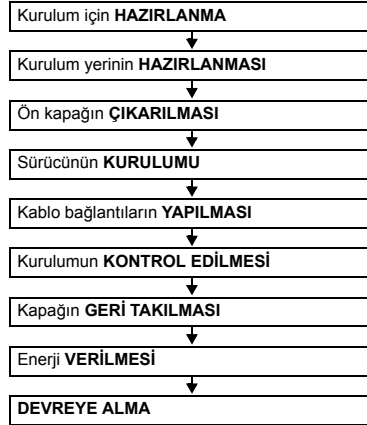




Bilgiler

ACS550 AC sürücülerinin kurulum işlemleri
şu şekilde açıklanmıştır.



Uygulama

Bu kılavuz, aşağıdakilerle ilgili kurulum için hızlı referans sağlar: ACS550-01 sürücüler, kablo bağlantıları ve IP54 / UL tipi 12 muhafazalar.

Not: Bu kılavuz, ayrıntılı kurulum, güvenlik veya çalıştırma talimatları sağlamaz. Eksiksiz bilgiler için bkz. *ACS550 Kullanım Kılavuzu*.

Kurulum için hazırlama



UYARI! ACS550 SADECE kalifiye bir elektrikçi tarafından kurulmalıdır.

Sürücü ambalajının açılması

Not: ACS550'yi şasisinden tutarak kaldırın, kapağından değil.

1. Sürücü ambalajını açın.
2. Hasar olup olmadığını kontrol edin.
3. İçeriği sipariş / nakliye bilgileriyle karşılaştırarak kontrol edin.

Kontrol

- Motor uyumluluğu - Motor tipi, nominal akım, frekans ve gerilim aralığı sürücü spesifikasyonlarına uygun olmalıdır.
- Uygun ortam koşulları - Sürücü, seçilen muhafazaya uygun ısıtılmalı, kapalı kontrollü bir mekan gerektirir.
- Kablo bağl. - Kablo bağl., devre koruma ve EMC gereksinimleri için yerel kanunlara uyun.

Kullanım Kılavuzu'na başvurun ve tüm hazırlıkların tamamlandığını doğrulayın.

Sürücünün tanımlanması



Aşağıdaki tabloyu kullanarak, sürücü etiketindeki tip kodunu yorumlayabilirsiniz.

AC, Standart Sürücü
- 550 serisi

Yapı (bölgeye özgü)

01 = IEC kurulum/uyuml. için ayarlar/parçalar

U1 = ABD kurulum/uyuml. için ayarlar/parçalar

Çıkış akım değerleri

Ayrıntılar için bkz. *Kullanım Kılavuzu, Değerler*

Nom. Gerilimler

2 = 208...240 V AC

4 = 380...480 V AC

6 = 500...600 V AC

Opsiyonlar

Seçenek örnekleri:

Spesifikasyon yok = IP21 / UL tip 1

B055 = IP54 / UL tip 12

ACS550-01-290A-4 için UL tip 12 kullanılamaz.

0J400 = Kontrol paneli yok

J404 = ACS-CP-C Temel Kontrol Paneli

Motor verilerinin alınması

ACS550'nin devreye alınmasında daha sonra kullanmak üzere motor plakasından aşağıdaki verileri alın:

- Gerilim _____
- Nominal motor akımı _____
- Nominal frekans _____
- Nominal hız _____
- Nominal güç _____

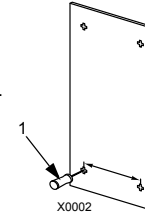
Gereken araçlar

Tornavidalar, kablo sıyrıcı, şerit metre, montaj vidaları veya civatalar ve matkap.

Kurulum yerinin hazırlanması

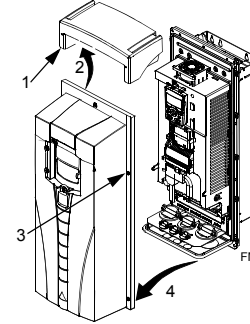
Sürücü, yukarıda ve aşağıda 200 mm (8 inç) hava akışı için boş alanla, düz, dikey, sert, ısı ve nem olmayan bir yüzey gerektirir.

1. Şablonu kullanarak montaj noktalarını işaretleyin.
2. Montaj deliklerini açın.



