



Das vorliegende Dokument beinhaltet allgemeine Beschreibungen und/oder technische Eigenschaften der Leistungsfähigkeit der hierin enthaltenen Produkte. Anhand des vorliegenden Dokuments soll nicht die Eignung und Zuverlässigkeit dieser Produkte für bestimmte Benutzeranwendungen festgelegt werden. Es stellt auch keinen Ersatz dafür dar. Es obliegt dem Benutzer oder Integrator, eine vollständige und zweckmäßige Risikoabschätzung sowie eine Bewertung und Prüfung der Produkte hinsichtlich ihres entsprechenden Einsatzes durchzuführen. Schneider Electric Industries SAS und die entsprechenden Tochter- oder Konzerngesellschaften übernehmen nicht die Haftung für den missbräuchlichen Gebrauch der hier enthaltenen Informationen.



Hauptmerkmale

| | |
|--------------------------------------|--|
| Produktserie | Altivar Process ATV600 |
| Produkt oder Komponententyp | Frequenzumrichter |
| Produktspezifische Anwendung | Prozess und Betriebsmittel |
| Kurzbezeichnung des Geräts | ATV650 |
| Variante | Mit Vario |
| Zielort Produkt | Asynchronmotoren Synchronmotoren |
| EMV-Filter | Integriert mit 150 m Motorkabel max entspricht EN/ IEC 61800-3 Kategorie C3 |
| Schutzart (IP) | IP55 entspricht IEC 61800-5-1 IP55 entspricht IEC 60529 |
| Kühlungstyp | Erzwungene Konvektion |
| Netzfrequenz | 50-60 Hz - 5 - 5 % |
| Anzahl von Netzwerkphasen | 3 Phasen |
| Nennhilfsspannung [UH,nom] | 380-480 V -15 - +10 % |
| Motorleistung (kW) | 90 kW (Standardüberlast) 75 kW (hohe Überlast) |
| Motorleistung (HP) | 125 Hp Standardüberlast 100 hp hohe Überlast |
| Netzstrom | 156,2 A bei 380 V (Standardüberlast) 135,8 A bei 480 V (Standardüberlast) 134,3 A bei 380 V (hohe Überlast) 118,1 A bei 480 V (hohe Überlast) |
| Netzkurzschlussstrom I _k | 50 kA |
| Scheinleistung | 112,9 KVA bei 480 V (Standardüberlast) 98,2 kVA bei 480 V (hohe Überlast) |
| Ausgangs Bemessungsstrom | 173 A bei 2,5 kHz für Standardüberlast 145 A bei 2,5 kHz für hohe Überlast |
| Maximaler Spitzenstrom | 190,3 A während 60 s (Standardüberlast) 217,5 A während 60 s (hohe Überlast) |
| Typ Motorsteuerung Asynchronmotor | Konstantes Drehmoment Variables Drehmoment Optimierte Betriebsart Drehmoment |
| Steuerungsprofil für Synchronmotoren | Permanentmagnetmotor Synchroner Reluktanzmotor |
| Ausgangsfrequenz | 0,0001...0,5 kHz |
| Ausgangsfrequenz | 0,1...599 Hz |
| Bemessungs Taktfrequenz | 2,5 kHz |
| Taktfrequenz | 2,5 - 8 kHz mit 2 - 8 kHz einstellbar |
| Sicherheitsfunktion | STO (Sicher abgeschaltetes Moment (Safe Torque Off) SIL 3 |
| Logikeingang | 16 voreingestellte Drehzahlen |

| | |
|-------------------------|--|
| Kommunikationsprotokoll | Modbus, seriell Modbus TCP Ethernet |
| Optionskarte | Steckplatz A: Kommunikationsmodul, Profibus DP V1 Steckplatz A: Kommunikationsmodul, Profinet Steckplatz A: Kommunikationsmodul, DeviceNet Steckplatz A: Kommunikationsmodul, Modbus TCP/EtherNet/IP Steckplatz A: Kommunikationsmodul, CANopen Daisy Chain RJ45 Steckplatz A: Kommunikationsmodul, CANopen SUB-D 9 Steckplatz A: Kommunikationsmodul, CANopen Schraubklemmen Steckplatz A/Steckplatz B: Erweiterungsmodul für digitale und analoge E/A Steckplatz A/Steckplatz B: Erweiterungsmodul für Ausgangsrelais Steckplatz A: Kommunikationsmodul, Ethernet IP/Modbus TCP/MD-Link Kommunikationsmodul, BACnet MS/TP Kommunikationsmodul, Ethernet Powerlink |

