



COMBIVERT S6

GEBRAUCHSANLEITUNG | INSTALLATION S6 GEHÄUSE 4

Originalanleitung
Dokument 20106280 DE 10



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:

 GEFAHR	Gefährliche Situation, die bei Nichtbeachtung des Sicherheitshinweises zu Tod oder schwerer Verletzung führen wird.
 WARNUNG	Gefährliche Situation, die bei Nichtbeachtung des Sicherheitshinweises zu Tod oder schwerer Verletzung führen kann.
 VORSICHT	Gefährliche Situation, die bei Nichtbeachtung des Sicherheitshinweises zu leichter Verletzung führen kann.
ACHTUNG	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.
<https://www.keb-automation.com/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.

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.

<https://www.keb-automation.com/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

Vorwort	3
Signalwörter und Auszeichnungen	3
Weitere Symbole	3
Gesetze und Richtlinien	4
Gewährleistung und Haftung	4
Unterstützung	4
Urheberrecht	4
Inhaltsverzeichnis	5
Abbildungsverzeichnis	8
Tabellenverzeichnis	9
Glossar	10
Normen für Antriebsstromrichter	12
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
1 Grundlegende Sicherheitshinweise	14
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	21
2 Produktbeschreibung	22
2.1 Bestimmungsgemäßer Gebrauch	22
2.1.1 Restgefahren	22
2.2 Nicht bestimmungsgemäßer Gebrauch	22
2.3 Produktmerkmale	23
2.4 Typenschlüssel	24
2.5 Typenschild	25
2.5.1 Konfigurierbare Optionen	26
3 Technische Daten	27
3.1 Betriebsbedingungen	27
3.1.1 Klimatische Umweltbedingungen	27
3.1.2 Mechanische Umweltbedingungen	28

3.1.3 Chemisch/Mechanisch aktive Stoffe.....	28
3.1.4 Elektrische Betriebsbedingungen.....	29
3.1.4.1 Geräteeinstufung.....	29
3.1.4.2 Elektromagnetische Verträglichkeit.....	29
3.2 Abmessungen und Gewichte	30
3.2.1 Einbauversion.....	30
3.2.2 Einbauversion mit Zubehör	31
3.2.3 Schaltschrankeinbau	32
3.3 Befestigungshinweise bei Schaltschrankmontage.....	33
3.3.1 Einbautiefe	34
3.4 Gerätedaten.....	35
3.4.1 Übersicht	35
3.4.2 Bemessungsbetrieb.....	35
3.4.3 Spannungs- und Frequenzangaben.....	36
3.4.3.1 Beispiel zur Berechnung der Motorspannung	36
3.4.4 Ein- und Ausgangsströme/Überlast.....	37
3.4.5 Übersicht der Gleichrichterdaten.....	37
3.4.6 Verlustleistung bei Bemessungsbetrieb	38
3.5 Allgemeine Daten.....	38
3.5.1 Überlastcharakteristik (OL).....	38
3.5.1.1 Abschaltzeit in Abhängigkeit der Überlast bei Gerätegröße 12 und 13.....	39
3.5.1.2 Abschaltzeit in Abhängigkeit der Überlast bei Gerätegröße 14.....	40
3.5.1.3 Maximalstrom (OL2).....	41
3.5.2 Schaltfrequenz und Temperatur	43
3.5.3 Absicherung der Antriebsstromrichter	43
3.5.3.1 Absicherung der 400V-Geräte bei DC-Versorgung.....	44
3.5.4 DC-Zwischenkreis / Bremstransistorfunktion	45
3.5.5 DC-Zwischenkreis / Bremstransistorfunktion	46
3.5.6 Lüfter	47
3.5.6.1 Schaltverhalten des Lüfters.....	47
3.5.6.2 Schaltpunkte des Lüfters.....	47

4 Installation und Anschluss 48

4.1 Übersicht des COMBIVERT S6.....	48
4.2 Anschluss des Leistungsteils	50
4.2.1 Anschluss der Spannungsversorgung.....	50
4.2.1.1 Netzklemmleiste X1A	51
4.2.2 Ableitströme.....	51
4.2.3 Schutz- und Funktionserde	52
4.2.3.1 Schutzerdung	52
4.2.3.2 Funktionserdung.....	52
4.2.4 AC-Netzanschluss	53
4.2.4.1 AC-Versorgung 400V / 3-phasig.....	53

4.2.4.2	Netzzuleitung.....	54
4.2.5	DC-Netzanschluss.....	54
4.2.5.1	DC-Versorgung.....	54
4.2.5.2	Klemmleiste X1B DC-Anschluss	55
4.2.6	DC-Verbund.....	55
4.2.7	Anschluss des Motors	57
4.2.7.1	Auswahl der Motorleitung	57
4.2.7.2	Leitungsgeführte Störfestigkeit in Abhängigkeit der Motorleitungslänge bei AC-Versorgung	57
4.2.7.3	Motorleitungslänge bei Betrieb an Gleichspannung (DC)	57
4.2.7.4	Motorleitungslänge bei Parallelbetrieb von Motoren	58
4.2.7.5	Motorleitungsquerschnitt	58
4.2.7.6	Verschaltung des Motors.....	58
4.2.7.7	Klemmleiste X1B Motoranschluss.....	58
4.2.7.8	Verdrahtung des Motors.....	59
4.2.8	Anschluss eines Bremswiderstands	60
4.2.8.1	Klemmleiste X1B Anschluss Bremswiderstand	60
4.2.8.2	Verwendung eigensicherer Bremswiderstände	61
4.2.8.3	Verwendung nicht eigensicherer Bremswiderstände	61
4.3	Bremsenansteuerung und Temperaturerfassung für K- und A-Steuerung.....	62
4.3.1	Spezifikation und Anschluss der Bremsenansteuerung	62
4.3.2	Spezifikation und Anschluss der Temperaturerfassung.....	63
4.3.3	Betrieb ohne Temperaturerfassung	64
4.3.4	Anschluss eines KTY-Sensors	64
4.3.5	Anschluss von PTC, Temperaturschalter oder PT1000.....	65
4.4	Bremsenansteuerung und Temperaturerfassung für P-Steuerung	66
4.4.1	Spezifikation und Anschluss der Bremsen-/Relaisansteuerung	66
4.4.2	Spezifikation und Anschluss der Temperaturerfassung.....	67
4.4.3	Betrieb ohne Temperaturerfassung	68
4.4.4	Anschluss eines KTY-Sensors	68
4.4.5	Anschluss von PTC, Temperaturschalter oder PT1000.....	69
5	Zertifizierung	70
5.1	CE-Kennzeichnung.....	70
5.2	Funktionale Sicherheit.....	70
5.3	Anhang zur Konformitätserklärung	70
5.4	UL-Kennzeichnung.....	72
5.5	Weitere Informationen und Dokumentation.....	75
6	Änderungshistorie	76

Abbildungsverzeichnis

Abbildung 1:	Typenschild	25
Abbildung 2:	Abmessungen Einbauversion Gehäuse 4	30
Abbildung 3:	Abmessungen Einbauversion Gehäuse 4 mit Zubehör	31
Abbildung 4:	Einbauabstände	32
Abbildung 5:	Schaltschranklüftung.....	32
Abbildung 6:	Einbautiefe	34
Abbildung 7:	Abschaltzeit in Abhängigkeit der Überlast (OL) Gerätegröße 12 und 13.....	39
Abbildung 8:	Abschaltzeit in Abhängigkeit der Überlast (OL) Gerätegröße 14	40
Abbildung 9:	Überlastcharakteristik im unteren Drehzahlbereich (OL2).....	41
Abbildung 10:	Blockschaltbild des Energieflusses.....	46
Abbildung 11:	Schaltverhalten des Lüfters	47
Abbildung 12:	S6 Übersicht	48
Abbildung 13:	Eingangsbeschaltung/Antriebsstromrichtertyp.....	50
Abbildung 14:	Netzklemmleiste X1A.....	51
Abbildung 15:	Anschluss für Schutzterde	52
Abbildung 16:	Anschluss der Netzversorgung.....	53
Abbildung 17:	Anschluss der DC-Netzversorgung.....	54
Abbildung 18:	Klemmleiste X1B DC-Anschluss.....	55
Abbildung 19:	DC-Verbund	56
Abbildung 20:	Klemmleiste X1B Motoranschluss	58
Abbildung 21:	Verdrahtung des Motors.....	59
Abbildung 22:	Klemmleiste X1B Anschluss eines Bremswiderstands	60
Abbildung 23:	Verdrahtung eines eigensicheren Bremswiderstands.....	61
Abbildung 24:	Belegung der Klemmleiste X1C für K- und A-Steuerung	62
Abbildung 25:	Beispiel zum Anschluss des Bremsenausgangs an X1C K / A.....	62
Abbildung 26:	Anschluss eines KTY-Sensors für K- und A-Steuerung	64
Abbildung 27:	Anschlussbeispiele verschiedener Temperatursensoren K / A	65
Abbildung 28:	Belegung der Klemmleiste X1C für P-Steuerung.....	66
Abbildung 29:	Anschluss eines KTY-Sensors für P-Steuerung	68
Abbildung 30:	Anschlussbeispiele verschiedener Temperatursensoren P-Steuerung.....	69

Tabellenverzeichnis

Tabelle 1:	Typenschlüssel	24
Tabelle 2:	Konfigurierbare Optionen.....	26
Tabelle 3:	Klimatische Umweltbedingungen.....	27
Tabelle 4:	Mechanische Umweltbedingungen.....	28
Tabelle 5:	Chemisch/Mechanisch aktive Stoffe	28
Tabelle 6:	GeräteEinstufung	29
Tabelle 7:	Elektromagnetische Verträglichkeit.....	29
Tabelle 8:	Befestigungshinweise bei Schaltschrankmontage.....	33
Tabelle 9:	Übersicht Gerätedaten.....	35
Tabelle 10:	Eingangsspannungen und -frequenzen.....	36
Tabelle 11:	Eingangsspannungen für DC-Betrieb	36
Tabelle 12:	Ausgangsspannungen und -frequenzen	36
Tabelle 13:	DC-Schaltpegel.....	36
Tabelle 14:	Beispiel zur Berechnung der Motorspannung.....	36
Tabelle 15:	Eingangsströme	37
Tabelle 16:	Ausgangsströme	37
Tabelle 17:	Übersicht der Gleichrichterdaten	37
Tabelle 18:	Verlustleistung bei Bemessungsbetrieb	38
Tabelle 19:	Frequenzabhängiger Maximalstrom für Gerätegröße 12.....	42
Tabelle 20:	Frequenzabhängiger Maximalstrom für Gerätegröße 13.....	42
Tabelle 21:	Frequenzabhängiger Maximalstrom für Gerätegröße 14.....	42
Tabelle 22:	Schaltfrequenz und Temperatur.....	43
Tabelle 23:	Absicherung der Antriebsstromrichter.....	43
Tabelle 24:	Absicherung der Antriebsstromrichter bei DC-Versorgung	44
Tabelle 25:	DC-Zwischenkreis / Bremstransistorfunktion	45
Tabelle 26:	Lüfter.....	47
Tabelle 27:	Ableitströme	51
Tabelle 28:	Maximale Motorleitungslänge bei AC-Versorgung	57
Tabelle 29:	Motorleitungslänge bei DC-Betrieb	57
Tabelle 30:	Spezifikation des Temperatureingangs für K- und A-Steuerung	63
Tabelle 31:	Spezifikation der Bremsenansteuerung für P-Steuerung	66
Tabelle 32:	Spezifikation des Temperatureingangs für P-Steuerung.....	67
Tabelle 33:	Angewandte Normen	71

Glossar

0V	Erdpotenzialfreier Massepunkt	EtherCAT	Echtzeit-Ethernet-Bussystem der Fa. Beckhoff
1ph	1-phasiges Netz	Ethernet	Echtzeit-Bussystem - definiert Protokolle, Stecker, Kabeltypen
3ph	3-phasiges Netz	FE	Funktionserde
AC	Wechselstrom oder -spannung	FSoE	Funktionale Sicherheit über Ethernet
AFE	Ab 07/2019 ersetzt AIC die bisherige Bezeichnung AFE	FU	Antriebsstromrichter
AFE-Filter	Ab 07/2019 ersetzt AIC-Filter die bisherige Bezeichnung AFE-Filter	Gebernachbildung	Softwaregenerierter Geberausgang
AIC	Active Infeed Converter	GND	Bezugspotenzial, Masse
AIC-Filter	Filter für Active Infeed Converter	GTR7	Bremstransistor
Applikation	Die Applikation ist die bestimmungsgemäße Verwendung des KEB-Produktes	Hersteller	Der Hersteller ist KEB, sofern nicht anders bezeichnet (z.B. als Maschinen-, Motoren-, Fahrzeug- oder Klebstoffhersteller)
ASCL	Geberlose Regelung von Asynchronmotoren	HF-Filter	KEB spezifischer Ausdruck für einen EMV-Filter (Beschreibung siehe EMV-Filter.)
Auto motor ident.	Automatische Motoridentifikation; Einmessen von Widerstand und Induktivität	Hiperface	Bidirektionale Geberschnittstelle der Fa. Sick-Stegmann
AWG	Amerikanische Kodierung für Leitungsquerschnitte	HMI	Visuelle Benutzerschnittstelle (Touchscreen)
B2B	Business-to-business	HSP5	Schnelles, serielles Protokoll
BiSS	Open-Source-Echtzeitschnittstelle für Sensoren und Aktoren (DIN 5008)	HTL	Inkrementelles Signal mit einer Ausgangsspannung (bis 30V) -> TTL
CAN	Feldbussystem	IEC	IEC xxxxx steht für eine Internationale Norm der International Electrotechnical Commission
CDM	Vollständiges Antriebsmodul inkl. Hilfsausrüstung (Schaltschrank)	IPxx	Schutzart (xx für Klasse)
COMBIVERT	KEB Antriebsstromrichter	KEB-Produkt	Das KEB-Produkt ist das Produkt welches Gegenstand dieser Anleitung ist
COMBIVIS	KEB Inbetriebnahme- und Parametriersoftware	KTY	Silizium Temperatursensor (gepolt)
DC	Gleichstrom oder -spannung	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)
DI	Demineralisiertes Wasser, auch als deionisiertes (DI) Wasser bezeichnet	MCM	Amerikanische Maßeinheit für große Leitungsquerschnitte
DIN	Deutsches Institut für Normung	Modulation	Bedeutet in der Antriebstechnik, dass die Leistungshalbleiter angesteuert werden
DS 402	CiA DS 402 - CAN-Geräteprofil für Antriebe	MTTF	Mittlere Lebensdauer bis zum Ausfall
ED	Einschaltdauer		
ELV	Schutzkleinspannung		
EMS	Energy Management System		
EMV-Filter	EMV-Filter werden zur Unterdrückung von leitungsgebundenen Störungen in beiden Richtungen zwischen Antriebsstromrichter und Netz eingesetzt.		
EN	Europäische Norm		
EnDat	Bidirektionale Geberschnittstelle der Fa. Heidenhain		
Endkunde	Der Endkunde ist der Verwender des Kunden-Produkts		