Ön kapağı çıkarın

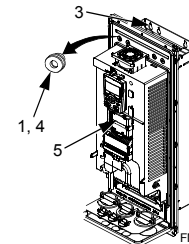
1. Bir başlık varsa: Başlığı tutan vidaları (2) sökün.
2. Bir başlık varsa: Başlığı yukarı kaydırın ve kapaktan çıkarın.
3. Kapağın çevresindeki tespit vidalarını gevşetin.
4. Kapağı çıkarın.



Sürücünün monte edilmesi

Sürücü montaj yuvalarına erişim sağlayan delikler, kauçuk tıpa gerektirir.

1. Erişim için gerektiğinde kauçuk tıpaları çıkarın. Tıpaları sürücünün arkasından bastırarak çıkarın.
2. R5 ve R6: Sac metal kapağı (gösterilmemektedir) sürücünün üst montaj delikleriyle hizalayın. (Sonra yerine takın.)



3. ACS550'yi yerleştirin ve dört köşesinden sıkarak sabitleyin.

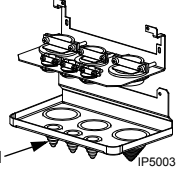
Not: ACS550'yi metal şasisinden kaldırın.

4. Kauçuk tıpaları tekrar takın.
5. İngilizce konuşulmayan yerler: Modülün üstündeki mevcut uyarının üzerine uygun dilde bir uyarı etiketi yapıştırın.

Kabloların takılması

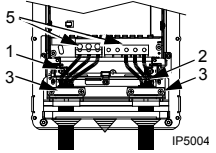
Genel kablo bağlantıları

1. Kauçuk kablo contalarını, besleme, motor ve kontrol kabloları için gereken şekilde kesin. Contaların konik parçası, geçişli plaka deliklerine takılırken aşağı doğru olmalıdır.



Kablo bağlantı gücü

1. Giriş besleme kablusunda, telleri ayrı ayrı görecektir şekilde dış kılıfı geriye doğru sıyırın.
2. Motor kablusunda, bakır kablo ekranını görene kadar kılıfı geriye doğru sıyırın; bu sayede ekran bir demet şeklinde bükülebilecektir. Gürültü yayılımını en aza indirmek için demeti, genişliğinin beş katını geçmeyecek şekilde tutun. Gürültü yayılımını en aza indirmek amacıyla motor kablosu için kelepçenin altında + 360° topraklama önerilir. Bu durumda, kablo kelepçesindeki ekranı çıkarın.
3. Her iki kabloyu kelepçelerden geçirin ve kelepçeleri sıkın.
4. Oluşturulan demeti motor kablosu ekranından GND (toprak) terminaline bağlayın.
5. Besleme/motor kablolarını ve güç toprak kablolarını sıyırın ve aşağıdaki tabloda verilen momentleri kullanarak sürücü terminallerine bağlayın. Bkz. aşağıda *Güç bağlantıları* veya daha fazla ayrıntı için bkz. *Kullanım Kılavuzu*.



Kasa tipi	Sıkma momenti	
	N-m	lb-ft
R1, R2	1,4	1
R3	2,5	1,8
R4	5,6; PE: 2	4; PE 1.5
R5	15	11
R6	40; PE: 8	30; PE: 6

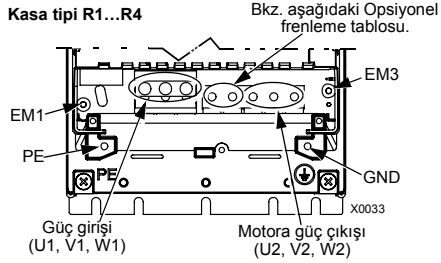


UYARI! Dahili EMC filtresini çıkarmak için, kasa tipine göre “-” ile işaretlenmiş vidaları sökün veya “•” ile işaretlenmiş vidaları birlikte verilen poliamit vidalarla değiştirin.

