Produktdatenblatt Eigenschaften

ATV340D15N4E

Frequenzumrichter ATV340, 15kW, 380-480V, IP20, Ethernet Version





Produktserie	Altivar Maschine ATV340	
Produkt oder Komponententyp	Frequenzumrichter	
Geräteanwendung	Anlage	
Kurzbezeichnung des Geräts	ATV340	
Variante	Standard-Version	
Zielort Produkt	Asynchronmotoren Synchronmotoren	
Montagevariante	Montage im Schaltschrank	
EMV-Filter	Integriert mit 20 m Motorkabel max entspricht EN/ IEC 61800-3 Kategorie C3	
Schutzart (IP)	IP20 entspricht IEC 61800-5-1 IP20 entspricht IEC 60529	
Kühlungstyp	Erzwungene Konvektion	
Netzfrequenz	50-60 Hz +/- 5 %	
Anzahl der Netzphasen	3 Phasen	
Nennhilfsspannung [UH,nom]	380-480 V -15 - +10 %	
Motorleistung (kW)	18,5 KW für Standardüberlast 15 kW für hohe Überlast	
Motorleistung (HP)	25 Hp für Standardüberlast 20 hp für hohe Überlast	
Netzstrom	44,9 A bei 380 V ohne externe Netzdrossel (hohe Überlast) 35,7 A bei 480 V ohne externe Netzdrossel (hohe Überlast) 42,4 A bei 380 V mit externer Netzdrossel (Standardüberlast) 34,1 A bei 480 V mit externer Netzdrossel (Standardüberlast) 45,5 A bei 380 V mit externer Netzdrossel (hohe Überlast) 36,0 A bei 480 V mit externer Netzdrossel (hohe Überlast)	
Netzkurzschlussstrom Ik	22 kA	
Scheinleistung	28,3 KVA bei 480 V (Standardüberlast) 29,7 kVA bei 480 V (hohe Überlast)	
Ausgangs Bemessungsstrom	39 A bei 4 kHz für Standardüberlast 32 A bei 4 kHz für hohe Überlast	
Maximaler Spitzenstrom	42,9 A während 60 s (Standardüberlast) 48 A während 60 s (hohe Überlast) 52,7 A während 2 s (Standardüberlast) 58 A während 2 s (hohe Überlast)	
Typ Motorsteuerung Asynchronmotor	Optimierte Betriebsart Drehmoment Variables Drehmoment Konstantes Drehmoment	
Steuerungsprofil für Synchronmotoren	Reluktanzmotor Permanentmagnetmotor	
Ausgangsfrequenz	0,1599 Hz	
Bemessungs Taktfrequenz	4 kHz	
Taktfrequenz	2 - 16 kHz einstellbar 7 - 16 kHz mit	
Sicherheitsfunktion	STO (Sicher abgeschaltetes Moment (Safe Torque Off) SIL 3	
	0.1/ 0.12 0	