NHN	Normalhöhennull; bezogen auf die festgelegte Höhendefinition in Deutschland (DHHN2016). Die internationalen Angaben weichen i.d.R. nur wenige cm bis dm hiervon ab, sodass der angegebene Wert auf die regional geltende Definition übernommen werden kann.	STO	Sicherheitsfunktion „sicher abgeschaltetes Drehmoment“ gemäß IEC 61800-5-2
Not-Aus	Abschalten der Spannungsversorgung im Notfall	TTL	Logik mit 5V Betriebsspannung
Not-Halt	Stillsetzen eines Antriebs im Notfall (nicht spannungslos)	USB	Universell serieller Bus
OC	Überstrom (Overcurrent)	VARAN	Echtzeit-Ethernet-Bussystem
OH	Überhitzung		
OL	Überlast		
OSSD	Ausgangsschaltelement; Ausgangssignal, das in regelmäßigen Abständen auf seine Abschaltbarkeit hin geprüft wird. (Sicherheitstechnik)		
PDS	Leistungsantriebssystem inkl. Motor und Meßfühler		
PE	Schutzerde		
PELV	Sichere Schutzkleinspannung, geerdet		
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 PBM)		
RJ45	Modulare Steckverbindung mit 8 Leitungen		
SCL	Geberlose Regelung von Synchronmotoren		
SELV	Sichere Schutzkleinspannung, ungeerdet		
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		

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 IEC 61800-5-1 mit „National Deviations“ für USA und Canada
EN61800-9-2	Drehzahlveränderbare elektrische Antriebe - Teil 9-2: Ökodesign für Antriebssysteme, Motorstarter, Leistungselektronik und deren angetriebene Einrichtungen - Indikatoren für die Energieeffizienz von Antriebssystemen und Motorstartern

Basisnormen, auf die Antriebsstromrichternormen direkt verweisen:

EN55011	Industrielle, wissenschaftliche und medizinische Geräte - Funkstörungen - Grenzwerte und Messverfahren (IEC 55011/CISPR 11)
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 1994)
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 (IEC 61000-2-1)
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
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
VDE 0100	Errichten von Niederspannungsanlagen – Beachtung aller Teile (IEC 60364-x-x)
VGB S 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 *VDE 0100*.
- 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.

ACHTUNG

Beschädigung der Kühlmittelanschlüsse

Abknicken der Rohre!

- ▶ Das Gerät niemals auf die Kühlmittelanschlüsse abstellen!



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 an den Eingangsklemmen durch Messung feststellen.
- ▶ Warten bis alle Antriebe zum Stillstand gekommen sind, damit keine generatorische Energie erzeugt werden kann.
- ▶ Kondensatorentladezeit (5 Minuten) abwarten. Spannungsfreiheit an den DC-Klemmen durch Messung feststellen.
- ▶ 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 *VDE 0100* auszulegen.



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

www.keb.de/fileadmin/media/Techninfo/dr/tn/ti_dr_tn-rcd-00008_de.pdf



Anlagen, in die Antriebsstromrichter eingebaut sind, müssen ggf. mit zusätzlichen Überwachungs- und Schutzeinrichtungen 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.
- Der Anschluss der Antriebsstromrichter ist nur an symmetrische Netze mit einer Spannung Phase (L1, L2, L3) gegen Nulleiter/Erde (N/PE) von maximal 300 V zulässig, USA UL: 480 / 277 V. 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/dr/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 Funkenstörkondensatoren 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.

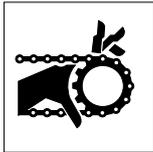
1.4.3 Isolationsmessung

Eine Isolationsmessung (gemäß [EN 60204-1](#) Kapitel 18.3) mit DC 500 V 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.

⚠️ VORSICHT



Hoher Schalldruckpegel während des Betriebs!

Hörschäden möglich!

- ▶ Gehörschutz tragen!

ACHTUNG

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

Vorzeitige Alterung der Elektrolytkondensatoren!

- ▶ Netzdrossel mit $U_k = 4\%$ einsetzen.



Sofern ein Antriebsstromrichter mit Elektrolytkondensatoren im Gleichspannungszwischenkreis länger als ein Jahr nicht in Betrieb war, beachten Sie folgende Hinweise.

www.keb.de/fileadmin/media/Techinfo/dr/tn/ti_dr_tn-format-capacitors-00009_de.pdf



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:
Deutschland		
KEB Automation KG	EAR: DE12653519	Stichwort „Rücknahme WEEE“
Frankreich		
RÉCYLUM - Recycle point	ADEME: FR021806	Mots clés „KEB DEEE“
Italien		
COBAT	AEE: (IT) 19030000011216	Parola chiave „Ritiro RAEE“
Österreich		
KEB Automation GmbH	ERA: 51976	Stichwort „Rücknahme WEEE“
Spanien		
KEB Automation KG	RII-AEE: 7427	Palabra clave "Retirada RAEE"
Tschechische Republik		
KEB Automation KG	RETELA: 09281/20-ECZ	Klíčové slovo "Zpětný odběr OEEZ"
Slowakei		
KEB Automation KG	ASEKOL: RV22EEZ0000421	Klíčové slovo: "Spätný odber OEEZ"

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 in der Industrie 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 Ausnahmebedingungen 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
- Folgende Feldbussysteme werden bei S6 direkt unterstützt:
CAN, VARAN
- RS232/485 für Diagnose oder Anzeige
- Buchformat für platzsparenden Schaltschrankaufbau
- Direkter Netzanschluss für 230V und 400V Netze, alternativ auch DC-Eingang 260...750V
- Ableitstromarmer Netzfilter (<5mA) integriert, optional ohne Filter
- Hohe Überlast für beste Dynamik
- Unterstützt bestehende Maschinenkonzepte mit 8 digitale und 2 analoge Eingänge, 2 digitale Ausgänge + 1 Relais und 1 analoger Ausgang 0...10V



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

2.4 Typenschlüssel

x x	S 6	x	x	x	x	x	x	x
Reserviert		0: Reserviert						
Reserviert		0: Reserviert						
Ausführung Steuerung		KOMPAKT 1: Multi Encoder Interface, EtherCAT ¹⁾ 2: Multi Encoder Interface, VARAN APPLIKATION 1: Realtime Ethernet Modul, Multi Encoder Interface PRO 3: Multi Encoder Interface, RS485-potenzialfrei, Ethernet (kein Node Switch) 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 ²⁾ 3: AC 230V 1-phasig mit HF-Filter 4: AC 230V 1-phasig ohne HF-Filter ²⁾						
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 ³⁾						

Tabelle 1: Typenschlüssel

- ¹⁾  EtherCAT® ist eine eingetragene Marke und patentierte Technologie, lizenziert durch die Beckhoff Automation GmbH, Deutschland.
- ²⁾ Zur Einhaltung der Grenzwerte gemäß EN 61800-3 ist bei diesen Geräten ein externer Filter erforderlich.
- ³⁾ 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

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

Tabelle 2: Konfigurierbare Optionen

¹⁾ 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"> Ab 1000 m ist eine Leistungsreduzierung von 1 % pro 100 m zu berücksichtigen. Ab 2000 m hat die Steuerkarte zum Netz nur noch Basisisolation. Es sind zusätzliche Maßnahmen bei der Verdrahtung der Steuerung vorzunehmen.

Tabelle 3: Klimatische Umweltbedingungen

3.1.2 Mechanische Umweltbedingungen

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

Tabelle 4: Mechanische Umweltbedingungen

¹⁾ Nicht getestet.

3.1.3 Chemisch/Mechanisch aktive Stoffe

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

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

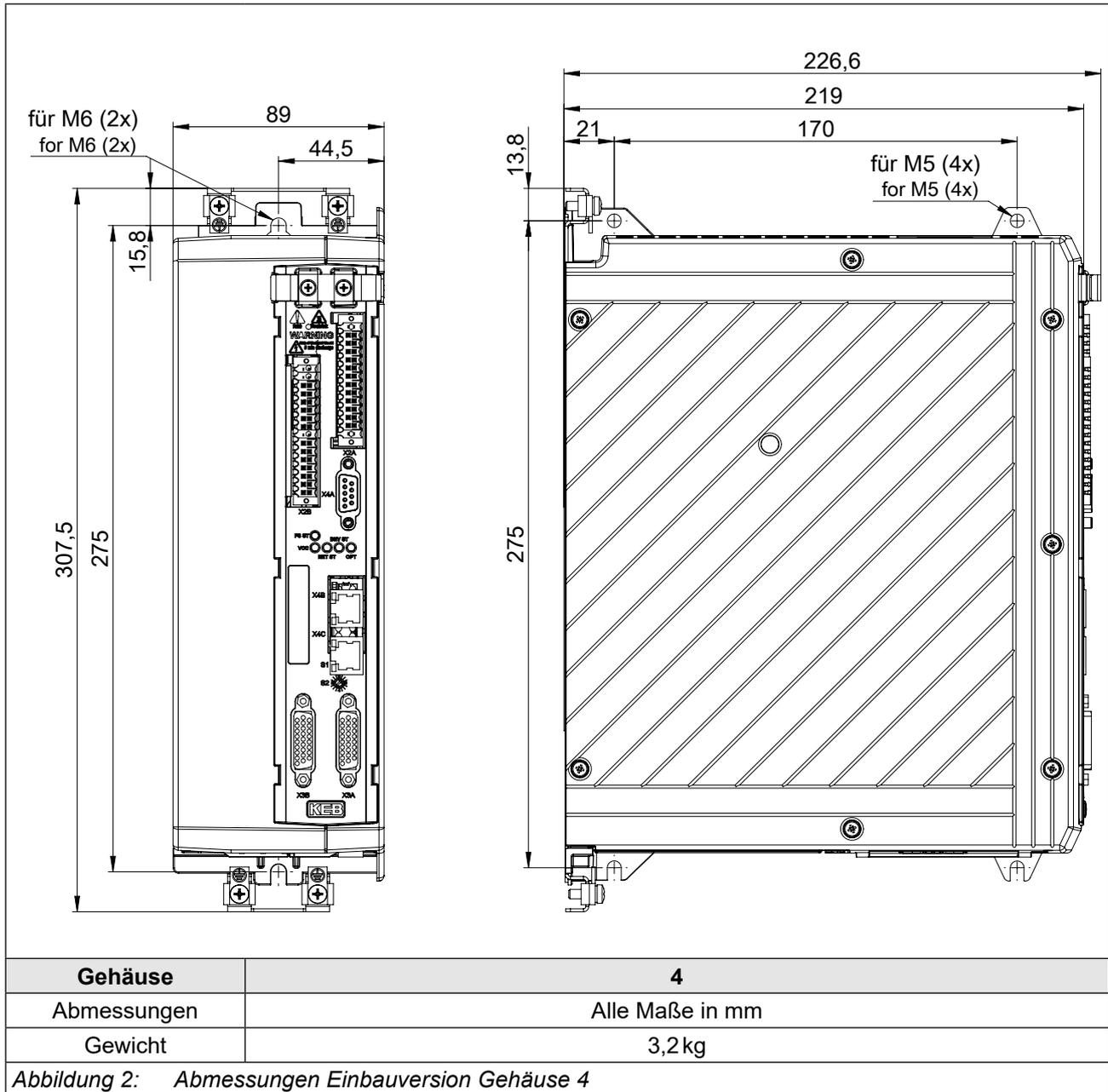
Bei Geräten ohne internen Filter ist zur Einhaltung der folgenden Grenzwerte ein externer Filter erforderlich.

