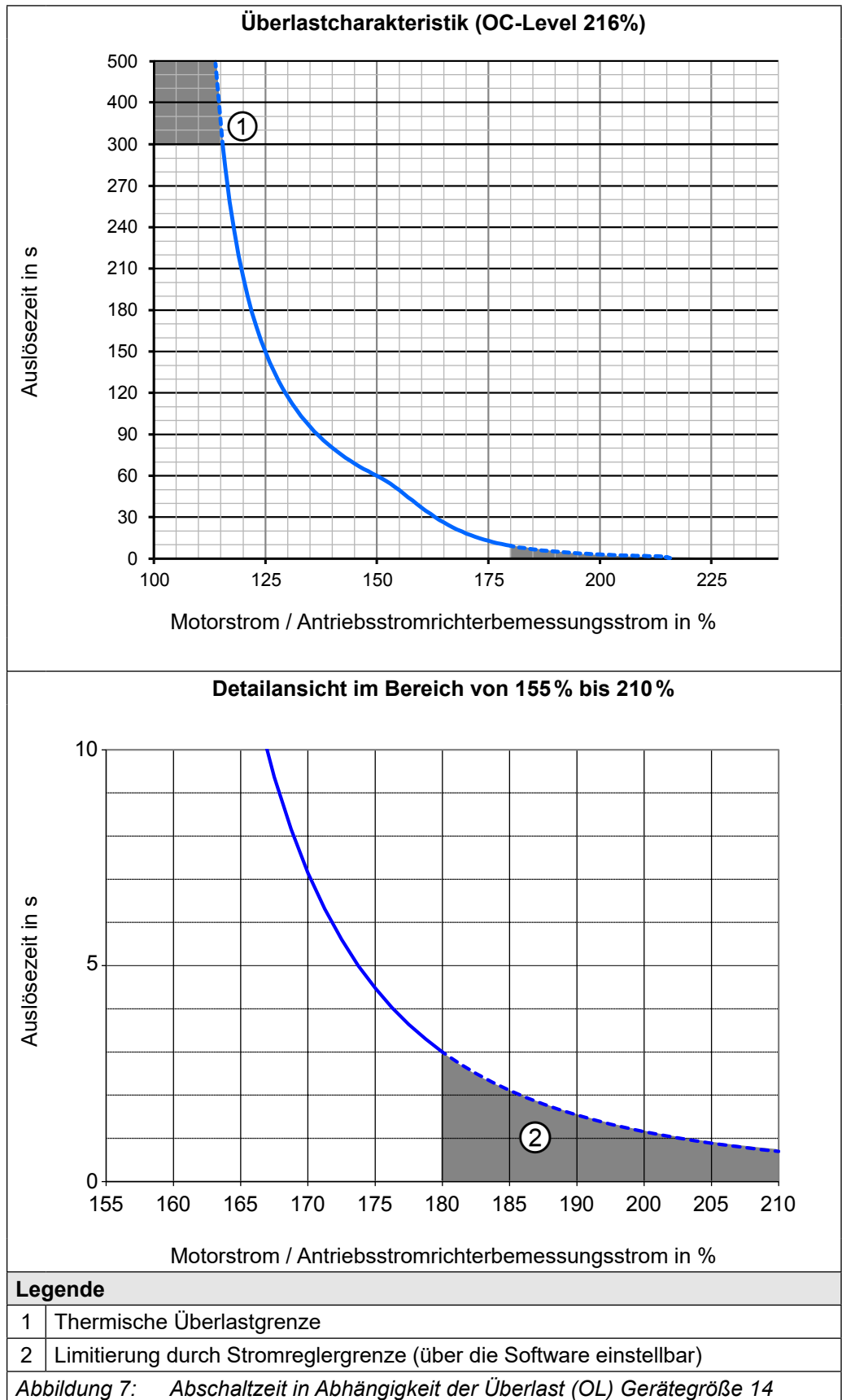
Bei Überschreiten einer Auslastung von 105% startet ein Überlastintegrator. Bei Unterschreiten wird rückwärts gezählt. Erreicht der Integrator die Überlastkennlinie, wird „Fehler! Überlastung (Ixt)“ ausgelöst.

Nach Ablauf einer Abkühlzeit wird die Meldung „Überlast beseitigt“ angezeigt. Der Fehler kann nun zurückgesetzt werden. Der Antriebsstromrichter muss während der Abkühlphase eingeschaltet bleiben.

3.4.4.2 Abschaltzeit in Abhängigkeit der Überlast bei Gerätegröße 12 und 13



3.4.4.3 Abschaltzeit in Abhängigkeit der Überlast bei Gerätegröße 14

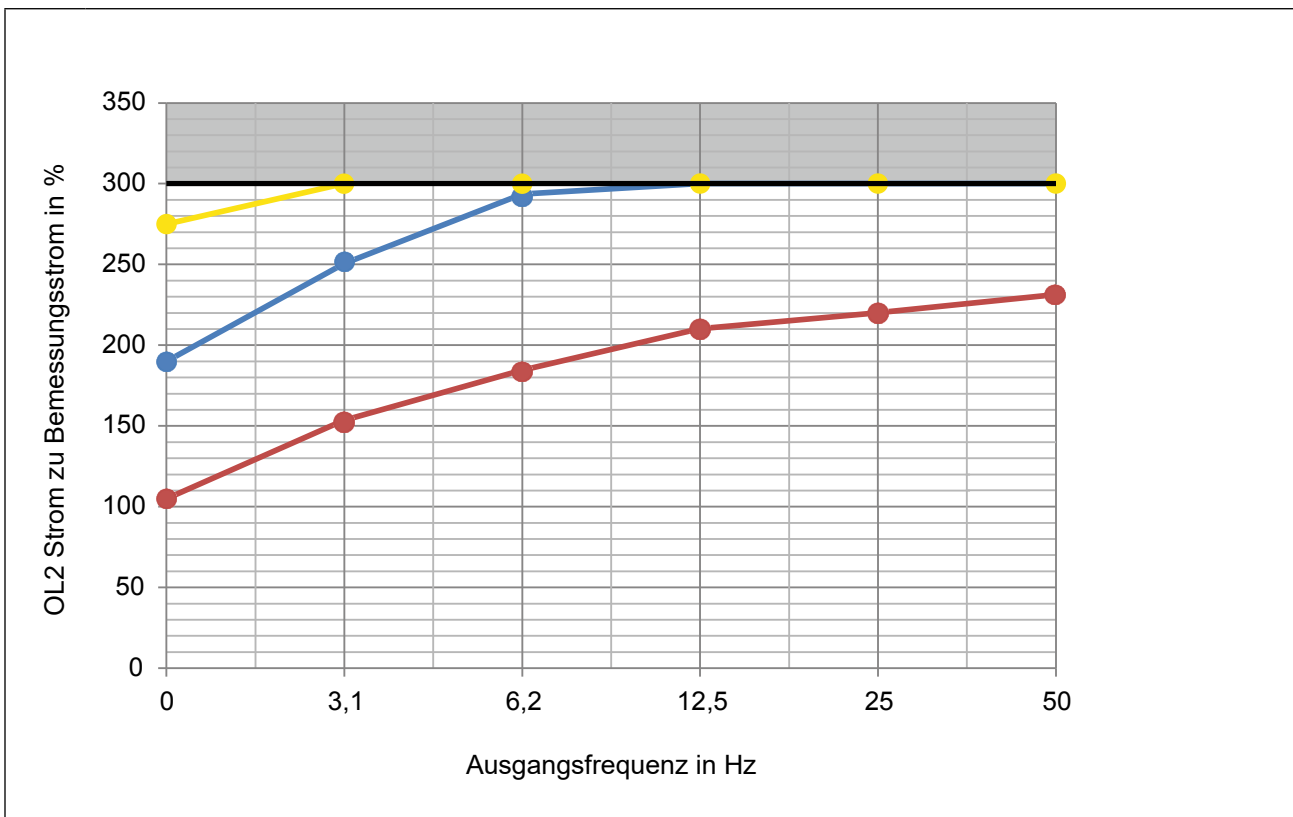


3.4.4.4 Maximalstrom (OL2)

In den Antriebsstromrichterparametern ist einstellbar, ob bei Überschreiten der Maximalströme der Fehler (OL2) ausgelöst werden soll, oder die Schaltfrequenz automatisch verringert wird (Derating).

Die folgenden Tabellen geben für 6 Ausgangsfrequenzwerte den zulässigen Maximalstrom an. Dazwischen wird linear interpoliert. Es wird beispielhaft die Gerätegröße 13 dargestellt.

Überlastcharakteristik im unteren Drehzahlbereich (OL2)



Die Kennlinien stellen die realen Maximalstromwerte am Beispiel der Gerätegröße 12 dar.

Legende

	Abschaltstrom $I_{oc}$
	Schaltfrequenz 4 kHz
	Schaltfrequenz 8 kHz
	Schaltfrequenz 16 kHz
	Steht nicht für die Modulation zur Verfügung. Bei 300 % Überlast wird der Fehler OC ausgelöst.

Abbildung 8: Überlastcharakteristik im unteren Drehzahlbereich (OL2)



Der frequenzabhängige Maximalstrom  $I_{out\_max}$  bezieht sich prozentual auf den Ausgangsbemessungsstrom  $I_N$ .  
Ab dem letzten angegebenen Ausgangsfrequenzwert bleibt der Strom konstant.



Die Werte für die jeweilige Gerätegröße sind in den folgenden Tabellen aufgeführt.

**Frequenzabhängiger Maximalstrom**

Gerätegröße		12					
Bemessungsschaltfrequenz		8 kHz					
Ausgangsfrequenz	$f_{out} / \text{Hz}$	0	3,1	6,2	12,5	25	50
Frequenzabhängiger Maximalstrom @ $f_s$ <i>Basic Time Period = 62,5 <math>\mu\text{s}</math> (Parameter is22=0)</i>	4 kHz	273	300	300	300	300	300
	$i_{out\_max} / \%$ 8 kHz	189	252	294	300	300	300
	16 kHz	105	157	189	210	221	231
Frequenzabhängiger Maximalstrom @ $f_s$ <i>Basic Time Period = 71,4 <math>\mu\text{s}</math> (Parameter is22=1)</i>	$i_{out\_max} / \%$ 7 kHz	211	282	300	300	300	300
	14 kHz	116	184	221	242	253	263
Frequenzabhängiger Maximalstrom @ $f_s$ <i>Basic Time Period = 83,3 <math>\mu\text{s}</math> (Parameter is22=2)</i>	$i_{out\_max} / \%$ 6 kHz	232	300	300	300	300	300
	12 kHz	126	211	253	274	284	295
Frequenzabhängiger Maximalstrom @ $f_s$ <i>Basic Time Period = 100 <math>\mu\text{s}</math> (Parameter is22=3)</i>	$i_{out\_max} / \%$ 5 kHz	253	300	300	300	300	300
	10 kHz	158	232	274	300	300	300