Zusatzmerkmale

Number of preset speeds	16 voreingestellte Drehzahlen	
Kommunikationsprotokoll	Modbus, seriell Modbus TCP Ethernet/IP	
Optionskarte	Steckplatz GP-X: Erweiterungsmodul für digitale und analoge E/A Steckplatz GP-X: Erweiterungsmodul für Ausgangsrelais Steckplatz GP-ENC: 5/12 V Digital-Encoder-Schnittstellenmodul Steckplatz GP-ENC: Analog-Encoder-Schnittstellenmodul Steckplatz GP-ENC: Schnittstellenmodul für Encoder mit Istwertrückführung	
Ausgangsspannung	<= Versorgungsspannung	
Zulässige temporäre Stromverstärkung	1,1 x In während 60 s (Standardüberlast) 1,35 x Zoll während 2 s (Standardüberlast) 1,5 x In während 60 s (hohe Überlast) 1,8 x Zoll während 2 s (hohe Überlast)	
Schlupfkompensation Motor	Automatisch, unabhängig von der Last Nicht verfügbar in Permanentmagnetmotorregelung Deaktivierbar Einstellbar	
Hoch und Auslauframpen	Linear einstellbar separat von 0,01-9999 s S, U oder benutzerdefiniert	
Bremsen bis Stillstand	Durch Gleichstromeinspeisung	
Schutzfunktionen	Thermischer Schutz: Motor Sicheres Drehmoment aus: Motor Ausfall Motorphase: Motor Thermischer Schutz: Antrieb Sicheres Drehmoment aus: Antrieb Übertemperatur: Antrieb Überstromschutz: Antrieb Ausgangsüberstrom zwischen Motorphase und Erde: Antrieb Ausgangsüberstrom zwischen Motorphasen: Antrieb Kurzschluss zwischen Motorphase und Erde: Antrieb Kurzschluss zwischen Motorphase und Erde: Antrieb Kurzschlussschutz zwischen Motorphasen: Antrieb Ausfall Motorphase: Antrieb Überspannung DC-Bus: Antrieb Überspannungsschutz Versorgungsspannung: Antrieb Unterspannungserkennung Netzspannung: Antrieb Ausfall Eingangsversorgung: Antrieb Über Drehzahlgrenze: Antrieb Unterbrechungserkennung im Steuerstromkreis: Antrieb	
Frequenzauflösung	Anzeigeeinheit: 0,1 Hz Analog-Eingang: 0,012/50 Hz	
Elektrische Verbindung	Steuerung: Schraubklemme0,2-2,5 mm²/AWG 24-AWG 12 Leitungsseite: Schraubklemme6 - 25 mm²/AWG 8 - AWG 3 DC-Bus: Schraubklemme6 - 25 mm²/AWG 8 - AWG 3 Motor: Schraubklemme4 - 25 mm²/AWG 10 - AWG 3	
Steckertyp	Steckverbinder1 RJ45, Modbus, seriell an der Vorderseite Steckverbinder1 RJ45, Modbus, seriell für HMI an der Vorderseite Steckverbinder2 RJ45, Ethernet IP/Modbus TCP an der Vorderseite	
Physikalische Schnittstelle	2-Draht- RS 485 für Modbus, seriell	
Übertragungsrahmen	RTU für Modbus, seriell	
Übertragungsgeschwindigkeit	4800,9600,19200 bps, 38,4 Kbps für Modbus, seriell 10/100 Mbit/s für Ethernet IP/Modbus TCP	
Austauschmodus	Halbduplex, Vollduplex, Auto-Negotation Ethernet IP/Modbus TCP	
Datenformat	8 Bits, einstellbar auf ungerade, gerade oder keine Parität für Modbus, seriell	
Polarisierungsart	Keine Impedanz für Modbus, seriell	
Anzahl der Adressen	1247 für Modbus, seriell	
Zugriffsmethode	Slave Modbus RTU Slave Modbus TCP	
Versorgung	Externe Stromversorgung für Digitaleingänge: 24 V DC (1930 V), <1,25 mA, Schutztyp: Überlast- und Kurzschlussschutz Interne Versorgung für Sollwertpotentiometer (1 bis 10 kOhm): 10,5 V DC +/- 5 %, <10 mA, Schutztyp: Überlast- und Kurzschlussschutz Interne Stromversorgung für Digitaleingänge und STO: 24 V DC (2127 V), <200 mA, Schutztyp: Überlast- und Kurzschlussschutz	
Lokale Signalisierung	Lokale Diagnose: 4 LED (ein-/zweifarbig) Status Kommunikationsmodul: 4 LED (zweifarbig)	
Breite	180 mm	