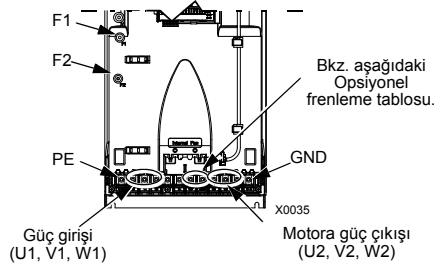
Sistem tipi	R1...R3	R4	R5...R6
IT sistemi	EM1 EM3	EM1 EM3	F1 F2
Köşede topraklamalı TN sistemi	•	-	-

Güç bağlantıları

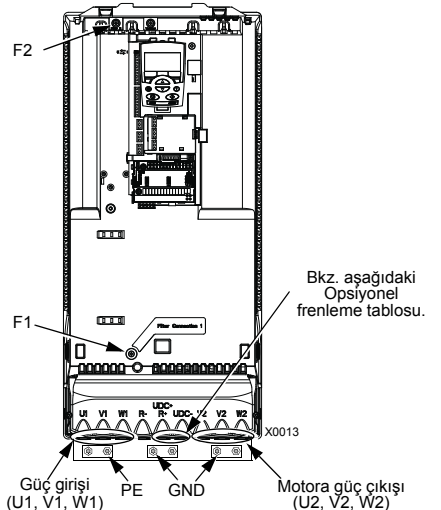
Kasa tipi R1...R4



Kasa tipi R5



Kasa tipi R6

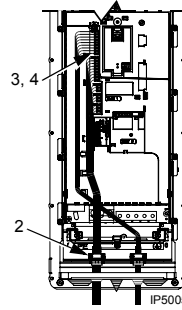


Opsiyonel frenleme

Kasa tipi	Terminal etiketleri	Fren opsiyonları
R1, R2	BRK+, BRK-	Fren direnci
R3...R6	UDC+, UDC-	• Frenleme ünitesi • Kıyıcı ve direnç

Kontrol kablo bağlantıları

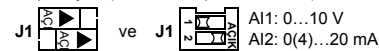
1. Kontrol kablosunun kılıfını sıyrın ve bakır ekranı demet şeklinde bükün.
2. Kontrol kablolarını kelepçelerden geçirin ve kelepçeleri sıkın.
3. X1-1'deki dijital ve analog I/O kablolar için topraklı ekran demetini bağlayın. (Sadece sürücü ucunda topraklayın.)
4. Kontrol kablolarını tek tek sıyrın ve sürücü terminallerine bağlayın. 0,4 N-m (0,3 lb-ft) değerinde sıkma momenti kullanın. Bkz. aşağıda **Kontrol bağlantıları** veya daha fazla ayrıntı için bkz. **Kullanım Kılavuzu**.



Kontrol bağlantıları

ABB Standart makrosu	
X1	1 SCR Sinyal kablo ekranı
	2 AI1 Har. frek. ref. 1: 0...10 V
	3 AGND Analog giriş com.
	4 10V Ref. gerilim 10 V DC
	5 AI2 Kullanılmaz
	6 AGND Analog giriş com.
	7 AO1 Çıkış frek.: 0...20 mA
	8 AO2 Çıkış akımı: 0...20 mA
	9 AGND Analog çıkış com.
	10 24V Yr. ger. çıkış +24 V DC
	11 GND Yr. ger. ortak
	12 DCOM Dijital giriş com. tümü için
	13 DI1 Start/Stop: Aktif = start
	14 DI2 İleri/Geri: Aktif = geri dir.
	15 DI3 Sabit hız seç.2
	16 DI4 Sabit hız seç.2
	17 DI5 Rampa çifti: Aktif = 2. rampa çifti
	18 DI6 Kullanılmaz
	19 RO1C Röle çıkışı 1
	20 RO1A Fabrikasyon çalışma modu: Hazır = 19/21 bağlı
	21 RO1B Röle çıkışı 2
	22 RO2C Fabrikasyon çalışma modu: Çalışıyor = 22/24 bağlı
	23 RO2A Röle çıkışı 3
	24 RO2B Fabrikasyon çalışma modu: Hata (-1) = 25/27 bağlı (Hata => 25/26 bağlı)
	25 RO3C
	26 RO3A
	27 RO3B

Not 1. Jumper ayarı (iki anahtar tipi mümkündür):



Not 2. Kod: 0 = açık, 1 = bağlı

DI3	DI4	Çıkış
0	0	AI1 üzerinden Referans
1	0	sabit hız 1 (1202)
0	1	sabit hız 2 (1203)
1	1	sabit hız 3 (1204)



UYARI! Dijital girişler için maksimum gerilim 30 V.