Tabelle 17: Frequenzabhängiger Maximalstrom für Gerätegröße 12

Gerätegröße		13					
Bemessungsschaltfrequenz		8 kHz					
Ausgangsfrequenz	$f_{out} / \text{Hz}$	0	3,1	6,2	12,5	25	50
Frequenzabhängiger Maximalstrom @ $f_s$ <i>Basic Time Period = 62,5 <math>\mu\text{s}</math> (Parameter is22=0)</i>	4 kHz	283	300	300	300	300	300
	$i_{out\_max} / \%$ 8 kHz	183	233	283	300	300	300
	16 kHz	116	150	175	200	216	225
Frequenzabhängiger Maximalstrom @ $f_s$ <i>Basic Time Period = 71,4 <math>\mu\text{s}</math> (Parameter is22=1)</i>	$i_{out\_max} / \%$ 7 kHz	208	265	300	300	300	300
	14 kHz	125	167	196	225	246	254
Frequenzabhängiger Maximalstrom @ $f_s$ <i>Basic Time Period = 83,3 <math>\mu\text{s}</math> (Parameter is22=2)</i>	$i_{out\_max} / \%$ 6 kHz	233	296	300	300	300	300
	12 kHz	133	183	217	250	275	283
Frequenzabhängiger Maximalstrom @ $f_s$ <i>Basic Time Period = 100 <math>\mu\text{s}</math> (Parameter is22=3)</i>	$i_{out\_max} / \%$ 5 kHz	258	300	300	300	300	300
	10 kHz	158	208	250	288	300	300

Tabelle 18: Frequenzabhängiger Maximalstrom für Gerätegröße 13

Gerätegröße		14					
Bemessungsschaltfrequenz		4 kHz					
Ausgangsfrequenz	$f_{out} / \text{Hz}$	0	3,1	6,2	12,5	25	50
Frequenzabhängiger Maximalstrom @ $f_s$ <i>Basic Time Period = 62,5 <math>\mu\text{s}</math> (Parameter is22=0)</i>	4 kHz	170	216	216	216	216	216
	$i_{out\_max} / \%$ 8 kHz	109	169	206	216	216	216
	16 kHz	60	103	127	145	151	157
Frequenzabhängiger Maximalstrom @ $f_s$ <i>Basic Time Period = 71,4 <math>\mu\text{s}</math> (Parameter is22=1)</i>	$i_{out\_max} / \%$ 7 kHz	124	192	216	216	216	216
	14 kHz	73	121	142	164	179	185
Frequenzabhängiger Maximalstrom @ $f_s$ <i>Basic Time Period = 83,3 <math>\mu\text{s}</math> (Parameter is22=2)</i>	$i_{out\_max} / \%$ 6 kHz	139	215	216	216	216	216
	12 kHz	85	133	158	182	200	206
Frequenzabhängiger Maximalstrom @ $f_s$ <i>Basic Time Period = 100 <math>\mu\text{s}</math> (Parameter is22=3)</i>	$i_{out\_max} / \%$ 5 kHz	155	216	216	216	216	216
	10 kHz	97	152	182	209	216	216

Tabelle 19: Frequenzabhängiger Maximalstrom für Gerätegröße 14

3.4.5 Schaltfrequenz und Temperatur

Die Antriebsstromrichter Kühlung ist so ausgelegt, dass bei Bemessungsbedingungen die Kühlkörperübertemperaturschwelle nicht überschritten wird. Eine Schaltfrequenz größer der Bemessungsschaltfrequenz erzeugt auch höhere Verluste und damit eine höhere Kühlkörpererwärmung.

Erreicht die Kühlkörpertemperatur eine kritische Schwelle ( $T_{dr}$ ) kann die Schaltfrequenz automatisch schrittweise reduziert werden, um zu verhindern, dass der Antriebsstromrichter wegen Übertemperatur des Kühlkörpers abschaltet. Unterschreitet die Kühlkörpertemperatur  $T_{ur}$  wird die Schaltfrequenz wieder auf den Sollwert angehoben. Bei der Temperatur  $T_{em}$  wird die Schaltfrequenz sofort auf Bemessungsschaltfrequenz reduziert. Damit diese Funktion greift, muss „Derating“ aktiviert sein.

Gerätegröße		12	13	14
Bemessungsschaltfrequenz	<sup>1)</sup> $f_{SN}$ / kHz	8	8	4
Max. Schaltfrequenz	<sup>1)</sup> $f_{S\_max}$ / kHz	16	16	16
Max. Kühlkörpertemperatur	$T_{HS}$ / °C	90		80
Temperatur zur Schaltfrequenzreduzierung	<sup>2)</sup> $T_{dr}$ / °C	80		70
Temperatur zur Schaltfrequenzerhöhung	<sup>2)</sup> $T_{ur}$ / °C	70		50
Temperatur zur Umschaltung auf Nennschaltfrequenz	<sup>2)</sup> $T_{em}$ / °C	85		75

Tabelle 20: Schaltfrequenz und Temperatur

- <sup>1)</sup> Die Ausgangsfrequenz ist so zu begrenzen, dass sie 1/10 der Schaltfrequenz nicht übersteigt.
- <sup>2)</sup> Bei Erreichen der Temperatur  $T_{dr}$  wird die Schaltfrequenz schrittweise reduziert. Bei Abkühlung bis auf Temperatur  $T_{ur}$  wird die Schaltfrequenz wieder angehoben. Ist ein Derating im Einzelfall nicht erwünscht, kann die Funktion per Software deaktiviert werden.

3.4.6 Absicherung der Antriebsstromrichter

Bei 230V-Betrieb, 3-phasig				
Gerätegröße	Sicherung in A			Alternativ Motorschutzschalter
	$U_N = 230\text{ V}$ gG (IEC)	$U_N = 200\text{-}230\text{ V}$ class „CC“ (UL)	$U_N = 200\text{-}230\text{ V}$ class „CC“ or „J“ (UL)	Eaton PKZM0 32-E (UL)
	SCCR 30 kA	SCCR 30 kA	SCCR 5 kA	SCCR 5 kA
12	16	15	15	200 V, 7.5 HP
13	20	20	20	230 V, 10 HP
14	25	25	25	—
Bei 400V-Betrieb, 3-phasig				
Gerätegröße	Sicherung in A			Alternativ Motorschutzschalter
	$U_N = 400\text{ V}$ gG (IEC)	$U_N = 480\text{ V}$ class „CC“ (UL)	$U_N = 480\text{ V}$ class „CC“ or „J“ (UL)	Eaton <sup>1)</sup> Siemens <sup>2)</sup>
	SCCR 30 kA	SCCR 30 kA	SCCR 5 kA	SCCR 5 kA
12	16	15	15	<sup>1)</sup> PKZM0 32-E (UL)
13	20	20	20	<sup>2)</sup> 5SJ4320-7HG42
14	25	25	25	—

Tabelle 21: Absicherung der Antriebsstromrichter



**Short-circuit-capacity**

Nach Anforderungen aus *EN 60439-1* und *EN 61800-5-1* gilt für den Anschluss an ein Netz: Die Geräte sind unter Verwendung der aufgeführten Absicherungsmaßnahmen für den Einsatz an einem Netz mit einem unbeeinflussten symmetrischen Kurzschlussstrom von maximal 30 kA eff. geeignet.

**3.4.7 DC-Zwischenkreis / Bremstransistorfunktion**

Gerätegröße		12	13	14
Zwischenkreis Bemessungsspannung @ $U_N = 400\text{V}$	$U_{N\_dc} / \text{V}$	565		
Zwischenkreis Bemessungsspannung @ $U_N = 480\text{V}$	$U_{N\_dc\_UL} / \text{V}$	672		
Zwischenkreis Arbeitsspannungsbereich	$U_{in\_dc} / \text{V}$	260...750 $\pm 0$		
DC-Abschaltpegel „Fehler! Unterspannung“	$U_{UP\_dc} / \text{V}$	240		
DC-Abschaltpegel „Fehler! Überspannung“	$U_{OP\_dc} / \text{V}$	840		
Bemessungsstrom DC @ $U_{in\_dc} = 565\text{V}$	$I_{in\_dc} / \text{A}$	16	20	26
Bemessungsstrom DC @ $U_{in\_dc} = 680\text{V}$	$I_{in\_dc\_UL} / \text{A}$	13	19	22
Bemessungsstrom DC @ $U_{out\_dc} = 565\text{V}$	$I_{out\_max\_dc} / \text{A}$	16	20	26
Bemessungsstrom DC @ $U_{out\_dc} = 680\text{V}$	$I_{out\_max\_dc\_UL} / \text{A}$	13	19	22
DC-Schaltpegel Bremstransistor	<sup>1)</sup> $U_{B\_dc} / \text{V}$	780		
Max. Bremsstrom	$I_{B\_max} / \text{A}$	28	34	34
Min. Bremswiderstandswert	$R_{B\_min} / \Omega$	33	25	25
Zwischenkreiskapazität	$C / \mu\text{F}$	470	560	680
Schutzfunktion für Bremstransistor	<sup>2)</sup>	—		

*Tabelle 22: DC-Zwischenkreis / Bremstransistorfunktion der 400 V-Geräte*

<sup>1)</sup> Der DC-Schaltpegel für den Bremstransistor ist einstellbar. Der in der Tabelle angegebene Wert ist der Defaultwert.

<sup>2)</sup> Keine Schutzfunktion, => „4.2.7.2 Verwendung eigensicherer Bremswiderstände“.

**ACHTUNG****Zerstörung des Antriebsstromrichters durch Unterschreiten des minimalen Bremswiderstandswerts**

► Der minimale Bremswiderstandswert darf nicht unterschritten werden!

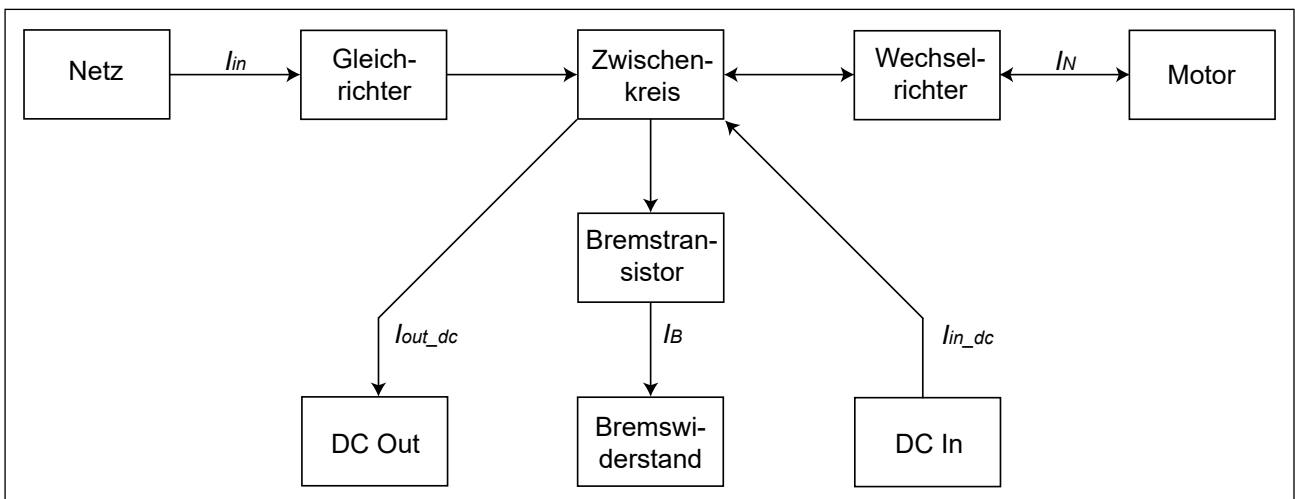


Abbildung 9: Blockschaltbild des Energieflusses



### Aktivierung der Bremstransistorfunktion

Um den Bremstransistor verwenden zu können, muss die Funktion mit dem Parameter „is30 braking transistor function“ aktiviert werden.