Höhe	385 mm	
Tiefe	249 mm	
Produktgewicht	9,5 kg	
Anzahl der Analogeingänge	2	
Messeingänge	Al1 softwarekonfigurierbarer Strom: 0-20 mA, Impedanz: 250 Ohm, Auflösung 12 bits Al1 softwarekonfigurierbarer Temperaturfühler oder Wasserstandssensor Al1 softwarekonfigurierbare Spannung: 0-10 V DC, Impedanz: 31,5 kOhm, Auflösung 12 bits Al2 softwarekonfigurierbare Spannung: - 10 - 10 V DC, Impedanz: 20 kOhm, Auflösung 12 bits	
Anzahl digitale Eingänge	8	
Digitaler Eingang	PTI programmierbar als Pulseingang: 030 kHz, 24 V DC (<= 30 V) STOA, STOB Safe Torque Off (sicher abgeschaltetes Drehmoment), 24 V DC (<= 30 V), Impedanz: > 2,2 kOhm DI1 - DI5 programmierbar, 24 V DC (<= 30 V), Impedanz: 4,4 kOhm	
Eingangs-Kompatibilität	DI1 - DI5: einzelner Eingang Ebene 1 SPS entspricht EN/IEC 61131-2 PTI: Impulseingang Ebene 1 SPS entspricht IEC 65A-68 STOA, STOB: einzelner Eingang Ebene 1 SPS entspricht EN/IEC 61131-2	
Digitaler Logikeingang	Positive Logik (Source) (DI1 - DI5), < 5 V (Stellung 0), > 11 V (Stellung 1) Negative Logik (Sink) (DI1 - DI5), > 16 V (Stellung 0), < 10 V (Stellung 1) Positive Logik (Source) (PTI), < 0,6 V (Stellung 0), > 2,5 V (Stellung 1) Positive Logik (Source) (STOA, STOB), < 5 V (Stellung 0), > 11 V (Stellung 1)	
Anzahl der Analogausgänge	1	
Typ des Analogausgangs	Softwarekonfigurierbare Spannung AQ1: 0 - 10 V DC Widerstand 470 Ohm, Auflösung 10 Bit Softwarekonfigurierbarer Strom AQ1: 0 - 20 mA Widerstand 500 Ohm, Auflösung 10 Bit	
Eingangs-/Ausgangstyp	Programmierbar als logischer Eingang/Ausgang DQ1: 01 kHz, <= 30 V DC, 100 mA Programmierbar als logischer Eingang/Ausgang DQ2: 01 kHz, <= 30 V DC, 100 mA	
Abtastdauer	2 Ms +/- 0,5 ms (DI1 - DI5) - einzelner Eingang 5 Ms +/- 1 ms (PTI) - Impulseingang 1 Ms +/- 1 ms (AI1, AI2) - Analogeingang 5 Ms +/- 1 ms (AQ1) - Analogausgang 2 ms +/- 0,5 ms (DQ1, DQ2) - digitaler Eingang/Ausgang	
Genauigkeit	+/- 0,6 % Al1, Al2 bei Temperaturschwankung von 60 °C Analogeingang +/- 1 % AQ1 bei Temperaturschwankung von 60 °C Analogausgang	
Linearitätsfehler	Al1, Al2: +/- 0,15 % des Höchstwerts für Analogeingang AQ1: +/- 0,2 % für Analogausgang	
Relaisausgangsnummer	2	
Ausgangsart des Relais	Konfigurierbare Relais-Logik R1: Störungsrelais Schließer/Öffner elektrische Lebensdauer 100000 Zyklen Konfigurierbare Relais-Logik R2: Sequenzrelais Schließer (S) elektrische Lebensdauer 100000 Zyklen	
Aktualisierungszeit	Relaisausgang (R1, R2): 5 ms (+/- 0,5 ms)	
Minimaler Schaltstrom	Relaisausgang R1, R2: 5 mA bei 24 V DC	
Maximaler Schaltstrom	Relaisausgang R1 auf ohmsch Belastung, cos phi = 1: 3 A bei 250 V AC Relaisausgang R1 auf ohmsch Belastung, cos phi = 1: 3 A bei 30 V DC Relaisausgang R1 auf induktiv Belastung, cos phi = 0,4 und L/R = 7 ms: 2 A bei 250 V AC Relaisausgang R1 auf induktiv Belastung, cos phi = 0,4 und L/R = 7 ms: 2 A bei 30 V DC Relaisausgang R2 auf ohmsch Belastung, cos phi = 1: 5 A bei 250 V AC Relaisausgang R2 auf ohmsch Belastung, cos phi = 1: 5 A bei 30 V DC Relaisausgang R2 auf induktiv Belastung, cos phi = 0,4 und L/R = 7 ms: 2 A bei 250 V AC Relaisausgang R2 auf induktiv Belastung, cos phi = 0,4 und L/R = 7 ms: 2 A bei 30 V DC	

