



BU 0135 – de

**NORDAC *START*** (Baureihe SK 135E)

Handbuch für Motorstarter





## Dokument lesen und für späteres Nachschlagen aufbewahren

Lesen Sie dieses Dokument sorgfältig durch, bevor Sie an dem Gerät arbeiten und das Gerät in Betrieb nehmen. Befolgen Sie unbedingt die Anweisungen in diesem Dokument. Diese bilden die Voraussetzung für den störungsfreien und sicheren Betrieb und die Erfüllung eventueller Mängelhaftungsansprüche.

Wenden Sie sich an Getriebebau NORD GmbH & Co. KG, falls Ihre Fragen im Umgang mit dem Gerät in dem hier vorliegenden Dokument nicht beantwortet werden oder Sie weitere Informationen benötigen.

Bei der deutschen Fassung dieses Dokuments handelt es sich um das Original. Das deutschsprachige Dokument ist immer maßgebend. Wenn dieses Dokument in anderen Sprachen vorliegt, handelt es sich hierbei um eine Übersetzung des Originaldokuments.

Bewahren Sie dieses Dokument in der Nähe des Geräts so auf, dass es bei Bedarf verfügbar ist.

Für Ihr Gerät verwenden Sie die zum Zeitpunkt der Auslieferung gültige Version dieser Dokumentation. Die aktuell gültige Version der Dokumentation finden Sie unter [www.nord.com](http://www.nord.com).

Beachten Sie auch die folgenden Unterlagen:

- Katalog „NORDAC Elektronische Antriebstechnik“ ([E3000](#)),
- Dokumentationen für optionales Zubehör,
- Dokumentationen von angebauten oder beigestellten Komponenten.

Wenn Sie weitere Informationen benötigen, fragen Sie bei [Getriebebau NORD GmbH & Co. KG](#) nach.

## Dokumentation

**Titel:** BU 0135  
**Bestell – Nr.:** 6071301  
**Baureihe:** SK 1x5E  
**Gerätereihe:** SK 135E, SK 175E  
**Gerätetypen:** SK 1x5E-301-340-A  
 SK 1x5E-751-340-A

## Versionsliste

Titel, Datum	Bestellnummer	Software Version Gerät	Bemerkungen
<b>BU 0135,</b> Juli 2013	<b>6071301 / 2713</b>	V 1.0 R0	Erste Ausgabe.
<b>BU 0135,</b> August 2015	<b>6071301 / 3415</b>	V 1.0 R2	Unter anderem: <ul style="list-style-type: none"> <li>• Allgemeine Korrekturen</li> <li>• Deckel erhält zusätzliche Diagnosebuchse</li> <li>• Anpassungen bei verschiedenen Parametern</li> <li>• Anpassungen bei verschiedenen Fehlermeldungen</li> <li>• neue Darstellung Lieferumfang / Überblick Zubehör</li> <li>• Überarbeitung Kapitel „UL und cUL Zulassung“</li> <li>• Anpassungen bei den „Technischen / Elektrischen Daten“</li> </ul>
<b>BU 0135,</b> Februar 2016	<b>6071301 / 0616</b>	V 1.0 R2	Unter anderem: <ul style="list-style-type: none"> <li>• Allgemeine Korrekturen</li> <li>• Strukturelle Anpassungen im Dokument</li> <li>• Kapitel AS-Interface</li> <li>• Kapitel Anzeige und Bedienung</li> <li>• Kapitel EMV</li> <li>• Entfernen Beschreibung der Netzteile</li> </ul>
<b>BU 0135,</b> März 2016	<b>6071301 / 1216</b>	V 1.0 R3	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Korrektur Parameter P108</li> <li>• Zuordnung ATEX-Kits</li> <li>• Aktualisierung EG/EU – Konformitätserklärungen</li> </ul>

Titel, Datum	Bestellnummer	Software Version Gerät	Bemerkungen
<b>BU 0135</b> , Oktober 2018	<b>6071301 / 4118</b>	V 1.1 R0	Unter anderem: <ul style="list-style-type: none"> <li>• Allgemeine Korrekturen</li> <li>• Überarbeitung der Sicherheitshinweise</li> <li>• Überarbeitung der Warnhinweise</li> <li>• Anpassungen bei ATEX und Außenaufstellung</li> <li>• Ergänzung EAC EX</li> <li>• Überarbeitung Wandmontagekits und Adapterkits für die Motormontage</li> <li>• Anpassung Parameter: P001, 130, 434</li> <li>• Ergänzung Parameter P780</li> <li>• Aktualisierung EG/EU – Konformitätserklärungen</li> <li>• Korrektur Grafiken Ausschaltmodus 1-4</li> </ul>
<b>BU 0135</b> , September 2024	<b>6071301 / 3824</b>	V 1.2 R0	Unter anderem: <ul style="list-style-type: none"> <li>• Allgemeine Korrekturen</li> <li>• Aktualisierung der EU-Konformitätserklärung</li> <li>• Vervollständigung der Typenschilddaten</li> <li>• Ergänzung Entsorgungshinweise</li> <li>• Entfernen der Schutzart IP69K</li> <li>• EAC EX entfernt</li> </ul>

Tabelle 1: Versionsliste

## Urheberrechtsvermerk

Das Dokument ist als Bestandteil des hier beschriebenen Gerätes jedem Nutzer in geeigneter Form zur Verfügung zu stellen.

Jegliche Bearbeitung oder Veränderung und auch sonstige Verwertung des Dokuments ist verboten.

## Herausgeber

### Getriebebau NORD GmbH & Co. KG

Getriebebau-Nord-Straße 1 • 22941 Bargtheide, Germany • <http://www.nord.com>

Fon +49 (0) 45 32 / 289-0 • Fax +49 (0) 45 32 / 289-2253

**Member of the NORD DRIVESYSTEMS Group**



## Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>Allgemeines</b> .....	<b>10</b>
1.1	Überblick .....	11
1.2	Lieferung .....	13
1.3	Lieferumfang .....	13
1.4	Sicherheits-, Installations- und Anwendungshinweise .....	14
1.5	Warn- und Gefahrenhinweise .....	19
1.5.1	Warn- und Gefahrenhinweise am Produkt .....	19
1.5.2	Warn- und Gefahrenhinweise im Dokument .....	20
1.6	Normen und Zulassungen .....	21
1.6.1	UL und CSA Zulassung .....	23
1.7	Typenschlüssel / Nomenklatur .....	25
1.7.1	Typenschild .....	26
1.7.2	Typenschlüssel Motorstarter .....	27
1.7.3	Typenschlüssel Optionsbaugruppen .....	27
1.7.4	Typenschlüssel Anschlusseinheit für Technologiebox .....	28
1.7.5	Typenschlüssel Anschlussweiterungen .....	28
1.8	Leistung- Baugrößen- Zuordnung .....	28
1.9	Ausführung in der Schutzart IP55, IP66 .....	29
<b>2</b>	<b>Montage und Installation</b> .....	<b>31</b>
2.1	Montage SK 1x5E .....	31
2.1.1	Arbeitsgänge für die Motormontage .....	32
2.1.1.1	Anpassung an die Motorbaugröße .....	32
2.1.1.2	Abmessungen SK 1x5E auf Motor montiert .....	34
2.1.2	Wandmontage .....	35
2.2	Montage Optionsbaugruppen .....	37
2.2.1	Optionsplätze am Gerät .....	37
2.2.2	Montage interne Kundenschnittstelle SK CU4-... (Einbau) .....	38
2.2.3	Montage externe Technologieboxen SK TU4-... (Anbau) .....	39
2.3	Elektrischer Anschluss .....	40
2.3.1	Verdrahtungsrichtlinien .....	41
2.3.2	Elektrischer Anschluss Leistungsteil .....	42
2.3.2.1	Netzanschluss (L1, L2, L3, PE) .....	42
2.3.2.2	Motorkabel (U, V, W, PE) .....	43
2.3.2.3	Elektromechanische Bremse .....	43
2.3.3	Elektrischer Anschluss Steuerteil .....	44
2.3.3.1	Details Steuerklemmen .....	45
2.3.3.2	Netzteil SK xU4-24V-... - Anschlussbeispiel .....	48
2.4	Betrieb in explosionsgefährdeter Umgebung .....	49
2.4.1	Betrieb in explosionsgefährdeter Umgebung - ATEX Zone 22 3D .....	50
2.4.1.1	Modifizierung des Gerätes zur Einhaltung der Kategorie 3D .....	50
2.4.1.2	Optionen für ATEX- Zone 22, Kategorie 3D .....	50
2.4.1.3	Inbetriebnahme-Hinweise .....	51
2.4.1.4	EU-Konformitätserklärung – ATEX .....	52
2.5	Außenaufstellung .....	53
<b>3</b>	<b>Anzeige, Bedienung und Optionen</b> .....	<b>54</b>
3.1	Bedien- und Parametrieroptionen .....	54
3.1.1	Bedien- und Parametrierboxen, Verwendung .....	55
3.2	Optionsbaugruppen .....	57
3.2.1	Interne Kundenschnittstellen SK CU4-... (Einbau Baugruppen) .....	57
3.2.2	Externe Technologieboxen SK TU4-... (Anbau Baugruppen) .....	58
3.2.3	Steckverbinder .....	59
3.2.3.1	Steckverbinder für Leistungsanschluss .....	59
3.2.3.2	Steckverbinder für Steueranschluss .....	61
<b>4</b>	<b>Inbetriebnahme</b> .....	<b>62</b>
4.1	Werkseinstellungen .....	62
4.2	Inbetriebnahme des Gerätes .....	63
4.2.1	Anschluss .....	63
4.2.2	Konfiguration .....	63

4.2.2.1	Parametrierung	65
4.2.2.2	Potentiometern P1 bis P4	66
4.2.2.3	DIP-Schalter (S1)	67
4.2.2.4	Übersicht Ausschaltmodi	67
4.2.3	Inbetriebnahmebeispiele	69
4.3	AS-Interface (AS-i)	70
4.3.1	Das Bussystem	70
4.3.2	Merkmale und Technische Daten	70
4.3.3	Busaufbau und Topologie	71
4.3.4	Inbetriebnahme	73
4.3.4.1	Anschluss	73
4.3.4.2	Anzeigen	74
4.3.4.3	Konfiguration	74
4.3.4.4	Adressierung	75
4.3.5	Zertifikat	76
4.4	PROFIBUS DP	77
4.4.1	Das Bussystem	77
4.4.2	Merkmale	77
4.4.3	Inbetriebnahme	78
4.4.3.1	Anschluss	78
4.4.3.2	Anzeigen	79
4.4.3.3	Konfiguration	79
4.4.3.4	Adressierung	81
<b>5</b>	<b>Parameter</b>	<b>82</b>
5.1	Parameterübersicht	83
5.2	Parameterbeschreibung	84
5.2.1	Erläuterung der Parameterbeschreibung	84
5.2.2	Betriebsanzeigen	85
5.2.3	Basis-Parameter	86
5.2.4	Motordaten	88
5.2.5	Steuerklemmen	89
5.2.6	Zusatzparameter	93
5.2.7	Informationen	96
<b>6</b>	<b>Meldungen zum Betriebszustand</b>	<b>101</b>
6.1	Darstellung der Meldungen	101
6.2	Diagnose LEDs am Gerät	102
6.3	Meldungen	103
6.4	FAQ Betriebsstörungen	106
<b>7</b>	<b>Technische Daten</b>	<b>107</b>
7.1	Allgemeine Daten Motorstarter	107
7.2	Elektrische Daten	108
7.2.1	Elektrische Daten	109
<b>8</b>	<b>Zusatzinformationen</b>	<b>110</b>
8.1	Elektromagnetische Verträglichkeit EMV	110
8.1.1	Allgemeine Bestimmungen	110
8.1.2	Beurteilung der EMV – EN 55011 (Umgebungsnorm)	110
8.1.3	EMV des Gerätes	111
8.1.4	Konformitätserklärungen	113
8.2	Betrieb am FI-Schutzschalter	115
<b>9</b>	<b>Wartungs- und Service-Hinweise</b>	<b>116</b>
9.1	Wartungshinweise	116
9.2	Servicehinweise	117
9.3	Entsorgung	118
9.3.1	Entsorgung nach deutschem Recht	118
9.3.2	Entsorgung außerhalb Deutschlands	118
9.4	Abkürzungen	119

## Abbildungsverzeichnis

Abbildung 1: Gerät mit interner SK CU4-.....	12
Abbildung 2: Gerät mit externer SK TU4-.....	12
Abbildung 3: Typenschild .....	26
Abbildung 4: Anpassung Motorgröße Beispiel.....	33
Abbildung 5: Optionsplätze.....	37
Abbildung 6: Anschlussbeispiel Netzteil SK xU4-24V-.....	48
Abbildung 7: interne Kundenschnittstellen SK CU4 ... (Beispiel) .....	57
Abbildung 8: externe Technologieboxen SK TU4-... (Beispiel) .....	58
Abbildung 9: Beispiele für Geräte mit Steckverbinder für Leistungsanschluss .....	59
Abbildung 10: AS-i, Anschlussklemmen und Jumper Position (Beispiel Position „AUX“) .....	73
Abbildung 11: PROFIBUS, Anschlussklemmen und Jumper Position (Beispiel Position „OFF“).....	78

## Tabellenverzeichnis

Tabelle 1: Versionsliste .....	4
Tabelle 2: Zusatzeigenschaften.....	11
Tabelle 3: Warn- und Gefahrenhinweise am Produkt.....	19
Tabelle 4: Normen und Zulassungen.....	21
Tabelle 5: Normen und Zulassungen explosionsgefährdete Umgebung .....	22
Tabelle 6: Anschlussdaten .....	42
Tabelle 7: externe Baugruppen mit Netzteil SK TU4-24V- .....	58
Tabelle 8: externe Baugruppen – Wartungsschalter SK TU4-MSW- .....	58
Tabelle 9: Konfiguration - Gegenüberstellung Hard- und Softwareanpassung.....	64
Tabelle 10: Parameter und Funktionen in Abhängigkeit von P130.....	65
Tabelle 11: AS-Interface, Anschluss Signal- und Versorgungsleitungen.....	73
Tabelle 12: PROFIBUS DP, Anschluss Signal- und Versorgungsleitungen .....	78
Tabelle 13: FAQ Betriebsstörungen .....	106
Tabelle 14: EMV – Grenzwertklasse nach EN 55011.....	111
Tabelle 15: Übersicht gemäß Produktnorm EN 60947-4-2.....	112

## 1 Allgemeines

Durch einen zweiphasigen Phasenanschnitt ist nicht nur der reine Motorstart, sondern auch ein Sanftanlauf möglich. Das Phasenanschnitt-Verfahren wurde dabei so gewählt, dass die dabei entstehenden Pendelmomente möglichst gering gehalten werden. Ein umfangreiches Spektrum von Überwachungsfunktionen rundet das Portfolio ab.

Aufgrund der vielseitigen Einstellmöglichkeiten können alle Drehstromasynchronmotoren betrieben werden.

Der Motorstarter ist grundsätzlich für einen dreiphasigen Netzanschluss vorgesehen. Der Leistungsbereich erstreckt sich von 0.25 kW bis 7.5 kW.

Durch modulare Baugruppen kann die Gerätereihe an individuelle Kundenanforderungen angepasst werden.

Dieses Handbuch basiert auf der in der Versionsliste angegebenen Gerätesoftware (vgl. P707). Besitzt der verwendete Motorstarter eine andere Softwareversion, kann dies zu Unterschieden führen. Ggf. ist das aktuelle Handbuch aus dem Internet (<http://www.nord.com/>) herunterzuladen.

Es existieren zusätzliche Beschreibungen für optionale Funktionen und Bussysteme (<http://www.nord.com/>).

---

### Information

#### Zubehör

Auch das im Handbuch gelistet Zubehör kann Änderungen unterliegen. Aktuelle Angaben hierzu werden in separaten Datenblättern zusammengefasst, die Sie unter <http://www.nord.com/> in der Rubrik Dokumentation → Handbücher → Elektronische Antriebstechnik → Techn. Info/ Datenblatt finden. Die zum Zeitpunkt der Veröffentlichung dieses Handbuches verfügbaren Datenblätter sind in den betreffenden Kapiteln namentlich erfasst (TI ...).

---

Aus den verschiedenen Ausführungen der Gerätereihe ergeben sich Unterschiede bei den Funktionalitäten (z.B.: mit integriertem AS-Interface oder mit integrierter PROFIBUS DP Schnittstelle).