Weitere Informationen im Downloadbereich von [www.keb.de](http://www.keb.de) unter dem Suchbegriff „S6 Programmierhandbuch“.

### 3.4.8 Verlustleistung

Gerätegröße		12	13	14
Verlustleistung bei Bemessungsbetrieb	<sup>1)</sup> $P_D / W$	155	185	250
Verlustleistung bei DC-Versorgung	<sup>1)</sup> $P_{D\_dc} / W$	140	165	220
<i>Tabelle 23: Verlustleistung</i>				

<sup>1)</sup> Bemessungsbetrieb entspricht  $U_N = 400 V$ ;  $f_{SN}$ ;  $f_{out} = 50 Hz$  (typischer Wert).

### 3.4.9 Lüfter

Gerätegröße		12	13	14
Kühlkörperlüfter	Anzahl	1		
	Drehzahlvariabel	—		
<i>Tabelle 24: Lüfter</i>				

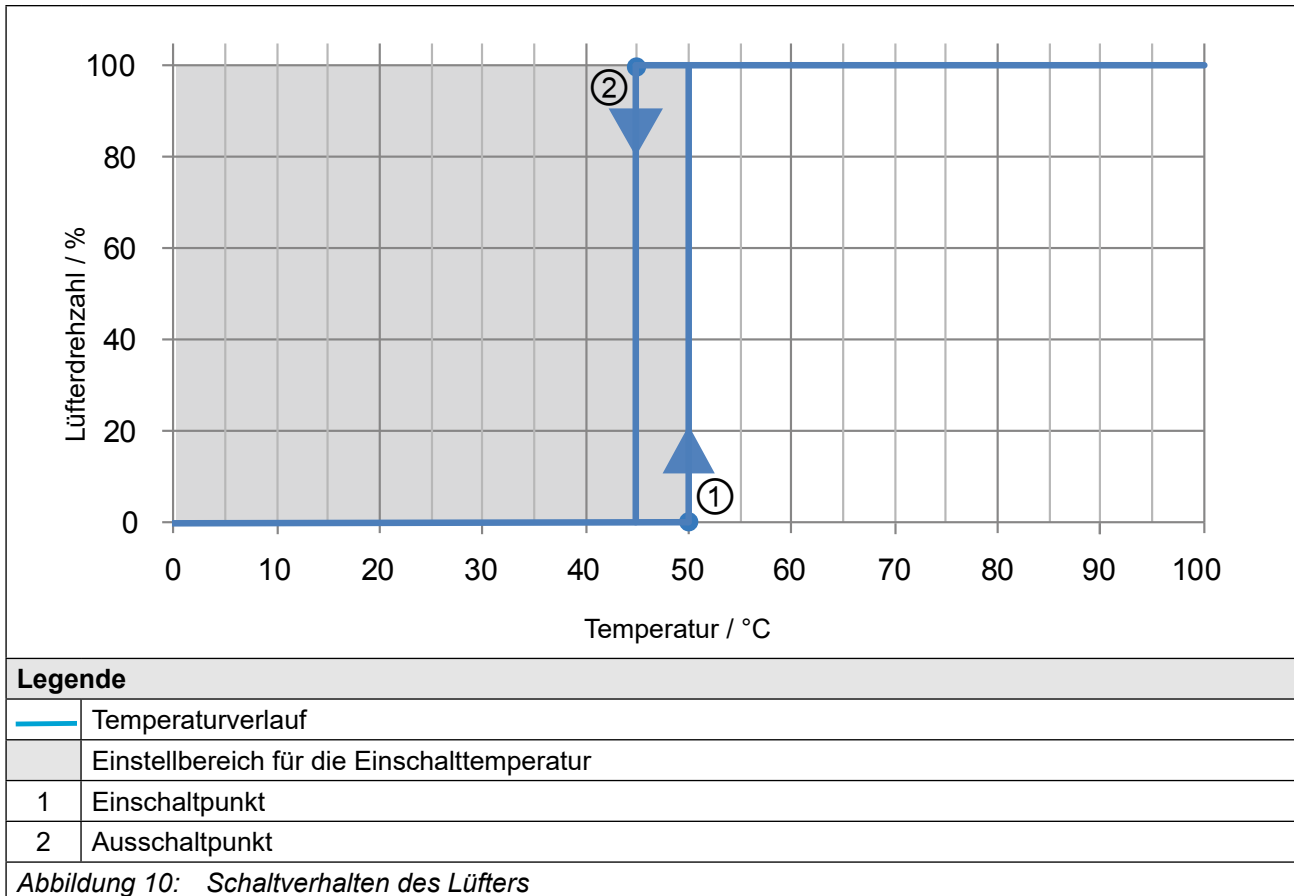
## ACHTUNG

### Zerstörung des Lüfters!

- Es dürfen keine Fremdkörper in die Lüfter eindringen!

## 3.4.9.1 Schaltverhalten des Lüfters

Der Lüfter besitzt verschiedene Ein- und Ausschaltpunkte. Der Schaltpunkt für die Einschalttemperatur ① des Lüfters ist einstellbar. Der Schaltpunkt für die Ausschalttemperatur ② kann nicht verändert werden und liegt immer 5°C unter der Einschalttemperatur.

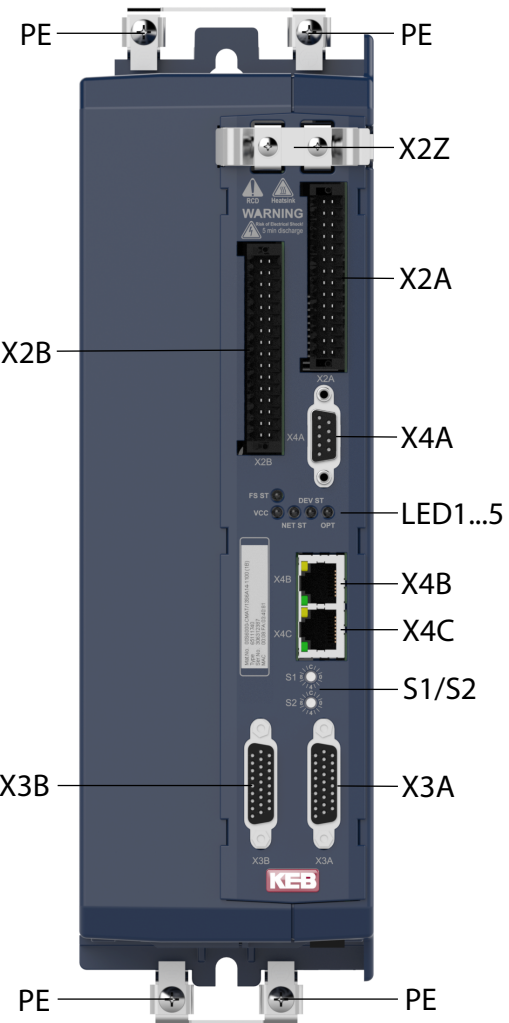
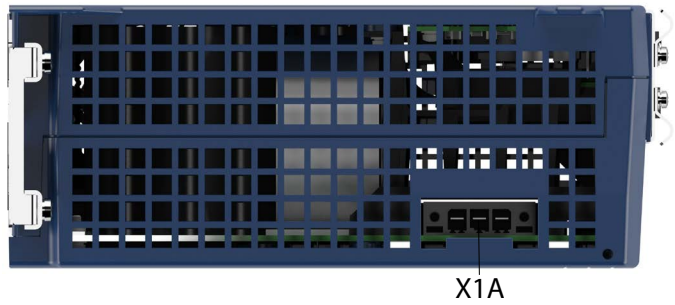


## 3.4.9.2 Schaltpunkte des Lüfters

Der Schaltpunkt für die Einschalttemperatur ist zwischen 0,1°C und 50°C einstellbar. Der Standardwert beträgt 50°C.

## 4 Installation und Anschluss

### 4.1 Übersicht des COMBIVERT S6

**Darstellung am Beispiel einer APPLIKATION-Steuerkarte**

X1A	Netzeingang
X1B	Motorausgang / Anschluss für Bremswiderstand
X1C	Temperaturüberwachung, Bremsenansteuerung
X2Z	Zugentlastung
X2A	<sup>1)</sup> Steuerklemmleiste
X2B	<sup>1)</sup> Sicherheitsfunktionen / DC 24V-Versorgung
X3A	<sup>1)</sup> Geberschnittstelle Kanal A
X3B	<sup>1)</sup> Geberschnittstelle Kanal B
X4A	<sup>1)</sup> Diagnoseschnittstelle
X4B	<sup>1)</sup> Feldbusschnittstelle (in)
X4C	<sup>1)</sup> Feldbusschnittstelle (out)
PE	Schutz-/Funktionserde
S1/S2	<sup>1)</sup> Drehcodierschalter
FS ST	<sup>1)</sup> Sicherheitsstatus
VCC	<sup>1)</sup> Spannungsversorgung
NET ST	<sup>1)</sup> Feldbusstatus
DEV ST	<sup>1)</sup> Antriebsstromrichterstatus
OPT	<sup>1)</sup> Optional




Abbildung 11: S6 Übersicht

<sup>1)</sup> Wird in der Installationsanleitung der Steuerkarte beschrieben.



Gebrauchsanleitung COMBIVERT S6 Steuerkarte  
APPLIKATION

[www.keb.de/fileadmin/media/Manuals/dr/ma\\_dr\\_s6-cu-a-inst-20109645\\_de.pdf](http://www.keb.de/fileadmin/media/Manuals/dr/ma_dr_s6-cu-a-inst-20109645_de.pdf)



Gebrauchsanleitung COMBIVERT S6 Steuerkarte  
KOMPAKT

[www.keb.de/fileadmin/media/Manuals/dr/ma\\_dr\\_s6-cu-k-inst-20087885\\_de.pdf](http://www.keb.de/fileadmin/media/Manuals/dr/ma_dr_s6-cu-k-inst-20087885_de.pdf)



Gebrauchsanleitung COMBIVERT S6 Steuerkarte  
PRO

[www.keb.de/fileadmin/media/Manuals/dr/ma\\_dr\\_s6-cu-p-inst-20156056\\_de.pdf](http://www.keb.de/fileadmin/media/Manuals/dr/ma_dr_s6-cu-p-inst-20156056_de.pdf)



## 4.2 Anschluss des Leistungsteils

### 4.2.1 Anschluss der Spannungsversorgung

Der COMBIVERT S6 entspricht dem Antriebsstromrichtertyp A1. Dieser Typ kann sowohl vom Netz, als auch über die DC-Klemmen gespeist werden. Die Einschaltstrombegrenzung ist vor dem Zwischenkreis angeordnet. Bei Verwendung als DC-Ausgang müssen parallelgeschaltete Antriebsstromrichter eine eigene Einschaltstrombegrenzung am Gleichspannungseingang besitzen.