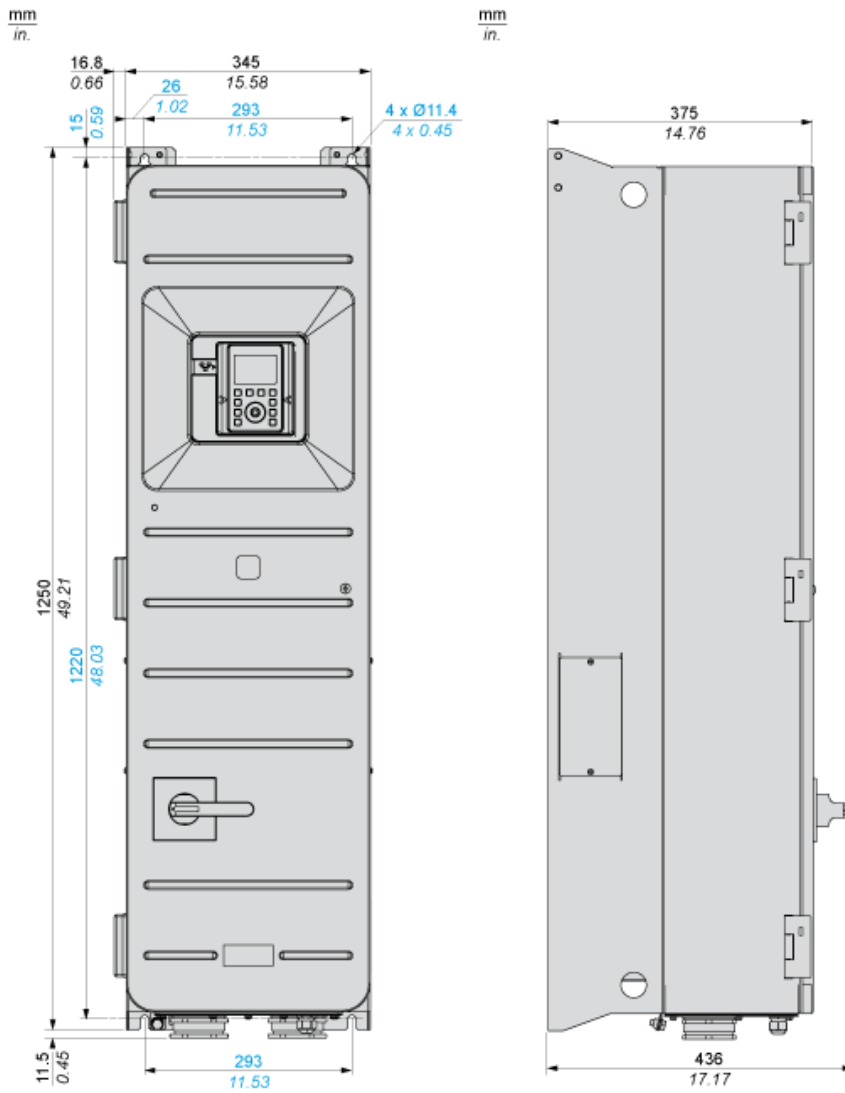
Zusatzmerkmale

| | |
|--------------------------------------|--|
| Ausgangsspannung | <= Versorgungsspannung |
| Zulässige temporäre Stromverstärkung | 1,1 x In während 60 s (Standardüberlast) 1,5 x In während 60 s (hohe Überlast) |
| Schlupfkompensation Motor | Nicht verfügbar in Permanentmagnetmotorregelung Deaktivierbar Automatisch, unabhängig von der Last Einstellbar |
| Hoch und Auslauframpen | Linear einstellbar separat von 0,01-9999 s |
| Bremsen bis Stillstand | Durch Gleichstromspeisung |
| Schutzfunktionen | Thermischer Schutz: Motor Sicheres Drehmoment aus: Motor Motorphasenausfall: Motor Thermischer Schutz: Antrieb Sicheres Drehmoment aus: Antrieb Übertemperatur: Antrieb Überstromschutz zwischen Ausgangsphasen und Erde: Antrieb Überlast der Ausgangsspannung: Antrieb Kurzschlusschutz: Antrieb Motorphasenausfall: Antrieb Überspannungsschutz am DC-Bus: Antrieb Überspannungsschutz Versorgungsspannung: Antrieb Unterspannungserkennung Netzspannung: Antrieb Phasenausfallerkennung der Versorgungsspannung: Antrieb Überdrehzahl: Antrieb Unterbrechungserkennung im Steuerstromkreis: Antrieb |
| Frequenzauflösung | Anzeigeinheit: 0,1 Hz Analog-Eingang: 0,012/50 Hz |
| Elektrische Verbindung | Steuerung: abnehmbare Schraubklemmen 0,5-1,5 mm ² Leitungsseite: Schraubklemme 95 mm ² Motor: Schraubklemme 120 mm ² |
| Steckertyp | RJ45 (am dezentralen grafischen Terminal) für Ethernet/Modbus TCP RJ45 (am dezentralen grafischen Terminal) für Modbus, seriell |
| Physikalische Schnittstelle | 2-Draht- RS 485 für Modbus, seriell |
| Übertragungsrahmen | RTU für Modbus, seriell |
| Übertragungsgeschwindigkeit | 10/100 Mbit/s für Ethernet IP/Modbus TCP 4,8, 9,6, 19,2, 38,4 kbit/s für Modbus, seriell |
| Austauschmodus | Halbduplex, Vollduplex, Auto-Negotiation Ethernet/Modbus TCP |
| Datenformat | 8 Bits, einstellbar auf ungerade, gerade oder keine Parität für Modbus, seriell |
| Polarisierungsart | Keine Impedanz für Modbus, seriell |
| Anzahl der Adressen | 1...247 für Modbus, seriell |
| Zugriffsmethode | Slave Modbus TCP |