In der einfachsten Konfiguration besteht die Möglichkeit auch ohne PC oder Bediengerät alle wichtigen Parameter über bis zu vier Potentiometer und vier DIP-Schalter einzustellen. Zur Diagnose der Betriebszustände stehen LEDs zur Verfügung. Es ist also nicht zwingend notwendig, ein Bedienmodul einzusetzen.

Typisch für die Gerätereihe ist die Montage direkt auf einem Motor. Alternativ gibt es auch optionales Zubehör, um die Geräte in der Nähe des Motors, z.B. an der Wand oder einem Maschinengestell zu montieren.

Um Zugriff auf alle Parameter zu haben, kann die interne RS232 Schnittstelle (Zugang über RJ12 Anschluss) verwendet werden. Der Zugriff auf die Parameter erfolgt dabei beispielsweise über eine optionale Simple- oder ParameterBox.

Die vom Betreiber veränderten Parametereinstellungen müssen im integrierten Flash Speicher des Gerätes gesichert werden (**P550**). Anderenfalls gehen die veränderten Parametereinstellungen beim Abschalten des Gerätes verloren.

## 1.1 Überblick

Dieses Handbuch beschreibt die Gesamtmenge der möglichen Funktionalitäten und Ausstattungen. Je nach Gerätetyp ist die Ausstattung und Funktionalität begrenzt. Geräte des Typs SK 175E weisen den Maximalausbau auf.

### Basiseigenschaften

- 2 digitale Eingänge
- 2 digitale Ausgänge
- Separater Temperaturfühler-Eingang (TF+/TF-)
- Ansteuerung und Anschluss einer elektromechanischen Bremse
- Motorüberlastsicherung (I<sup>2</sup>t-Auslöse-Charakteristik gemäß EN 60947) → Dadurch wird kein Motorschutzschalter sondern nur eine Vorsicherung benötigt!
- Netz- und Motorphasenausfallüberwachung
- Magnetisierungsüberwachung (Mindeststromüberwachung)
- Automatische Phasenfolgeerkennung
- Direkt auf dem Motor oder motornah montierbar
- Zulässige Umgebungstemperatur -25°C bis 50°C (technische Daten beachten)
- Integriertes EMV- Netzfilter für Grenzwerte der Klasse B
- 4x DIP-Schalter und 4 x Potentiometer zur Konfiguration
- LEDs zur Diagnose
- RS232 Schnittstelle über RJ12-Stecker

### Zusatzeigenschaften

Die Geräte gibt es ohne integrierte Feldbusschnittstelle und alternativ in den beiden Ausführungen (-ASI) mit integrierten AS-Interface bzw. (-PBR) mit integrierten PROFIBUS DP.

Unterschiede zwischen den einzelnen Ausführungen (SK 135E / SK 175E) sind in folgender Tabelle zusammengefasst und werden im Verlaufe dieses Handbuches beschrieben.

Eigenschaft	135E	175E-ASI	175E-PBR
Sanftanlauf-Funktionalität	x	x	x
Reversier-Funktionalität	x	x	x
Zwei zusätzliche Digitaleingänge		x	x
AS-Interface (4I / 4O)		ASI	
PROFIBUS-DP (4I / 4O)			PBR

Tabelle 2: Zusatzeigenschaften

## Optionsbaugruppen

Optionsbaugruppen dienen der funktionalen Erweiterung des Gerätes.

Sie sind sowohl als Einbauvariante, der sogenannten Kundenschnittstelle SK CU4-... als auch als Anbauvariante, der sogenannten Technologiebox SK TU4-... verfügbar. Neben den mechanischen Unterschieden weisen Einbau- und Anbauvarianten teilweise auch Unterschiede im Funktionsumfang auf.

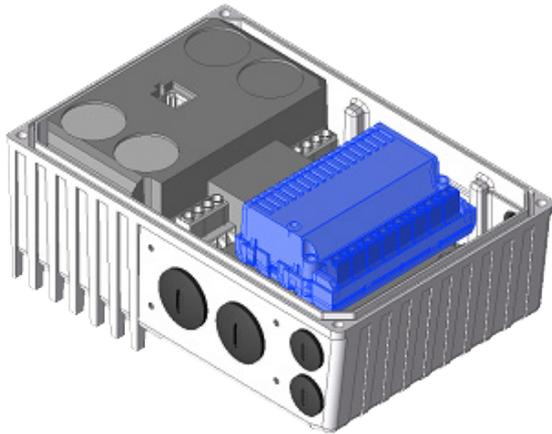


Abbildung 1: Gerät mit interner SK CU4-...



Abbildung 2: Gerät mit externer SK TU4-...

### Anbauvariante

Die **externe Technologiebox (Technology Unit, SK TU4-...)** wird von außen an das Gerät angebaut und ist somit komfortabel erreichbar.

Eine Technologiebox erfordert grundsätzlich eine passende Anschlusseinheit SK TI4-TU-....

Der Anschluss der Versorgungs- und Signalleitungen erfolgt über Schraubklemmen der Anschlusseinheit. Abhängig von der Ausführung können zusätzliche Anschlüsse für Steckverbinder (z.B. M12 oder RJ45) verfügbar sein.

Das optionale Wandmontagekit SK TIE4-WMK-TU lässt auch eine vom Gerät abgesetzte Montage der Technologieboxen zu.

### Einbauvariante

Die **interne Kundenschnittstelle (Customer Unit, SK CU4-...)** wird in das Gerät eingebaut. Der Anschluss der Versorgungs- und Signalleitungen erfolgt über Schraubklemmen.

### 1.2 Lieferung

Untersuchen Sie das Gerät **sofort** nach dem Eintreffen / Auspacken auf Transportschäden wie Deformationen oder lose Teile.

Bei einer Beschädigung setzen Sie sich unverzüglich mit dem Transportträger in Verbindung, veranlassen Sie eine sorgfältige Bestandsaufnahme.

**Wichtig! Dieses gilt auch, wenn die Verpackung unbeschädigt ist.**

### 1.3 Lieferumfang

#### **ACHTUNG**

##### **Defekt am Gerät**

Die Verwendung von unzulässigem Zubehör und Optionen (z. B. auch Optionen anderer Gerätebaureihen) können zum Defekt der miteinander verbundenen Komponenten führen.

- Verwenden Sie nur Zubehör und Optionen, die ausdrücklich für die Verwendung mit diesem Gerät vorgesehen und in diesem Handbuch benannt sind.

- 
- Standardausführung:*
- Gerät in Ausführung IP55 (optional IP66)
  - Bedienungsanleitung als PDF-Datei auf CD-ROM, inkl. NORDCON (PC-Parametriersoftware)

## 1.4 Sicherheits-, Installations- und Anwendungshinweise

Bevor Sie am oder mit dem Gerät arbeiten, lesen Sie nachfolgende Sicherheitshinweise besonders aufmerksam durch. Beachten Sie alle weiterführenden Informationen aus dem Handbuch des Gerätes. Nichtbeachtung kann schwere oder tödliche Verletzungen und Schäden am Gerät oder dessen Umfeld zur Folge haben.

**Diese Sicherheitshinweise sind aufzubewahren!**

### 1. Allgemein

Keine defekten Geräte oder Geräte mit defektem oder beschädigtem Gehäuse oder fehlenden Abdeckungen (z. B. Blindverschraubungen für Kabeleinführungen) verwenden. Anderenfalls besteht die Gefahr von schweren oder tödlichen Verletzungen durch elektrischen Schlag oder durch das Bersten elektrischer Bauteile, wie z. B. leistungsstarker Elektrolytkondensatoren.

Bei unzulässigem Entfernen der erforderlichen Abdeckung, bei unsachgemäßem Einsatz, bei falscher Installation oder Bedienung, besteht die Gefahr von schweren Personen- oder Sachschäden.

Während des Betriebes können die Geräte ihrer Schutzart entsprechend spannungsführende, blanke, gegebenenfalls auch bewegliche oder rotierende Teile, sowie heiße Oberflächen besitzen.

Das Gerät wird mit gefährlicher Spannung betrieben. An allen Anschlussklemmen (u.a. Netzeingang, Motoranschluss), an Zuleitungen, Kontaktleisten und Leiterkarten kann gefährliche Spannung anliegen, selbst wenn das Gerät außer Betrieb ist oder der Motor nicht dreht (z. B. durch Elektroniksperr, blockierten Antrieb oder Kurzschluss an den Ausgangsklemmen).

Das Gerät ist nicht mit einem Netzhauptschalter ausgestattet und steht somit, wenn es an Netzspannung angeschlossen ist, immer unter Spannung. An einem angeschlossenen, stillstehenden Motor kann daher auch Spannung anstehen.

Auch bei netzseitig spannungsfrei geschaltetem Antrieb kann sich ein angeschlossener Motor drehen und möglicher Weise eine gefährliche Spannung generieren.

Bei Berührung solcher gefährlichen Spannungen besteht die Gefahr eines elektrischen Schlages der zu schweren oder tödlichen Personenschäden führen kann.

Das Gerät und ggf. vorhandene Leistungssteckverbinder dürfen nicht unter Spannung abgezogen werden! Nichtbeachtung kann die Bildung eines Lichtbogens verursachen, der neben einem entsprechenden Verletzungsrisiko auch das Risiko von Beschädigungen bzw. der Zerstörung des Gerätes zur Folge haben kann.

Das Verlöschen der Status-LED und anderer Anzeigeelemente ist kein sicherer Indikator dafür, dass das Gerät vom Netz getrennt und spannungslos ist.

Der Kühlkörper und alle anderen metallischen Teile können sich auf Temperaturen größer 70°C aufwärmen.

Eine Berührung solcher Teile kann lokale Verbrennung an den betreffenden Körperteilen zur Folge haben (Abkühlzeiten und Abstand zu benachbarten Bauteilen einhalten).

Alle Arbeiten am Gerät, z. B. zum Transport, zur Installation und Inbetriebnahme sowie zur Instandhaltung sind von qualifiziertem Fachpersonal auszuführen (IEC 364 bzw. CENELEC HD 384 oder DIN VDE 0100 und IEC 664 oder DIN VDE 0110 und nationale Unfallverhütungsvorschriften beachten). Insbesondere sind sowohl die allgemeinen und regionalen Montage- und Sicherheitsvorschriften für Arbeiten an Niederspannungsanlagen (z.B. VDE), als auch die den fachgerechten Einsatz von Werkzeugen und die Benutzung persönlicher Schutzausrüstung betreffenden Vorschriften zu beachten.

Bei sämtlichen Arbeiten am Gerät ist darauf zu achten, dass keine Fremdkörper, lose Teile, Feuchtigkeit oder Staub in das Gerät gelangen bzw. im Gerät verbleiben (Kurzschluss- Brand- und Korrosionsgefahr).

Unter bestimmten Einstellbedingungen kann das Gerät bzw. ein an ihm angeschlossener Motor nach dem netzseitigen Einschalten automatisch anlaufen. Eine damit angetriebene Maschine (Presse / Kettenzug / Walze / Ventilator etc.) kann so einen unerwarteten Bewegungsvorgang einleiten. In deren Folge sind verschiedenste Verletzungen auch an Dritten möglich.

Vor dem Netzeinschalten den Gefahrenbereich durch Warnung und Entfernung aller Personen aus dem Gefahrenbereich sichern!

Weitere Informationen sind der Dokumentation zu entnehmen.

### *Auslösung eines Leistungsschalters*

Ist das Gerät durch einen Leistungsschalter abgesichert und hat dieser ausgelöst, so ist dies ein Hinweis darauf, dass ein Fehlerstrom unterbrochen wurde. Eine Komponente (z. B. Gerät, Kabel, Steckverbinder) in diesem Stromkreis hat möglicherweise eine Überlastung (z. B. Kurzschluss, Erdschluss) verursacht.

Ein direktes Zurücksetzen des Leistungsschalters kann dazu führen, dass nachfolgend der Leistungsschalter nicht auslöst, die Fehlerursache aber weiterhin besteht. In der Folge kann ein Strom, der in die Fehlerstelle fließt, zu lokaler Überhitzung führen und umgebendes Material entzünden.

Daher sind nach jedem Auslösen eines Leistungsschalters alle in diesem Stromkreis befindlichen stromführenden Komponenten visuell auf Defekte und Überschlagespuren zu untersuchen. Prüfen Sie auch alle Anschlüsse an den Anschlussklemmen des Gerätes.

Bei fehlendem Befund oder nach Austausch der defekten Komponenten schalten Sie die Stromversorgung durch Zurücksetzen des Leistungsschalters ein. Beobachten Sie die Komponenten sorgfältig und mit sicherem, räumlichem Abstand. Sobald Sie ein Fehlverhalten wahrnehmen, (z.B. Rauch, Wärme oder untypische Geruchsbildung) oder eine erneute Störung auftritt bzw. am Gerät keine Status-LED leuchtet, schalten Sie den Leistungsschalter sofort aus und trennen Sie die defekte Komponente vom Netz. Ersetzen Sie die defekte Komponente.

## 2. Qualifiziertes Fachpersonal

Qualifiziertes Fachpersonal im Sinne dieser grundsätzlichen Sicherheitshinweise sind Personen, die mit Aufstellung, Montage, Inbetriebsetzung und Betrieb des Produkts vertraut sind und über die ihrer Tätigkeit entsprechenden Qualifikationen verfügen.

Ferner darf das Gerät bzw. das damit in Zusammenhang stehende Zubehör nur von qualifizierten Elektrofachkräften installiert und in Betrieb genommen werden. Eine Elektrofachkraft ist eine Person, die aufgrund ihrer fachlichen Ausbildung und Erfahrung ausreichende Kenntnisse besitzt hinsichtlich

- des Einschaltens, Abschaltens, Freischaltens, Erdens und Kennzeichnens von Stromkreisen und Geräten,
- der ordnungsgemäßen Wartung und Anwendung von Schutzeinrichtungen entsprechend festgelegter Sicherheitsstandards.

## 3. Bestimmungsgemäße Verwendung – allgemein

Die Motorstarter sind Geräte für industrielle und gewerbliche Anlagen zum Betreiben von Drehstrom-Asynchronmotoren mit Kurzschlussläufer.

Die Geräte sind Komponenten, die zum Einbau in elektrische Anlagen oder Maschinen bestimmt sind.

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

Die Geräte dürfen nur Sicherheitsfunktionen übernehmen, die beschrieben und ausdrücklich zugelassen sind.

CE- gekennzeichnete Geräte erfüllen die Anforderungen der Niederspannungsrichtlinie 2014/35/EU. Es werden die in der Konformitätserklärung genannten harmonisierten Normen für die Geräte angewendet.

#### **a. Ergänzung: Bestimmungsgemäße Verwendung innerhalb der Europäischen Union**

Bei Einbau in Maschinen ist die Inbetriebnahme der Geräte (d. h. die Aufnahme des bestimmungsgemäßen Betriebs) solange untersagt, bis festgestellt wurde, dass die Maschine den Bestimmungen der EG-Richtlinie 2006/42/EG (Maschinenrichtlinie) entspricht; EN 60204-1 ist zu beachten.

Die Inbetriebnahme (d.h. die Aufnahme des bestimmungsgemäßen Betriebs) ist nur bei Einhaltung der EMV-Richtlinie 2014/30/EU erlaubt.

#### **b. Ergänzung: Bestimmungsgemäße Verwendung außerhalb der Europäischen Union**

Für den Einbau und die Inbetriebnahme des Geräts sind die örtlichen Bestimmungen des Betreibers am Betriebsort einzuhalten (vergleiche auch „a) Ergänzung: Bestimmungsgemäße Verwendung innerhalb der Europäischen Union“).

### **4. Keine Veränderungen vornehmen**

Unbefugte Veränderungen sowie die Verwendung von Ersatzteilen und Zusatzeinrichtungen, die nicht von NORD verkauft oder empfohlen werden, können Brände, elektrische Schläge und Verletzungen verursachen.

Verändern Sie nicht die originale Beschichtung / Lackierung bzw. tragen Sie keine zusätzlichen Beschichtungen / Lackierungen auf.

Nehmen Sie keine baulichen Veränderungen am Produkt vor.

### **5. Lebensphasen**

#### *Transport, Einlagerung*

Die Hinweise aus dem Handbuch für Transport, Lagerung und sachgemäße Handhabung sind zu beachten.

Die zulässigen mechanischen und klimatischen Umweltbedingungen (siehe Technische Daten im Handbuch des Gerätes) sind einzuhalten.

Bei Bedarf sind geeignete, ausreichend bemessene Transportmittel (z. B. Hebezeuge, Seilführungen) zu verwenden.

#### *Aufstellung und Montage*

Die Aufstellung und Kühlung des Gerätes muss entsprechend den Vorschriften der zugehörigen Dokumentation erfolgen. Die zulässigen mechanischen und klimatischen Umweltbedingungen (siehe Technische Daten im Handbuch des Gerätes) sind einzuhalten.