EMV-Störaussendung	Norm	Klasse	Bemerkungen
Leitungsgeführte Störaussendungen	EN 61800-3	C2/C3	Der angegebene Wert wird nur in Verbindung mit einem Filter eingehalten. Angaben der Entstörung (max. Schaltfrequenz, Leitungslänge) ist der entsprechenden Filteranleitung zu entnehmen
Abgestrahlte Störungen	EN 61800-3	C2	–
Störfestigkeit	Norm	Pegel	Bemerkungen
Statische Entladungen	EN 61000-4-2	8 kV 4 kV	AD (Luftentladung) 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 Störfestigkeit, induziert durch hochfrequente Felder	EN 61000-4-6	10 V	0,15...80 MHz
Elektromagnetische Felder	EN 61000-4-3	10 V/m 3 V/m 1 V/m	80 MHz...1 GHz 1,4...2 GHz 2...2,7 GHz
Spannungsschwankungen/-einbrüche	EN 61000-2-1 EN 61000-4-34	–	-15 %...+10 % 90 %
Frequenzänderungen	EN 61000-2-4	–	≤ 2 %
Spannungsabweichungen	EN 61000-2-4	–	±10 %
Spannungsunsymmetrien	EN 61000-2-4	–	≤ 3 %

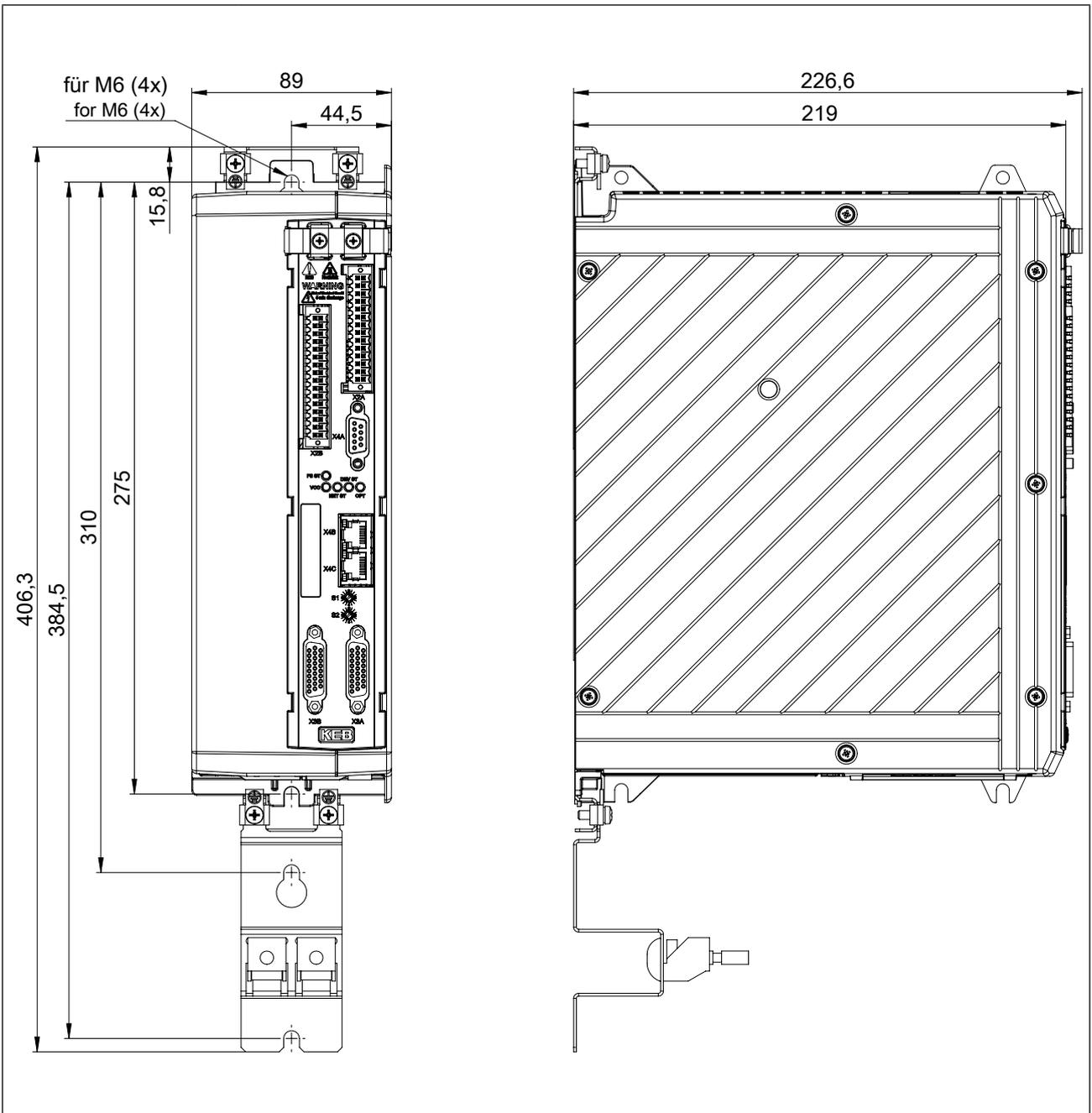
Tabelle 7: Elektromagnetische Verträglichkeit

3.2 Abmessungen und Gewichte

3.2.1 Einbauversion



3.2.2 Einbauversion mit Zubehör



Gehäuse	4
Abmessungen	Alle Maße in mm
Gewicht	3,2 kg

Abbildung 3: Abmessungen Einbauversion Gehäuse 4 mit Zubehör

3.2.3 Schaltschrankeinbau

Verlustleistung zur Schaltschrankauslegung => „3.4.6 Verlustleistung bei Bemessungsbetrieb“. 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 ¹⁾	50	2

¹⁾ Abstand zu vorgelagerten Bedienelementen in der Schaltschranktür.

Abbildung 4: Einbauabstände

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

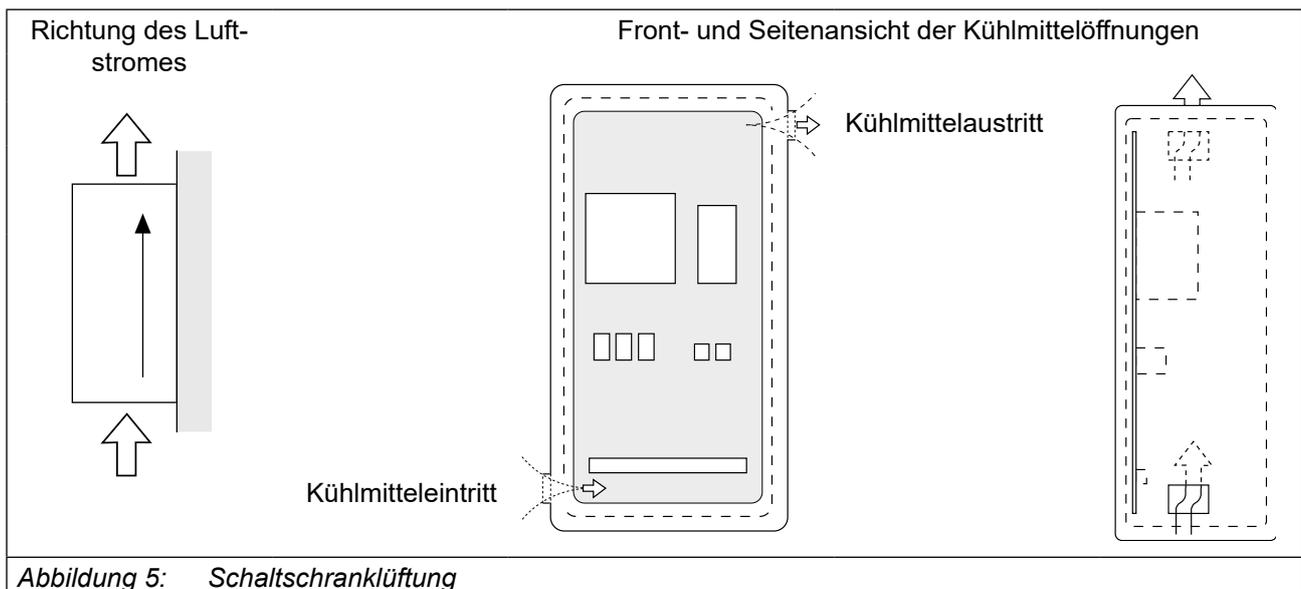


Abbildung 5: Schaltschranklüftung

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!

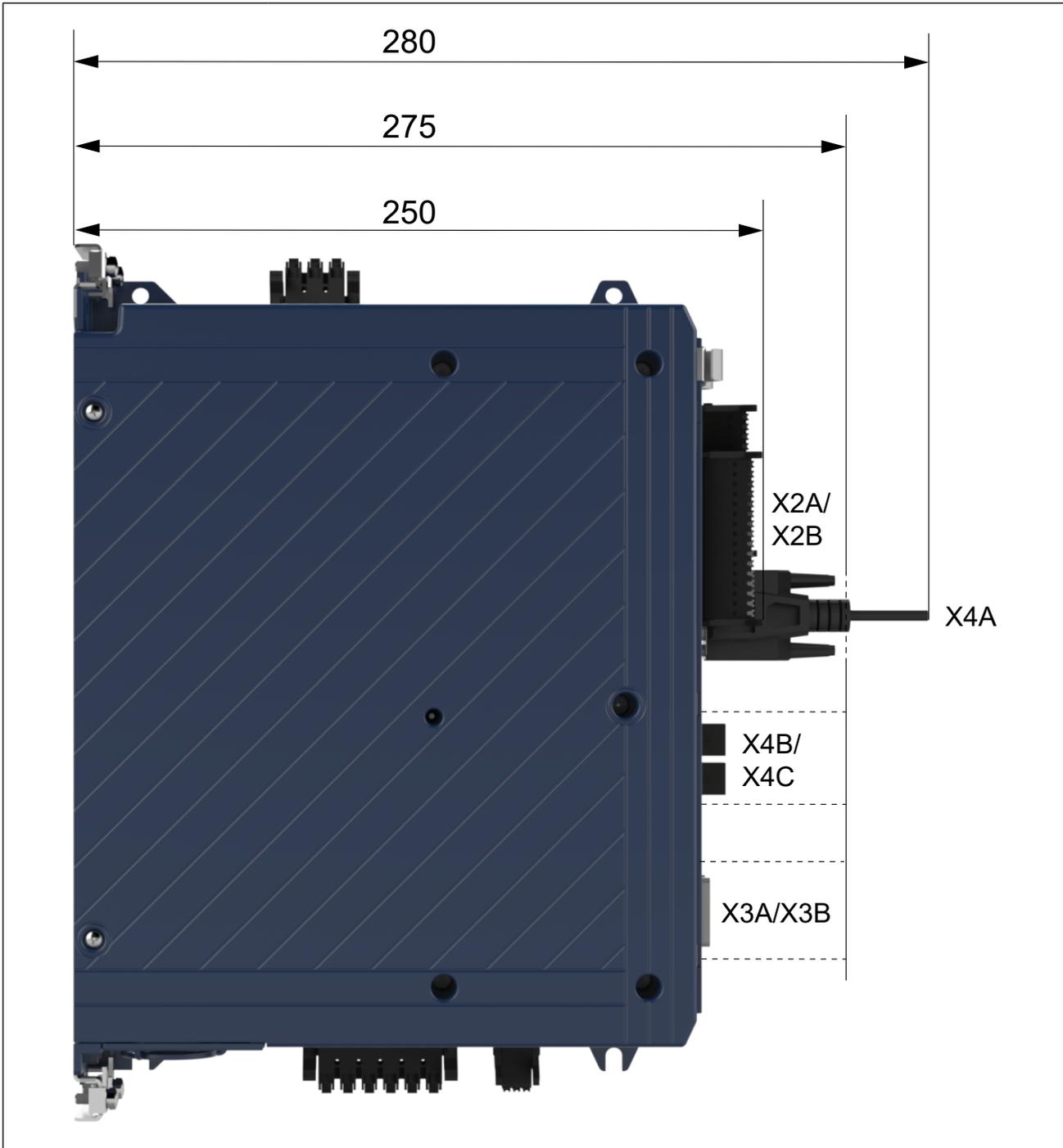
- ▶ Das alternativ gewählte Befestigungsmaterial muss die oben genannten Werkstoffkennwerte (Güte) und Anzugsdrehmomente einhalten.
- ▶ Die Verwendung anderer Befestigungsmaterialien erfolgt außerhalb der Kontrollmöglichkeiten von KEB und liegt daher ausschließlich im Verantwortungsbereich des Kunden.

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.



Gehäuse	4
Abmessungen	Alle Maße in mm

Abbildung 6: 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	¹⁾ f_{out} / Hz	0...599		
Ausgangsbemessungsüberlast (60 s)	²⁾ I_{60s} / %	200		150
Ausgangsbemessungsüberlast (3 s)	²⁾ I_{3s} / %	250		180
Abschaltstrom	²⁾ I_{oc} / %	300		216
Bemessungsschaltfrequenz	f_{SN} / kHz	8		4
Eingangsbemessungsstrom	I_{in} / A	13	17	21
Eingangsbemessungsspannung	U_N / V	400		
Eingangsbemessungsspannung UL	U_{N_UL} / V	480		
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 Ω	16,67		
Zwischenkreiskapazität	C / μ F	470	560	680

Tabelle 9: Übersicht Gerätedaten

¹⁾ 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.

²⁾ 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	$\pm f_N / Hz$	± 2

Tabelle 10: Eingangsspannungen und -frequenzen

Eingangsspannungen für DC-Betrieb		
Eingangsbemessungsspannung DC	U_{N_dc} / V	565
Eingangsbemessungsspannung DC UL	$U_{N_dc_UL} / V$	680
Eingangsspannungsbereich DC-Versorgung	U_{in_dc} / V	260...750 ± 0

Tabelle 11: Eingangsspannungen für DC-Betrieb

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

Tabelle 12: Ausgangsspannungen und -frequenzen

- ¹⁾ Die Spannung am Motor ist abhängig von der tatsächlichen Höhe der Eingangsspannung und vom Regelverfahren (=> „3.4.3.1 Beispiel zur Berechnung der Motorspannung“).
- ²⁾ 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	200
DC-Schaltpegel Bremstransistor	¹⁾ U_{B_dc} / V	780
DC-Abschaltpegel „Fehler! Überspannung“	U_{OP_dc} / V	840

Tabelle 13: DC-Schaltpegel

- ¹⁾ 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
Netzdrossel U_k	4	Geregelter Antriebsstromrichter mit Netz- und Motordrossel an einem weichen Netz: 400 V Netzspannung - 15% = 340 V Motorspannung
Antriebsstromrichter gesteuert	4	
Antriebsstromrichter 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 @ $U_{N_dc} = 565\text{ V}$	¹⁾ $I_{in_dc} / \text{ A}$	16	20	26
Eingangsbemessungsstrom DC UL @ $U_{N_UL_dc} = 680\text{ V}$	¹⁾ $I_{in_dc_UL} / \text{ A}$	13	19	22

Tabelle 15: Eingangsströme

¹⁾ 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 (60 s)	¹⁾ $I_{60s} / \%$	200	200	150
Überlaststrom (3 s)	¹⁾ $I_{3s} / \%$	250	250	180
Abschaltstrom	¹⁾ $I_{OC} / \%$	300	300	216

Tabelle 16: Ausgangsströme

¹⁾ Die Werte beziehen sich prozentual auf den Ausgangsbemessungsstrom I_N .