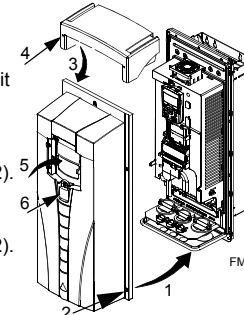
Kurulumun kontrol edilmesi

Enerji vermeden önce aşağıdaki kontrolleri yapın.

✓	Kontrol
	Çevrenin spesifikasyonlara uyması.
	Sürücünün güvenli bir biçimde monte edilmesi.
	Sürücü çevresindeki uygun soğutma alanı.
	Motor ve yükün çalıştırmaya hazır olması.
	BT sistemleri ve köşede topraklamalı TN sistemleri için: Dahili EMC filtresi bağlantısının ayrılmış olması (bkz. tablo, Kablo bağlantı gücü).
	Sürücünün uygun biçimde topraklanmış olması.
	Giriş besleme geriliminin, sürücünün nominal giriş gerilimine uyması.
	U1, V1 ve W1 giriş besleme terminallerinin, tanımlanan şekilde bağlanmış ve sıkılmış olması.
	Giriş besleme sigortalarının takılmış olması.
	U2, V2 ve W2 motor terminallerinin, tanımlanan şekilde bağlanmış ve sıkılmış olması.
	Motor kablosunun diğer kablolardan uzağa döşenmiş olması.
	Motor kablosunda HİÇBİR güç faktörü kompanzasyon kondansatörünün olmaması.
	Kontrol terminallerinin, tanımlanan şekilde bağlanmış ve sıkılmış olması.
	Sürücünün içinde HİÇBİR alet veya yabancı madde bulunmaması.
	Motor için HİÇBİR alternatif güç kaynağının bağlanmamış olması – sürücünün çıkışına hiçbir giriş gerilimi uygulanmamış olması.

Kapağın geri takılması

1. Kapağı yerine oturtun.
2. Kapağın çevresindeki tespit vidalarını sıkın.
3. Başlığı kapağın üzerine oturtun (sadece UL tip 12).
4. Başlığı tutan iki vidayı takın (sadece UL tip 12).
5. Kontrol panelini takın.



Not: IP54 / UL tip 12 gerekliliklerini sağlamak için, kontrol paneli penceresi kapatılmalıdır.

6. Opsiyonel: Kontrol paneli penceresini sabitlemek için kilit (birlikte verilmez) kullanın.

Enerji verin

Her zaman, enerji vermeden önce ön kapağı yerine takın.



UYARI! Harici çalıştırma komutunun aktif olması durumunda, ACS550 enerji verildiğinde otomatik çalışır.

1. Giriş besleme gerilimini uygulayın. ACS550'ye enerji verildiğinde yeşil LED yanar.

Not: Motor hızını arttırmadan önce, motorun doğru yönde çalıştığını kontrol edin.

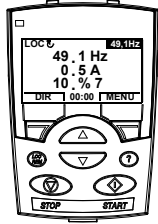
Devreye alma

Devreye alma sırasında, motor verilerini (daha önce alınan) girin ve gerekiyorsa, sürücünün nasıl çalıştığını ve haberleştiğini tanımlayan parametreleri değiştirin.

Gelişmiş Kontrol Paneli

Devreye Alma Asistanı, tipik devreye alma seçimlerinde adım adım ilerler ve ilk güç açmanın ardından otomatik olarak çalışır. Diğer zamanlarda, Devreye Alma Asistanını kullanmak için aşağıdaki adımları kullanın.

1. Ana menüye erişmek için MENU tuşunu kullanın.
2. ASSISTANTS (Asistanlar) öğesini seçin.
3. Devreye Alma Asistanı seçimini yapın.
4. Sistemi konfigüre etmek için ekrandaki talimatları izleyin.



Not: Ortak parametreler ve menü öğeleri için açıklamaları görüntülemek amacıyla Yardım butonunu (?) kullanın.

Alarm veya hatalar varsa, Yardım butonunu kullanın veya **Kullanım Kılavuzu**'nda **Diagnostik** bölümüne bakın.

Temel Kontrol Paneli

Temel Kontrol Paneli Devreye Alma Asistanını içermez. **Kullanım Kılavuzu**'ndaki **Sürücünün devreye alınması** bölümüne bakın ve istenen parametre değişikliklerini manuel olarak girin.