Das Gerät ist vor unzulässiger Beanspruchung zu schützen. Insbesondere dürfen keine Bauelemente verbogen und/oder Isolationsabstände verändert werden. Die Berührung elektronischer Bauelemente und Kontakte ist zu vermeiden.

Das Gerät und dessen Optionsbaugruppen enthalten elektrostatisch gefährdete Bauelemente, die leicht durch unsachgemäße Behandlung beschädigt werden können. Elektrische Komponenten dürfen nicht mechanisch beschädigt oder zerstört werden.

#### *Elektrischer Anschluss*

Stellen Sie sicher, dass das Gerät und der Motor für die richtige Anschlussspannung spezifiziert sind.

Installations- Wartungs- und Instandhaltungsarbeiten nur bei spannungsfrei geschaltetem Gerät durchführen und eine Wartezeit von mindestens 5 Minuten nach dem netzseitigen Abschalten beachten! (Am Gerät kann nach dem netzseitigen Abschalten wegen möglicherweise aufgeladener Kondensatoren mehr als 5 Minuten gefährliche Spannung anliegen). Vor Beginn der Arbeiten ist durch

eine Messung unbedingt die Spannungsfreiheit an allen Kontakten der Leistungssteckverbinder bzw. der Anschlussklemmen festzustellen.

Die elektrische Installation ist nach den einschlägigen Vorschriften durchzuführen (z. B. Leitungsquerschnitte, Absicherungen, Schutzleiteranbindung). Darüberhinausgehende Hinweise sind in der Dokumentation / Handbuch zum Gerät enthalten.

Hinweise für die EMV-gerechte Installation, wie Schirmung, Erdung, Anordnung von Filtern und Verlegung der Leitungen befinden sich in der Dokumentation des Geräts sowie in der Technischen Information [TI 80-0011](#). Diese Hinweise sind auch bei CE-gekennzeichneten Geräten stets zu beachten. Die Einhaltung der durch die EMV-Gesetzgebung geforderten Grenzwerte liegt in der Verantwortung des Herstellers der Anlage oder Maschine.

Eine ungenügende Erdung kann im Fehlerfall bei Berührung des Geräts zu einem elektrischen Schlag mit möglicherweise tödlichen Folgen führen.

Das Gerät darf nur mit wirksamen Erdungsverbindungen betrieben werden, die den örtlichen Vorschriften für große Ableitströme ( $> 3,5 \text{ mA}$ ) entsprechen. Detaillierte Informationen zu den Anschluss- und Betriebsbedingungen entnehmen Sie bitte der Technischen Information [TI 80-0019](#).

Die Spannungsversorgung des Geräts kann dieses direkt oder indirekt in Betrieb setzen. Die Berührung elektrisch leitender Teile kann zu einem elektrischen Schlag mit möglicherweise tödlichen Folgen führen.

Alle Leistungsanschlüsse (z. B. Spannungsversorgung) immer allpolig trennen.

### *Einrichtung, Fehlersuche und Inbetriebnahme*

Bei Arbeiten an unter Spannung stehenden Geräten sind die geltenden nationalen Unfallverhütungsvorschriften zu beachten.

Die Spannungsversorgung des Gerätes kann dieses direkt oder indirekt in Betrieb setzen. Bei Berührung elektrisch leitender Teile kann es zu einem elektrischen Schlag mit möglicherweise tödlichen Folgen kommen.

Die Parametrierung und Konfiguration der Geräte sind so zu wählen, dass hieraus keine Gefahren entstehen.

### *Betrieb*

Anlagen, in die die Geräte eingebaut sind, müssen ggf. mit zusätzlichen Überwachungs- und Schutzeinrichtungen gemäß den jeweils gültigen Sicherheitsbestimmungen (z. B. Gesetz über technische Arbeitsmittel, Unfallverhütungsvorschriften usw.) ausgerüstet werden.

Während des Betriebes sind alle Abdeckungen geschlossen zu halten.

### *Wartung, Instandhaltung und Außerbetriebnahme*

Installations- Wartungs- und Instandhaltungsarbeiten nur bei spannungsfrei geschaltetem Gerät durchführen und eine Wartezeit von mindestens 5 Minuten nach dem netzseitigen Abschalten beachten! (Am Gerät kann nach dem netzseitigen Abschalten wegen möglicherweise aufgeladener Kondensatoren mehr als 5 Minuten gefährliche Spannung anliegen). Vor Beginn der Arbeiten ist durch eine Messung unbedingt die Spannungsfreiheit an allen Kontakten der Leistungssteckverbinder bzw. der Anschlussklemmen festzustellen.

### *Entsorgung*

Das Produkt und auch Teile des Produktes, sowie dessen Zubehör gehören nicht in den Hausmüll. Am Ende des Produktlebens ist dieses fachgerecht und entsprechend den örtlichen Bestimmungen für industrielle Abfälle zu entsorgen. Insbesondere sei darauf hingewiesen, dass es sich bei diesem Produkt um ein Gerät mit integrierter Halbleitertechnik (Leiterkarten / Platinen und verschiedenen elektronischen Bauelementen, ggf. auch leistungsstarker Elektrolytkondensatoren) handelt. Bei nicht fachgerechter Entsorgung besteht die Gefahr der Bildung giftiger Gase, die zur Kontamination der Umwelt und zu

mittelbaren oder unmittelbaren Verletzungen (z.B. Verätzungen) führen kann. Bei leistungsstarken Elektrolytkondensatoren ist auch eine Explosion mit entsprechendem Verletzungsrisiko möglich.

## 6. Explosionsgefährdete Umgebung (ATEX, EAC Ex)

Für den Betrieb oder Montagearbeiten in explosionsgefährdeter Umgebung (ATEX, EAC Ex) muss das Gerät zugelassen sein und es sind die entsprechenden Anforderungen und Hinweise aus dem Handbuch des Gerätes zwingend einzuhalten.

Nichtbeachtung kann zur Zündung einer explosiven Atmosphäre und zu tödlichen Verletzungen führen.

- Es dürfen nur Personen mit den hier beschriebenen Geräten (einschließlich der Motoren / Getriebemotoren, eventuellem Zubehör und sämtlicher Anschlusstechnik) hantieren, die für jegliche Montage-, Service-, Inbetriebnahme- und Betriebstätigkeiten im Zusammenhang mit explosionsgefährdeten Umgebungen qualifiziert, d. h. geschult und berechtigt sind.
- Explosionsfähige Staubkonzentrationen können bei Zündung durch heiße oder funkenbildende Gegenstände Explosionen verursachen, die schwere bis tödliche Verletzungen von Personen sowie erhebliche Sachschäden zur Folge haben.
- Der Antrieb muss die Vorgaben aus dem „**Projektierungsleitfaden zur Betriebs- und Montageanleitung B1091**“ [B1091-1](#) einhalten.
- Es dürfen nur Originalteile, die für das Gerät freigegeben und für den Betrieb in explosionsgefährdeter Umgebung - ATEX Zone 22 3D, EAC Ex zugelassen sind verwendet werden.
- **Reparaturen dürfen nur von Getriebebau NORD GmbH und Co. KG durchgeführt werden.**

## 1.5 Warn- und Gefahrenhinweise

Unter bestimmten Bedingungen können im Zusammenhang mit dem Gerät gefährliche Situationen auftreten. Um Sie explizit auf eine möglicherweise gefährliche Situation aufmerksam zu machen, sind sowohl am Produkt als auch in der dazu gehörigen Dokumentation eindeutige Warn- und Gefahrenhinweise an geeigneter Stelle zu finden.

### 1.5.1 Warn- und Gefahrenhinweise am Produkt

Folgende Warn- und Gefahrenhinweise werden am Produkt verwendet.

Symbol	Ergänzung zum Symbol <sup>1)</sup>	Bedeutung
	DANGER Device is alive > 5min after removing mains voltage	<b>⚠ Gefahr</b> <b>Elektrischer Schlag</b>  Das Gerät enthält leistungsstarke Kondensatoren. Dadurch kann es auch noch mehr als 5 Minuten nach dem Trennen von der Hauptstromversorgung gefährliche Spannung führen.  Vor Beginn der Arbeiten an dem Gerät ist Spannungsfreiheit durch geeignete Messinstrumente an allen leistungsführenden Kontakten festzustellen.
		Zur Vermeidung von Gefährdungen ist zwingend das Handbuch zu lesen!
		<b>⚠ VORSICHT</b> <b>Heiße Oberflächen</b>  Der Kühlkörper und alle anderen metallischen Teile sowie Oberflächen von Steckverbindern können sich auf Temperaturen größer 70°C aufwärmen. <ul style="list-style-type: none"> <li>• Verletzungsgefahr durch lokale Verbrennungen an berührenden Körperteilen</li> <li>• Beschädigungen benachbarter Gegenstände durch Hitze</li> </ul> Ausreichende Abkühlzeit vor der Arbeit am Gerät abwarten. Oberflächentemperatur mit geeigneten Messmitteln überprüfen. Ausreichenden Abstand zu benachbarten Bauteilen einhalten bzw. Berührungsschutz vorzusehen.
		<b>⚠ ACHTUNG</b> <b>ESD</b>  Das Gerät enthält elektrostatisch gefährdete Bauelemente, die durch unsachgemäße Behandlung beschädigt werden können.  Jegliche Berührung (indirekt durch Werkzeuge u. Ä. oder direkt) von Leiterkarten / Platinen und deren Bauelemente vermeiden.

1) Texte sind in englischer Sprache verfasst.

**Tabelle 3: Warn- und Gefahrenhinweise am Produkt**

### 1.5.2 Warn- und Gefahrenhinweise im Dokument

Die Warn- und Gefahrenhinweise in diesem Dokument stehen am Beginn des Kapitels, in dem die darin beschriebenen Handlungsanweisungen zu entsprechenden Gefährdungen führen können.

Entsprechend des bestehenden Risikos sowie der Wahrscheinlichkeit und der Schwere einer daraus resultierenden Verletzung sind die Warn- und Gefahrenhinweise wie folgt klassifiziert.

 <b>GEFAHR</b>	Kennzeichnet eine unmittelbar drohende Gefahr, die zum Tod bzw. zu schwersten Verletzungen führt.
 <b>WARNUNG</b>	Kennzeichnet eine möglicherweise gefährliche Situation, die zum Tod bzw. zu schwersten Verletzungen führen kann.
 <b>VORSICHT</b>	Kennzeichnet eine möglicherweise gefährliche Situation, die zu leichten bzw. geringfügigen Verletzungen führen kann.
<b>ACHTUNG</b>	Kennzeichnet eine möglicherweise schädliche Situation, die zu Schäden am Produkt oder der Umgebung führen kann.

## 1.6 Normen und Zulassungen

Alle Geräte der gesamten Baureihe entsprechen nachfolgend aufgelisteten Normen und Richtlinien.

Zulassung	Richtlinie	Angewandte Normen	Zertifikate	Kennzeichen
CE (Europäische Union)	Niederspannung 2014/35/EU	EN 60947-1 EN 60529 EN 60947-4-2 EN 63000	C310800	
	EMV 2014/30/EU			
	RoHS 2011/65/EU			
	Delegierte Richtlinie (EU) 2015/863			
UL (USA)		UL 60947-1 UL 60947-4-2	E365221	
CSA (Kanada)		C22.2 No.UL 60947-1-13 C22.2 No.UL 60947-4-2-14	E365221	
RCM (Australien)	F2018L00028	EN 60947-1 EN 60947-4-2	133520966	
EAC (Eurasien)	TR CU 004/2011, TR CU 020/2011	IEC 60947-1 IEC 60947-4-2	EAЭC N RU Д-DE.HB27.B.02732/20	
UkrSEPRO (Ukraine)		EN 60947-1 EN 60529 EN 60947-4-2 EN 63000 EN 60947-1 EN 60947-4 EN 61558-1 EN 50581	C311900	
UKCA (United Kingdom)		EN 60947-1 EN 60529 EN 60947-4-2 EN 63000 EN 61800-9-1 EN 61800-9-2	C350800	

**Tabelle 4: Normen und Zulassungen**

Geräte, die für den Einsatz in explosionsgefährdeter Umgebung konfiguriert und zugelassen sind ( Abschnitt 2.4 "Betrieb in explosionsgefährdeter Umgebung"), entsprechen nachfolgenden Richtlinien bzw. Normen.

Zulassung	Richtlinie	Angewandte Normen	Zertifikate	Kennzeichen
ATEX (Europäische Union)	ATEX 2014/34/EU	EN 60079-0	C432810	
	EMV 2014/30/EU	EN 60079-31 EN 61800-5-1		
	RoHS 2011/65/EU	EN 60529 EN 61800-3		
	Ökodesign 2009/125/EG	EN 63000 EN 61800-9-1		
	Verordnung (EU) Ökodesign 2019/1781	EN 61800-9-2		

**Tabelle 5: Normen und Zulassungen explosionsgefährdete Umgebung**

### 1.6.1 UL und CSA Zulassung

#### File No. E365221

Die Zuordnung der nach United States Standards durch die UL freigegebenen Schutzeinrichtungen für die in diesem Handbuch beschriebenen Geräte ist nachfolgend im Wesentlichen mit originalem Wortlaut aufgelistet. Die Zuordnung der im Einzelnen relevanten Sicherungen bzw. Leistungsschalter finden Sie in diesem Handbuch in der Rubrik „Elektrische Daten“.

Alle Geräte beinhalten einen Motorüberlastschutz.

7.2 "Elektrische Daten"

---

#### **Information**

##### **Gruppenabsicherung**

Die Geräte können als Gruppe über eine gemeinsame Sicherung abgesichert werden (Details nachfolgend). Beachten Sie dabei die Einhaltung der Summenströme und die Verwendung der korrekten Kabel und Kabelquerschnitte. Bei motornaher Montage des Gerätes/ der Geräte trifft dies auch auf die Motorkabel zu.

---

#### **Bedingungen UL / CSA gemäß Report**

---

#### **Information**

---

“Use 60/75°C copper field wiring conductors.”

„These products are intended for use in a pollution degree 2 environment“

“The device has to be mounted according to the manufacturer instructions.”

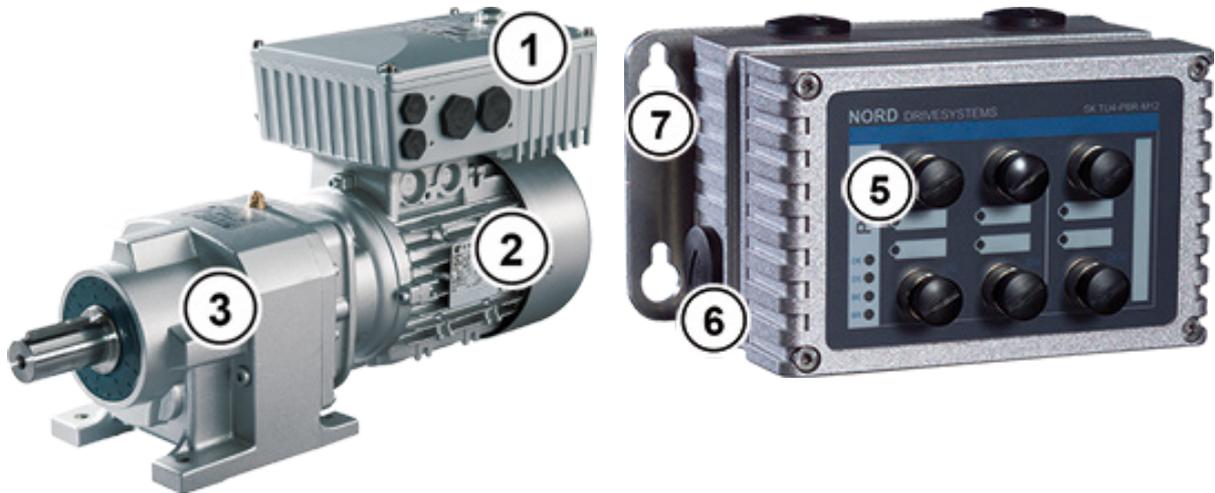
---

Size	valid	description
1 - 2	generally valid	<p>“Suitable For Use On A Circuit Capable Of Delivering Not More Than 100 000 rms Symmetrical Amperes, 500 Volts Maximum” “When Protected by class RK5 Fuses or faster, rated _____ Amperes, and 500 Volts”, as listed in <sup>1)</sup>.</p> <p>“Suitable For Use On A Circuit Capable Of Delivering Not More Than 100 000 rms Symmetrical Amperes, 500 Volts Maximum” “When Protected by High-Interrupting Capacity, Current Limiting Class CC, G, J, L, R, T, etc., as listed in <sup>1)</sup>.</p> <p>“Suitable For Use On A Circuit Capable Of Delivering Not More Than 65 000 rms Symmetrical Amperes, 480 Volt maximum”,            “When Protected by Circuit Breaker (inverse time trip type) in accordance with UL 489, rated _____ Amperes, and 480 Volts”, as listed in <sup>1)</sup>, Rated short circuit current min. 65 kA</p> <p>“Suitable For Use On A Circuit Capable Of Delivering Not More Than 100 000 rms Symmetrical Amperes, 500 Volts Max., When Protected by internal device SK CU4-FUSE”</p>
	<b>Motor group installation (Group fusing):</b>	<p>“Suitable for motor group installation on a circuit capable of delivering not more than 100 000 rms symmetrical amperes, 500 V max” “When Protected by class RK5 Fuses or faster, rated 30_Ampere and 500 Volts.”</p> <p>“Suitable for motor group installation on a circuit capable of delivering not more than 100 000 rms symmetrical amperes, 500 V max” “When Protected by High-Interrupting Capacity, Current Limiting Class CC, G, J, L, R, T, etc. Fuses rated 30 Amperes”</p> <p>“Suitable for motor group installation on a circuit capable of delivering not more than 65 000 rms symmetrical amperes, 480 V max” “When Protected by Circuit Breaker (inverse time trip type) in accordance with UL 489, rated 30 Amperes and 500 Volts, 480 V min”</p>
	<b>differing data CSA:</b>	None differing data → equal to UL

1) (7.2)

## 1.7 Typenschlüssel / Nomenklatur

Für die einzelnen Baugruppen und Geräte wurden eindeutige Typenschlüssel definiert aus denen im Einzelnen Angaben zum Gerätetyp, dessen elektrische Daten, Schutzgrad, Befestigungsvariante und Sonderausführungen hervorgehen. Es wird in folgende Gruppen unterschieden:



1	Motorstarter
2	Motor
3	Getriebe

5	Optionsmodul
6	Anschlusseinheit
7	Wandmontagekit

### 1.7.1 Typenschild

Dem Typenschild sind alle für das Gerät relevanten Informationen, u.a. Informationen zur Geräteidentifikation, zu entnehmen.