3.4.5 Übersicht der Gleichrichterdaten

Gerätegröße		12	13	14
Gleichrichterbemessungsleistung	$P_{rect} / \text{ kW}$	4,8	6,5	8,7
Gleichrichterdauerleistung	¹⁾²⁾ $P_{rect_cont} / \text{ kW}$	8,7 (6,5)	8,7 (6,5)	8,7
Eingangsdauerstrom @ $U_N = 400\text{ V}$	¹⁾²⁾ $I_{in_cont} / \text{ A}$	21 (17)	21 (17)	21
Eingangsdauerstrom @ $U_{N_UL} = 480\text{ V} / 277\text{ V}$	¹⁾²⁾ $I_{in_UL_cont} / \text{ A}$	18 (15)	18 (15)	18
Ausgangsbemessungsstrom DC @ $U_{N_dc} = 565\text{ V}$	$I_{out_dc} / \text{ A}$	16	20	26
Ausgangsdauerstrom DC @ $U_{N_dc} = 565\text{ V}$	¹⁾²⁾ $I_{out_dc_cont} / \text{ A}$	26 (20)	26 (20)	26
Ausgangsbemessungsstrom DC @ $U_{N_UL_dc} = 680\text{ V}$	$I_{out_UL_dc} / \text{ A}$	13	19	22
Ausgangsdauerstrom DC @ $U_{N_UL_dc} = 680\text{ V}$	¹⁾²⁾ $I_{out_UL_dc_cont} / \text{ A}$	22 (19)	22 (19)	22

Tabelle 17: Übersicht der Gleichrichterdaten

¹⁾ Der Dauerbetrieb ist eine Belastung über den Bemessungsbetrieb hinaus. Der Dauerbetrieb tritt nur auf, wenn der interne Gleichrichter verwendet wird, um weitere Antriebsstromrichter über die DC-Klemmen zu versorgen => „4.2.6 DC-Verbund“. Im Dauerbetrieb kann abhängig von den Betriebsbedingungen des internen Wechselrichters der OH-Fehler ausgelöst werden.

²⁾ Für Geräte mit internem HF-Filter gelten die Klammerwerte.

3.4.6 Verlustleistung bei Bemessungsbetrieb

Gerätegröße		12	13	14
Bemessungsschaltfrequenz	f_{SN} / kHz	8	8	4
Verlustleistung bei Bemessungsbetrieb	¹⁾ P_D / W	160	190	155
Verlustleistung bei Bemessungsbetrieb DC	²⁾ $P_{D_{dc}}$ / W	150	180	135

Tabella 18: Verlustleistung bei Bemessungsbetrieb

¹⁾ Bemessungsbetrieb entspricht $U_N = 400\text{ V}$; f_{SN} ; I_N ; $f_N = 50\text{ Hz}$ (typischer Wert).

²⁾ Bemessungsbetrieb DC entspricht $U_{N_{dc}} = 565\text{ V}$; I_N .

3.5 Allgemeine Daten

3.5.1 Überlastcharakteristik (OL)

Bei der OL-Überlastfunktion handelt es sich um eine quadratische Mittelwertbildung (RMS). Je stärker die Sprünge zwischen den Überlast- und den Unterlastphasen sind, desto stärker ist die Abweichung des RMS vom arithmetischen Mittelwert. Für extreme Überlasten (=> „Abbildung 7: Abschaltzeit in Abhängigkeit der Überlast (OL) Gerätegröße 12 und 13“ und „Abbildung 8: Abschaltzeit in Abhängigkeit der Überlast (OL) Gerätegröße 14“) wird die Auslastung stärker gewichtet. Das heißt, sie wird für die Berechnung des RMS-Werts mit einem Faktor versehen, so dass die Überlast-Schutzfunktion auslöst, auch wenn der RMS Wert keine 100% erreicht.

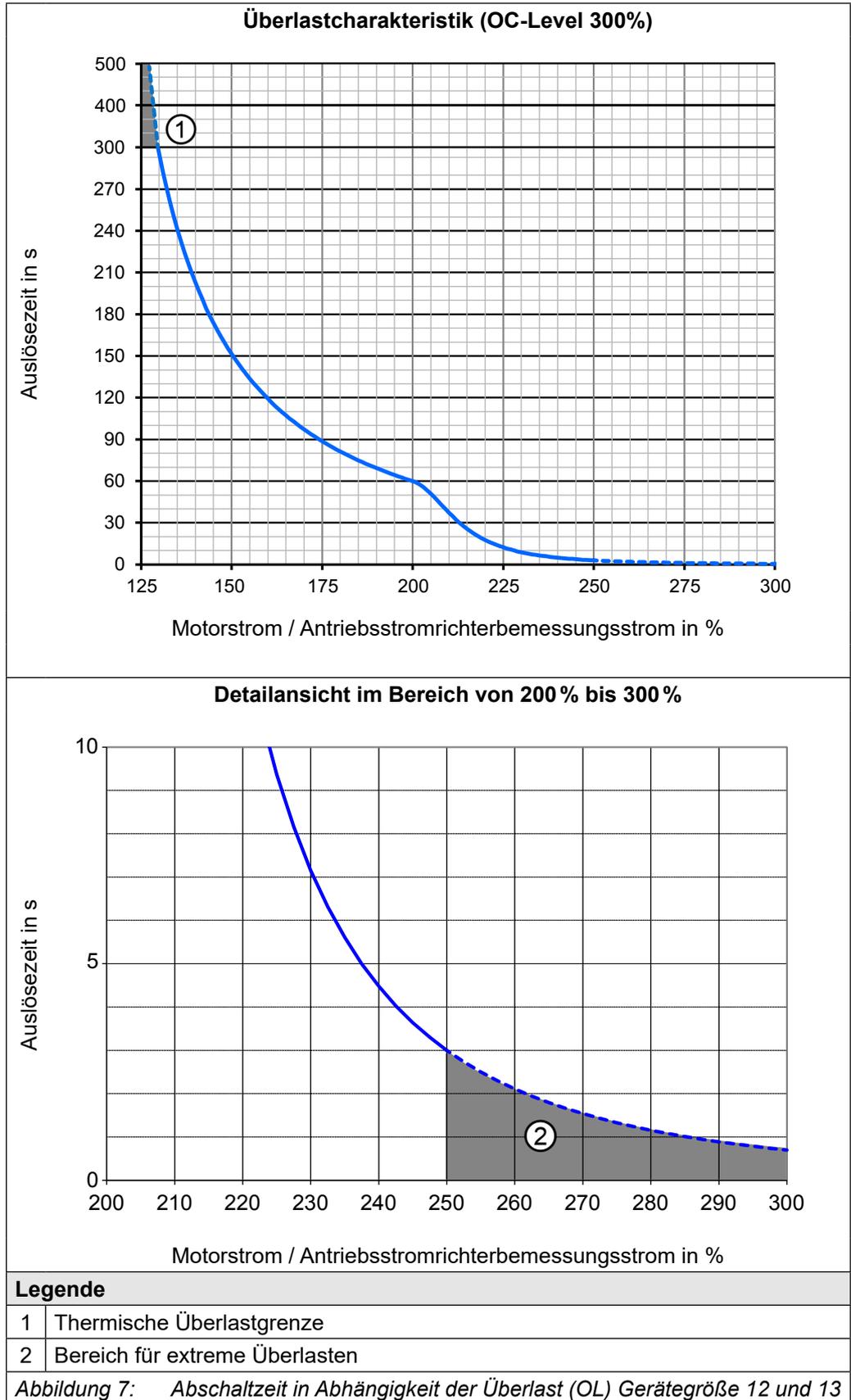
Einschränkungen:

- 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)“).

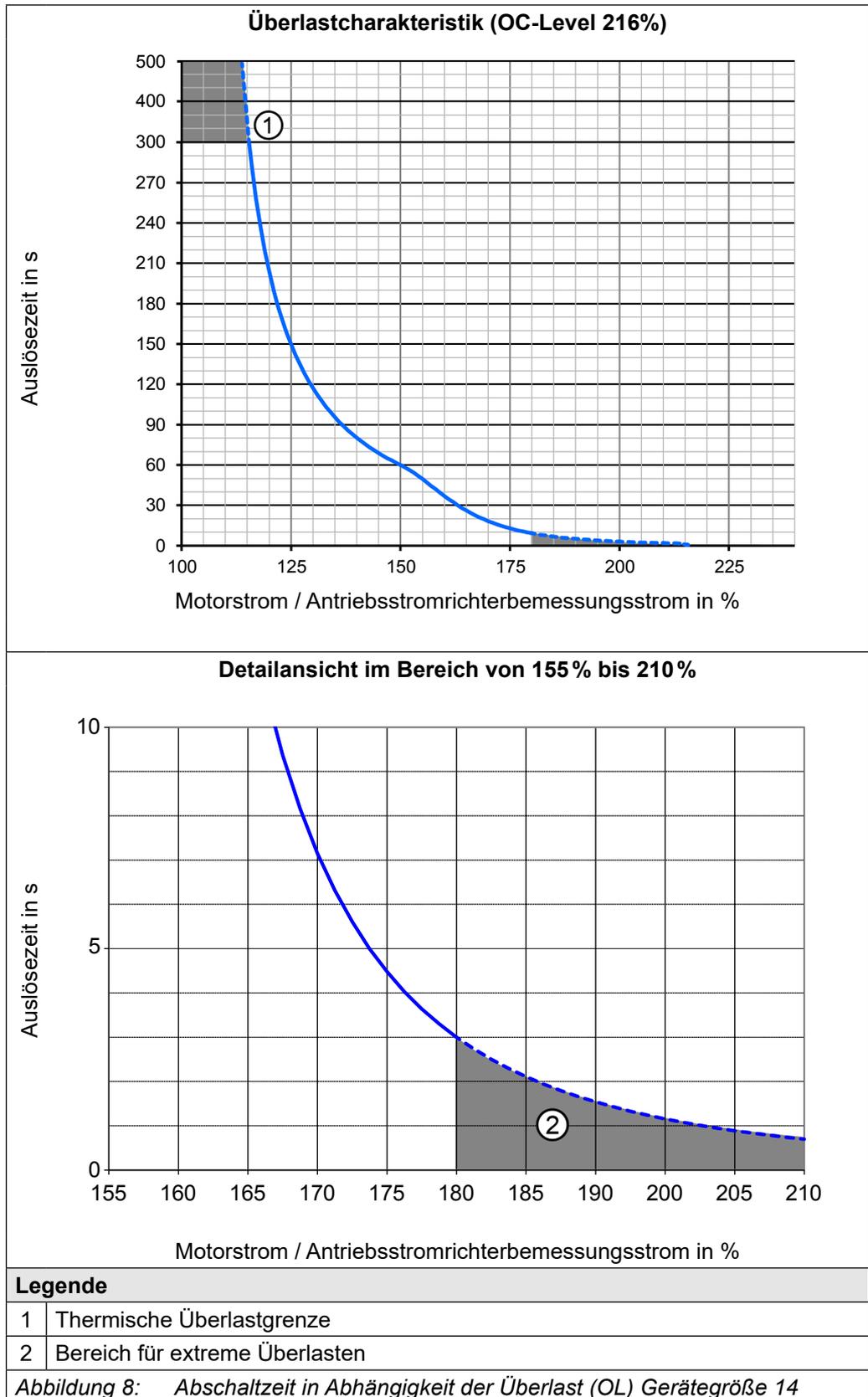
Bei Überschreiten einer Auslastung von 105% startet ein Überlastintegrator. Bei Unterschreiten wird rückwärts gezählt. Erreicht der Integrator die Überlastkennlinie, wird „Fehler! Überlastung (Ixt)“ ausgelöst.

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

3.5.1.1 Abschaltzeit in Abhängigkeit der Überlast bei Gerätegröße 12 und 13



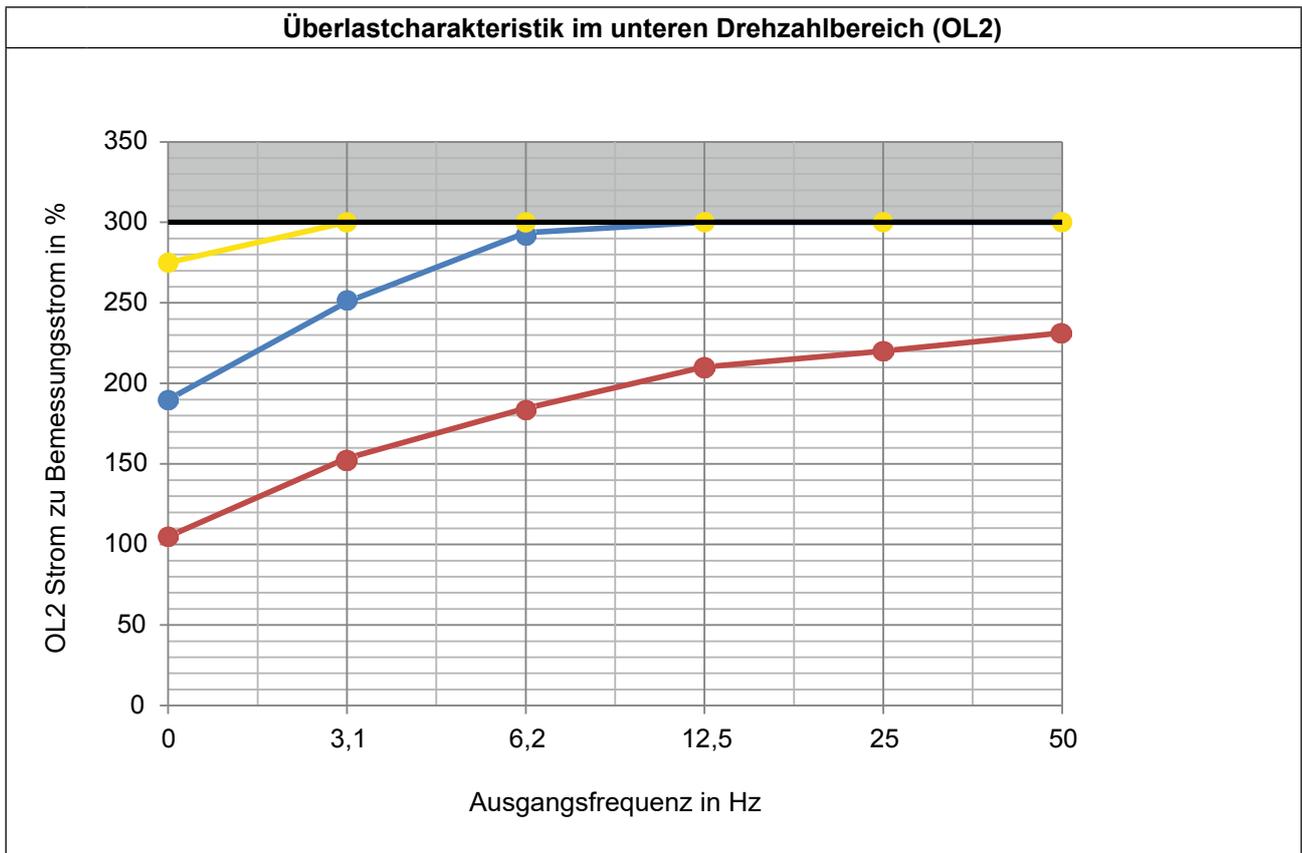
3.5.1.2 Abschaltzeit in Abhängigkeit der Überlast bei Gerätegröße 14



3.5.1.3 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.