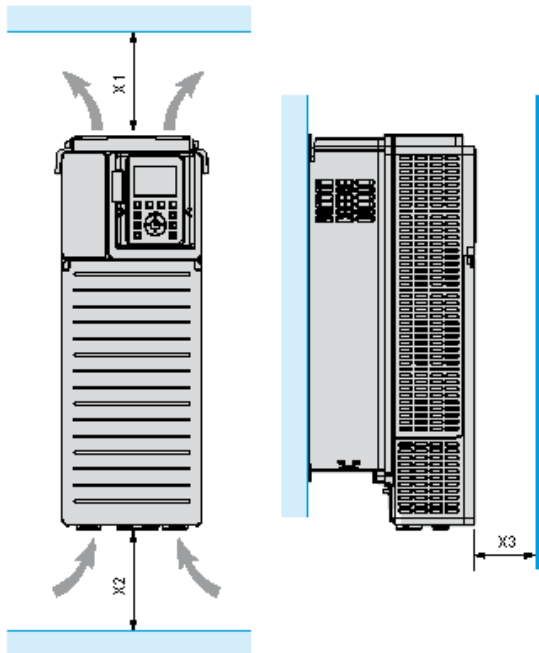
| | |
|---------------------------|---|
| Versorgung | Externe Stromversorgung für Digitaleingänge: 24 V DC (19...30 V), <1,25 mA, Schutztyp: Überlast- und Kurzschlusschutz Interne Versorgung für Sollwertpotentiometer (1 bis 10 kOhm): 10,5 V DC +/- 5 %, <10 mA, Schutztyp: Überlast- und Kurzschlusschutz Interne Stromversorgung für Digitaleingänge und STO: 24 V DC (21...27 V), <200 mA, Schutztyp: Überlast- und Kurzschlusschutz |
| Lokale Signalisierung | 3 LEDlokale Diagnose: 3 LED (zweifarbige)Status integrierte Kommunikation: 4 LEDs (zweifarbige)Status Kommunikationsmodul: 1 LED (rot)Spannung liegt an: |
| Breite | 345 mm |
| Höhe | 1250 mm |
| Tiefe | 436 mm |
| Produktgewicht | 191,8 kg |
| Anzahl der Analogeingänge | 3 |
| Messeingänge | AI1, AI2, AI3 softwarekonfigurierbare Spannung: 0-10 V DC, Impedanz: 30 kOhm, Auflösung 12 bits AI1, AI2, AI3 softwarekonfigurierbarer Strom: 0-20 mA/4-20 mA, Impedanz: 250 Ohm, Auflösung 12 bits |
| Anzahl digitale Eingänge | 8 |
| Digitaleingang | DI1 - DI6 programmierbar, 24 V DC (<= 30 V), Impedanz: 3,5 kOhm DI5, DI6 programmierbar als Pulseingang: 0...30 kHz, 24 V DC (<= 30 V) STOA, STOB Safe Torque Off (sicher abgeschaltetes Drehmoment), 24 V DC (<= 30 V), Impedanz: > 2,2 kOhm |
| Eingangs-Kompatibilität | DI1 - DI6: einzelner Eingang Ebene 1 SPS entspricht EN/IEC 61131-2 DI5, DI6: einzelner Eingang Ebene 1 SPS entspricht IEC 65A-68 STOA, STOB: einzelner Eingang Ebene 1 SPS entspricht EN/IEC 61131-2 |