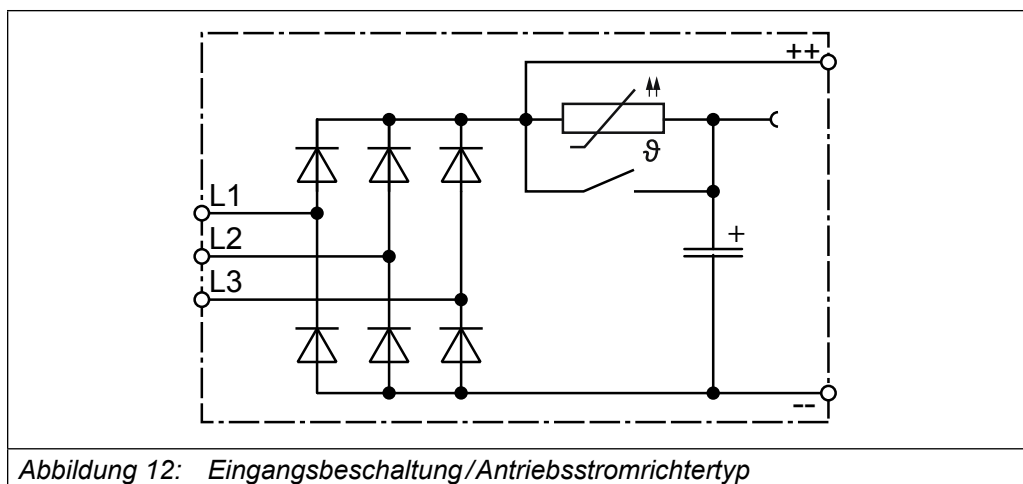


Abbildung 12: Eingangsbeschaltung/Antriebsstromrichtertyp

#### ACHTUNG



#### Minimale Wartezeit zwischen zwei Einschaltvorgängen 5 Minuten

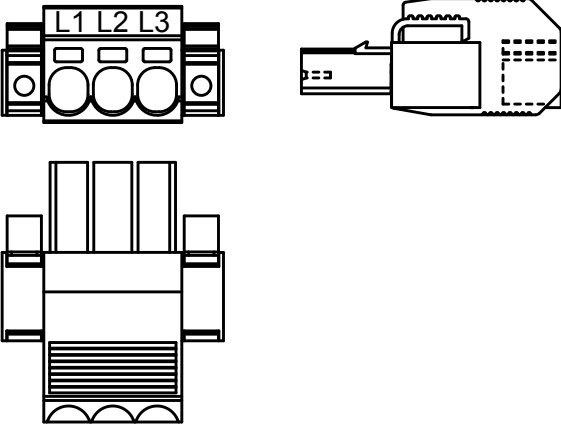
Zyklisches Aus- und Einschalten des Gerätes führt zur temporären Hochhohmigkeit des Kaltleiters (PTC) im Eingang. Nach Abkühlung ist eine erneute Inbetriebnahme ohne Einschränkung möglich.

#### ACHTUNG

#### Zerstörung des Antriebsstromrichters!

Niemals Anschlüsse Netzeingang und Motorausgang vertauschen!

## 4.2.1.1 Netzklemmleiste X1A

	Technische Daten	
	Typ	Push-In Federanschluss
Schraubendreherklinge	08x4,5	
Abisolierlänge	12 mm	
Anschlussquerschnitt	AWG 24-8	
ohne Aderendhülse	0,5...10 mm <sup>2</sup>	
mit Aderendhülse	1,5...6 mm <sup>2</sup>	
Name	Funktion	
L1	Netzanschluss 3-phasig	
L2		
L3		
Abbildung 13: Netzklemmleiste X1A		

## 4.2.2 Ableitströme

Berechnete, maximale Ableitströme in Abhängigkeit von Spannung und Frequenz.

Eingangsbemessungsspannung / V	Frequenz / Hz	Ableitstrom / mA
230	50 / 60	<5
400		

Tabelle 25: Ableitströme



Bei den angegebenen Ableitströmen handelt es sich um errechnete Werte nach *DIN EN 60939-1*. Die realen Ableitströme können je nach Netzbedingungen von den errechneten Werten abweichen.

4.2.3 Schutz- und Funktionserde



Schutz- und Funktionserde dürfen nicht an derselben Klemme angeschlossen werden.

4.2.3.1 Schutzerdung

Die Schutzerde (PE) dient der elektrischen Sicherheit insbesondere dem Personenschutz im Fehlerfall.



**Elektrischer Schlag durch Falschdimensionierung!**



► Erdungsquerschnitt ist entsprechend *DIN IEC 60364-5-54* zu wählen!

Name	Funktion	Klemmenanschluss	Anzugsdrehmoment
PE, ⊕	Anschluss für Schutzerde	Schraube M4 für Kabelschuhe	1,3Nm 11 lb inch

Abbildung 14: Anschluss für Schutzerde

4.2.3.2 Funktionserdung

Eine Funktionserdung kann zusätzlich notwendig sein, wenn aus EMV-Gründen weitere Potentialausgleiche zwischen Geräten oder Teilen der Anlage zu schaffen sind.



Wird der Antriebsstromrichter EMV-technisch verdrahtet, ist eine zusätzliche Funktionserde (FE) nicht erforderlich.

Die Funktionserde darf nicht grün/gelb verdrahtet werden!



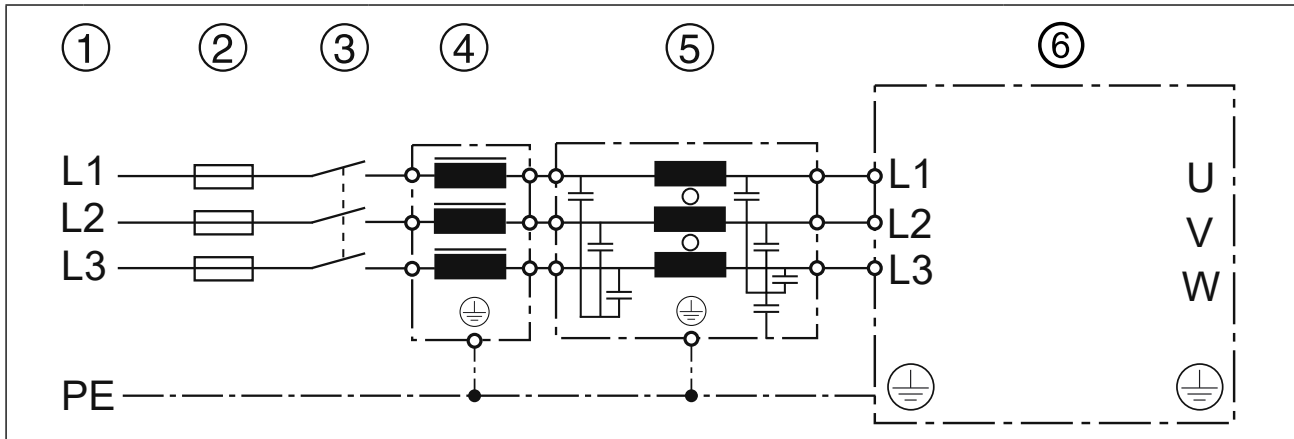
Gebrauchsanleitung EMV- und Sicherheitshinweise.  
[www.keb.de/fileadmin/media/Manuals/emv/0000ndb0000.pdf](http://www.keb.de/fileadmin/media/Manuals/emv/0000ndb0000.pdf)





4.2.4 AC-Anschluss

4.2.4.1 AC-Versorgung 400V / 3-phasig



Nr.	Typ	Beschreibung
1	Netzspannung	3-phasig AC 400V
	Netzform	TN, TT
		IT
Personenschutz	RCMA mit Trenner oder RCD Typ B	Isolationswächter
2	Netz Sicherungen	Typ gG
3	Netzschütz	—
4	Netzdrossel	=> „Leitungsgeführte Störgrößen in Abhängigkeit der Motorleitungslänge bei AC-Versorgung“
5	HF-Filter	Optional zur Einhaltung der Grenzwerte gemäß EN 61800-3 bei Geräten ohne internen Filter
6	KEB COMBIVERT	S6

Abbildung 15: Anschluss der Netzversorgung

Bei Antriebsstellern mit Spannungszwischenkreis hängt die Lebensdauer von der DC-Spannung, der Umgebungstemperatur sowie von der Strombelastung der Elektrolytkondensatoren im Zwischenkreis ab. Durch den Einsatz von Netzdrosseln kann die Lebensdauer der Kondensatoren, speziell bei Dauerbelastung (S1-Betrieb) des Antriebes, bzw. beim Anschluss an „harte“ Netze, wesentlich erhöht werden. Der Begriff „hartes“ Netz sagt aus, dass die Knotenpunktleistung ( $S_{net}$ ) des Netzes im Vergleich zur Ausgangsbemessungscheinleistung des Antriebsstromrichters ( $S_{out}$ ) sehr groß ist ( $>> 200$ ).

$k = \frac{S_{net}}{S_{out}} \gg 200$	z.B.	$k = \frac{2 \text{ MVA (Versorgungstrafo)}}{4 \text{ kVA (10S6)}} = 500 \rightarrow \text{Drossel notwendig}$
---------------------------------------	------	--

## 4.2.4.2 Netzzuleitung

Der Leiterquerschnitt der Netzzuleitung wird von folgenden Faktoren bestimmt:

- Eingangsstrom des Antriebsstromrichters
- Verwendeter Leitungstyp
- Verlegeart und Umgebungstemperatur
- Den vor Ort gültigen Elektrovorschriften



Der Projektierer ist für die Auslegung verantwortlich!