#### Legende

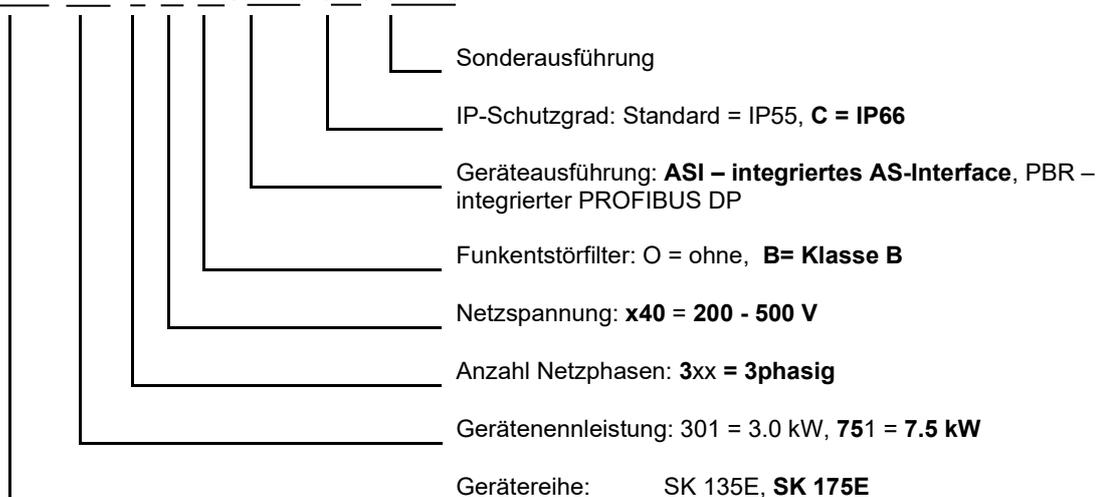
<b>Type:</b>	Typ / Bezeichnung
<b>Part-No:</b>	Materialnummer
<b>ID:</b>	Identnummer Gerät

<b>FW:</b>	Firmwarestand (x.x Rx)
<b>HW:</b>	Hardwarestand (xxx)
<b>Input:</b>	Netzspannung
<b>Input Current:</b>	Eingangsstrom
<b>Output:</b>	Ausgangsspannung
<b>Output Current:</b>	Ausgangsstrom
<b>Output Power:</b>	Ausgangsleistung
<b>Protection:</b>	Schutzklasse
<b>Temp. Range</b>	Temperaturbereich

Abbildung 3: Typenschild

## 1.7.2 Typenschlüssel Motorstarter

SK 175E-751-340-B (-ASI) (-C) (-xxx)

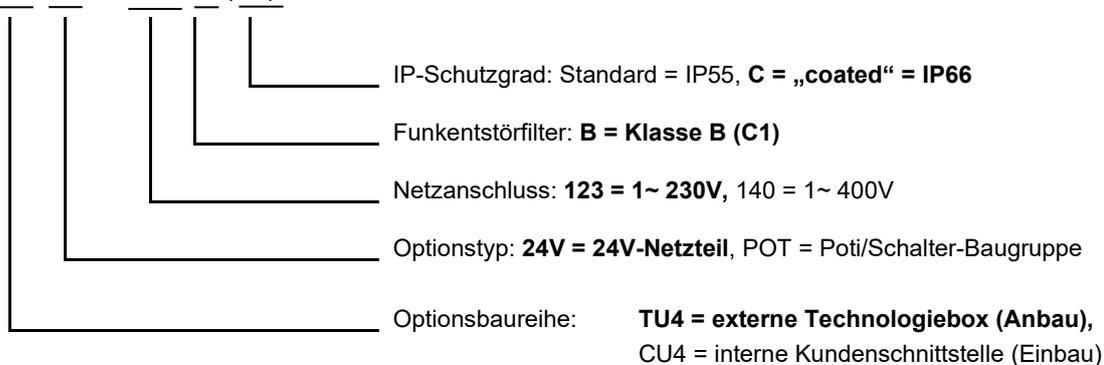


(...) Optionen, nur aufgeführt, wenn benötigt.

## 1.7.3 Typenschlüssel Optionsbaugruppen

Für Netzteil- oder Potentiometer-Baugruppen „PotiBox“

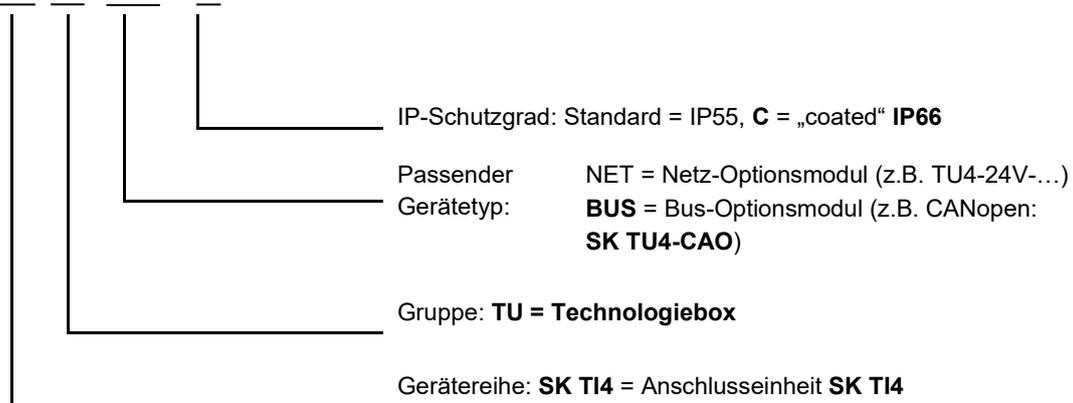
SK TU4-24V-123-B (-C)



(...) Optionen, nur aufgeführt, wenn benötigt

### 1.7.4 Typenschlüssel Anschlusseinheit für Technologiebox

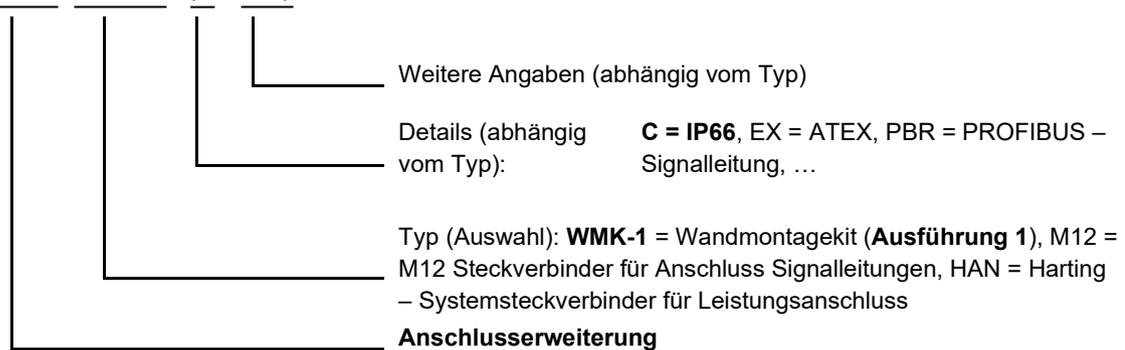
#### SK TI4-TU-BUS (-C)



(...) Optionen, nur aufgeführt, wenn benötigt

### 1.7.5 Typenschlüssel Anschlussweiterungen

#### SK TIE4-WMK-1 (-C- ...)



### 1.8 Leistung- Baugrößen- Zuordnung

Baugröße <sup>1)</sup>	Netz- / Leistungszuordnung	
	3~ 200 – 240 V	3~ 380 – 500 V
BG 1	0,12 ... 1,5 kW	0,25 ... 3,0 kW
BG 2	2,2 ... 4,0 kW	4,0 ... 7,5 kW

1) Die genannten Baugrößen unterscheiden sich bezüglich der Hüllmaße nicht voneinander. Der Unterschied beschränkt sich auf die Ausführung der Öffnung für die Klemmenkastenmontage an einem Motor.

## 1.9 Ausführung in der Schutzart IP55, IP66

Der SK 1x5E ist in IP55 (Standard) oder IP66 (Option) lieferbar. Die Zusatzbaugruppen sind in den Schutzarten IP55 (Standard) oder IP66 (Option) lieferbar.

Eine vom Standard abweichende Schutzart (IP66) muss im Auftragsfall bei der Bestellung immer mit angegeben werden!

In den genannten Schutzarten bestehen keine Einschränkungen oder Unterschiede im Funktionsumfang. Zur Unterscheidung der Schutzarten wird die Typenbezeichnung entsprechend erweitert.

z.B. SK 1x5E-221-340-A-C



### Information

### Kabelführung

Bei allen Ausführungen ist unbedingt darauf zu achten, dass die Kabel und die Kabelverschraubungen mindestens dem Schutzgrad des Gerätes und den Anbauvorschriften entsprechen und mit Sorgsamkeit aufeinander abgestimmt werden. Die Kabel sind so einzuführen, dass das Wasser vom Gerät weggeleitet wird (ggf. Schlaufen legen). Nur so ist sichergestellt, dass der gewünschte Schutzgrad dauerhaft eingehalten wird.

#### IP55-Ausführung:

Die IP55-Ausführung ist grundsätzlich die **Standard**-Variante. In dieser Ausführung sind die beiden Installationsarten *motormontiert* (auf dem Motor aufgesetzt) oder *motornah* (auf dem Wandhalter aufgesetzt) verfügbar. Des Weiteren sind für diese Ausführung alle Anschlusseinheiten, Technologieboxen und Kundenschnittstellen verfügbar.

#### IP66-Ausführung:

Die IP66-Ausführung ist eine modifizierte **Option** der IP55-Ausführung. Auch bei dieser Ausführung sind beide Installationsarten (*motorintegriert*, *motornah*) verfügbar. Die in der IP66-Ausführung verfügbaren Baugruppen (Anschlusseinheiten, Technologieboxen und Kundenschnittstellen) haben dieselben Funktionalitäten wie die entsprechenden Module der IP55-Ausführung.



### Information

### IP66 Sondermaßnahmen

Die Baugruppen in der IP66-Ausführung erhalten im Typenschlüssel ein zusätzliches „-C“ und werden mit folgenden Sondermaßnahmen modifiziert:

- imprägnierte Leiterplatten,
- Pulverbeschichtung RAL 9006 (Weißaluminium) für Gehäuse,
- geänderte Blindverschraubungen (UV- beständig),
- Membranventil, für den Druckausgleich bei Temperaturänderung,
- Unterdruckprüfung.
  - Für die Unterdruckprüfung wird eine freie M12-Verschraubung benötigt. Nach erfolgter Prüfung wird hier das Membranventil eingesetzt. Diese Verschraubung steht anschließend nicht mehr zur Kabeleinführung zur Verfügung.

Für den Fall, dass das Gerät nachträglich montiert werden soll, d.h. die Antriebseinheit nicht komplett aus dem Hause NORD bezogen wird, wird das Membranventil im Beipackbeutel mitgeliefert. Die Montage des Ventils ist dann vor Ort vom Anlagenerrichter fachgerecht durchzuführen (**Hinweis:** das Ventil ist an einem möglichst hohen Platz einzubauen, um den Kontakt mit Staunässe (Bsp.: stehende Nässe durch Kondensation) zu vermeiden).

**i Information**

---

**Membranventil**

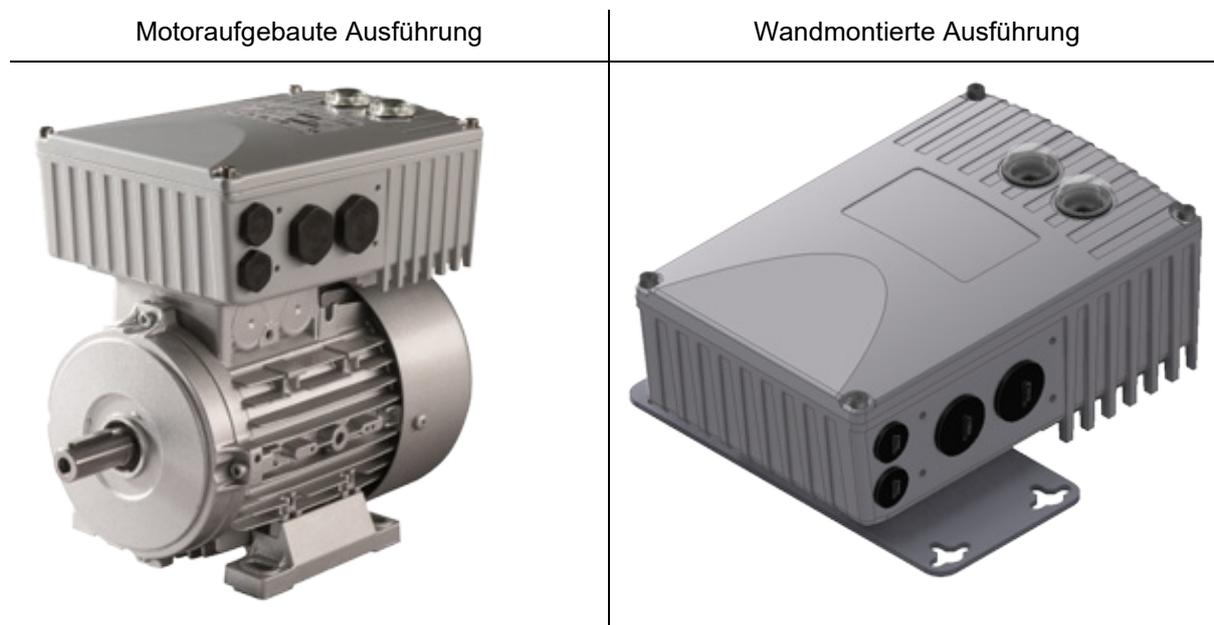
Das Membranventil (Beipackbeutel der IP66-Variante der Anschlusseinheit vom Frequenzumrichter) gewährleistet den Ausgleich von Druckunterschieden zwischen dem Inneren des Frequenzumrichters und dessen Umgebung und verhindert gleichzeitig den Eintritt von Feuchtigkeit. Bei der Montage in eine M12 Verschraubung der Anschlusseinheit des Umrichters ist darauf zu achten, dass das Membranventil nicht mit Staunässe in Berührung kommt.

---

## 2 Montage und Installation

### 2.1 Montage SK 1x5E

Die Geräte werden entsprechend ihrer Leistung in verschiedenen Baugrößen geliefert. Sie können auf dem Klemmenkasten eines Motors oder in dessen unmittelbarer Umgebung montiert werden.