| Digitale Logikeingang | Positive Logik (Source) (DI1 - DI6), < 5 V (Stellung 0), > 11 V (Stellung 1) Negative Logik (Sink) (DI1 - DI6), > 16 V (Stellung 0), < 10 V (Stellung 1) Positive Logik (Source) (DI5, DI6), < 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 | 2 |
| Typ des Analogausgangs | Softwarekonfigurierbare Spannung AO1, AO2: 0 - 10 V DC Widerstand 470 Ohm, Auflösung 10 Bit Softwarekonfigurierbarer Strom AO1, AO2: 0 - 20 mA, Auflösung 10 Bit |
| Abtastdauer | 2 Ms +/- 0,5ms (DI1 - DI4) - einzelner Eingang 5 Ms +/- 1 ms (DI5, DI6) - einzelner Eingang 5 Ms +/- 0,1 ms (AI1, AI2, AI3) - Analogeingang 10 ms +/- 1 ms (AO1) - Analogausgang |
| Genauigkeit | +/- 0,6 % AI1, AI2, AI3 bei Temperaturschwankung von 60 °C Analogeingang +/- 1 % AO1, AO2 bei Temperaturschwankung von 60 °C Analogausgang |
| Linearitätsfehler | AI1, AI2, AI3: +/- 0,15 % des Höchstwerts für Analogeingang AO1, AO2: +/- 0,2 % für Analogausgang |
| Relaisausgangsnummer | 3 |
| 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 Konfigurierbare Relais-Logik R3: Sequenzrelais Schließer (S) elektrische Lebensdauer 100000 Zyklen |
| Aktualisierungszeit | Relaisausgang (R1, R2, R3): 5 ms (+/- 0,5ms) |
| Minimaler Schaltstrom | Relaisausgang R1, R2, R3: 5 mA bei 24 V DC |
| Maximaler Schaltstrom | Relaisausgang R1, R2, R3 auf ohmsch Belastung, cos phi = 1: 3 A bei 250 V AC Relaisausgang R1, R2, R3 auf ohmsch Belastung, cos phi = 1: 3 A bei 30 V DC Relaisausgang R1, R2, R3 auf induktiv Belastung, cos phi = 0,4 und L/R = 7 ms: 2 A bei 250 V AC Relaisausgang R1, R2, R3 auf induktiv Belastung, cos phi = 0,4 und L/R = 7 ms: 2 A bei 30 V DC |
| Trennen | Zwischen Leistungs- und Steuerungsklemmen |
| Montagevariante | Aufputz |