Montage

Montage		
Trennen	Zwischen Leistungs- und Steuerungsklemmen	
Isolationswiderstand	> 1 MOhm 500 V DC für 1 Minute an Masse	
Geräuschpegel	55,6 dB entspricht 86/188/EEC	
Verlustleistung in W	Lüftelos mit Konvektion: 18 W bei 380 V, Schaltfrequenz 4 kHz (hohe Überlast) Erzwungene Konvektion: 346 W bei 380 V, Schaltfrequenz 4 kHz (hohe Überlast) Lüftelos mit Konvektion: 21 W bei 380 V, Schaltfrequenz 4 kHz (Standardüberlast) Erzwungene Konvektion: 411 W bei 380 V, Schaltfrequenz 4 kHz (Standardüberlast)	
Kühlluftvolumen	128 m3/h	
Betriebsart	Senkrecht +/- 10 Grad	
Elektromagnetische Verträglichkeit	Elektrische Entladungsfestigkeitsprüfung Ebene 3 entspricht IEC 61000-4-2 Abgestrahlte Hochfrequenzsignal-Störfestigkeitsprüfung Ebene 3 entspricht IEC 61000-4-3 Elektrische Funkentstörfestigkeitsprüfung Ebene 4 entspricht IEC 61000-4-4 1,2/50 µs - 8/20 µs Störfestigkeitsprüfung Ebene 3 entspricht IEC 61000-4-5 Leitungsgebundene HF-Störfestigkeitsprüfung Ebene 3 entspricht IEC 61000-4-6	
Verschmutzungsgrad	2 entspricht EN/IEC 61800-5-1	
Vibrationsfestigkeit	1,5 mm Spitze zu Spitze (f= 219 Hz) entspricht EN/IEC 60721-3-3 Klasse 3M3 1 gn (f= 9200 Hz) entspricht EN/IEC 60721-3-3 Klasse 3M3	
Stoßfestigkeit	15 gn für 11 ms, Klasse 3M3 entspricht EN/IEC 60721-3-3	
Relative Feuchtigkeit	595 % ohne Kondensation entspricht EN/IEC 60721-3-3 Klasse 3K3	
Umgebungstemperatur bei Betrieb	-1550 °C ohne Strom Deklassierung (hohe Überlast) -1540 °C ohne Strom Deklassierung (Standardüberlast) 5060 °C mit Stromabsenkung (hohe Überlast) 4060 °C mit Stromabsenkung (Standardüberlast)	
Umgebungstemperatur bei Lagerung	-4070 °C	
Aufstellungshöhe	<= 1000 m ohne Lastminderung 1000 - 3000 m mit Strom Deklassierung von 1% pro 100m	
Umgebungsbedingungen	Beständigkeit gegen Chemikalien Klasse 3C3 entspricht EN/IEC 60721-3-3 Beständigkeit gegen Staub Klasse 3S3 entspricht EN/IEC 60721-3-3	
Standards	EN/IEC 61800-3 Umwelt 1 Klasse C2 EN/IEC 61800-3 Umwelt 2 Klasse C3 EN/IEC 61800-3 EN/IEC 61800-5-1 IEC 60721-3 IEC 61508 IEC 13849-1 UL 618000-5-1	
Produktzertifizierungen	TÜV REACH CSA UL	
Kennzeichnung	CE	

Nachhaltigkeit

Angebotsstatus nachhaltiges Produkt	Green Premium Produkt	
REACh-Verordnung	☑ REACh-Deklaration	
EU-RoHS-Richtlinie	Übererfüllung der Konformität (außerhalb EU RoHS-Scope) [™] EU-RoHS-Deklaration	
Quecksilberfrei	Ja	
Informationen zu RoHS-Ausnahmen	₫ Ja	
RoHS-Richtlinie für China	☑ RoHS-Erklärung Für China	
Umweltproduktdeklaration	☑ Produktumweltprofil	
Circular Econmomy-Eignung	[™] Entsorgungsinformationen	
WEEE	Das Produkt muss entsprechend bestimmter Hinweise auf Märkten der Europäischen Union entsorgt werden und darf nicht in Haushaltsabfälle gelangen.	