Das Gerät ist bei Lieferung eines Gesamtantriebes (Getriebe + Motor + SK 1x5E) immer komplett montiert und geprüft.

#### **i** Information

#### Geräteausführung IP6x

Die Montage eines IP6x-konformen Gerätes ist lediglich im Hause NORD vorzunehmen, da entsprechende Sondermaßnahmen durchgeführt werden müssen. Bei vor Ort nachgerüsteten IP6x-Komponenten kann diese Schutzart nicht gewährleistet werden.

Das Gerät beinhaltet bei alleiniger Lieferung folgende Bauteile:

- SK 1x5E
- Schrauben und Kontaktscheiben zur Befestigung am Motorklemmkasten
- Vorkonfektionierte Kabel, für Motor- und Kaltleiteranschluss

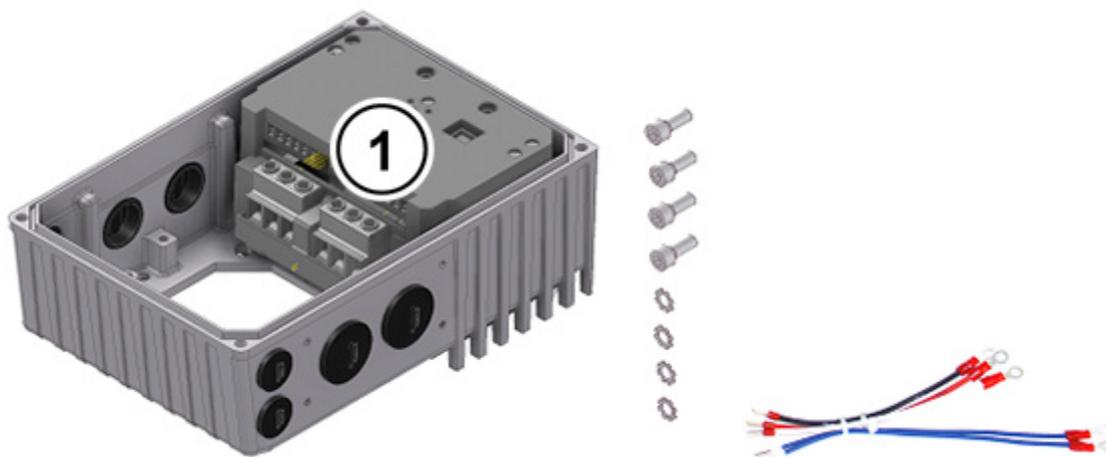
Die Baugrößen der Gerätereihe unterscheiden sich äußerlich lediglich hinsichtlich der Adaptionmöglichkeit zu den passenden Motoren. So ist die Baugröße 1 auf die Motorbaugrößen 80 – 100 und die Baugröße 2 auf die Motorbaugröße 132 abgestimmt. Die äußeren Abmessungen (Hüllmaße) der Geräte sind dabei identisch.

### 2.1.1 Arbeitsgänge für die Motormontage

1. Ggf. den originalen Klemmkasten vom NORD-Motor entfernen, so dass nur Klemmkastenstumpf und Motorklemmstein übrig bleiben.
2. Am Motorklemmstein die Brücken für die richtige Motorschaltung setzen und die vorkonfektionierten Kabel für den Motor- und Kaltleiteranschluss an den entsprechenden Anschlusspunkten des Motors auflegen.
3. Den Gehäusedeckel vom SK 1x5E demontieren. Hierfür sind die 4 Befestigungsschrauben zu lösen und anschließend ist der Gehäusedeckel senkrecht nach oben abzunehmen.



4. Auf den Klemmkastenstumpf des NORD-Motors das Gehäuse des SK 1x5E mit den vorhandenen Schrauben und der Dichtung sowie den beiliegenden Zahn- / Kontaktscheiben montieren. Das Gehäuse ist dabei so auszurichten, dass die abgerundete Seite in Richtung A-Lagerschild des Motors zeigt. Mechanische Anpassung mittels „Adapterkit“ (📄 Abschnitt 2.1.1.1 "Anpassung an die Motorbaugröße") vornehmen. Bei Motoren anderer Hersteller ist die Anbaubarkeit generell zu prüfen.  
Ggf. ist die Kunststoffabdeckung (1) für die Elektronik vorsichtig abzunehmen, um die Verschraubung am Klemmkastenstumpf vornehmen zu können. Dabei ist mit besonderer Vorsicht vorzugehen, um offenliegende Platinen nicht zu beschädigen.



5. Elektrische Anschlüsse vornehmen. Für die Kabeleinführung der Anschlussleitung sind dem Kabelquerschnitt entsprechend passende Verschraubungen zu verwenden.
6. Gehäusedeckel wieder aufsetzen. Damit die Schutzart für die das Gerät vorgesehen ist erreicht wird, ist darauf zu achten, dass alle Befestigungsschrauben vom Gehäusedeckel über Kreuz, Schritt für Schritt und mit dem unten in der Tabelle angegebenen Drehmoment angezogen werden.  
Verwendete Kabelverschraubungen müssen mindestens dem Schutzgrad des Gerätes entsprechen.

Baugröße SK 1x5E	Schraubengröße	Anzugsdrehmoment
BG 1	M5 x 25	3,5 Nm ± 20 %
BG 2	M5 x 25	3,5 Nm ± 20 %

#### 2.1.1.1 Anpassung an die Motorbaugröße

Die Klemmkastebefestigungen unterscheiden sich z. T. zwischen den einzelnen Motorbaugrößen. Daher kann es für den Aufbau des Gerätes erforderlich werden, auf Adapter zurückzugreifen.

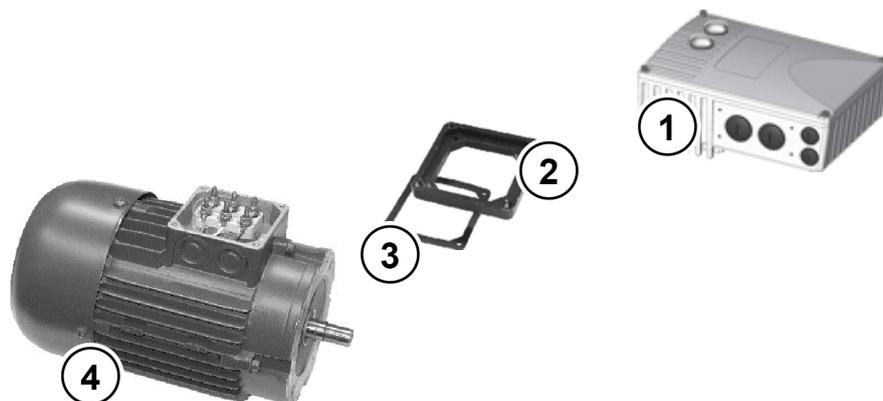
Um den maximalen IPxx Schutzgrad des Gerätes für die gesamte Einheit zu gewährleisten, müssen alle Elemente der Antriebseinheit (z.B. Motor) mindestens dem gleichen Schutzgrad entsprechen.

### **i** Information

### Fremdmotoren

Die Adaptierbarkeit für Motoren anderer Hersteller muss im Einzelfall überprüft werden!

Hinweise zum Umbau eines Antriebes auf das Gerät sind der [BU0320](#) zuzunehmen



- 1 SK 1x5E
- 2 Adapterplatte
- 3 Dichtung
- 4 Motor, Baugröße 71

Abbildung 4: Anpassung Motorgröße Beispiel

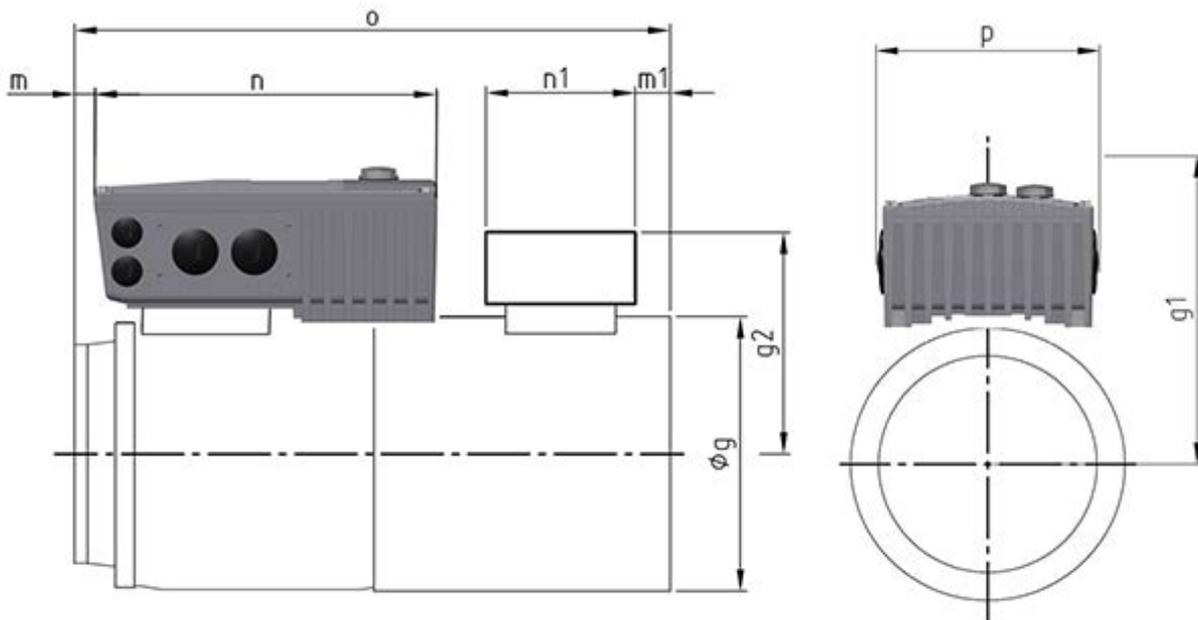
Baugröße NORD - Motoren	Anbau SK 1x5E BG 1	Anbau SK 1x5E BG 2
BG 63 – 71	mit Adapterkit I	nicht möglich
BG 80 – 112	<b>Direktanbau</b>	mit Adapterkit II
BG 132	nicht möglich	<b>Direktanbau</b>

### Übersicht Adapterkit

Adapterkit		Bezeichnung	Bestandteile	Mat. Nr.
Adapterkit I	IP55	SK T14-12-Adapterkit_63-71	Adapterplatte, Klemmkasten- Rahmendichtung und Schrauben	275119050
	IP66	SK T14-12-Adapterkit_63-71-C		275274324
Adapterkit II	IP55	SK T14-3-Adapterkit_80-112	Adapterplatte, Klemmkasten- Rahmendichtung und Schrauben	275274321
	IP66	SK T14-3-Adapterkit_80-112-C		275274325

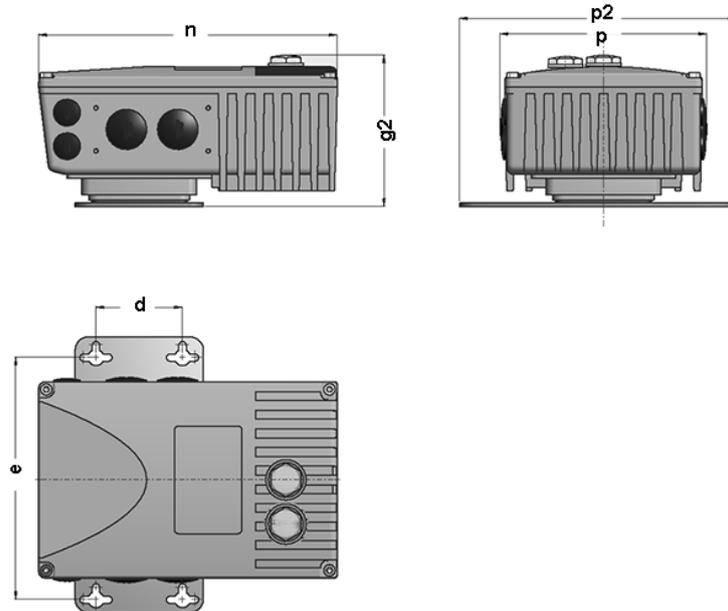
2.1.1.2 Abmessungen SK 1x5E auf Motor montiert

Baugröße		Gehäuseabmessung SK 1x5E / Motor					Gewicht SK 1x5E ohne Motor ca. [kg]
Starter	Motor	Ø g	g 1	n	o	p	
BG 1	BG 71 <sup>1)</sup>	145	177,5	221	214	154	2,1
	BG 80	165	171,5		236		
	BG 90 S / L	183	176,5		251 / 276		
	BG 100	201	185,5		306		
BG 2	BG 80 <sup>2)</sup>	165	193,5	221	236	154	2,1
	BG 90 S / L <sup>2)</sup>	183	198,5		251 / 276		
	BG 100 <sup>2)</sup>	201	209,5		306		
	BG 112 <sup>2)</sup>	228	219,5		326		
	BG 132 S / M	266	216,5		373 / 411		
alle Maße in [mm] 1) inkl. zus. Adapter und Dichtung (18 mm) [275119050] 2) inkl. zus. Adapter und Dichtung (20 mm) [275274321]							



### 2.1.2 Wandmontage

Alternativ zur Motormontage kann das Gerät mit Hilfe eines optionalen Wandmontagekits auch motornah installiert werden.



#### Wandmontagekit SK T14-WMK-... (...1-K, ...2-K)

Dieses Wandmontagekit bietet eine einfache Möglichkeit, das Gerät motornah zu installieren.

Die Ausführungen SK TIE4-WMK-1-K und ...2-K bestehen aus Kunststoff. Sie sind für IP55-Geräte und IP66-Geräte gleichermaßen verwendbar.

In der Wandmontage sind unter Berücksichtigung der elektrischen Daten alle Einbaulagen zulässig.

Bau- größe Gerät	Wandmontagekit	Gehäuseabmessung				Montagemaße			ges. Gewicht ca. [kg]
		g2	n	p	p2	d	e	Ø	
<b>BG 1</b>	SK TIE4-WMK-1-K Mat.-Nr. 275 274 004	113	221	154	205	64	180	5,5	2,2
<b>BG 2</b>	SK TIE4-WMK-2-K Mat. Nr. 275 274 015	115	221	154	235	74	210	5,5	2,5

alle Maße in [mm]

**Wandmontagekit SK TIE4-WMK-... (...1-EX, ...2-EX)**

Diese Wandmontagekits sind für die Verwendung in explosionsgefährdeter Umgebung (☞ Abschnitt 2.4 "Betrieb in explosionsgefährdeter Umgebung ") vorgesehen. Sie bestehen aus Edelstahl und sind für IP55 und IP66 Anwendungen gleichermaßen verwendbar.

Bau- größe Gerät	Wandmontagekit	Gehäuseabmessung				Montagemaße			ges. Gewicht ca. [kg]
		g2	n	p	p2	d	e	Ø	
<b>BG 1</b>	SK TIE4-WMK-1-EX Mat.-Nr. 275 175 053	113	221	154	205	64	180	5,5	2,6
<b>BG 2</b>	SK TIE4-WMK-2-EX Mat. Nr. 275 175 054	115	221	154	235	74	210	5,5	2,9
alle Maße in [mm]									

### 2.2 Montage Optionsbaugruppen

Das Einsetzen oder Entfernen der Module darf nur im spannungsfreien Zustand erfolgen. Die Steckplätze sind nur für die dafür vorgesehenen Module nutzbar.