## 4.2.5 DC-Anschluss

### 4.2.5.1 Anschluss bei Gleichspannungsversorgung

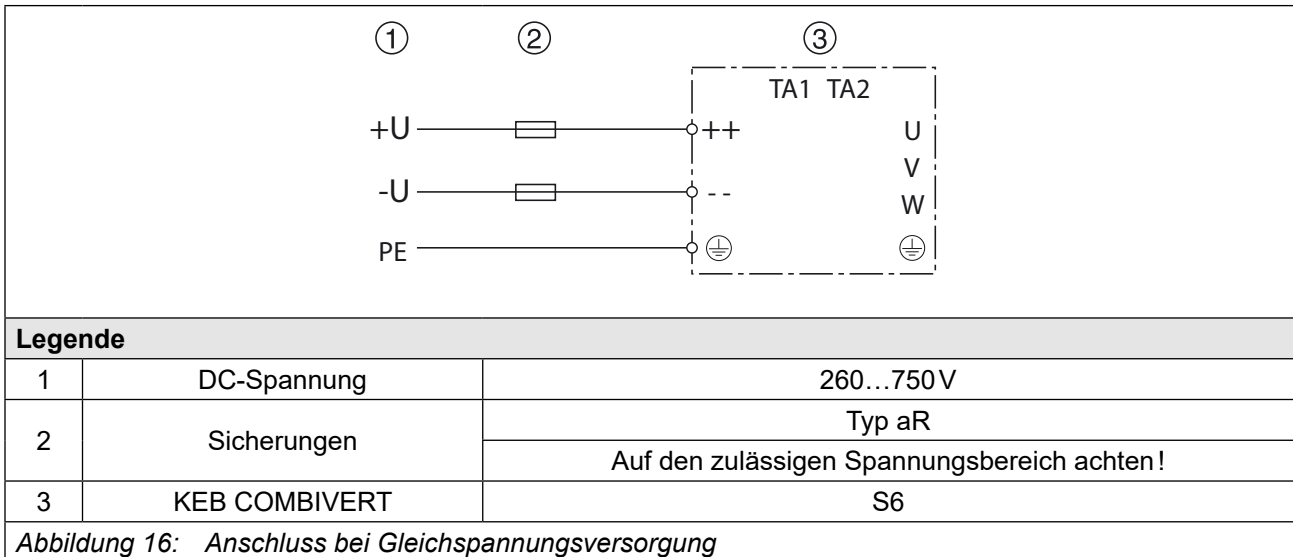


Abbildung 16: Anschluss bei Gleichspannungsversorgung

### 4.2.5.2 Klemmleiste X1B DC-Anschluss

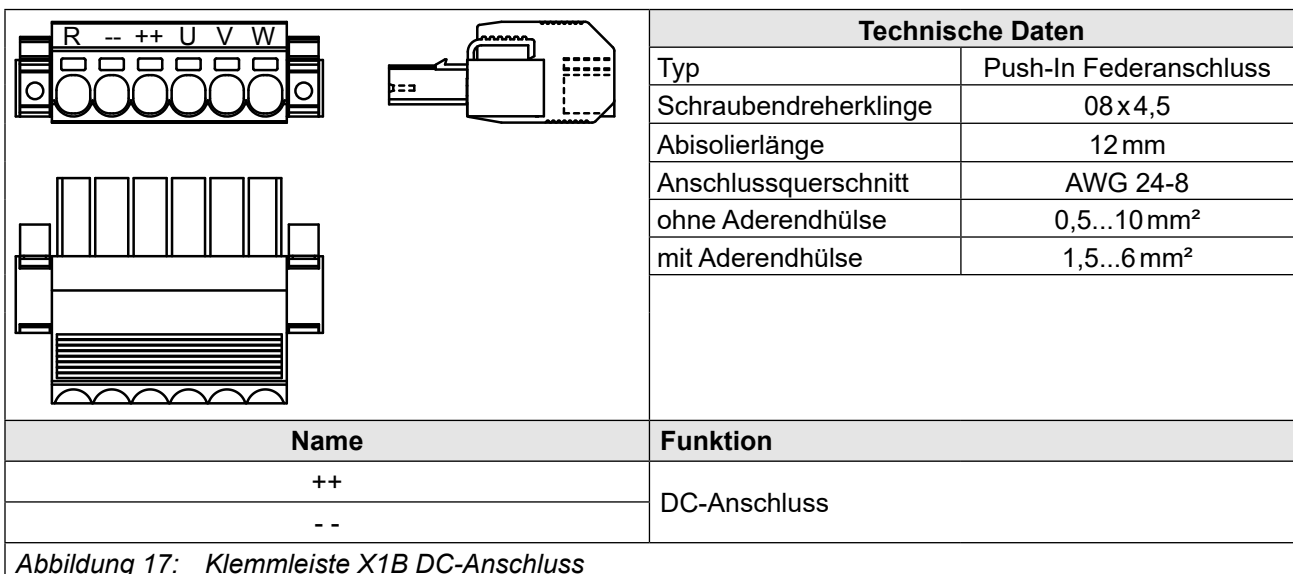


Abbildung 17: Klemmleiste X1B DC-Anschluss

## 4.2.6 Anschluss des Motors

### 4.2.6.1 Auswahl der Motorleitung

Bei kleinen Leistungen in Verbindung mit langen Motorleitungslängen spielt die richtige Verdrahtung, sowie die Motorleitung selbst eine wichtige Rolle. Ferritkerne und kapazitätsarme Leitungen (Phase/Phase < 65 pF/m, Phase/Schirm < 120 pF/m) am Ausgang haben folgende Auswirkungen:

- Längere Motorleitungslängen
- Geringerer Verschleiss der Motorlager durch Ableitströme
- Bessere EMV-Eigenschaften (Reduktion der Gleichtaktausgangsströme gegen Erde)

### 4.2.6.2 Leitungsgeführte Störgrößen in Abhängigkeit der Motorleitungslänge bei AC-Versorgung

Die maximale Motorleitungslänge ist abhängig von der Kapazität des Motorkabels sowie von der einzuhaltenden Störaussendung. Die folgenden Angaben gelten für den Betrieb unter Nennbedingungen.

Gerätegröße	Max. Motorleitungslänge (geschirmt) gemäß EN 61800-3 Kategorie C2 Motorleitung (kapazitätsarm)
	12
13	
14	

*Tabelle 26: Maximale Motorleitungslänge bei AC-Versorgung*



Durch den Einsatz von Motordrosseln oder -filtern kann sich die Leitungslänge erheblich verlängern. KEB empfiehlt den Einsatz ab einer Leitungslänge von 50 m. Ab 100 m wird der Einsatz erforderlich.

### 4.2.6.3 Motorleitungslänge bei Betrieb an Gleichspannung (DC)

Die maximale Motorleitungslänge bei DC-Betrieb ist im Wesentlichen abhängig von der Kapazität der Motorleitung. Bei DC-Betrieb ist der interne Filter nicht aktiv. Hier sind ggf. externe Maßnahmen zu ergreifen. Die folgenden Angaben gelten für den Betrieb unter Nennbedingungen.

Gerätegröße	Motorleitung (kapazitätsarm)
12	50 m
13	
14	

*Tabelle 27: Motorleitungslänge bei DC-Betrieb*

4.2.6.4 Motorleitungslänge bei Parallelbetrieb von Motoren

Die resultierende Motorleitungslänge bei Parallelbetrieb von Motoren, bzw. bei Parallelverlegung durch Mehraderanschluss ergibt sich aus folgender Formel:

$$\text{Resultierende Motorleitungslänge} = \sum \text{Einzelleitungslängen} \times \sqrt{\text{Anzahl der Motorleitungen}}$$

4.2.6.5 Motorleitungsquerschnitt

Der Motorleitungsquerschnitt ist abhängig

- von der Form des Ausgangsstroms (z.B. nicht sinusförmig).
- vom realen Effektivwert des Motorstroms.
- von der Leitungslänge.
- vom Typ der verwendeten Leitung.
- von Umgebungsbedingungen wie Bündelung und Temperatur.

4.2.6.6 Verschaltung des Motors

**ACHTUNG**

**Motor vor Spannungsspitzen schützen!**

Antriebsstromrichter schalten am Ausgang mit einem  $du/dt \leq 5kV/\mu s$ . Insbesondere bei langen Motorleitungen (> 15 m) können dadurch Spannungsspitzen am Motor auftreten, die dessen Isolationssystem gefährden. Zum Schutz des Motors kann eine Motordrossel, ein  $du/dt$ -Filter oder ein Sinusfilter eingesetzt werden.

**ACHTUNG**

**Fehlerhaftes Verhalten des Motors!**

Generell sind immer die Anschlusshinweise des Motorenherstellers gültig!

4.2.6.7 Klemmleiste X1B Motoranschluss

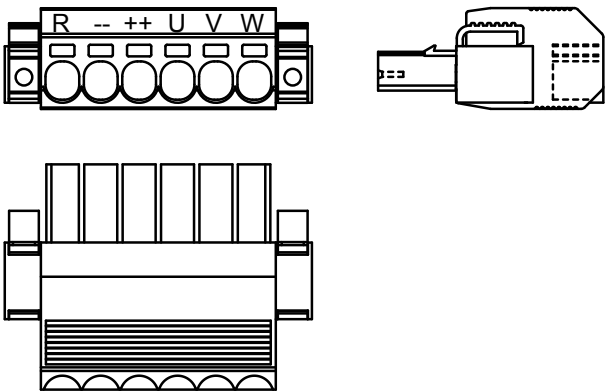
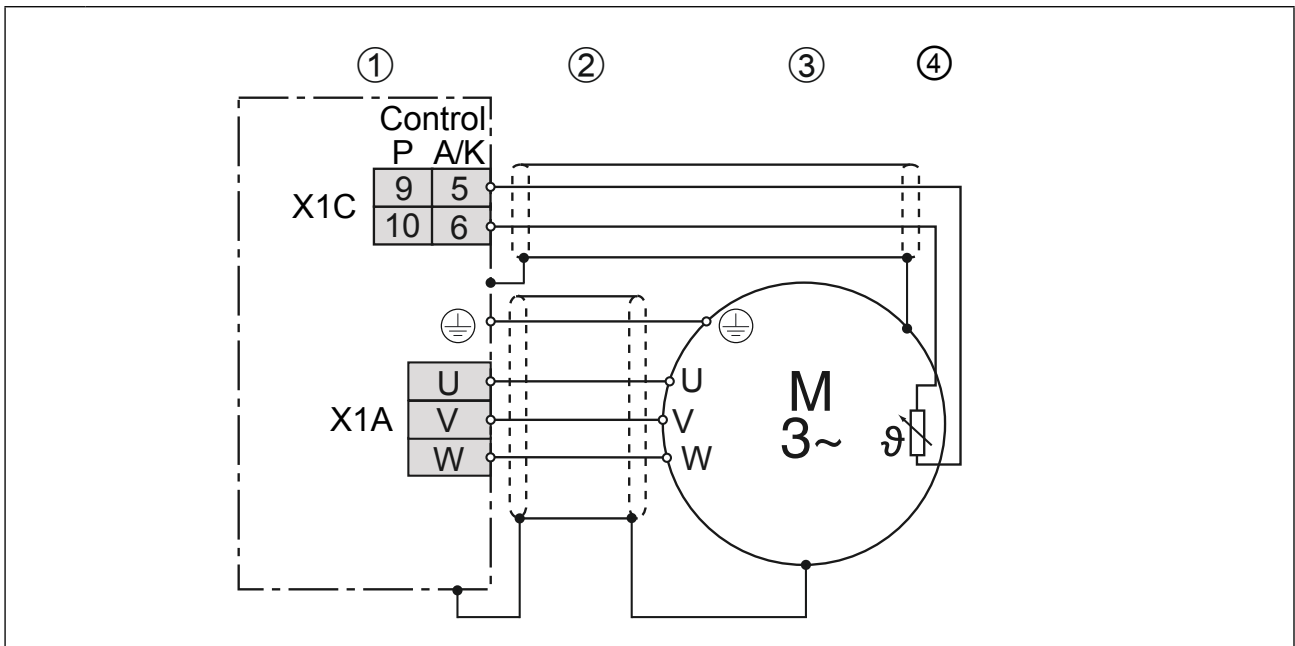
	<b>Technische Daten</b>	
	Typ	Push-In Federanschluss
Schraubendreherklinge	08 x 4,5	
Abisolierlänge	12 mm	
Anschlussquerschnitt	AWG 24-8	
ohne Aderendhülse	0,5...10 mm <sup>2</sup>	
mit Aderendhülse	1,5...6 mm <sup>2</sup>	
<b>Name</b>	<b>Funktion</b>	
U, V, W	Motoranschluss	

Abbildung 18: Klemmleiste X1B Motoranschluss

## 4.2.6.8 Verdrahtung des Motors

**Legende**

1	KEB COMBIVERT
2	Motorkabel <sup>1)</sup>
3	Drehstrommotor
4	Temperaturüberwachung <sup>2)</sup>

Abbildung 19: Verdrahtung des Motors

<sup>1)</sup> Schirm beidseitig und großflächig auf Funktionserde (Schirmblech oder Montageplatte) auflegen.

<sup>2)</sup> Die Temperaturüberwachung ist optional erhältlich, => [Gebrauchsanleitung „Steuerteil“](#).