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 9: 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} / Hz	0	3,1	6,2	12,5	25	50
Frequenzabhängiger Maximalstrom @ f_s <i>Basic Time Period = 62,5 μs (Parameter is22=0)</i>	4 kHz	273	300	300	300	300	300
	i_{out_max} / %	189	252	294	300	300	300
	8 kHz	105	157	189	210	221	231
Frequenzabhängiger Maximalstrom @ f_s <i>Basic Time Period = 71,4 μs (Parameter is22=1)</i>	7 kHz	211	282	300	300	300	300
	i_{out_max} / %	116	184	221	242	253	263
Frequenzabhängiger Maximalstrom @ f_s <i>Basic Time Period = 83,3 μs (Parameter is22=2)</i>	6 kHz	232	300	300	300	300	300
	i_{out_max} / %	126	211	253	274	284	295
Frequenzabhängiger Maximalstrom @ f_s <i>Basic Time Period = 100 μs (Parameter is22=3)</i>	5 kHz	253	300	300	300	300	300
	i_{out_max} / %	158	232	274	300	300	300
Tabelle 19: Frequenzabhängiger Maximalstrom für Gerätegröße 12							

Gerätegröße		13					
Bemessungsschaltfrequenz		8 kHz					
Ausgangsfrequenz	f_{out} / Hz	0	3,1	6,2	12,5	25	50
Frequenzabhängiger Maximalstrom @ f_s <i>Basic Time Period = 62,5 μs (Parameter is22=0)</i>	4 kHz	283	300	300	300	300	300
	i_{out_max} / %	183	233	283	300	300	300
	8 kHz	116	150	175	200	216	225
Frequenzabhängiger Maximalstrom @ f_s <i>Basic Time Period = 71,4 μs (Parameter is22=1)</i>	7 kHz	208	265	300	300	300	300
	i_{out_max} / %	125	167	196	225	246	254
Frequenzabhängiger Maximalstrom @ f_s <i>Basic Time Period = 83,3 μs (Parameter is22=2)</i>	6 kHz	233	296	300	300	300	300
	i_{out_max} / %	133	183	217	250	275	283
Frequenzabhängiger Maximalstrom @ f_s <i>Basic Time Period = 100 μs (Parameter is22=3)</i>	5 kHz	258	300	300	300	300	300
	i_{out_max} / %	158	208	250	288	300	300
Tabelle 20: Frequenzabhängiger Maximalstrom für Gerätegröße 13							

Gerätegröße		14					
Bemessungsschaltfrequenz		4 kHz					
Ausgangsfrequenz	f_{out} / Hz	0	3,1	6,2	12,5	25	50
Frequenzabhängiger Maximalstrom @ f_s <i>Basic Time Period = 62,5 μs (Parameter is22=0)</i>	4 kHz	170	216	216	216	216	216
	i_{out_max} / %	109	169	206	216	216	216
	8 kHz	60	103	127	145	151	157
Frequenzabhängiger Maximalstrom @ f_s <i>Basic Time Period = 71,4 μs (Parameter is22=1)</i>	7 kHz	124	192	216	216	216	216
	i_{out_max} / %	73	121	142	164	179	185
Frequenzabhängiger Maximalstrom @ f_s <i>Basic Time Period = 83,3 μs (Parameter is22=2)</i>	6 kHz	139	215	216	216	216	216
	i_{out_max} / %	85	133	158	182	200	206
Frequenzabhängiger Maximalstrom @ f_s <i>Basic Time Period = 100 μs (Parameter is22=3)</i>	5 kHz	155	216	216	216	216	216
	i_{out_max} / %	97	152	182	209	216	216
Tabelle 21: Frequenzabhängiger Maximalstrom für Gerätegröße 14							

3.5.2 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	¹⁾ f_{SN} / kHz	8	8	4
Max. Schaltfrequenz	¹⁾ f_{S_max} / kHz	16	16	16
Max. Kühlkörpertemperatur	T_{HS} / °C	90		80
Temperatur zur Schaltfrequenzreduzierung	²⁾ T_{dr} / °C	80		70
Temperatur zur Schaltfrequenzerhöhung	²⁾ T_{ur} / °C	70		50
Temperatur zur Umschaltung auf Nennschaltfrequenz	²⁾ T_{em} / °C	85		75

Tabelle 22: Schaltfrequenz und Temperatur

- ¹⁾ Die Ausgangsfrequenz ist so zu begrenzen, dass sie 1/10 der Schaltfrequenz nicht übersteigt.
- ²⁾ 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.

3.5.3 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	Alternativ Leistungsschalter
	$U_N = 400\text{ V}$ gG (IEC)	$U_N = 480\text{ V}$ class „CC“ (UL)	$U_N = 480\text{ V}$ class „CC“ or „J“ (UL)	Eaton	Siemens
	SCCR 30 kA	SCCR 30 kA	SCCR 5 kA	SCCR 5 kA	SCCR 5 kA
12	16	15	15	PKZM0 32-E (UL)	5SJ4320-7HG42
13	20	20	20		
14	25	25	25	—	—

Tabelle 23: 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.

3.5.3.1 Absicherung der 400V-Geräte bei DC-Versorgung

Gerätegröße	Empfohlene Größe der Sicherung / A		Zulässige Sicherungen ¹⁾
	$U_{N_dc} = 565V$	$U_{N_UL_dc} = 680V$	
	SCCR 30 kA	SCCR 30 kA	
12	25	20	SIBA 50 215 06.20 SIBA 50 204 34.25 SIBA 50 118 06.30
13	32	32	SIBA 50 120 06.32 SIBA 20 201 06.63 SIBA 20 250 06.63 ²⁾
14	40	35	SIBA 20 280 06.63 SIBA 20 268 06.63 SIBA 20 209 37.63 ²⁾ Busmann FWP-50A14F Busmann FWP-63A22F Busmann 170M1415 Littelfuse L70QS100

Tabelle 24: Absicherung der Antriebsstromrichter bei DC-Versorgung

- ¹⁾ Sicherungen des gleichen Typs mit geringeren Bemessungsströmen können verwendet werden, wenn sie für die Anwendung geeignet sind.
- ²⁾ Sicherung ohne UL-Zertifizierung.

ACHTUNG

Bemessungsspannung der Sicherung beachten!

- Die Bemessungsspannung der Sicherung muss mindestens der maximalen DC-Versorgungsspannung des Antriebsstromrichters entsprechen.

3.5.4 DC-Zwischenkreis / Bremstransistorfunktion

Gerätegröße		12	13	14
Zwischenkreis Bemessungsspannung @ $U_N = 400\text{V}$	U_{N_dc} / V	565		
Zwischenkreis Bemessungsspannung @ $U_N = 480\text{V}$	$U_{N_dc_UL} / \text{V}$	680		
Zwischenkreis Arbeitsspannungsbereich	U_{in_dc} / V	260...750 ± 0		
DC-Abschaltpegel „Fehler! Unterspannung“	U_{UP_dc} / V	200		
DC-Abschaltpegel „Fehler! Überspannung“	U_{OP_dc} / V	840		
DC-Schaltpegel Bremstransistor	¹⁾ U_{B_dc} / V	780		
Max. Bremsstrom	I_{B_max} / A	28	34	34
Min. Bremswiderstandswert	R_{B_min} / Ω	33	25	25
Zwischenkreiskapazität	$C / \mu\text{F}$	470	560	680
Schutzfunktion für Bremstransistor	²⁾	—		
Min. interner Vorladewiderstand	R_{pc_int} / Ω	58		
Max. Vorladestrom	I_{pc_max} / A	137		

Tabelle 25: DC-Zwischenkreis / Bremstransistorfunktion

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

²⁾ Keine Schutzfunktion, => „4.2.8.2 Verwendung eigensicherer Bremswiderstände“.

3.5.5 DC-Zwischenkreis / Bremstransistorfunktion

ACHTUNG

Unterschreiten des minimalen Bremswiderstandswerts !

Zerstörung des Antriebsstromrichters

► Der minimale Bremswiderstandswert darf nicht unterschritten werden!

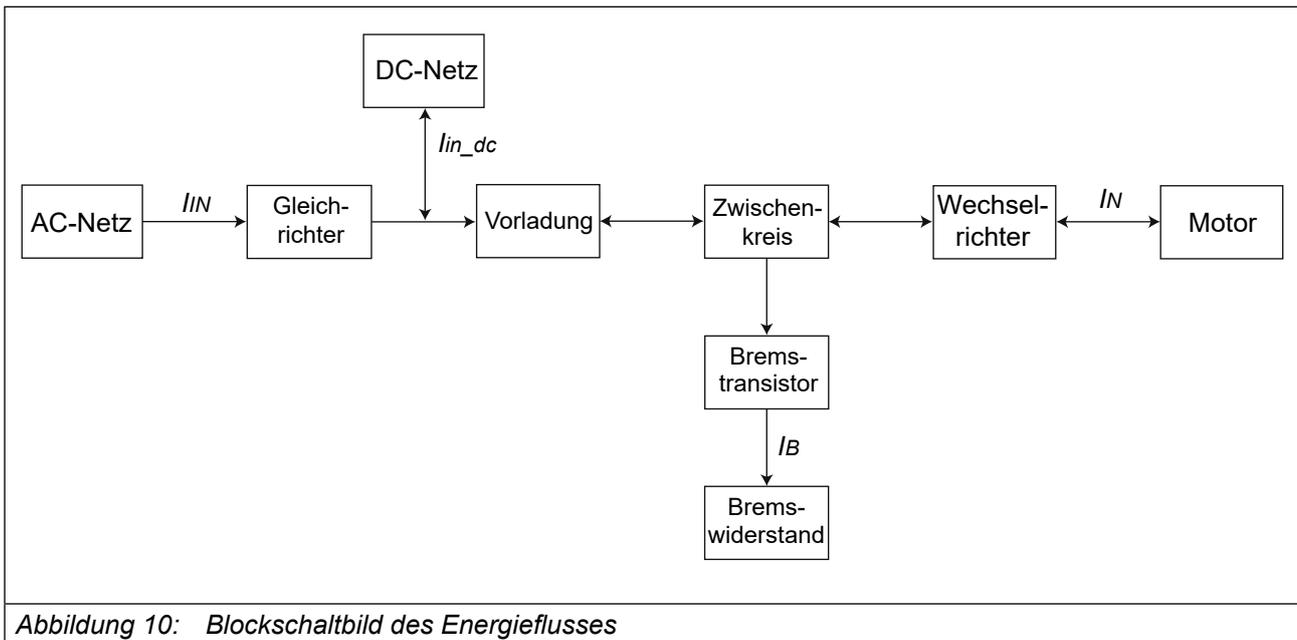


Abbildung 10: Blockschaltbild des Energieflusses



Aktivierung der Bremstransistorfunktion

Um den Brems-transistor verwenden zu können, muss die Funktion mit dem Parameter „is30 braking transistor function“ aktiviert werden. Weitere Informationen im Downloadbereich von www.keb-automation.com unter dem Suchbegriff „S6 Programmierhandbuch“.

3.5.6 Lüfter

Gerätegröße		12	13	14
Kühlkörperlüfter	Anzahl		1	
	Drehzahlvariabel		—	

Tabelle 26: Lüfter

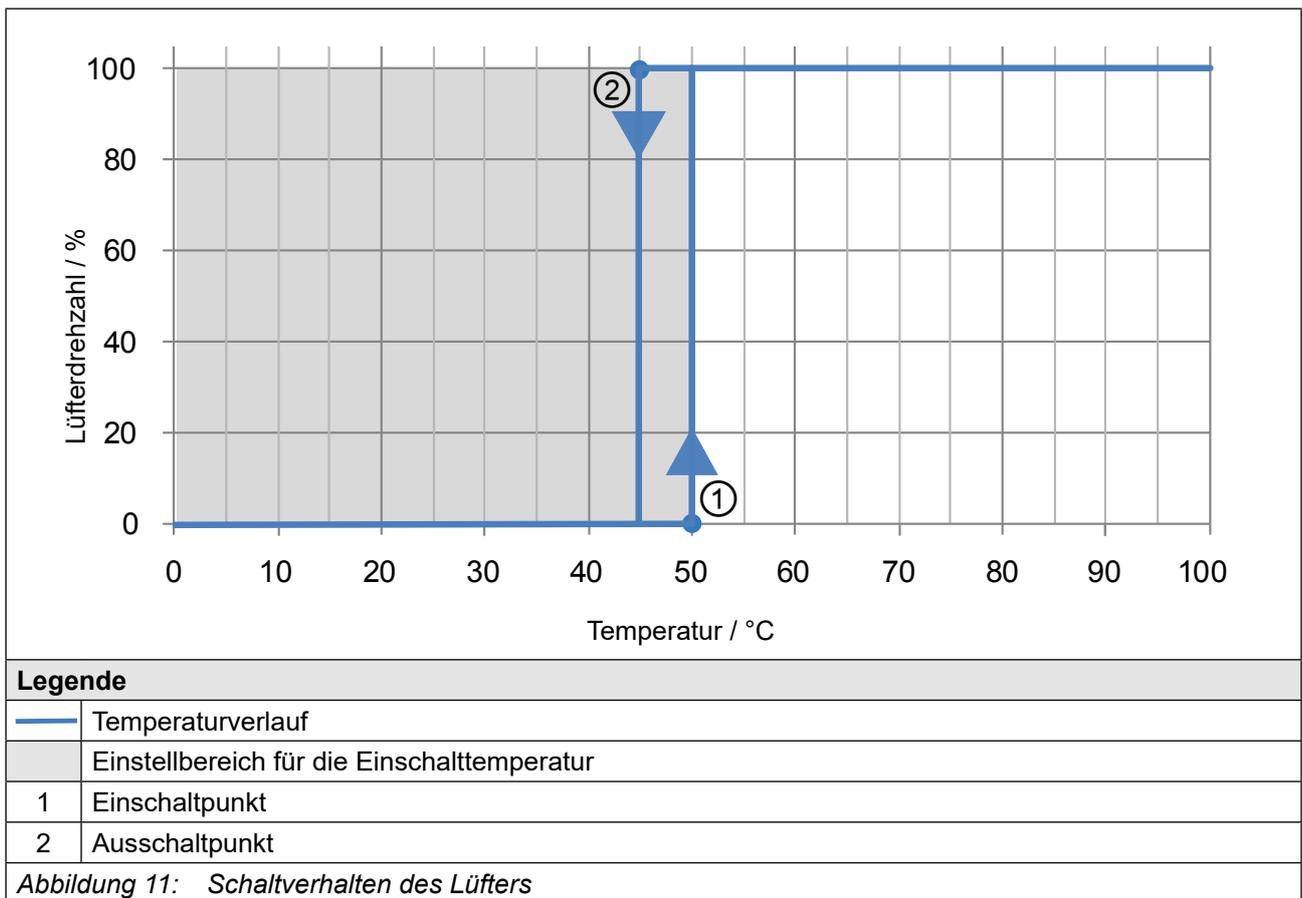
ACHTUNG

Zerstörung des Lüfters!