#### 2.2.1 Optionsplätze am Gerät

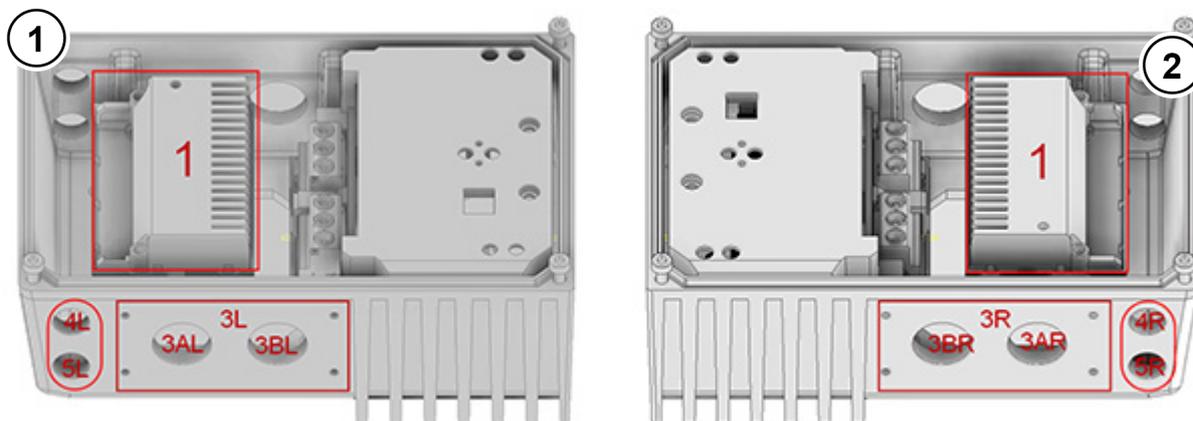
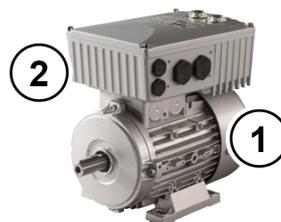


Abbildung 5: Optionsplätze

- 1 Ansicht von links
- 2 Ansicht von rechts



In den obigen Zeichnungen sind die verschiedenen Montageplätze für die Optionsbaugruppen eingezeichnet. Der Optionsplatz 1 wird zum Einbau einer internen Busbaugruppe oder eines internen Netzteiles verwendet. Externe Busbaugruppen oder 24 V DC -Netzteile können an dem Optionsplatz 3L oder 3R angebracht werden. Die Optionsplätze 4 und 5 dienen zum Einbau von M12-Buchsen bzw. Steckern oder auch für die Kabeleinführung. An einem Optionsplatz kann selbstverständlich immer nur eine Option angebracht werden.

Optionsplatz	Lage	Bedeutung	Größe	Bemerkung
1	Intern	Montageplatz für Kundenschnittstellen SK CU4-...		
3*	seitlich	Montageplatz für <ul style="list-style-type: none"> <li>• externer Technologiebox SK TU4-...</li> <li>• Leistungssteckverbinder</li> </ul>		
3 A/B*	seitlich	Kabeldurchführung	M25	Nicht verfügbar, wenn Platz 3 belegt, bzw. SK TU4-... montiert ist.
4 *	seitlich	Kabeldurchführung	M16	Nicht verfügbar, wenn SK TU4-... montiert ist.
5 *				

\* jeweils R und L (rechts- und linksseitig) – bei Motormontage: Blickrichtung vom Lüfterrad zur Motorwelle

## 2.2.2 Montage interne Kundenschnittstelle SK CU4-... (Einbau)



### Information

### Einbauort der Kundenschnittstelle

Eine vom Gerät **abgesetzte Montage** der Kundenschnittstelle SK CU4-... ist nicht vorgesehen. Sie ist ausschließlich innerhalb des Gerätes an der dafür vorgesehenen Position (Optionsplatz 1) zu montieren. Es kann nur eine Kundenschnittstelle pro Gerät montiert werden

Vorkonfektionierte Kabel liegen der Kundenschnittstelle bei.

Der Anschluss erfolgt gemäß Tabelle.



Abb. ähnlich  
Beipackbeutel interne Kundenschnittstelle

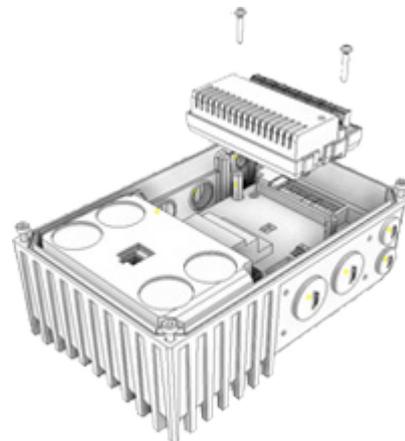
### Zuordnung der Kabelsätze (Beipack zur Kundenschnittstelle)

	Bestimmung	Klemmenbezeichnung		Kabelfarbe
	Spannungsversorgung (24V DC) (zwischen Gerät und Kundenschnittstelle)	44	24V	braun
		40	GND/0V	blau
	Spannungsversorgung (Netz (AC)) (zwischen Versorgungsnetz und Kundenschnittstelle)	L1	L1	braun
		L2	L2	schwarz

Die Montage der Kundenschnittstellen erfolgt innerhalb des Gehäusekastens vom Gerät.

Befestigt wird die Kundenschnittstelle mit zwei mitgelieferten Schrauben.

Es ist nur eine Kundenschnittstelle pro Gerät möglich!



### 2.2.3 Montage externe Technologieboxen SK TU4-... (Anbau)

Die Technologieboxen SK TU4-...(-C) benötigen eine Anschlusseinheit SK TI4-TU-...(-C). Nur so bilden sie eine in sich geschlossene funktionelle Einheit. Diese kann am Gerät angebaut oder mittels optionalem Wandmontagekit SK TIE4-WMK-TU auch unabhängig davon montiert werden. Um einen sicheren Betrieb zu gewährleisten sind Kabellängen von mehr als 20 m zwischen Technologiebox und Gerät zu vermeiden.



#### Information

#### Detailinformation Montage

Eine detaillierte Beschreibung ist im Dokumenten der betreffenden Anschlusseinheit zu finden.

Anschlusseinheit	Dokument
SK TI4-TU-NET	<a href="#">TI 275280100</a>
SK TI4-TU-NET-C	<a href="#">TI 275280600</a>
SK TI4-TU-MSW	<a href="#">TI 275280200</a>
SK TI4-TU-MSW-C	<a href="#">TI 275280700</a>

## 2.3 Elektrischer Anschluss

### **WARNUNG**

#### Elektrischer Schlag

Am Netzeingang und an den Motoranschlussklemmen kann gefährliche Spannung anliegen, selbst wenn das Gerät außer Betrieb ist.

- Vor Beginn der Arbeiten ist die Spannungsfreiheit durch Überprüfung mit geeigneten Messmitteln an allen relevanten Komponenten (Spannungsquelle, Anschlussleitungen, Anschlussklemmen des Gerätes) festzustellen.
- Isoliertes Werkzeug (z. B. Schraubendreher) verwenden.
- Geräte erden.

### **Information**

#### Temperaturfühler und Kaltleiter (TF)

Kaltleiter sind, wie andere Signalleitungen auch, getrennt von Motorleitungen zu verlegen. Anderenfalls bewirken die von der Motorwicklung auf die Leitung eingestreuten Störsignale eine Störung des Gerätes.

Stellen Sie sicher, dass das Gerät und der Motor für die richtige Anschlussspannung spezifiziert sind.

Beachten Sie die Hinweise zur Langzeitlagerung im Kapitel **Fehler! Verweisquelle konnte nicht gefunden werden.** "Fehler! Verweisquelle konnte nicht gefunden werden."

Um die elektrischen Anschlüsse zu erreichen, muss der Gehäusedeckel vom Gerät entfernt werden ( Abschnitt 2.1.1 "Arbeitsgänge für die Motormontage").

Jeweils eine Klemmenebene ist für die Leistungsanschlüsse und eine für die Steueranschlüsse vorgesehen.

Die PE-Anschlüsse (Geräte-Erde) befinden sich an den Leistungsanschlüssen für Motor und Netz, sowie innerhalb des Gussgehäuses am Boden.

Je nach Ausführung des Gerätes ist die Belegung der Klemmenleisten unterschiedlich. Die korrekte Belegung ist der Beschriftung auf der jeweiligen Klemme bzw. dem im Inneren des Gerätes aufgedruckten Klemmenübersichtplan zu entnehmen.

	<b>Anschlussklemmen für</b>
<b>(1)</b>	Netzkabel (X1.1)
<b>(2)</b>	Motorkabel (X2.1)
<b>(3)</b>	Leitungen elektromechanische Bremse (X3)
<b>(4)</b>	Steuerleitungen (X4) (nur SK 175E)
<b>(5)</b>	Steuerleitungen (X5) und Kaltleiter vom Motor
<b>(7)</b>	PE (X1.2 bzw. X2.2)



### 2.3.1 Verdrahtungsrichtlinien

Die Geräte wurden für den Betrieb in industrieller Umgebung entwickelt. In dieser Umgebung können elektromagnetische Störungen auf das Gerät einwirken. Im Allgemeinen gewährleistet eine fachgerechte Installation einen störungsfreien und gefahrlosen Betrieb. Um die Grenzwerte der EMV-Richtlinien einzuhalten, sollten die nachstehenden Hinweise berücksichtigt werden.

1. Stellen Sie sicher, dass alle Geräte, die an einem gemeinsamen Erdungspunkt oder einer Erdungsschiene angeschlossen sind, gut über kurze Erdungsleitungen mit großem Querschnitt geerdet sind. Besonders wichtig ist es, dass jedes an die elektronische Antriebstechnik angeschlossene Steuergerät (z.B. ein Automatisierungsgerät) über eine kurze Leitung mit großem Querschnitt mit demselben Erdungspunkt verbunden ist, wie das Gerät selbst. Es werden flache Leitungen (z.B. Metallbügel) bevorzugt, da sie bei hohen Frequenzen eine geringere Impedanz aufweisen.
2. Der PE-Leiter, des über das Gerät gesteuerten Motors, ist möglichst direkt an den Erdungsanschluss des zugehörigen Gerätes anzuschließen. Das Vorhandensein einer zentralen Erdungsschiene und das Zusammenführen aller Schutzleiter auf diese Schiene gewährleisten in der Regel einen einwandfreien Betrieb.
3. Soweit möglich sind für Steuerkreise geschirmte Leitungen zu verwenden. Dabei sollte der Schirm am Leitungsende sorgfältig abschließen und es ist darauf zu achten, dass die Adern nicht über lange Strecken ungeschirmt verlaufen.  
Der Schirm von Analog-Sollwert-Kabeln sollte nur einseitig am Gerät geerdet werden.
4. Die Steuerleitungen sind von den Lastleitungen möglichst entfernt zu verlegen, unter Verwendung getrennter Leitungskanäle etc. Bei Leitungskreuzungen soll nach Möglichkeit ein Winkel von 90° hergestellt werden.
5. Stellen Sie sicher, dass die Schütze in den Schränken entstört sind, entweder durch RC-Beschaltung im Fall von Wechsellspannungsschützen oder durch „Freilauf-“ Dioden bei Gleichstromschützen, **wobei die Entstörmittel an den Schützspulen** anzubringen sind. Varistoren zur Überspannungsbegrenzung sind ebenfalls wirksam.
6. Für die Lastverbindungen (ggf. Motorkabel) sollten geschirmte oder bewehrte Kabel verwendet werden. Die Abschirmung / Bewehrung ist an beiden Enden zu erden. Die Erdung sollte nach Möglichkeit direkt am PE des Gerätes erfolgen.

Darüber hinaus ist unbedingt auf EMV-gerechte Verdrahtung zu achten.

***Bei der Installation der Geräte darf unter keinen Umständen gegen die Sicherheitsbestimmungen verstoßen werden!***

### ACHTUNG

#### Beschädigungen durch Hochspannung

Elektrische Beanspruchungen, die nicht der Spezifikation des Gerätes entsprechen, können es beschädigen.

- Am Gerät selbst keine Hochspannungstest durchzuführen.
- Vor dem Test für Hochspannungsisolierung die zu testenden Kabel vom Gerät abklemmen.

#### Information

#### Durchschleifen der Netzspannung

Beim Durchschleifen der Netzspannung ist die zulässige Strombelastung der Anschlussklemmen, Stecker und Zuleitungen einzuhalten. Eine Nichtbeachtung kann beispielsweise zu thermischen Schäden an stromführenden Baugruppen und deren unmittelbarer Umgebung führen.

Wenn das Gerät entsprechend den Empfehlungen dieses Handbuches installiert wird, erfüllt es alle Anforderungen der EMV-Richtlinie, entsprechend der EMV-Produkt-Norm EN 60947-4-2.

## 2.3.2 Elektrischer Anschluss Leistungsteil

### ACHTUNG

#### EMV-Störung der Umgebung

Dieses Gerät verursacht hochfrequente Störungen, die in Wohnumgebung zusätzliche Entstörmaßnahmen erforderlich machen können 8.1 "Elektromagnetische Verträglichkeit EMV".

- Geschirmte Motorkabel verwenden, um den angegebenen Funkentstörgrad einzuhalten.

Beim Geräteanschluss ist folgendes zu beachten:

1. Sicherstellen, dass die Netzeinspeisung die richtige Spannungshöhe liefert und für den benötigten Strom ausgelegt ist (📖 Abschnitt 7 "Technische Daten")
2. Sicherstellen, dass geeignete elektrische Absicherungen mit dem spezifizierten Nennstrombereich zwischen Spannungsquelle und Gerät geschaltet sind
3. Anschluss Netzkabel: an den Klemmen **L1-L2/N-L3** und **PE** (je nach Gerät)
4. Anschluss Motor: an den Klemmen **U-V-W**

Bei Wandmontage des Gerätes ist ein 4-adriges Motorkabel zu verwenden. Zusätzlich zu **U-V-W** ist außerdem **PE** anzuschließen. Der Kabelschirm ist, wenn vorhanden, in diesem Fall großflächig an der metallischen Verschraubung der Kabeleinführung aufzulegen.

Für den Anschluss an PE wird die Verwendung von Ringkabelschuhen empfohlen.



#### Information

#### Anschlusskabel

Zum Anschluss sind ausschließlich Kupferkabel der Temperaturklasse 80°C oder gleichwertig zu verwenden. Höhere Temperaturklassen sind zulässig.

Bei Verwendung von **Aderendhülsen** kann der maximale anschließbare Leitungsquerschnitt reduziert sein.

Gerät	Ø Kabel [mm²]		AWG	Anzugsdrehmoment	
	starr	flexibel		[Nm]	[lb-in]
Baugröße 1 ... 2	0,5 ... 10	0,5 ... 10	20-6	1,2 ... 1,5	10,62 ... 13,27

Tabelle 6: Anschlussdaten

### 2.3.2.1 Netzanschluss (L1, L2, L3, PE)

Netzeingangsseitig werden am Gerät keine besonderen Absicherungen benötigt, auch die Verwendung eines Motorschutzschalters ist nicht erforderlich. Es empfiehlt sich übliche Netzsicherungen (siehe Technische Daten) und einen Hauptschalter einzusetzen.

Gerätedaten			Zulässige Netzdaten			
Typ	Spannung	Leistung			3 ~ 230 V	3 ~ 400 V
SK...340-B	400 VAC	≥ 0,25 kW			X	X
Anschlüsse					L1/L2/L3	L1/L2/L3

Die Trennung vom bzw. die Anschaltung an das Netz hat immer allpolig und synchron zu erfolgen (L1/L2/L3).

Es wird empfohlen, eine Sicherungsbaugruppe vom Typ SK CU4-FUSE (📖 Abschnitt 3.2 "Optionsbaugruppen") zu verwenden.

### Zulässige Netzformen

Geräte der **Baugröße 1** können prinzipiell im **TN/TT-Netz** sowie im **IT-Netz** betrieben werden. Bei Betrieb im **IT-Netz** kann die Einhaltung der EMV-Grenzwertklasse B unter den in Kapitel 8.1.3 "EMV des Gerätes" genannten Bedingungen nicht sichergestellt werden. Hier sind ggf. zusätzliche Entstörmaßnahmen vorzusehen.

Geräte der **Baugröße 2** können prinzipiell im **TN/TT-Netz** betrieben werden. Für den Betrieb im **IT-Netz** ist das Gerät gezielt zu konfigurieren. Diese Konfiguration ist auch nachträglich möglich, kann jedoch nur durch den Hersteller vorgenommen werden. Bei einem für IT-Netz konfiguriertem Gerät kann die Einhaltung der EMV-Grenzwertklasse B unter den in Kapitel 8.1.3 "EMV des Gerätes" genannten Bedingungen nicht sichergestellt werden. Hier sind ggf. zusätzliche Entstörmaßnahmen vorzusehen.

### Verwendung an abweichenden Versorgungsnetzen bzw. Netzformen

Das Gerät darf nur an Versorgungsnetzen angeschlossen und betrieben werden, die in diesem Kapitel 2.3.2.1 "Netzanschluss (L1, L2, L3, PE)" ausdrücklich benannt wurden. Der Betrieb an davon abweichenden Netzformen kann möglich sein, ist aber zuvor **durch den Hersteller zu prüfen und explizit freizugeben**.

#### 2.3.2.2 Motorkabel (U, V, W, PE)

Das Motorkabel ist fachgerecht anzuschließen.

#### 2.3.2.3 Elektromechanische Bremse

Für die Ansteuerung einer elektromechanischen Bremse wird vom Gerät an den Klemmen 79 / 80 (MB+ / MB-) eine Ausgangsspannung generiert. Diese ist abhängig von der anliegenden Versorgungsspannung des Gerätes. Die Zuordnung lautet wie folgt:

Netzspannung / Wechselspannung (AC)	Bremsenspulenspannung (DC)
230 V ~	105 V =
400 V ~	180 V =
460 V ~ / 480 V ~	205 V =
500 V ~	225 V =

Die Zuordnung der richtigen Bremse bzw. Bremsenspulenspannung ist in der Auslegung in Bezug auf die Netzspannung des Gerätes zu berücksichtigen.