**ACHTUNG****Anschluss der Temperaturerfassung**

- Anschlusskabel der Temperaturerfassung vom Motor (auch geschirmt) nicht zusammen mit Steuerkabel verlegen!
- Innerhalb vom Motorkabel muss das Anschlusskabel der Temperaturerfassung mit einem zusätzlichem Schirm versehen sein (doppelte Abschirmung)!
- Der Eingang der Temperaturerfassung ist basisisoliert.

4.2.7 Anschluss eines Bremswiderstands



**Minimalen Bremswiderstandswert nicht unterschreiten !**

Unterschreiten des minimalen Bremswiderstandswert zerstört den Bremstransistor des Antriebsstromrichters.

4.2.7.1 Klemmleiste X1B Anschluss Bremswiderstand

	Technische Daten	
	Typ	Push-In Federanschluss
	Schraubendreherklinge	08 x 4,5
	Abisolierlänge	12 mm
	Anschlussquerschnitt	AWG 24-8
	ohne Aderendhülse	0,5...10 mm <sup>2</sup>
	mit Aderendhülse	1,5...6 mm <sup>2</sup>
Name	Funktion	
++	Anschluss Bremswiderstand	
R		

Abbildung 20: Klemmleiste X1B Anschluss eines Bremswiderstands

4.2.7.2 Verwendung eigensicherer Bremswiderstände

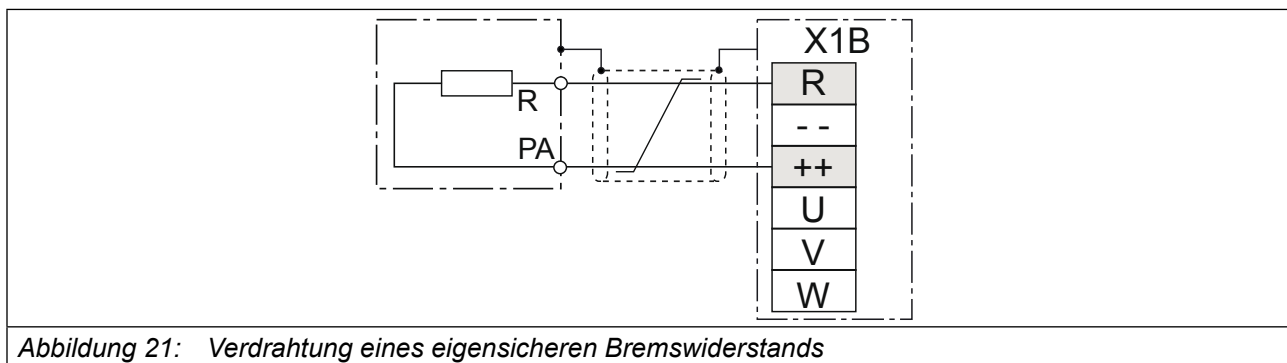


Abbildung 21: Verdrahtung eines eigensicheren Bremswiderstands



**Nur eigensichere Bremswiderstände zulässig !**

Für diesen Betrieb sind nur „eigensichere“ Bremswiderstände zulässig, da sich diese im Fehlerfall wie eine Schmelzsicherung ohne Brandgefahr selbst unterbrechen.



Technische Daten und Auslegung zu eigensicheren Bremswiderständen.

[www.keb.de/fileadmin/media/Manuals/dr/ma\\_dr\\_safe-braking-resistors-20106652\\_de.pdf](http://www.keb.de/fileadmin/media/Manuals/dr/ma_dr_safe-braking-resistors-20106652_de.pdf)



## 4.2.7.3 Verwendung nicht eigensicherer Bremswiderstände

**⚠️ WARNUNG****Verwendung nicht eigensicherer Bremswiderstände****Brand- oder Rauchentwicklung bei Überlastung oder Fehler!**

- ▶ Nur Bremswiderstände mit Temperatursensor verwenden.
- ▶ Temperatursensor auswerten.
- ▶ Fehler am Antriebsstromrichter auslösen (z.B. externer Eingang).
- ▶ Eingangsspannung wegschalten (z.B. Eingangsschütz).
- ▶ Anschlussbeispiele für nicht eigensichere Bremswiderstände  
=> *Gebrauchsanleitung „Installation Bremswiderstände“*.



Technische Daten und Auslegung zu nicht eigensicheren Bremswiderständen.

[www.keb.de/fileadmin/media/Manuals/dr/ma\\_dr\\_braking-resistors-20116737\\_de.pdf](http://www.keb.de/fileadmin/media/Manuals/dr/ma_dr_braking-resistors-20116737_de.pdf)



### 4.3 Bremsenansteuerung und Temperaturerfassung für K- und A-Steuerung

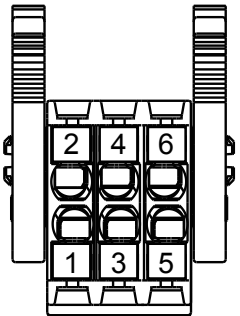
X1C	PIN	Bezeichnung	Bemerkungen
	1	BR+	Bremsenansteuerung / Ausgang+
	2	BR-	Bremsenansteuerung / Ausgang-
	3	Reserviert	
	4	Reserviert	
	5	TA1	Temperaturerfassung / Eingang+
	6	TA2	Temperaturerfassung / Eingang-

Abbildung 22: Belegung der Klemmleiste X1C für K- und A-Steuerung

#### 4.3.1 Spezifikation und Anschluss der Bremsenansteuerung

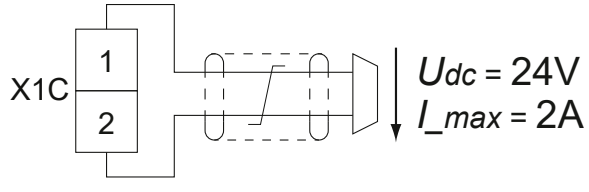
	
<b>Bezeichnung</b>	BR+ (X1C.1); BR- (X1C.2)
<b>Funktion</b>	Ausgang zur Ansteuerung einer Bremse
<b>Ausgangsspannung</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Minimal P24V_IN -2,4V</li> <li>Maximal P24V_IN</li> </ul>
<b>Maximaler DC-Ausgangsstrom</b>	2A
<b>Sonstiges</b>	Kurzschlussfest, interner Freilaufzweig; interne Filterschaltung

Abbildung 23: Beispiel zum Anschluss des Bremsenausgangs an X1C K/A



4.3.2 Spezifikation und Anschluss der Temperaturerfassung

**⚠ GEFAHR**



**Nur Fühler mit Basisisolation zum Netzpotenzial verwenden!**

**Lebensgefahr durch Stromschlag!**

- ▶ Die Eingänge der Temperaturerfassung besitzen „Basisisolation“ zur SELV Spannung der Steuerung.
- ▶ Als Auslegung ist eine Systemspannung (Phase – PE) von 300 V gewählt.

**ACHTUNG**

**Störungen durch falsche Kabel oder Verlegung!**

**Fehlfunktionen der Steuerung durch kapazitive oder induktive Einkopplung.**

- ▶ Leitungen vom Motortemperatursensor (auch geschirmt) nicht zusammen mit Steuerkabel verlegen!
- ▶ Leitungen vom Motortemperatursensor innerhalb vom Motorkabel nur mit doppelter Abschirmung zulässig!

Im KEB COMBIVERT ist eine umschaltbare Auswertung implementiert. Die gewünschte Betriebsart ist per Software (dr33) einstellbar.

Betriebsart (dr33)	Widerstand	Temperatur / Status	
0	KTY84/130	0,49 kΩ	0°C
		1 kΩ	100°C
		1,72 kΩ	200°C
1	PTC gemäß <i>EN 60947-8</i> (standard)	< 0,75 kΩ	TA1-TA2 geschlossen
		750...1500 kΩ	Rückstellwiderstand
		1,65...4 kΩ	Ansprechwiderstand
		> 4 kΩ	TA1-TA2 offen
2	Über Geber	digital über den Geberkanal	
3	KTY83/110	0,82 kΩ	0°C
		1,67 kΩ	100°C
		2,53 kΩ	175°C
4	PT1000	1 kΩ	0°C
		1,38 kΩ	100°C
		1,75 kΩ	200°C
–	Überwachung	< 0,04 kΩ	Kurzschluss
		> 79,5 kΩ	Keine Verbindung (Fühlerbruch)

Tabelle 28: Spezifikation des Temperatureingangs für K- und A-Steuerung

### 4.3.3 Betrieb ohne Temperaturerfassung

Verwendung des COMBIVERT ohne Auswertung des Temperatureingangs:

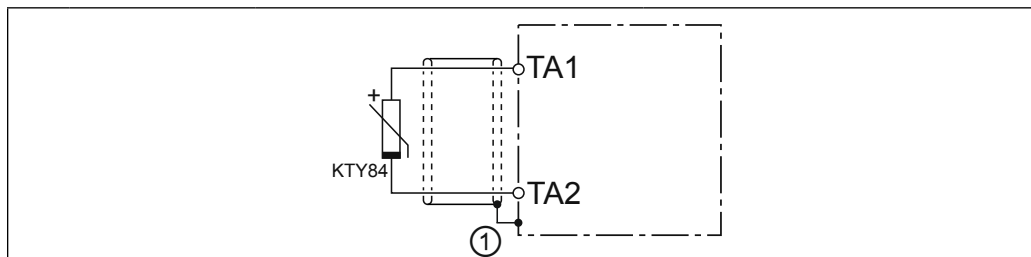
- Auswertung abschalten (pn33=7)
- oder
- Brücke zwischen Klemme X1C.5 und X1C.6 installieren (dr33=1)

### 4.3.4 Anschluss eines KTY-Sensors

#### ACHTUNG

**Kein Schutz der Motorwicklung bei falschem Anschluss.**

- ▶ KTY-Sensoren in Durchlassrichtung betreiben. Nichtbeachtung führt zu Fehlmessungen im oberen Temperaturbereich.
- ▶ KTY-Sensoren nicht mit anderen Erfassungen kombinieren.



Bezeichnung	Funktion	Einstellung
TA1 (X1C.5); TA2 (X1C.6)	Temperatursensoreingang	dr33=0; KTY84/130 dr33=3; KTY83/110
1	Anschluss über Schirmblech <sup>1)</sup>	

Abbildung 24: Anschluss eines KTY-Sensors für K- und A-Steuerung

<sup>1)</sup> Falls nicht vorhanden, auf der Montageplatte auflegen.

4.3.5 Anschluss von PTC, Temperaturschalter oder PT1000

Thermokontakt (Öffner)		
Temperaturfühler (PTC) oder PT1000		
Gemischte Fühlerkette		
Bezeichnung	Funktion	Einstellung
TA1 (X1C.5); TA2 (X1C.6)	Temperatursensoreingang	dr33= 1; PTC oder Temperaturschalter dr33= 4; PT1000
1	Anschluss über Schirmblech <sup>1)</sup>	
Abbildung 25: Anschlussbeispiele verschiedener Temperatursensoren K/A		

<sup>1)</sup> Falls nicht vorhanden, auf der Montageplatte auflegen.