► Es dürfen keine Fremdkörper in die Lüfter eindringen.

3.5.6.1 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.

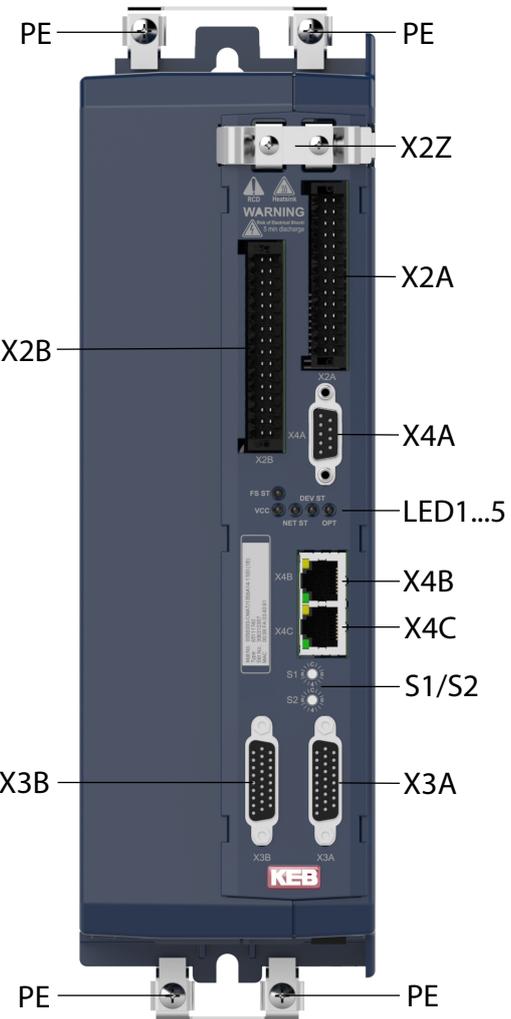
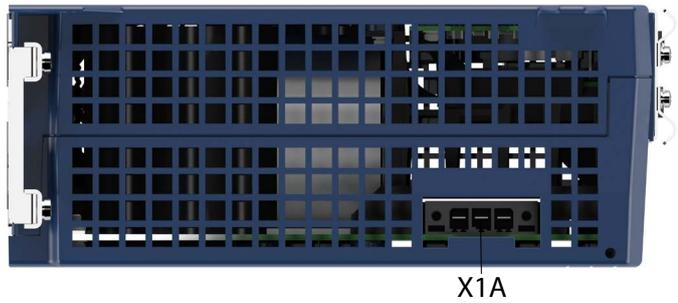


3.5.6.2 Schaltpunkte des Lüfters

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	¹⁾ Steuerklemmleiste
X2B	¹⁾ Sicherheitsfunktionen / DC 24V-Versorgung
X3A	¹⁾ Geberschnittstelle Kanal A
X3B	¹⁾ Geberschnittstelle Kanal B
X4A	¹⁾ Diagnoseschnittstelle
X4B	¹⁾ Feldbusschnittstelle (in)
X4C	¹⁾ Feldbusschnittstelle (out)
PE	Schutz-/Funktionserde
S1/S2	¹⁾ Drehcodierschalter
FS ST	¹⁾ Sicherheitsstatus
VCC	¹⁾ Spannungsversorgung
NET ST	¹⁾ Feldbusstatus
DEV ST	¹⁾ Antriebsstromrichterstatus
OPT	¹⁾ Optional

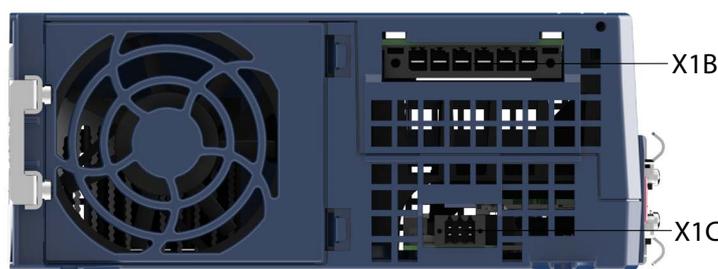


Abbildung 12: S6 Übersicht

¹⁾ 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



Gebrauchsanleitung COMBIVERT S6 Steuerkarte
KOMPAKT
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



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.

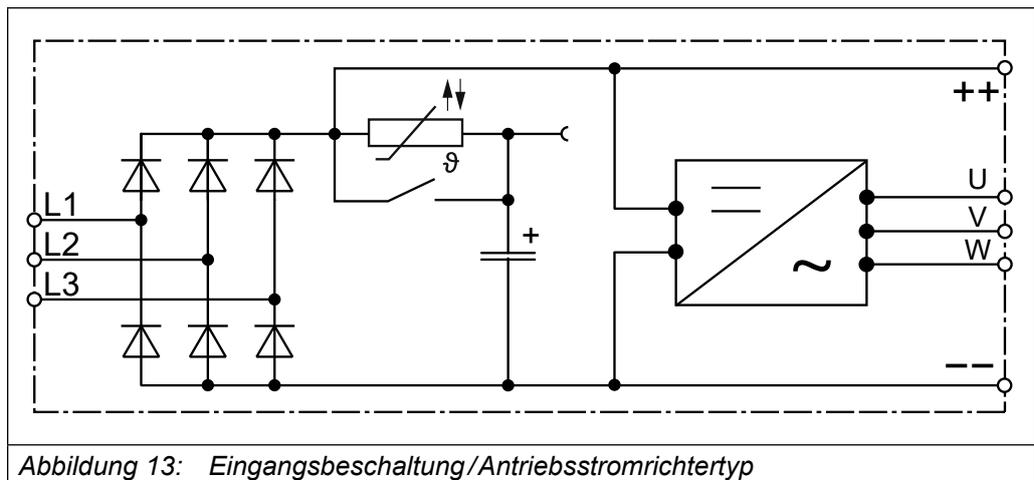


Abbildung 13: Eingangsbeschaltung/Antriebsstromrichtertyp

ACHTUNG



Minimale Wartezeit zwischen zwei Einschaltvorgängen 5 Minuten!

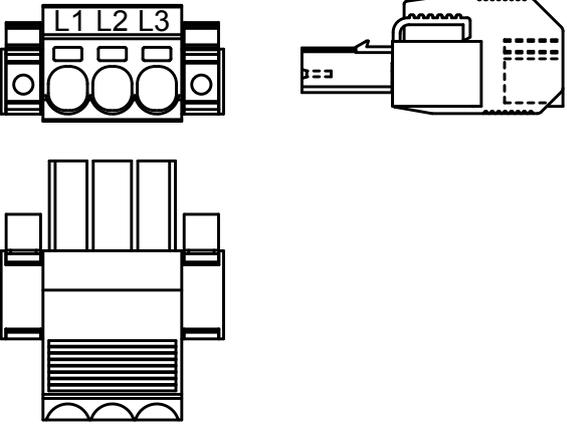
- ▶ Zyklisches Aus- und Einschalten des Gerätes führt zur temporären Hochohmigkeit des Kaltleiters (PTC) im Eingang.
- ▶ Nach Abkühlung ist eine erneute Inbetriebnahme ohne Einschränkung möglich.

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	
Zulässiger Leitungsquerschnitt der Klemme	24...10 AWG SOL 24...8 AWG STR	
Ohne Aderendhülse	0,5...10 mm ²	
Mit Aderendhülse	1,5...6 mm ²	
Name	Funktion	
L1	Netzanschluss 3-phasig	
L2		
L3		
Abbildung 14: 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 27: 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 *VDE 0100* zu wählen!

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

Abbildung 15: 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!

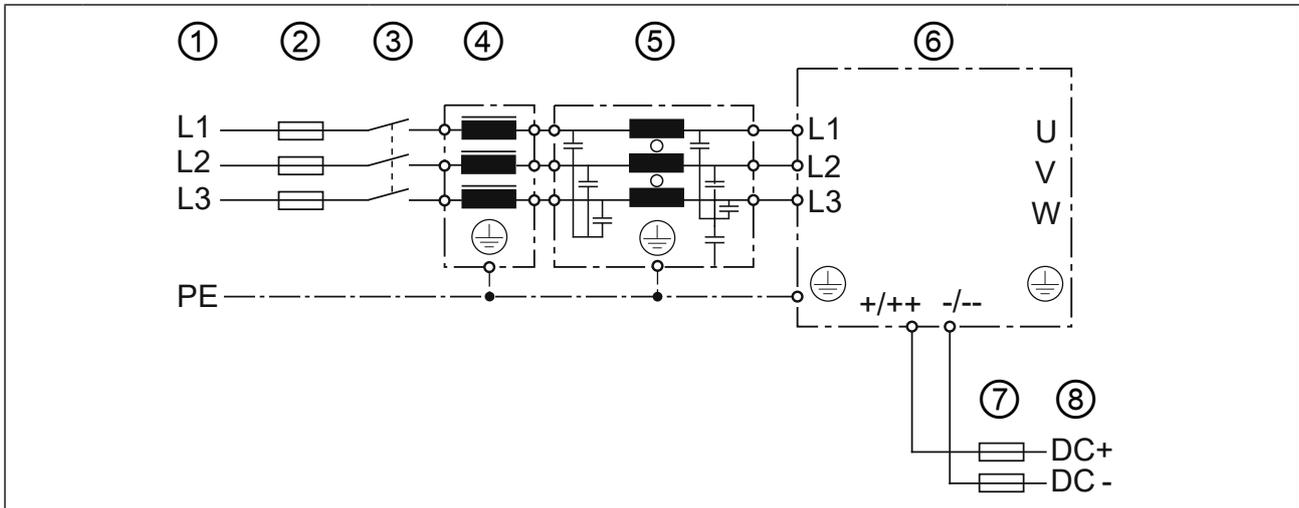


Gebrauchsanleitung EMV- und Sicherheitshinweise.
www.keb.de/fileadmin/media/Manuals/dr/emv/0000ndb0000.pdf



4.2.4 AC-Netzanschluss

4.2.4.1 AC-Versorgung 400V / 3-phasig



Nr.	Typ	Beschreibung
1	Netzspannung	3-phasig AC 400V
	Netzform	TN, TT
		IT
		Die Bemessungsspannung zwischen einem Außenleiter und dem Erdpotential (bzw. künstlicher Neutralpunkt im IT Netz) darf maximal 300 V (Effektivwert) betragen.
	Personenschutz	RCMA mit Trenner oder RCD Typ B
2	Netz Sicherungen	Typ gG
3	Netzschütz	—
4	Netzdrossel	=> „Leitungsgeführte Störfestigkeit 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
7	DC-Sicherungen	Siehe Hinweis im Kapitel „Absicherung der Antriebsstromrichter“.
8	DC-Versorgung	Vom Antriebsstromrichter erzeugte DC-Versorgung zum Anschluss weiterer Antriebsstromrichter => „4.2.6 DC-Verbund“

Abbildung 16: Anschluss der Netzversorgung

Bei Antriebsstromrichtern 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 Ausgangsbemessungsscheinleistung 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!

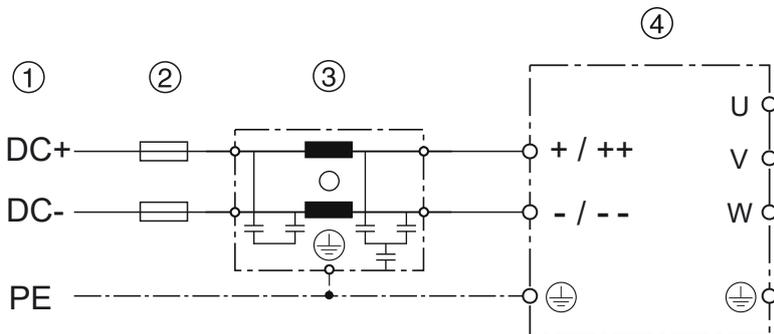
4.2.5 DC-Netzanschluss

4.2.5.1 DC-Versorgung

ACHTUNG

Zerstörung des Antriebsstromrichters!

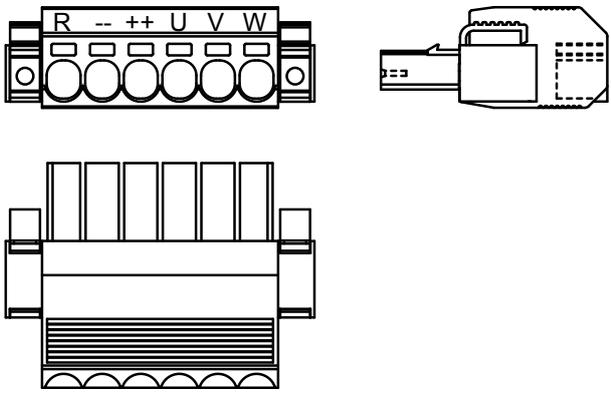
► Niemals „+ / ++“ und „- / --“ vertauschen!