### Information

#### Parameter P107/ P114

Bei Anschluss einer elektromechanischen Bremse an die dafür vorgesehenen Klemmen des Gerätes müssen Sie die Parameter **P107** und **P114** (Einfall- und Lüftzeit Bremse) anpassen. Stellen Sie im Parameter **P107** einen Wert  $\neq 0$  ein, um Beschädigungen in der Bremsenansteuerung zu vermeiden.

### 2.3.3 Elektrischer Anschluss Steuerteil

#### Anschlussdaten:

Klemmblock		X3	X4, X5
Ø Kabel *	[mm <sup>2</sup> ]	0,2 ... 1,5	0,2 ... 1,5
Ø Kabel **	[mm <sup>2</sup> ]	0,2 ... 0,75	0,2 ... 0,75
AWG – Normung		24-16	24-16
Anzugsmoment	[Nm]	0,5 ... 0,6	Klemmung
	[lb-in]	4,42 ... 5,31	
Schlitzschraubendreher	[mm]	2,0	2,0

\* flexibles Kabel mit Aderendhülsen, **ohne** Kunststoffkragen oder starres Kabel

\*\* flexibles Kabel mit Aderendhülsen mit Kunststoffkragen (bei Leitungsquerschnitt 0,75 mm<sup>2</sup> ist eine Aderendhülse mit einer Länge von 10 mm zu verwenden)

Das Gerät muss mit einer externen 24 V Steuerspannung versorgt werden. Alternativ kann ein optional verfügbares 24 V Netzteil vom Typ SK CU4-... bzw. SK TU4-... verwendet werden.

Bei Geräten, bei denen das **AS-Interface** benutzt wird, gelten die Bestimmungen aus Kapitel 4.3 "AS-Interface (AS-i)".

#### **i** Information

#### Überlastung Steuerspannung

Eine Überlastung des Steuerteils durch unzulässig hohe Ströme kann dieses zerstören. Unzulässig hohe Ströme treten auf, wenn der real abgenommene Summenstrom den zulässigen Summenstrom überschreitet bzw. wenn die 24 V Steuerspannung für weitere Geräte durch das Gerät durchgeleitet wird. Um ein Durchleiten zu vermeiden, sind beispielsweise Doppeladerendhülsen zu verwenden.

#### **i** Information

#### Summenströme

24 V kann ggf. von mehreren Klemmen abgenommen werden. Dazu gehören z.B. auch digitale Ausgänge oder eine über RJ45 angeschlossene Bedienbaugruppe.

Die Summe der abgenommenen Ströme darf 200 mA (SK 175E-...-ASI: 165 mA) nicht übersteigen.

#### **i** Information

#### Reaktionszeit der Digitaleingänge

Die Reaktionszeit auf ein digitales Signal beträgt ca. 4 – 5 ms und setzt sich wie folgt zusammen:

Abtastzeit	1 ms
Prüfung Signalstabilität	3 ms
Interne Verarbeitung	< 1 ms

#### **i** Information

#### Kabelführung

Sämtliche Steuerleitungen (auch Kaltleiter) sind getrennt von Netz- und Motorleitungen zu verlegen, um die Einstreuung von Störungen in das Gerät zu vermeiden.

Bei paralleler Leitungsführung ist ein Mindestabstand zu Leitungen, die eine Spannung > 60 V führen, von 20 cm einzuhalten. Durch Schirmungen der spannungsführenden Leitungen bzw. durch die Verwendung geerdeter Trennstege aus Metall innerhalb von Kabelkanälen lässt sich der Mindestabstand verringern.

Alternative: Verwendung eines Hybridkabels mit Abschirmung der Steuerleitungen.

### 2.3.3.1 Details Steuerklemmen

#### Beschriftung, Funktion

ASI+/-:	integriertes AS-Interface	PBR-A/B:	integrierter PROFIBUS DP
24 V:	24 V DC Steuerspannung	DO:	digitaler Ausgang
GND:	Bezugspotential für digitale Signale	DIN:	digitaler Eingang
MB+/-:	Ansteuerung elektromechanische Bremse	TF+/-:	Kaltleiteranschluss (PTC) des Motors

#### Anschlüsse in Abhängigkeit der Ausbaustufe

##### Klemme X3

SK 135E	Gerätetyp			SK 175E ASI / PBR
	Beschriftung			
	Pin			
MB+	79	1	79	MB+
MB-	80	2	80	MB-

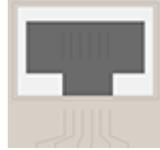
##### Klemme X4 (nur SK 175E)

SK 175E ASI	Gerätetyp			SK 175E PBR
	Beschriftung			
	Pin			
GND	40	1	40	GND
DIN4 (BUS-DIN2)	C2	2	C2	DIN4 (BUS-DIN2)
DIN3 (BUS-DIN1)	C1	3	C1	DIN3 (BUS-DIN1)
24V (Ausgang)	43	4	43	24V (Ausgang)
ASI-	85	5	81	PBR-A
ASI+	84	6	82	PBR-B

##### Klemme X5

SK 135E	Gerätetyp			SK 175E ASI / PBR
	Beschriftung			
	Pin			
24V (Eingang)	44	1	44	24V (Eingang)
24V (Eingang)	44	2	44	24V (Eingang)
GND	40	3	40	GND
GND	40	4	40	GND
24V (Eingang)	44	5	44	24V (Eingang)
DIN1	21	6	21	DIN1
DIN2	22	7	22	DIN2
GND	40	8	40	GND
DO1	1	9	1	DO1
DO2	3	10	3	DO2
GND	40	11	40	GND
		12		
TF-	39	13	39	TF-
TF+	38	14	38	TF+

Bedeutung Funktionen		Beschreibung / technische Daten		
Klemme				Parameter
Nr.	Bezeichnung	Bedeutung	Nr.	Funktion Werkseinstellung
<b>Digitale Ausgänge</b>		Signalisierung von Betriebszuständen des Gerätes		
		18 – 30 V DC, Spannungshöhe abhängig von der Höhe der Eingangsspannung	Maximale Belastung 200 mA, SK 175E...-ASI: 165 mA bei Verwendung der gelben Leitung Bei induktiven Lasten: Schutz durch Freilaufdiode herstellen!	
1	DO1	Digitaler Ausgang 1	<b>P434 [-01]</b>	Fehler / Warnung
3	DO2	Digitaler Ausgang 2	<b>P434 [-02]</b>	Motor läuft
<b>Digitale Eingänge</b>		Ansteuerung des Gerätes durch eine externe Steuerung, Schalter u. Ä		
		nach EN 61131-2, Typ 1 low: 0-5 V (~ 9,5 kΩ) high: 15-30 V (~ 2,5 - 3,5 kΩ)	Abtastzeit: 1 ms Reaktionszeit: ≥ 4 ms Eingangskapazität: 10 nF	
21	DIN1	Digitaler Eingang 1	<b>P420 [-01]</b>	EIN rechts
22	DIN2	Digitaler Eingang 2	<b>P420 [-02]</b>	EIN links
C1	DIN3	Digitaler Eingang 3	<b>P420 [-04]</b>	EIN rechts via Bus
C2	DIN4	Digitaler Eingang 4	<b>P420 [-05]</b>	EIN links via Bus
<b>Hinweis:</b> Die Eingänge DIN3 und DIN4 sind nur beim SK 175E verfügbar. Die Signale werden direkt via AS-Interface bzw. PROFIBUS DP an die Steuerung übergeben und nicht vom Gerät selbst ausgewertet.				
<b>Kaltleitereingang</b>		Überwachung der Motortemperatur mittels PTC		
		Bei motornaher Montage des Gerätes ist ein geschirmtes Kabel zu verwenden.	Der Eingang ist immer aktiv. Um das Gerät in Betriebsbereitschaft versetzen zu können, ist ein Temperaturfühler anzuschließen, bzw. sind beide Kontakte zu brücken.	
38	TF+	Kaltleitereingang	-	-
39	TF-	Kaltleitereingang	-	-
<b>Quelle Steuerspannung</b>		Steuerspannung vom Gerät z. B. für Versorgung von Zubehör		
		24 V DC ±25 %, kurzschlussfest	Maximale Belastung 165 mA (SK 175E...-ASI) / 200 mA (SK 175E...-PBR) <sup>1</sup>	
43	VO / 24V	Spannung Ausgang	-	-
40	GND / 0V	Bezugspotential GND	-	-
<sup>1</sup> Siehe Information „Summenströme“ (☞ Abschnitt 2.3.3 "Elektrischer Anschluss Steuerteil")				
<b>Anschluss Steuerspannung</b>		Versorgungsspannung für das Gerät		
		24 V DC ± 25 % <b>Eingang nicht kurzschlussfest!</b>	50 mA ... 400 mA, abhängig von der Belastung von Ein- und Ausgängen bzw. der Verwendung von Optionen Durchschleifen für weitere Geräte bis max. 6 A zulässig.	
44	24V	Spannung Eingang	-	-
40	GND / 0V	Bezugspotential GND	-	-
<b>Ansteuerung Bremse</b>		Anschluss und Ansteuerung einer elektromechanischen Bremse. Das Gerät generiert hierfür eine Ausgangsspannung. Diese hängt von der Netzspannung ab. Die Zuordnung der richtigen Bremsspulenspannung ist in der Auswahl unbedingt zu berücksichtigen.		
		<b>Anschlusswerte:</b> (☞ Abschnitt 2.3.2.3 "Elektromechanische Bremse") Strom: ≤ 500 mA	Zulässige Schaltzykluszeit: bis 150 Nm: ≤ 1/s bis 250 Nm: ≤ 0,5/s	
79	MB+	Bremsenansteuerung	<b>P107/P114</b>	0 / 0
80	MB-	Bremsenansteuerung		
<b>PROFIBUS DP</b>		Steuerung des Gerätes über PROFIBUS DP		
81	PBR-A	PBR-A		
82	PBR-B	PBR-B		

<b>AS-Interface</b>		Steuerung des Gerätes über die einfache Feldbusebene: Aktor-Sensor-Interface	
		26,5 – 31,6 V ≤ 240 mA	Verwendung gelbe AS-Interface – Leitung optional: Speisung über schwarze Leitung durch Konfiguration über Jumper
<b>84</b>	ASI+	ASI+	
<b>85</b>	ASI-	ASI-	
<b>Schnittstelle Kommunikation</b>		Anschluss des Gerätes an verschiedene Kommunikationstools	
		24 V DC ± 20 %	RS 232 (Zum Anschluss an einen PC (NORDCON)) 38400 Baud USS Protokoll Adresse 0
<b>1</b>	-		 <p>1 - 2 - 3 - 4 - 5 - 6</p>
<b>2</b>	-		
<b>3</b>	GND	Bezugspotential Bussignale	
<b>4</b>	RS232 TXD	Datenleitung RS232	
<b>5</b>	RS232 RXD	Datenleitung RS232	
<b>6</b>	+24 V	Spannung Ausgang	

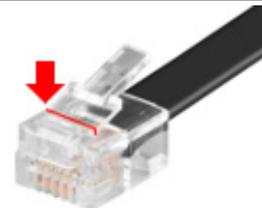
Achten Sie darauf, dass der Diagnoseanschluss bei Nichtbenutzung mit der transparenten Verschraubung (Diagnoseglas) verschlossen ist. Nur so erreicht das Gerät den angegebenen Schutzgrad.

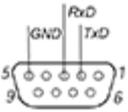
### Information

#### RJ12-Stecker ohne Entriegelungslasche verwenden

Verwenden Sie zum Anschluss an die Diagnoseschnittstelle (RJ12-Buchse) nur RJ12-Stecker ohne Entriegelungslasche. Anderenfalls kann sich der Stecker in der RJ12-Buchse verklemmen.

Ggf. entfernen Sie die Entriegelungslasche gemäß Abbildung und achten Sie darauf, dass kein Grat bestehen bleibt.



<b>Anschlusskabel (Zubehör / optional)</b>	Anschluss des Gerätes an einen MS-Windows® PC mit NORDCON - Software	
	<i>Länge:</i> ca. 3,0 m + ca. 0,5 m <i>Materialnummer:</i> 275274604 Geeignet für den Anschluss an einen USB - Port im PC sowie alternativ an einen SUB-D9 Anschluss. Details:  <a href="https://www.nord.com/Products/275274604">TI 275274604</a>	
		

2.3.3.2 Netzteil SK xU4-24V-... - Anschlussbeispiel

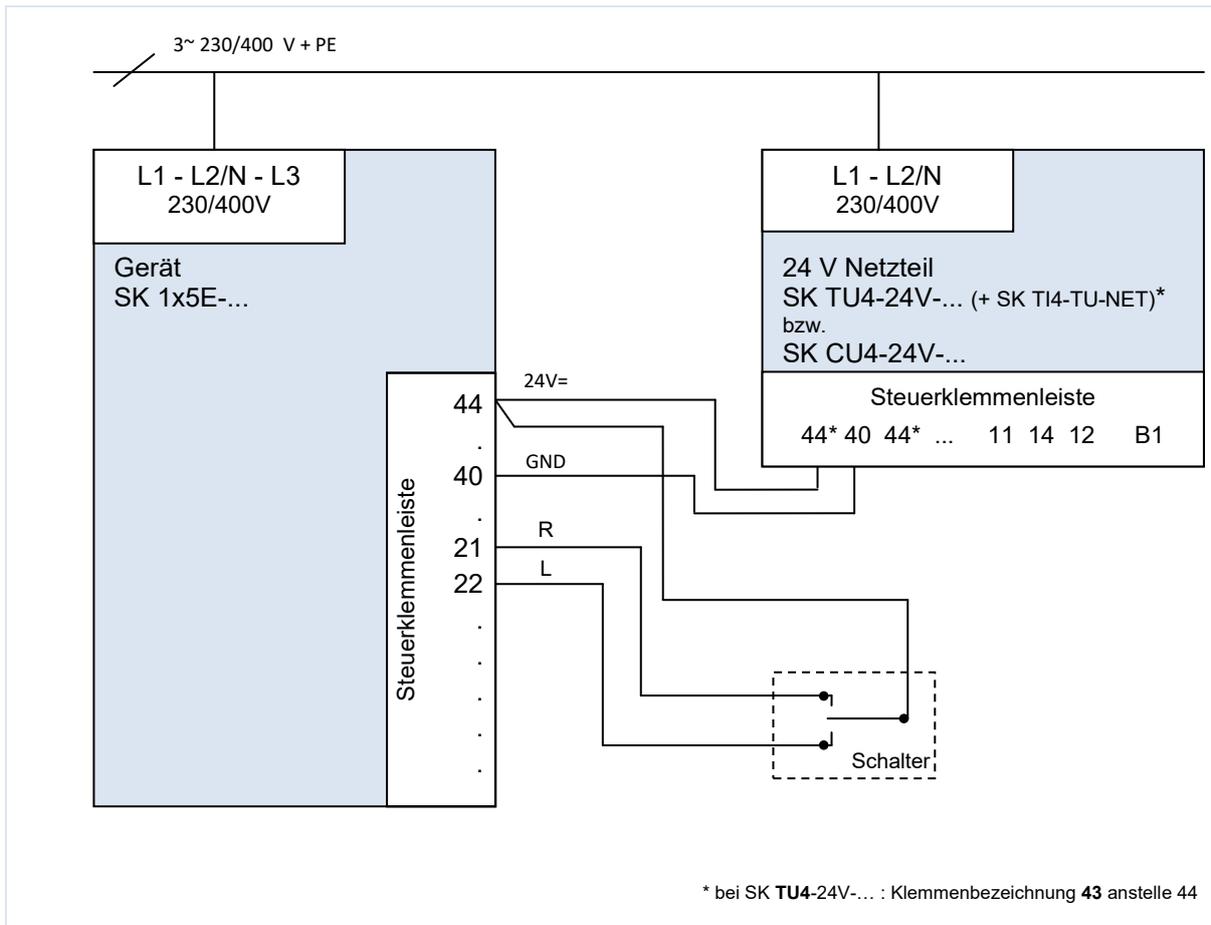


Abbildung 6: Anschlussbeispiel Netzteil SK xU4-24V-...

### 2.4 Betrieb in explosionsgefährdeter Umgebung

#### **WARNUNG**

#### **Explosionsgefahr durch Elektrizität**



Funkenbildung durch Elektrizität kann zur Zündung einer explosiven Atmosphäre führen.