Abmessungen

Vorderansicht und linksseitige Ansicht



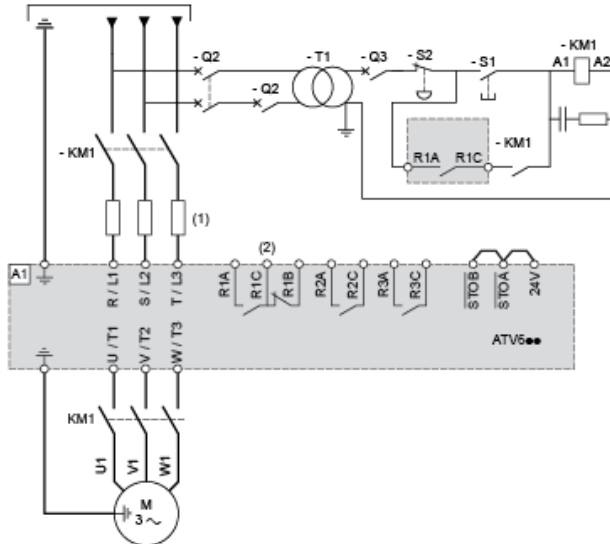
Abstände



| X1 | X2 | X3 |
|---------------------|---------------------|--------------------|
| ≥ 100 mm (3,94 in.) | ≥ 100 mm (3,94 in.) | ≥ 10 mm (0,39 in.) |

Dreiphasige Spannungsversorgung mit vorgeschalteter Unterbrechung durch Netzschütz

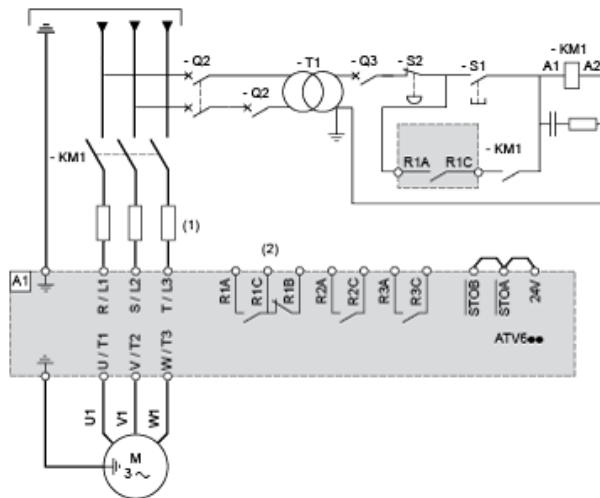
Anschlusspläne entsprechend den Normen EN 954-1 Kategorie 1 und IEC/EN 61508 Sicherheits-Integritätslevel SIL1, Stoppkategorie 0 in Übereinstimmung mit der Norm IEC/EN 60204-1



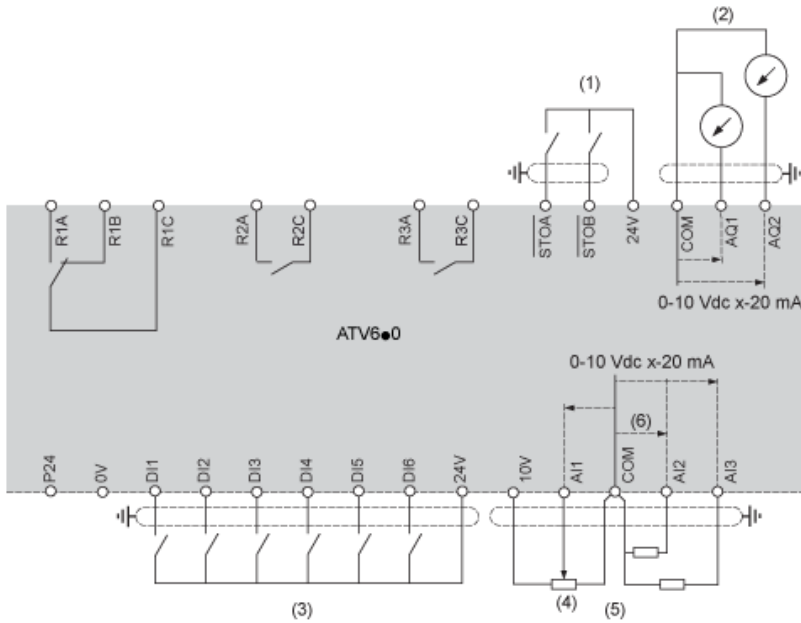
- (1) Netzdrossel, sofern verwendet
- (2) Einstellung „Betriebszustand „Fehler“ des Relais R1 zum Ausschalten des Produkts verwenden, wenn ein Fehler erkannt wird.
- A1: Antrieb
- KM1 :Netzschütz
- Q2, Schutzscharter
- Q3 :
- S1, Drucktaster
- S2 :
- T1 : Transformator für den Steuerteil