4.4 Bremsenansteuerung und Temperaturerfassung für P-Steuerung

X1C	PIN	Bezeichnung	Bemerkungen
	1	BR+	Bremsenansteuerung / Ausgang
	2	BR-	Bremsenansteuerung / Ausgang
	3	0V	zur Versorgung der Rückmeldeeingänge P24Vin - 0,5V / max. 1A (BR+ und 24Vout in Summe 2A)
	4	24Vout	
	5	DIBR1	Rückmeldeeingang für Bremsenansteuerung
	6	DIBR2	Rückmeldeeingang für Bremsenansteuerung
	7/8	reserviert	
	9	TA1	Temperaturerfassung / Eingang+
	10	TA2	Temperaturerfassung / Eingang-

Abbildung 26: Belegung der Klemmleiste X1C für P-Steuerung

4.4.1 Spezifikation und Anschluss der Bremsen-/Relaisansteuerung

Features der Ansteuerung

- eine Bremse/Relais sicher ansteuern
- zwei einzelne Bremsen/Relais gemeinsam ansteuern; es muss zweimal die gleiche Bremse/ das gleiche Relais sein.
- Bremsenrückmeldung intern ohne zusätzliche Verkabelung oder extern über zwei digitale Eingänge der Bremse.
- Leistungsreduzierung durch pulsweitenmodulierte Ansteuerung.
- Schnellentmagnetisierung mit einer Gegenspannung von 27,5V, maximal alle 5s
- Stromüberwachung

Die Ansteuerung, Parametrierung sowie das Lesen der Rückmeldeeingänge der Bremse erfolgt über das eingebaute Sicherheitsmodul. Entsprechende Verschaltungs- und Parametrierorschläge sind im Sicherheitshandbuch Typ 5 beschrieben.

<b>Bezeichnung</b>	BR+ (X1C.1); BR- (X1C.2)
<b>Funktion</b>	Ausgang zur Ansteuerung einer/zwei Bremse(n) oder Relais
<b>DC-Ausgangsspannung</b>	Minimal P24Vin -1,2V Maximal P24Vin
<b>Maximaler Bremsenstrom</b>	eine Bremse: 2A zwei Bremsen: 2 x 1A
<b>Sonstiges</b>	Interner Freilaufzweig; interne Filterschaltung; nicht kurzschlussfest

Tabelle 29: Spezifikation der Bremsenansteuerung für P-Steuerung

**ACHTUNG**

**Verwendung einer Bremse**

- ▶ Eingangsspannungstoleranz der Bremse entsprechend der Toleranz der Ausgangsspannung auswählen.

**4.4.2 Spezifikation und Anschluss der Temperaturerfassung**

**⚠ GEFAHR**



**Nur Sensoren mit Basisisolierung oder sicherer Trennung verwenden!**

**Lebensgefahr durch Stromschlag!**

**ACHTUNG**

**Störungen durch falsche Kabel oder Verlegung!**

**Fehlfunktionen der Steuerung durch kapazitive oder induktive Einkopplung.**

- ▶ Leitungen vom Motortemperatursensor (auch geschirmt) nicht zusammen mit Steuerkabel verlegen!
- ▶ Leitungen vom Motortemperatursensor innerhalb vom Motorkabel nur mit doppelter Abschirmung zulässig!

Im KEB COMBIVERT ist eine umschaltbare Auswertung implementiert. Die gewünschte Betriebsart ist per Software (dr33) einstellbar.

Betriebsart (dr33)		Widerstand	Temperatur/ Status
0	KTY84/130	0,49 kΩ	0°C
		1 kΩ	100°C
		1,72 kΩ	200°C
1	PTC gemäß <i>EN 60947-8</i> (standard)	< 0,75 kΩ	TA1-TA2 geschlossen
		0,75...1,5 kΩ	Rückstellwiderstand
		1,65...4 kΩ	Ansprechwiderstand
		> 4 kΩ	TA1-TA2 offen
2	Über Geber	digital über den Geberkanal	
3	KTY83/110	0,82 kΩ	0°C
		1,67 kΩ	100°C
		2,53 kΩ	175°C
4	PT1000	1 kΩ	0°C
		1,38 kΩ	100°C
		1,75 kΩ	200°C
–	Überwachung	< 0,04 kΩ	Kurzschluss
		> 79,5 kΩ	Keine Verbindung (Fühlerbruch)

*Tabelle 30: Spezifikation des Temperatureingangs für P-Steuerung*

#### 4.4.3 Betrieb ohne Temperaturerfassung

Verwendung des COMBIVERT ohne Auswertung des Temperatureingangs:

- Auswertung abschalten (pn12=7).

oder

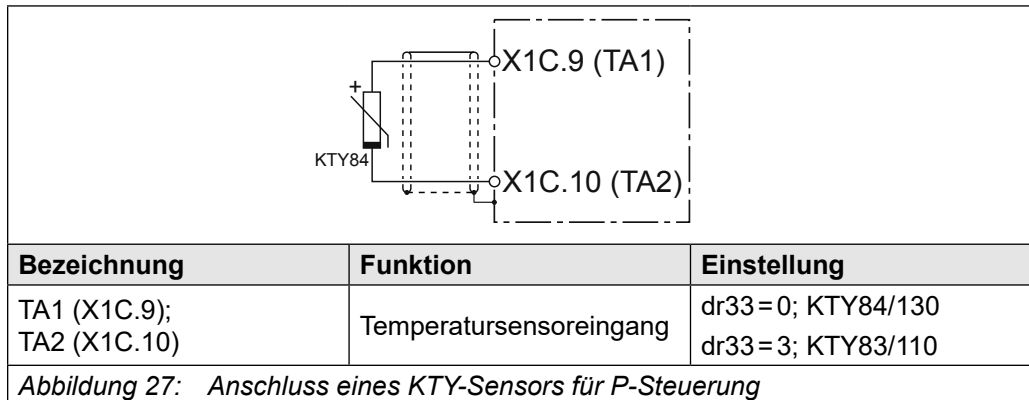
- Brücke zwischen Klemme TA1 (X1C.9) und TA2 (X1C.10) installieren (dr33=1).

#### 4.4.4 Anschluss eines KTY-Sensors

### ACHTUNG

#### Kein Schutz der Motorwicklung bei falschem Anschluss!

- ▶ KTY-Sensoren in Durchlassrichtung betreiben. Nichtbeachtung führt zu Fehlmessungen im oberen Temperaturbereich.
- ▶ KTY-Sensoren nicht mit anderen Erfassungen kombinieren.



4.4.5 Anschluss von PTC, Temperaturschalter oder PT1000

Thermokontakt (Öffner)		
Temperaturfühler (PTC) oder PT1000		
Gemischte Fühlerkette		
Bezeichnung	Funktion	Einstellung
TA1 (X1C.9); TA2 (X1C.10)	Temperatursensoreingang	dr33 = 1; PTC oder Temperaturschalter dr33 = 4; PT1000
1	Anschluss über Schirmblech <sup>1)</sup>	
Abbildung 28: Anschlussbeispiele verschiedener Temperatursensoren P-Steuerung		

<sup>1)</sup> Falls nicht vorhanden, auf der Montageplatte auflegen.

## 5 Zertifizierung

### 5.1 CE-Kennzeichnung

CE gekennzeichnete Antriebsstromrichter sind in Übereinstimmung mit den Vorschriften der Niederspannungsrichtlinie und EMV-Richtlinie entwickelt und hergestellt worden. Die harmonisierten Normen der Reihe [EN 61800-5-1](#) und [EN 61800-3](#) werden angewendet.



Weitere Details im Downloadbereich von [www.keb.de](http://www.keb.de) unter dem Suchbegriff „Konformitätserklärung“.

### 5.2 Funktionale Sicherheit

Antriebsstromrichter mit funktionaler Sicherheit sind auf dem Typenschild mit dem FS-Logo gekennzeichnet. Diese Geräte sind in Übereinstimmung mit der Maschinenrichtlinie entwickelt und hergestellt worden. Die harmonisierte Norm der Reihe [EN 61800-5-2](#) wird angewendet.

### 5.3 Anhang zur Konformitätserklärung

Anhang zur EG Konformitätserklärung für Systeme mit funktionaler Sicherheit:

Produktbezeichnung:	Antriebsstromrichter - Typenreihe	xxS6(A/K)xx-xxxx
	Grösse	07 - 14
	Spannungsklasse	400 Vac

Hiermit erklären wir, dass das oben beschriebene Sicherheitsbauteil allen einschlägigen Bestimmungen der Maschinenrichtlinie entspricht.

Das oben genannte Sicherheitsbauteil erfüllt die Anforderungen der nachfolgend genannten Richtlinien und Normen:

•	Maschinenrichtlinie	2006/42/EG
•	EMV-Richtlinie	2014/30/EU
•	Niederspannungsrichtlinie	2014/35/EU
•	Gefährliche Substanzen	2011/65/EU



EN-Norm	Bezeichnung	Referenz
EN 61800-5-1	Elektrische Leistungsantriebssysteme mit einstellbarer Drehzahl: Anforderungen an die Sicherheit	VDE 0160-105-1
EN 61800-2	Grundlegende Festlegungen für AC – Antriebsstromrichter	VDE 0160-102
EN 61800-3	EMV Produktnorm für elektrische Antriebssysteme	VDE 0160-103
Im speziellen für Systeme mit funktionaler Sicherheit zusätzlich:		
EN 61800-5-2	Elektrische Leistungsantriebssysteme mit einstellbarer Drehzahl: Anforderungen an die Funktionale Sicherheit	VDE 0160-105 -2
EN 61508-(1...7)	Funktionale Sicherheit sicherheitsbezogener elektrischer/elektronischer programmierbarer elektronischer Steuerungssysteme	VDE 0803-1 ...7
EN 60204-1	Sicherheit von Maschinen - Elektrische Ausrüstungen Teil1: Allgemeine Anforderungen	VDE 0113-1
EN 62061	Sicherheit von Maschinen - Funktionale Sicherheit sicherheitsbezogener elektrischer, elektronischer und programmierbarer elektronischer Steuerungssysteme	VDE 0113 -50
EN 13849-1	Sicherheit von Maschinen - sicherheitsbezogene Teile von Steuerungen	–
<i>Tabelle 31: Angewandte Normen</i>		

Die Konformität wurde vom TÜV Rheinland mit der EG-Baumusterprüfbescheinigung 01/205/5421.00/14 bestätigt.