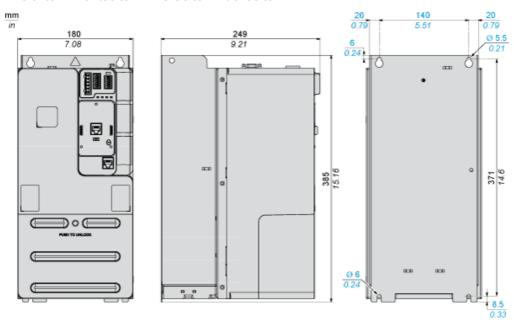
Vertragliche Gewährleistung

	-
Garantie	18 Monate

ATV340D15N4E

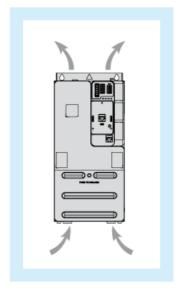
Abmessungen

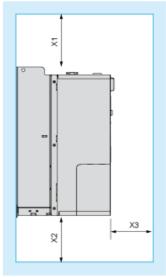
Ansichten: Frontseite - linke Seite - Rückseite



ATV340D15N4E

Abstände





Abmessungen in mm

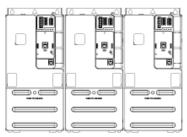
X1	X2	X3
> 100	≥ 100	≥ 60

Abmessungen in in.

X1	X2	X3
≥	≥	≥
3,94	3,94	2,36

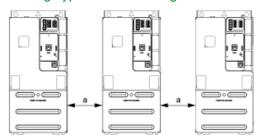
Montagetypen

Montagetyp A: Nebeneinander IP20



Bei Umgebungstemperaturen ≤ 50 °C (122 °F)

Montagetyp B: Einzelmontage IP20

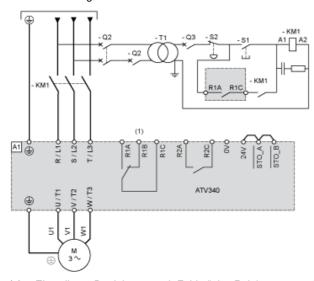


 $a \ge 50$ mm (1,97 in.) von 50 bis 60 °C, keine Beschränkung unter 50 °C

Anschlüsse und Schema

Dreiphasige Spannungsversorgung mit vorgeschalteter Unterbrechung durch Netzschütz ohne STO-Sicherheitsfunktion

Anschlusspläne entsprechend den Normen ISO13849 Kategorie 1 und IEC/EN 61508 Sicherheits-Integritätslevel SIL1, Stoppkategorie 0 in Übereinstimmung mit der Norm IEC/EN 60204-1



(1) Einstellung "Betriebszustand "Fehler" des Relaisausgangs R1 zum Ausschalten des Produkts verwenden, wenn ein Fehler erkannt wird.

A1: Antrieb

KM1 :Netzschütz

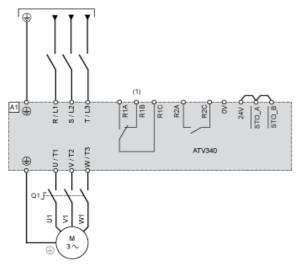
Q2, Schutzschalter

Q3:

S1: Drucktaster S2: Not-Aus

T1: Transformator für den Steuerteil

Dreiphasige Spannungsversorgung mit nachgeschalteter Unterbrechung durch Lasttrennschalter

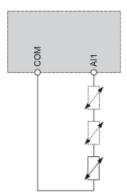


(1) Einstellung "Betriebszustand "Fehler" des Relaisausgangs R1 zum Ausschalten des Produkts verwenden, wenn ein Fehler erkannt wird.

A1: Antrieb

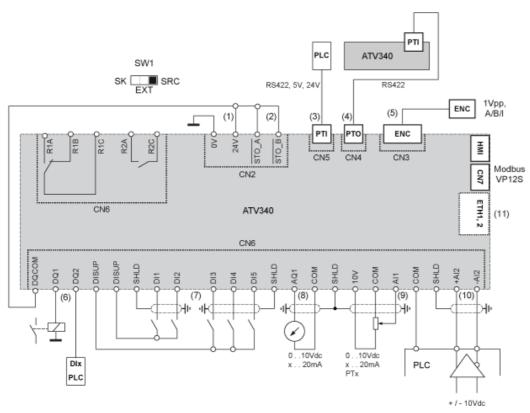
Q1: Lasttrennschalter

Sensoranschluss



An der Klemme Al1 können 1 oder 3 Sensoren angeschlossen werden.