Nr.	Typ	Beschreibung
1	DC-Versorgung	2-phasig
2	DC-Netzsicherungen	Siehe Hinweis im Kapitel „Absicherung DC-Versorgung“.
3	HF-Filter	Zur Einhaltung der Grenzwerte gemäß EN 61800-3 erforderlich.
4	Antriebsstromrichter	COMBIVERT S6

Abbildung 17: Anschluss der DC-Netzversorgung

4.2.5.2 Klemmleiste X1B DC-Anschluss

		Technische Daten	
		Typ	Push-In Federanschluss
		Schraubendreherklinge	08x4,5
		Abisolierlänge	12 mm
		Zulässiger Leitungsquerschnitt der Klemme	24...10 AWG SOL 24...8 AWG STR
		Ohne Aderendhülse	0,5...10 mm ²
		Mit Aderendhülse	1,5...6 mm ²
Name		Funktion	
++		DC-Anschluss	
--			
<i>Abbildung 18: Klemmleiste X1B DC-Anschluss</i>			

4.2.6 DC-Verbund

In einem DC-Verbund werden die Zwischenkreise mehrerer Antriebsstromrichter gekoppelt. Der Energieaustausch wird so untereinander ermöglicht und die Energieeffizienz der Anwendung wird erhöht.

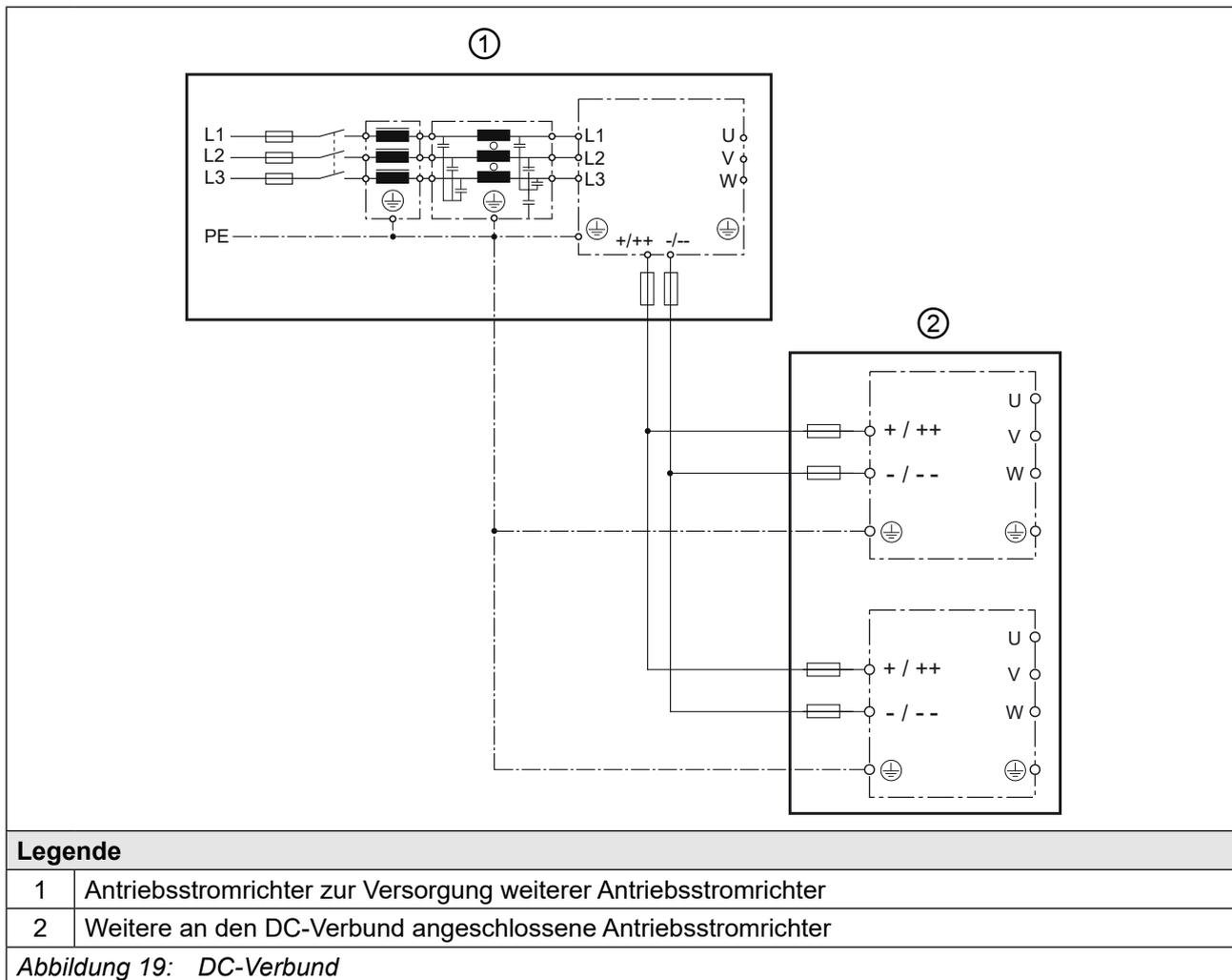
Dieser Antriebsstromrichter kann als Teil eines DC-Verbundes entweder über die DC-Klemmen versorgt werden => „4.2.5 DC-Netzanschluss“ oder über die DC-Klemmen weitere Antriebsstromrichter versorgen => „4.2.4 AC-Netzanschluss“.



KEB hat die Vielzahl der möglichen DC-Verbunde nicht gegen die EMV-Produktnorm DIN EN IEC 61800-3 getestet. Die CE-Konformität des DC-Verbundes liegt im Verantwortungsbereich des Anwenders.

Folgende zusätzliche Sicherheitshinweise müssen bei der Verwendung dieses Antriebsstromrichters in einem DC-Verbund beachtet werden:

- Dieser Antriebsstromrichter darf ausschließlich zusammen mit anderen F6 und S6 Antriebsstromrichtern der 400V-Klasse im DC-Verbund betrieben werden.
- Dieser Antriebsstromrichter muss in einem Gehäuse verbaut sein.
- Dieser Antriebsstromrichter muss an den DC-Klemmen mit Sicherungen geschützt werden => „Tabelle 24: Absicherung der Antriebsstromrichter bei DC-Versorgung“.
- Nach Auslösung einer Sicherung im DC-Verbund, infolge eines Kurzschlusses, sollten aufgrund der Gefahr einer Vorschädigung alle Sicherungen im DC-Verbund ausgetauscht werden.
- Die Parametrierung der Eingangsphasenausfallerkennung muss angepasst werden => S6 Programmierhandbuch.



① Bei Verwendung dieses Antriebsstromrichters zur Versorgung weiterer Antriebsstromrichter über die DC-Klemmen muss zusätzlich folgendes beachtet werden:

- Der max. Vorladestrom darf nicht überschritten werden => „Tabelle 25: DC-Zwischenkreis / Bremstransistorfunktion“.
- Jeder Antriebsstromrichter im DC-Verbund muss über eine interne Vorladeschaltung verfügen
- Die Überlastung des Gleichrichters muss durch den Anwender verhindert werden => „Tabelle 17: Übersicht der Gleichrichterdaten“.

4.2.7 Anschluss des Motors

4.2.7.1 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)

4.2.7.2 Leitungsgeführte Störfestigkeit 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 28: 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.

4.2.7.3 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 29: Motorleitungslänge bei DC-Betrieb

4.2.7.4 Motorleitungslänge bei Parallelbetrieb von Motoren

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

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

4.2.7.5 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.

4.2.7.6 Verschaltung des Motors

ACHTUNG

Motor vor Spannungsspitzen schützen!

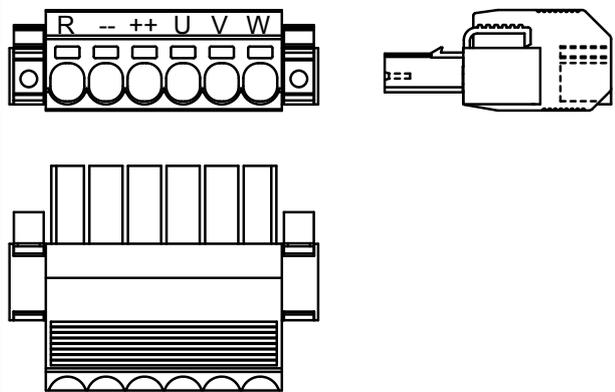
Antriebsstromrichter schalten am Ausgang mit einem $du/dt \leq 5kV/\mu s$. Insbesondere bei langen Motorleitungen ($> 15 m$) können dadurch Spannungsspitzen am Motor auftreten, die dessen Isolationssystem gefährden. Zum Schutz des Motors kann eine Motordrossel, ein du/dt -Filter oder ein Sinusfilter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

ACHTUNG

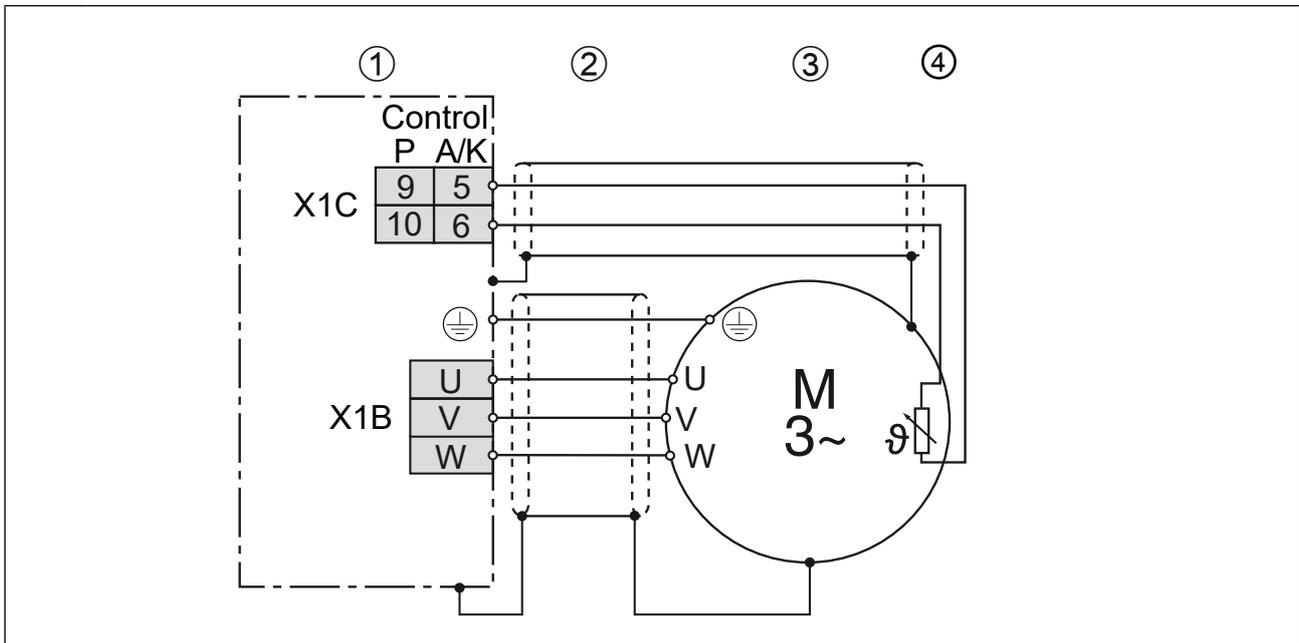
Fehlerhaftes Verhalten des Motors!

Generell sind immer die Anschlusshinweise des Motorenherstellers gültig!

4.2.7.7 Klemmleiste X1B Motoranschluss

	Technische Daten	
	Typ	Push-In Federanschluss
Schraubendreherklinge	08 x 4,5	
Abisolierlänge	12 mm	
Zulässiger Leitungsquerschnitt der Klemme	24...10 AWG SOL 24...8 AWG STR	
Ohne Aderendhülse	0,5...10 mm ²	
Mit Aderendhülse	1,5...6 mm ²	
Name	Funktion	
U, V, W	Motoranschluss	
Abbildung 20: Klemmleiste X1B Motoranschluss		

4.2.7.8 Verdrahtung des Motors



Legende

1	KEB COMBIVERT
2	Motorkabel ¹⁾
3	Drehstrommotor
4	Temperaturüberwachung ²⁾

Abbildung 21: Verdrahtung des Motors

¹⁾ Schirm beidseitig und großflächig auf Funktionserde (Schirmblech oder Montageplatte) auflegen.

²⁾ 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.

4.2.8 Anschluss eines Bremswiderstands



Minimalen Bremswiderstandswert nicht unterschreiten!

- ▶ Unterschreiten des minimalen Bremswiderstandswert zerstört den Bremstransistor des Antriebsstromrichters.