Dreiphasige Spannungsversorgung mit nachgeschalteter Unterbrechung durch Schaltschütz

Anschlusspläne entsprechend den Normen EN 954-1 Kategorie 1 und IEC/EN 61508 Sicherheits-Integritätslevel SIL1, Stoppkategorie 0 in Übereinstimmung mit der Norm IEC/EN 60204-1



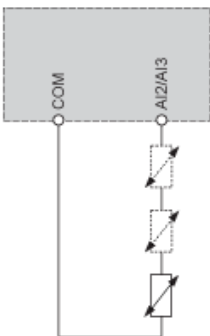
- (1) Netzdrossel, sofern verwendet
- (2) Einstellung „Betriebszustand „Fehler“ des Relais R1 zum Ausschalten des Produkts verwenden, wenn ein Fehler erkannt wird.
- A1: Antrieb
- KM1 :Schaltschütz



- (1) Safe Torque Off: sicher abgeschaltetes Drehmoment
- (2) Analogausgang
- (3) Digitaleingang
- (4) Sollwertpotentiometer
- (5) Analogeingang
- R1A, Fehlerrelais
- R1B,
- R1C :
- R2A, Phasenfolgerelais
- R2C :
- R3A, Phasenfolgerelais
- R3C :

Sensoranschluss

An den Klemmen AI2 oder AI3 können 1 oder 3 Sensoren angeschlossen werden.

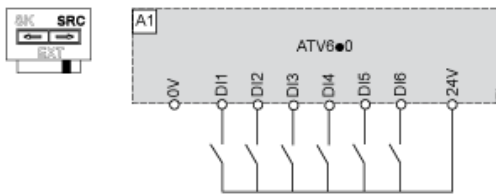


Konfiguration als Senke/Quelle (Schalter)

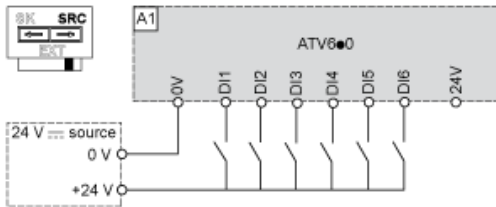
Der Schalter wird verwendet, um die Funktion der Logikeingänge an die Technologie der programmierbaren Steuerungsausgänge anzupassen.

- Den Schalter auf „Quelle“ einstellen (werkseitige Einstellung), wenn SPS-Ausgänge mit PNP-Transistoren verwendet werden.
- Den Schalter auf „Ext“ einstellen, wenn SPS-Ausgänge mit NPN-Transistoren verwendet werden.

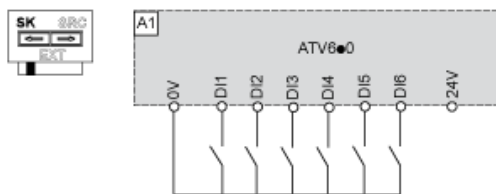
Schalter in Stellung „SRC (Quelle)“ bei Verwendung der Ausgangsversorgung für die Digitaleingänge



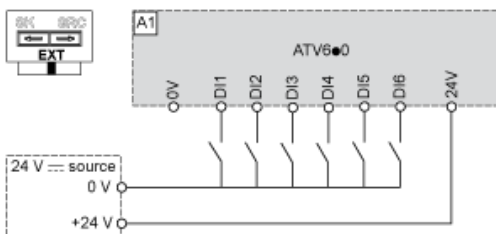
Schalter in Stellung „SRC (Quelle)“ und Verwendung einer externen Versorgung für die Digitaleingänge



Schalter in Stellung „SK (Senke)“ bei Verwendung der Ausgangsversorgung für die Digitaleingänge



Schalter in Stellung „EXT“ bei Verwendung einer externen Versorgung für die Digitaleingänge



Derating-Kurven