Die Nummer Adresse der benannten Stelle ist:

NB 0035

TÜV Rheinland Industrie Service GmbH

Alboinstr. 56,

12103 Berlin

Germany

Tel.: +49 30 7562-1557

Fax: +49 30 7562-1370

E-Mail: [tuvat@de.tuv.com](mailto:tuvat@de.tuv.com)

5.4 UL-Kennzeichnung

	<p>Eine Abnahme gemäß UL ist bei KEB Antriebsstromrichtern auf dem Typenschild durch nebenstehendes Logo gekennzeichnet.</p>
--	--

Zur Konformität gemäß UL für einen Einsatz auf dem nordamerikanischen und kanadischen Markt sind folgende zusätzliche Hinweise unbedingt zu beachten (englischer Originaltext):

<ul style="list-style-type: none"> <li>• Only for use in grounded WYE supply sources.</li> <li>• Rating of relays on Control Board A or Control Board K (30Vdc / 1A)</li> <li>• Maximum Surrounding Air Temperature 45°C.</li> </ul>
<ul style="list-style-type: none"> <li>• S6, Housing Size 4(3 phase Models: 12S6,13S6):                      Suitable For Use On A Circuit Capable Of Delivering Not More Than 5000 rms Symmetrical Amperes, xxx Volts Maximum when protected by CC or J Class Fuses or by a Manual Motor Controller,type E as specified in the instruction manual                       S6, Housing Size 4(3 phase Models 14S6):                      Suitable For Use On A Circuit Capable Of Delivering Not More Than 5000 rms Symmetrical Amperes, xxx Volts Maximum when protected by CC or J Class Fuses.                       S6,Housing Size 4 (3 phase Models: 12S6,13S6 and 14S6):                      Suitable For Use On A Circuit Capable Of Delivering Not More Than 30000 rms Symmetrical Amperes, xxx Volts Maximum when protected by CC Class Fuses as specified in the instruction manual                       S6, Housing Size 4 (3 phase Models 12S6 and 13S6): „Suitable For Use On A Circuit Capable Of Delivering Not More Than 5000 rms Symmetrical Amperes, 480 Volts Maximum when protected by Circuit Breakers”, see instruction manual for Branch Circuit Protection details „.</li> </ul>
<p>Where:                  xxx = 230V for 200-230V models and 480V for 480V models</p>
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Integral solid state short circuit protection does not provide branch circuit protection. Branch circuit protection must be provided in accordance with the Manufacturer Instructions, National Electrical Code, the Canadian Electrical code, part I“, and any additional local codes.</li> <li>• Use in a Pollution Degree 2 environment.</li> <li>• Use 60/75°C Copper Conductors Only.</li> <li>• During the UL evaluation, only Risk of Electrical Shock and Risk of Fire aspects were investigated. Functional Safety aspects were not evaluated.</li> </ul>
<p><i>weiter auf nächster Seite</i></p>

- WARNING – The opening of the branch circuit protective device may be an indication that a fault current has been interrupted. To reduce the risk of fire or electrical shock, current-carrying parts and other components of the controller should be examined and replaced if damaged. If burnout of the current element of an overload relay occurs, the complete overload relay must be replaced.”  
And  
ATTENTION – LE DÉCLENCHEMENT DU DISPOSITIF DE PROTECTION DU CIRCUIT DE DÉRIVATION PEUT ÊTRE DÛ À UNE COUPURE QUI RÉSULTE D'UN COURANT DE DÉFAUT. POUR LIMITER LE RISQUE D'INCENDIE OU DE CHOC ÉLECTRIQUE, EXAMINER LES PIÈCES PORTEUSES DE COURANT ET LES AUTRES ÉLÉMENTS DU CONTRÔLEUR ET LES REMPLACER S'ILS SONT ENDOMMAGÉS. EN CAS DE GRILLAGE DE L'ÉLÉMENT TRAVERSÉ PAR LE COURANT DANS UN RELAIS DE SURCHARGE, LE RELAIS TOUT ENTIER DOIT ÊTRE REMPLACÉ.

Devices 12, 13 / 480V – housing 4 have been evaluated for connecting to DC voltage, supplied by other KEB inverters to a DC bus capacitance as follows:

Cat. No.	Housing	Min. capacitance	Max. capacitance
13S6	04	560uF	18600 uF

Cat. No.	Housing	DC voltage	Full Load Current
13S6	04	680 V	8 A

Branch Circuit Protection for series S6 housing size 4

- I) Class CC or J, fuses; not more than 5000 rms Symmetrical Amperes (SCCR 5kA);  
Class CC, fuses; not more than 30000 rms Symmetrical Amperes (SCCR 30kA):

Cat. No.	Housing	Input Voltage [Vac]	maximum Fuse size [A]
12S6	04	200-230V / 3ph 480 / 3ph	15
13S6	04	200-230V / 3ph 480 / 3ph	20
14S6	04	200-230V / 3ph 480 / 3ph	25

The voltage rating of the external fuses shall be at least equal to the input voltage of the drives.

II) Listed (NKHJ, NKHJ7/CSA Certified), Type E Self Protected Manual Motor Controllers, not more than 5000 rms Symmetrical Amperes (SCCR 5kA), Type and manufacturer and electrical ratings as specified below:

200-230V Models:

Cat. No.	Housing	Manufacturer	Type	Rating
12S6	04	Eaton	PKZM0 32-E	200V/3ph, 7.5 hp
13S6				230V/3ph, 10 hp
14S6		N/A	N/A	N/A

480V Models:

Cat. No.	Housing	Manufacturer	Type	Rating
12S6	04	Eaton	PKZM0 32-E	480Y/277V/3ph, 20 hp
13S6				
14S6		N/A	N/A	N/A

N/A = not applicable

III) Listed (DIVQ, DIVQ7/CSA Certified), Listed Circuit Breaker, Type and manufacturer and electrical ratings as specified below:

480V Models/3ph S6 Models:

Cat. No.	Housing	Manufacturer	Type	Rating
12S6	04	Siemens	5SJ4320-7HG42	480Y/277Vac
13S6				20A

Following models were investigated for use with DC supply at their DC terminals:

DC Circuit Protection for series S6 housing size 2

480V/3ph Models:

Cat. No.	Housing	Manufacturer	Type	Rating
13S6	04	SIBA	50 118 06.20	700V / 20A

## 5.5 Weitere Informationen und Dokumentation

Ergänzende Anleitungen und Hinweise zum Download finden Sie unter [www.keb.de/de/service/downloads](http://www.keb.de/de/service/downloads)

### Allgemeine Anleitungen

- EMV- und Sicherheitshinweise
- Anleitungen für weitere Steuerkarten, Sicherheitsmodule, Feldbusmodule, etc.

### Anleitungen für Konstruktion und Entwicklung

- Eingangssicherungen gemäß UL
- Programmierhandbuch für Steuer- und Leistungsteil
- Motorkonfigurator, zur Auswahl des richtigen Antriebsstromrichters, sowie zur Erstellung von Downloads zur Parametrierung des Antriebsstromrichters

### Zulassungen und Approbationen

- CE-Konformitätserklärung
- TÜV-Bescheinigung
- FS-Zertifizierung

### Sonstiges

- COMBIVIS, die Software zur komfortablen Parametrierung der Antriebsstromrichter über einen PC (per Download erhältlich)
- EPLAN-Zeichnungen

## 6 Änderungshistorie

Version	Datum	Beschreibung
00	2015-11	Freigabeversion
01	2017-07	Änderung auf neue CI-Optik, Überarbeitung der Gerätedaten; Änderung der Übersicht; Anpassung der Sicherungsdaten
02	2018-08	Einfügen der Gerätegröße 14
03	2019-12	Anpassung des Typenschlüssels; Redaktionelle Änderungen
04	2020-11	Einfügen der Einbautiefe; Anpassung der UL-Beschreibungen
05	2021-05	Einfügen des Kapitels „Ableitströme“, Redaktionelle Änderungen

**Benelux** | KEB Automation KG

Dreef 4 - box 4 1703 Dilbeek Belgien

Tel: +32 2 447 8580

E-Mail: info.benelux@keb.de Internet: www.keb.de

**Brasilien** | KEB SOUTH AMERICA - Regional Manager

Rua Dr. Omar Pacheco Souza Riberio, 70

CEP 13569-430 Portal do Sol, São Carlos Brasilien

Tel: +55 16 31161294 E-Mail: roberto.arias@keb.de

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

No. 435 QianPu Road Chedun Town Songjiang District

201611 Shanghai P. R. China

Tel: +86 21 37746688 Fax: +86 21 37746600

E-Mail: info@keb.cn Internet: www.keb.cn

**Deutschland** | **Getriebemotorenwerk**

KEB Antriebstechnik GmbH

Wildbacher Straße 5 08289 Schneeberg Deutschland

Telefon +49 3772 67-0 Telefax +49 3772 67-281

Internet: www.keb-drive.de E-Mail: info@keb-drive.de

**Frankreich** | Société Française KEB SASU

Z.I. de la Croix St. Nicolas 14, rue Gustave Eiffel

94510 La Queue en Brie Frankreich

Tel: +33 149620101 Fax: +33 145767495

E-Mail: info@keb.fr Internet: www.keb.fr

**Großbritannien** | KEB (UK) Ltd.

5 Morris Close Park Farm Industrial Estate

Wellingborough, Northants, NN8 6 XF Großbritannien

Tel: +44 1933 402220 Fax: +44 1933 400724

E-Mail: info@keb.co.uk Internet: www.keb.co.uk

**Italien** | KEB Italia S.r.l. Unipersonale

Via Newton, 2 20019 Settimo Milanese (Milano) Italien

Tel: +39 02 3353531 Fax: +39 02 33500790

E-Mail: info@keb.it Internet: www.keb.it

**Japan** | KEB Japan Ltd.

15 - 16, 2 - Chome, Takanawa Minato-ku Tokyo 108 - 0074 Japan

Tel: +81 33 445-8515 Fax: +81 33 445-8215

E-Mail: info@keb.jp Internet: www.keb.jp

**Österreich** | KEB Automation GmbH

Ritzstraße 8 4614 Marchtrenk Österreich

Tel: +43 7243 53586-0 Fax: +43 7243 53586-21

E-Mail: info@keb.at Internet: www.keb.at

**Polen** | KEB Automation KG

Tel: +48 60407727

E-Mail: roman.trinczek@keb.de Internet: www.keb.de

**Russische Föderation** | KEB RUS Ltd.

Lesnaya str, house 30 Dzerzhinsky MO

140091 Moscow region Russische Föderation

Tel: +7 495 6320217 Fax: +7 495 6320217

E-Mail: info@keb.ru Internet: www.keb.ru

**Schweiz** | KEB Automation AG

Witzbergstraße 24 8330 Pfäffikon/ZH Schweiz

Tel: +41 43 2886060 Fax: +41 43 2886088

E-Mail: info@keb.ch Internet: www.keb.ch

**Spanien** | KEB Automation KG

c / Mitjer, Nave 8 - Pol. Ind. LA MASIA

08798 Sant Cugat Sessgarrigues (Barcelona) Spanien

Tel: +34 93 8970268 Fax: +34 93 8992035

E-Mail: vb.espana@keb.de

**Südkorea** | KEB Automation KG

Deoksan-Besttel 1132 ho Sangnam-ro 37

Seongsan-gu Changwon-si Gyeongsangnam-do Republik Korea

Tel: +82 55 601 5505 Fax: +82 55 601 5506

E-Mail: jaeok.kim@keb.de Internet: www.keb.de

**Tschechien** | KEB Automation GmbH

Videnska 188/119d 61900 Brno Tschechien

Tel: +420 544 212 008

E-Mail: info@keb.cz Internet: www.keb.cz

**USA** | KEB America, Inc

5100 Valley Industrial Blvd. South Shakopee, MN 55379 USA

Tel: +1 952 2241400 Fax: +1 952 2241499

E-Mail: info@kebameric.com Internet: www.kebameric.com

**WEITERE KEB PARTNER WELTWEIT:**... [www.keb.de/de/kontakt/kontakt-weltweit](http://www.keb.de/de/kontakt/kontakt-weltweit)



**Automation mit Drive**

**[www.keb.de](http://www.keb.de)**

KEB Automation KG Südstraße 38 32683 Barntrop Tel. +49 5263 401-0 E-Mail: [info@keb.de](mailto:info@keb.de)