4.2.8.1 Klemmleiste X1B Anschluss Bremswiderstand

	Technische Daten	
	Typ	Push-In Federanschluss
	Schraubendreherklinge	08 x 4,5
	Abisolierlänge	12 mm
	Zulässiger Leitungsquerschnitt der Klemme	24...10 AWG SOL 24...8 AWG STR
	Ohne Aderendhülse	0,5...10 mm ²
	Mit Aderendhülse	1,5...6 mm ²
Name	Funktion	
++	Anschluss Bremswiderstand	
R		
Abbildung 22: Klemmleiste X1B Anschluss eines Bremswiderstands		

4.2.8.2 Verwendung eigensicherer Bremswiderstände

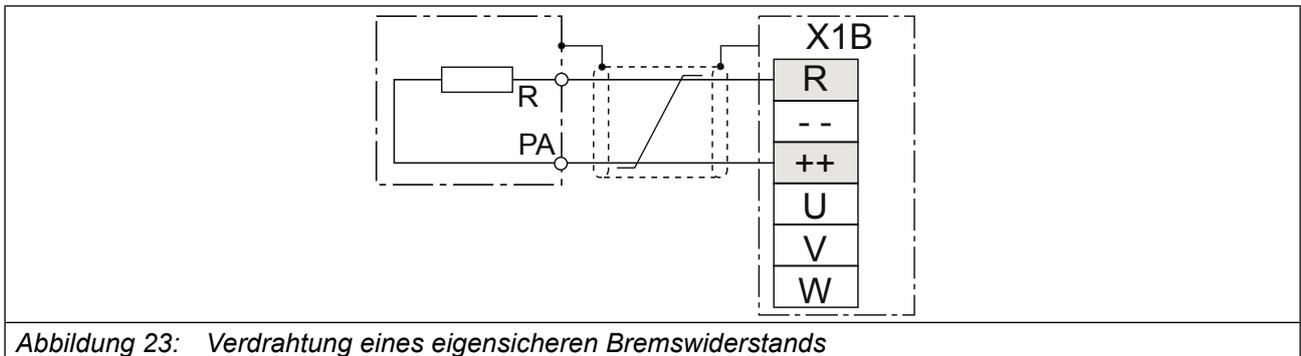


Abbildung 23: Verdrahtung eines eigensicheren Bremswiderstands

ACHTUNG**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



4.2.8.3 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



4.3 Brake control and temperature detection for K and A control

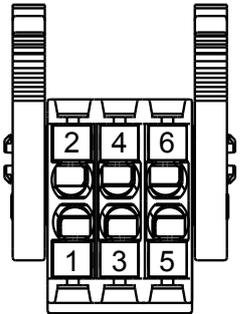
X1C	PIN	Name	Descriptions
	1	BR+	Brake control / output +
	2	BR-	Brake control / output -
	3	Reserved	
	4	Reserved	
	5	TA1	Temperature detection / input+
	6	TA2	Temperature detection / input-

Abbildung 24: Assignment of terminal block X1C for K and A control

4.3.1 Specification and connection of the brake control

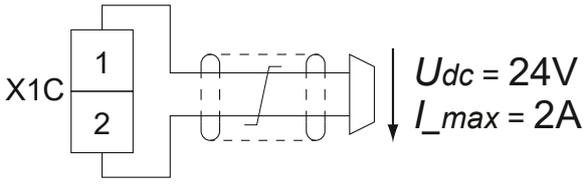
	
Name	BR+ (X1C.1); BR- (X1C.2)
Function	Output for controlling a brake
Output voltage	<ul style="list-style-type: none"> • Minimum P24V_IN -2.4V • Maximum P24V_IN
Maximum DC output current	2A
Others	Short-circuit proof, internal free-wheeling path; internal filter circuit

Abbildung 25: Example of connecting the brake output to X1C K / A

4.3.2 Specification and connection of the temperature detection

⚠ DANGER

Use only sensors with basic insulation for mains potential!

Danger to life due to electric shock!

- ▶ The inputs of the temperature detection have "basic insulation" against SELV voltage of the control.
- ▶ A system voltage (Phase – PE) of 300 V is defined.

NOTICE

Malfunctions due to incorrect cable or laying!

Malfunctions of the control due to capacitive or inductive coupling.

- ▶ Do not lay the cable of the motor temperature sensor (also shielded) together with the control cable.
- ▶ Cables from the motor temperature sensor inside the motor cable are only permissible with double shielding.

A switchable evaluation is implemented in the KEB COMBIVERT. The desired operating mode can be adjusted via software (dr33).

Operating mode (dr33)		Resistance	Temperature/status
0	KTY84/130	0.49 kΩ	0 °C
		1 kΩ	100 °C
		1.72 kΩ	200 °C
1	PTC in accordance with EN 60947-8 (standard)	< 0.75 kΩ	TA1-TA2 closed
		750...1500 kΩ	Reset resistance
		1.65...4 kΩ	Tripping resistance
		> 4 kΩ	TA1-TA2 open
2	Via encoder	digital via the encoder channel	
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
–	Monitoring	< 0.04 kΩ	Short-circuit
		> 79.5 kΩ	No connection (sensor break)

Tabelle 30: Specification of the temperature input for K and A control

4.3.3 Operation without temperature detection

Use of the COMBIVERT without evaluation of the temperature input:

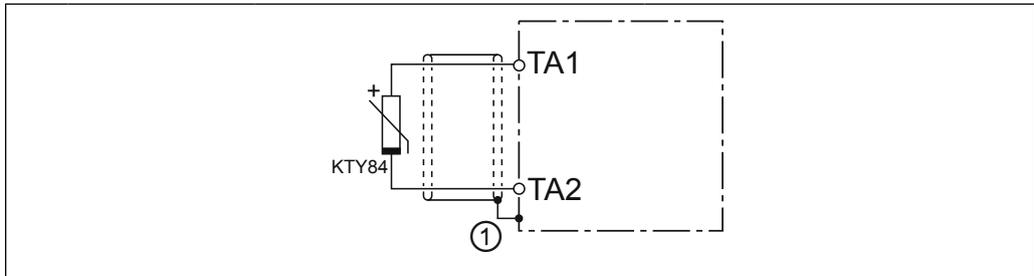
- Deactivate evaluation (pn12 =7)
- or
- install bridge between terminal X1C.5 and X1C.6 (dr33=1)

4.3.4 Connection of a KTY sensor

NOTICE

No protection of the motor winding in case of wrong connection!

- ▶ Operate KTY sensors in forward direction. Non-observance leads to incorrect measurements in the upper temperature range.
- ▶ KTY sensors may not be combined with other detections.

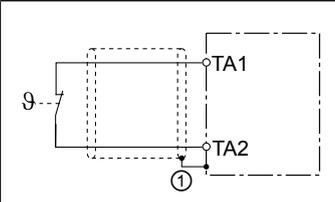
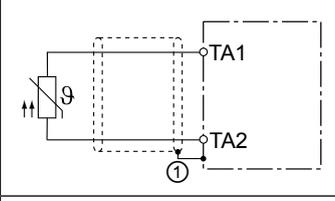
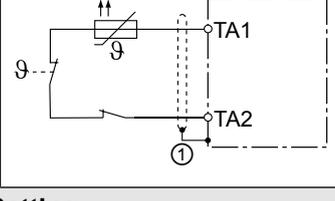


Name	Function	Setting
TA1 (X1C.5); TA2 (X1C.6)	Temperature sensor input	dr33=0; KTY84/130 dr33=3; KTY83/110
1	Connection via shielding plate ¹⁾	

Abbildung 26: Connection of a KTY sensor for K and A control

¹⁾ If not available, place on the mounting plate.

4.3.5 Connection of PTC, temperature switch or PT1000

Thermal contact (NC contact)		
Temperature sensor (PTC) or PT1000		
Mixed sensor chain		
Name	Function	Setting
TA1 (X1C.5); TA2 (X1C.6)	Temperature sensor input	dr33= 1; PTC or temperature switch dr33= 4; PT1000
1	Connection via shielding plate ¹⁾	
Abbildung 27: Connecting examples of different temperature sensors K / A		

¹⁾ If not available, place on the mounting plate.

4.4 Brake control and temperature detection for P control

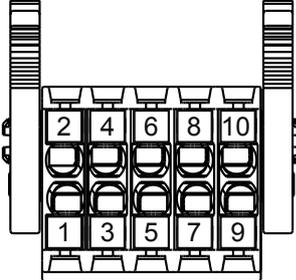
X1C	PIN	Name	Descriptions
	1	BR+	Brake control / output
	2	BR-	Brake control / output
	3	0V	to supply the feedback inputs
	4	24Vout	P24Vin - 0.5 V / max. 1 A (BR+ and 24Vout total 2A)
	5	DIBR1	Feedback input for brake control
	6	DIBR2	Feedback input for brake control
	7/8	reserved	
	9	TA1	Temperature detection / input+
	10	TA2	Temperature detection / input-

Abbildung 28: Assignment of terminal block X1C for P control

4.4.1 Specification and connection of the brake/relay control

Features of the control

- safely control a brake/relay
- control two individual brakes/relays together; it must be the same brake/relay twice.
- Brake feedback internal without additional wiring or external via two inputs of the brake.
- Derating by pulse width modulated control.
- Fast demagnetisation with a counter-voltage of 27.5 V, maximum every 5 s
- Current monitoring

Control, parameterisation and reading of the brake feedback inputs occurs via the integrated safety module. Corresponding wiring and parameterisation proposals are described in the Safety Manual Type 5.

Name	BR+ (X1C.1); BR- (X1C.2)
Function	Output to control one or two brake(s) or relays
DC output voltage	Minimum P24Vin -1.2V Maximum P24Vin
Maximum brake current	of one brake: 2A of two brakes: 2 x 1A
Others	Internal free-wheeling path; internal filter circuit; not short-circuit proof

Tabelle 31: Specification of the brake control for P control

NOTICE

Using a brake!

- ▶ Select input voltage tolerance of the brake according to the tolerance of the output voltage.

4.4.2 Specification and connection of the temperature detection

⚠ DANGER**Danger to life due to electric shock!**

- ▶ Only use sensors with basic insulation or protective separation.

NOTICE**Malfunions due to incorrect cable or laying!****Malfunions of the control due to capacitive or inductive coupling!**

- ▶ Do not lay the cable of the motor temperature sensor (also shielded) together with the control cable!
- ▶ Cables from the motor temperature sensor inside the motor cable are only permissible with double shielding!

A switchable evaluation is implemented in the KEB COMBIVERT. The desired operating mode can be adjusted via software (dr33).

Operating mode (dr33)		Resistance	Temperature/status
0	KTY84/130	0.49 kΩ	0 °C
		1 kΩ	100 °C
		1.72 kΩ	200 °C
1	PTC in accordance with EN 60947-8 (standard)	< 0.75 kΩ	TA1-TA2 closed
		0.75...1.5 kΩ	Reset resistance
		1.65...4 kΩ	Tripping resistance
		> 4 kΩ	TA1-TA2 open
2	Via encoder	digital via the encoder channel	
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
–	Monitoring	< 0.04 kΩ	Short-circuit
		> 79.5 kΩ	No connection (sensor break)

Tabelle 32: Specification of the temperature input for P control

4.4.3 Operation without temperature detection

Use of the COMBIVERT without evaluation of the temperature input:

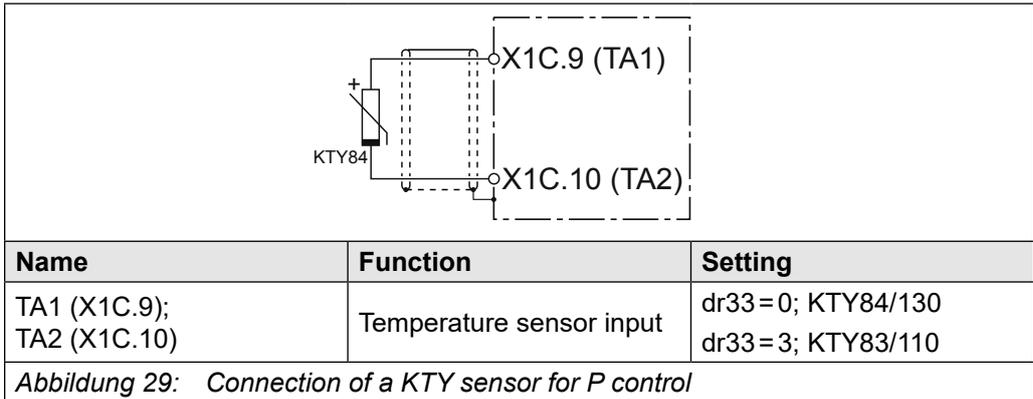
- Deactivate evaluation (pn12 =7).
- or
- Install bridge between terminal TA1 (X1C.9) and TA2 (X1C.10) (dr33=1).

4.4.4 Connection of a KTY sensor

NOTICE

No protection of the motor winding in case of wrong connection!

- ▶ Operate KTY sensors in forward direction. Non-observance leads to incorrect measurements in the upper temperature range.
- ▶ KTY sensors may not be combined with other detections.



4.4.5 Connection of PTC, temperature switch or PT1000

Thermal contact (NC contact)		
Temperature sensor (PTC) or PT1000		
Mixed sensor chain		
Name	Function	Setting
TA1 (X1C.9); TA2 (X1C.10)	Temperature sensor input	dr33 = 1; PTC or temperature switch dr33 = 4; PT1000
1	Connection via shielding plate ¹⁾	
<i>Abbildung 30: Connecting examples of different temperature sensors P control</i>		

¹⁾ If not available, place on the mounting plate.

5 Zertifizierung

5.1 CE-Kennzeichnung

Die mit einem CE-Logo gekennzeichneten Antriebsstromrichter halten die Anforderungen, die durch die Maschinenrichtlinie sowie die EMV- und Rohs-Richtlinie und Energieeffizienzregulierung ein.



Weitere Details im Downloadbereich von www.keb-automation.com 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 33: 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

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"> • Only for use in grounded WYE supply sources. • Rating of relays on Control Board A or Control Board K (30Vdc / 1A) • Maximum Surrounding Air Temperature 45°C.
<ul style="list-style-type: none"> • 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 „. Where: xxx = 230V for 200-230V models and 480V for 480V models
<ul style="list-style-type: none"> • 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. • Use in a Pollution Degree 2 environment. • Use 60/75°C Copper Conductors Only. • During the UL evaluation, only Risk of Electrical Shock and Risk of Fire aspects were investigated. Functional Safety aspects were not evaluated.
<p><i>weiter auf nächster Seite</i></p>

<ul style="list-style-type: none"> • 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.” <p>And</p> <p>ATTENTION – LE DÉCLENCEMENT 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.</p>

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-automation.com/de/suche

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
06	2022-05	Änderung Typenschlüssel
07	2023-05	Text der Überlastcharakteristik (OL) angepasst, Redaktionelle Änderungen
08	2023-11	Allgemeine Aktualisierung, Fehlerkorrektur
09	2024-02	Technische Angaben der Anschlussklemmen angepasst
10	2025-05	Beschreibung der 400 V DC-Ready Geräte aufgenommen, Glossar und Normen aktualisiert. Redaktionelle Änderungen



WEITERE KEB PARTNER WELTWEIT:

www.keb-automation.com/de/contact



Automation mit Drive

www.keb-automation.com

KEB Automation KG Südstraße 38 D-32683 Barntrop Tel. +49 5263 401-0 E-Mail: info@keb.de