Anschlussschema Steuerblock

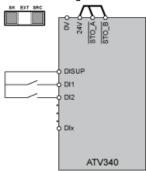


- 24-V-Versorgung (STO)
- (2) STO ("Safe Torque Off", sicher abgeschaltetes Drehmoment)
- PTI Pulse Train In (Impulswelleneingang) (3)
- PTO Pulse Train Out (Impulswellenausgang)
- (4) (5) Motorgeber-Anschluss
- (6) Digitalausgänge
- Digitaleingänge (7)
- Analogausgang (8)
- Analogeingang (9)
- (10) Differentieller analoger Eingang
- (11) Ethernet-Port (nur bei der Version mit Ethernet-Drive)
- SW1 Sink-/Quellen-Schalter
- R1A, Fehlerrelais
- R1B,
- R1C:
- R2A, Phasenfolgerelais
- R2C:

Verdrahtung der Digitaleingänge

Digitaleingänge: Interne Versorgung

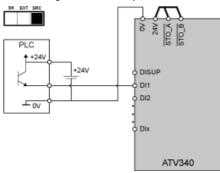
Über DISUP-Signal



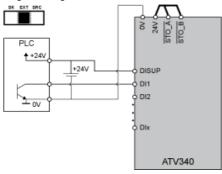
In der Position SRC gibt DISUP 24 V aus. In der Position SK ist DISUP an 0 V angeschlossen.

Digitaleingänge: Externe Versorgung

Positive Logik, Quelle, europäischer Stil

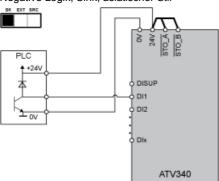


Negative Logik, Sink, asiatischer Stil



Digitaleingänge: Interne Versorgung

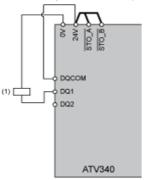
Negative Logik, Sink, asiatischer Stil



Verdrahtung der Digitalausgänge

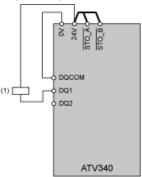
Digitalausgänge: Interne Versorgung

Positive Logik, Quelle, europäischer Stil, DQCOM schaltet auf +24 V



(1) Relais oder Ventil

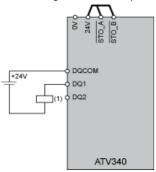
Negative Logik, Sink, asiatischer Stil, DQCOM schaltet auf 0 V



(1) Relais oder Ventil

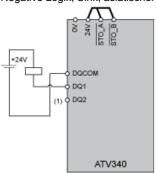
Digitalausgänge: Externe Versorgung

Positive Logik, Quelle, europäischer Stil, DQCOM schaltet auf +24 V



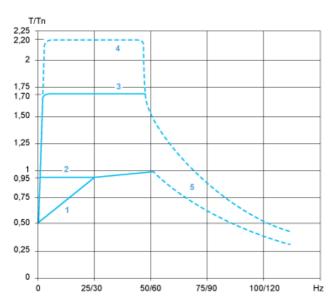
(1) Relais oder Ventil

Negative Logik, Sink, asiatischer Stil, DQCOM schaltet auf 0 V



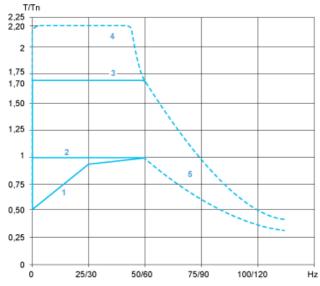
(1) Relais oder Ventil

Anwendungen mit offenem Regelkreis



- 1: Selbstkühlender Motor: Nützliche Dauerdrehzahl
- 2: Fremdbelüfteter Motor: Nützliche Dauerdrehzahl
- 3: Überdrehzahl während max. 60 s
- 4: Vorübergehende Überdrehzahl während 2 s max.
- 5: Drehzahl bei Übergeschwindigkeit und konstanter Leistung

Anwendungen mit geschlossenem Regelkreis



- 1: Selbstkühlender Motor: Nützliche Dauerdrehzahl
- 2: Fremdbelüfteter Motor: Nützliche Dauerdrehzahl
- 3 : Überdrehzahl während max. 60 s
- 4: Vorübergehende Überdrehzahl während 2 s max.
- 5: Drehzahl bei Übergeschwindigkeit und konstanter Leistung