- Gerät in explosionsfähiger Atmosphäre nicht öffnen und keine Abdeckungen (z. B. Diagnoseöffnungen) entfernen.
- Alle Arbeiten am Gerät sind nur im **elektrisch spannungslosen Zustand** der Anlage durchzuführen.
- Wartezeit nach dem Abschalten ( $\geq 30$  min) einhalten.
- Vor Beginn der Arbeiten ist die Spannungsfreiheit durch Überprüfung mit geeigneten Messmitteln, an allen relevanten Komponenten (Spannungsquelle, Anschlussleitungen, Anschlussklemmen des Gerätes) festzustellen.

#### **WARNUNG**

#### **Explosionsgefahr durch hohe Temperaturen**



Hohe Temperaturen können zur Zündung einer explosiven Atmosphäre führen.

Innerhalb des Gerätes und des Motors können höhere Temperaturen auftreten, als die maximal zulässige Oberflächentemperatur des Gehäuses beträgt. Staubablagerungen schränken die Kühlung des Gerätes ein.

- Gerät regelmäßig reinigen, um unzulässig hohe Staubablagerungen zu vermeiden.
- Gerät in explosionsfähiger Atmosphäre nicht öffnen oder vom Motor demontieren.

Das Gerät kann mit einer entsprechenden Modifikation in bestimmten explosionsgefährdeten Bereichen eingesetzt werden.

Ist das Gerät mit einem Motor und einem Getriebe verbunden, so müssen auch die Ex-Kennzeichnungen des Motors und des Getriebes beachtet werden. Anderenfalls ist der Betrieb des Antriebes nicht zulässig.

## 2.4.1 Betrieb in explosionsgefährdeter Umgebung - ATEX Zone 22 3D

Nachfolgend sind alle Bedingungen zusammengefasst, die für den Betrieb des Gerätes in explosionsgefährdeter Umgebung (ATEX) zu beachten sind.

### 2.4.1.1 Modifizierung des Gerätes zur Einhaltung der Kategorie 3D

Für den Betrieb in der ATEX-Zone 22 ist nur ein hierfür modifiziertes Gerät zulässig. Diese Anpassung erfolgt ausschließlich im Hause NORD. Um das Gerät in der ATEX-Zone 22 einsetzen zu können, werden u. A. die Diagnoseverschlüsse durch eloxierte Ölschaugläser getauscht.



( 1 ) Herstellungsjahr

( 2 ) Kennzeichnung des Gerätes (ATEX)

IP55:  II 3D Ex tc IIIB T125 °C Dc X

IP66:  II 3D Ex tc IIIC T125 °C Dc X

**Zuordnung:**

- Schutz durch „Gehäuse“
- Verfahren „A“ Zone „22“ Kategorie 3D
- Schutzart IP55 / IP66 (je nach Gerät)
  - IP66 für leitende Stäube erforderlich
- Maximale Oberflächentemperatur 125°C
- Umgebungstemperatur -20°C bis +40°C

## Information

### Mögliche Beschädigung durch mechanische Überbeanspruchung

Geräte der Reihe SK 1x5E und die zugelassenen Optionen sind nur für einen Grad der mechanischen Belastung ausgelegt, welche einer niedrigen Schlagenergie von 7J entspricht.

Höhere Belastungen führen zu Beschädigungen am bzw. im Gerät.

Die erforderlichen Komponenten zur Anpassung sind in den ATEX - Kits enthalten.

Gerät	Kit - Bezeichnung	Materialnummer	Menge	Dokument
SK 1x5E-... (IP55)	SK 1xxE-ATEX-IP55	275274207	1 Stück	<a href="#">TI 275274207</a>
	SK 1xxE-ATEX-IP66	275274208	1 Stück	<a href="#">TI 275274208</a>
SK 1x5E-...-C (IP66)	SK 1xxE-ATEX-IP66	275274208	2 Stück	<a href="#">TI 275274208</a>

### 2.4.1.2 Optionen für ATEX- Zone 22, Kategorie 3D

Um ein ATEX- konformes Gerät zu gewährleisten, ist auch bei den Optionsbaugruppen auf deren Zulässigkeit im explosionsgefährdeten Bereich zu achten. Optionsbaugruppen, die nicht in der nachfolgenden Auflistung enthalten sind, dürfen ausdrücklich **nicht** in einer ATEX – Zone 22 3D verwendet werden. Das schließt auch Steckverbinder und Schalter mit ein, deren Verwendung in einer solchen Umgebung ebenfalls nicht zulässig ist.

Auch **Bedien- und Parametrierboxen** sind grundsätzlich **nicht** für den **Betrieb in der ATEX - Zone 22 3D** zugelassen. Sie dürfen daher nur für die Inbetriebnahme oder für Wartungszwecke eingesetzt werden und wenn sichergestellt ist, dass keine explosionsfähige Staubatmosphäre besteht.

Bezeichnung	Materialnummer	Verwendung zulässig
<b>Netzteile</b>		
SK CU4-24V-123-B(-C)	275271108 / (275271608)	ja
SK CU4-24V-140-B(-C)	275271109 / (275271609)	ja
<b>Sicherungen</b>		
SK CU4-FUSE(-C)	275271122 / (275271622)	ja
<b>Wandmontagekits</b>		
SK TIE4-WMK-1-EX	275175053	ja
SK TIE4-WMK-2-EX	275175054	ja
<b>Adapterkits</b>		
SK TI4-12-Adapterkit_63_71-EX	275175038	ja
SK TI4-3-Adapterkit_80_112-EX	275175039	ja

### 2.4.1.3 Inbetriebnahme-Hinweise

Für die Zone 22 müssen die Leitungseinführungen mindestens der Schutzart IP55 genügen. Nicht benutzte Öffnungen müssen mit für ATEX Zone 22 3D geeigneten Blindverschraubungen (generell IP66) verschlossen werden.

Die Motoren werden durch das Gerät gegen Überhitzung geschützt. Dies geschieht durch die geräteseitige Auswertung der Motorkaltleiter (TF). Um diese Funktion zu gewährleisten, muss der Kaltleiter an dem dafür vorgesehenen Eingang (Klemme 38/39) angeschlossen werden.

Außerdem ist darauf zu achten, dass der Nennstrom des Motors eingestellt ist.

#### Notwendige Parametereinstellungen im Überblick:

Parameter	Einstellwert	Werkseinstellung	Beschreibung
P203 Motorbemessungsstrom	Daten gem. Typenschild	[xxx]	Einstellung erfolgt werksseitig bzw. muss gemäß Motortypenschild erfolgen.
P535 I <sup>2</sup> t-Motor	Entsprechend Motor und Lüftung	[0]	Die I <sup>2</sup> t-Überwachung des Motors ist einzuschalten. Die einzustellenden Werte richten sich nach der Lüftungsart und dem verwendeten Motor siehe hierzu <a href="#">B1091-1</a>

2.4.1.4 EU-Konformitätserklärung – ATEX

## GETRIEBEBAU NORD

Member of the NORD DRIVESYSTEMS Group



---

**Getriebebau NORD GmbH & Co. KG**  
 Getriebebau-Nord-Str. 1 . 22941 Bargteheide, Germany . Tel. +49(0)4532 289 - 0 . Fax +49(0)4532 289 - 2253 . info@nord.com C432810\_1121

---

### EU-Konformitätserklärung

Im Sinne der EU-Richtlinien 2014/34/EU Anhang X, 2014/30/EU Anhang II und 2011/65/EU Anhang VI

---

Hiermit erklärt Getriebebau NORD GmbH & Co. KG als Hersteller in alleiniger Verantwortung, Seite 1 von 1  
 dass die elektronischen Motorstarter der Produktreihe NORDAC START

- SK 105E-xxx-340-B-.. , SK 115E-xxx-340-B-.. , SK 125E-xxx-340-B-.. , SK 135E-xxx-340-B-..
- SK 145E-xxx-340-B-.. , SK 155E-xxx-340-B-.. , SK 165E-xxx-340-B-.. , SK 175E-xxx-340-B-..  
 (xxx= 301 oder 751)

und die weiteren Optionen/Zubehörteile:  
**SK CU4-24V-123-B, SK CU4-24V-140-B, SK TIE4-WMK-1, SK TIE4-WMK-2, SK TIE4-M12-M16**

mit der ATEX-Kennzeichnung II 3D Ex tc IIIB T125°C Dc X (in IP55) oder  
 II 3D Ex tc IIIC T125°C Dc X (in IP66)

den folgenden Bestimmungen entsprechen:

<b>ATEX-Richtlinie</b>	<b>2014/34/EU</b>	ABl. L 96 vom 29.3.2014, S. 309–356
<b>EMV-Richtlinie</b>	<b>2014/30/EU</b>	ABl. L 96 vom 29.3.2014, S. 79–106
<b>RoHS-Richtlinie</b>	<b>2011/65/EU</b>	ABl. L 174 vom 1.7.2011, S. 88–110
<b>Delegierte Richtlinie (EU)</b>	<b>2015/863</b>	ABl. L 137 vom 4.6.2015, S. 10–12

**Angewandte Normen:**

EN 60079-0:2018	EN 60079-31:2014	EN 63000:2018
EN 60947-1:2007+A1:2011+A2:2014+AC:2015	EN 60947-4-2:2012	
EN 60529:1991+A1:2000+A2:2013+AC:2016		

Zur Einhaltung der EMV-Vorschriften sind die Angaben in der Bedienungsanleitung zu beachten.  
 Dazu gehören EMV-gerechter Aufbau und Verdrahtung, Applikationsabhängigkeiten und eventuell notwendige original Zubehörteile.

Die erste Kennzeichnung erfolgte in 2015.

**Bargteheide, 17.03.2021**



U. Küchenmeister  
Geschäftsleitung



i.V. F. Wiedemann  
Bereichsleiter Frequenzumrichter

### 2.5 Außenaufstellung

Zur Aufstellung des Gerätes und der Technologieboxen im Freien müssen zwingend nachfolgende Anforderungen erfüllt werden:

- Ausführung in IP66 (mit UV- beständige Blindverschraubungen, siehe Sonder-Maßnahmen, Abschnitt 1.9 "Ausführung in der Schutzart IP55, IP66"),
- eloxierte Ölschaugläser (Materialnummer: 201114000), Stückzahl: 2,
- Gerät überdachen, um Schutz vor direkten Wettereinflüssen (Regen / Sonne) zu gewährleisten,
- Verwendetes Zubehör (z. B. Steckverbinder) ebenfalls mindestens IP66.

### 3 Anzeige, Bedienung und Optionen



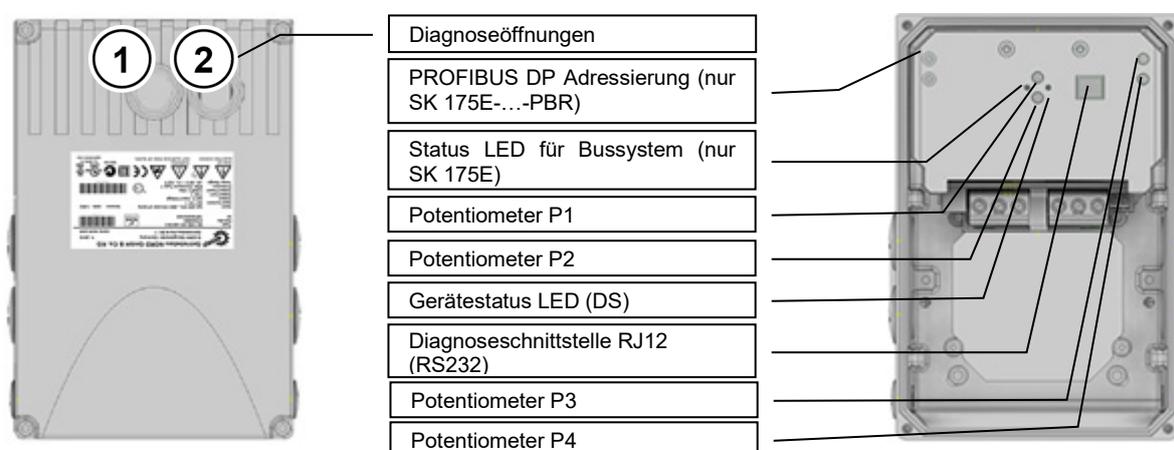
#### WARNUNG

#### Elektrischer Schlag

Bei geöffnetem Gerät sind elektrisch leitende Elemente (z. B. Anschlussklemmen, Anschlusskabel, Platinen u. Ä.) frei zugänglich. Diese können unter Spannung stehen, auch wenn das Gerät ausgeschaltet ist.

- Vermeiden Sie jegliche Berührung.

Die Inbetriebnahme des Gerätes ist grundsätzlich ohne Parameteranpassung, d. h. programmiertechnische Hilfsmittel möglich. Hierzu stehen 4 Potentiometer (P1 – P4) und ein 4-poliger DIP – Schalterblock (S1) zur Verfügung. Der Zugang zu P1 und P2 erfolgt über die mittig angeordnete Diagnoseöffnung. Hier befinden sich auch die Status LEDs des Gerätes. Die Potentiometer P3 und P4 sowie die PROFIBUS DP Adressierung (nur SK 175E-...-PBR) sind die durch Demontage des Gerätedeckels zugänglich.



Durch den Einsatz funktionserweiternder Module bzw. Module für die Anzeige, Steuerung und Parametrierung kann der SK 1x5E komfortabel an die verschiedensten Anforderungen angepasst werden.

Zur gezielten Anpassung einzelner Parameter lassen sich optional verfügbare Bediengeräte aus dem Hause NORD bzw. die kostenlos verfügbare PC - Software „NORDCON“ verwenden. Um die Diagnoseschnittstelle zu erreichen, ist der rechte Diagnoseverschluss zu öffnen. Bei Geräten älteren Herstelldatums (Seriennummer (ID) „26P...“ und kleiner) existiert nur die mittig angeordnete Diagnoseöffnung. Der Zugang zur Diagnoseschnittstelle erfolgt dann nur durch die Demontage des Gerätedeckels.

#### 3.1 Bedien- und Parametrieroptionen

Es stehen verschiedene Bedienoptionen zur Verfügung, welche unmittelbar an das Gerät oder in dessen Nähe montiert und direkt angeschlossen werden können.

Darüber hinaus bieten Parametrierboxen die Möglichkeit, auf die Parametrierung des Gerätes zuzugreifen und diese anzupassen.

Bezeichnung		Materialnummer	Dokument
<b>Schalter</b> (Anbau)			
SK TIE4-SWT	Schalter „L-OFF-R“	275274701	<a href="#">TI 275274701</a>
<b>Bedien- und Parametrierboxen</b> (Handheld)			
SK CSX-3H	SimpleBox	275281013	<a href="#">BU0040</a>
SK PAR-5H	ParameterBox	275281614	<a href="#">BU0040</a>

### 3.1.1 Bedien- und Parametrierboxen, Verwendung

Der Zugriff auf die Parameter des SK 1x5E kann entweder über die NORDCON-Software oder mit Hilfe einer optional lieferbaren Simple- oder ParameterBox erfolgen. Dauerhafte Parameteränderungen müssen über den Parameter **P550** im Flash-Speicher des Gerätes gesichert werden.

Der Anschluss einer Simple- oder ParameterBox an das Gerät ist nicht direkt möglich, sondern muss über einen RS232 / RS485-Konverter (SK TIE4-RS485-RS232, Mat. Nr. 275274603) erfolgen. Dabei ist die Parametrierbox an den Konverter anzuschließen, bevor eine Verbindung zum Motorstarter hergestellt wird. Der Motorstarter muss dabei betriebsbereit sein.

#### Information

##### Status LED DS

Bei aktiver RS232-Kommunikation zum PC (NORDCON) oder zu einer angeschlossenen Parametrierbox, kann der Gerätezustand nicht über die LEDs angezeigt werden. Die LED „DS“ signalisiert in diesem Fall durch ein dauerhaftes „grün“ das Bestehen von Kommunikationsaktivitäten. Die rote LED ist dann ausgeschaltet.

Beim Verstellen des Potentiometers P1 kann ebenfalls die grüne LED flackern.

##### Anschluss am Motorstarter

1. Rechtes Diagnoseglas (transparente Kabelverschraubung) der RJ12-Buchse am Gehäusedeckel entfernen, alternativ Gehäusedeckel entfernen (Abbildung rechts)
- WARNUNG:** Elektrischer Schlag durch Berührung leitender Teile bei geöffnetem Gerät!
2. Am Konverter (SK TIE4-RS485-RS232) den DIP – Schalter auf **Master RS 485** einstellen
  3. Bedien- und Parametrierbox an Konverter anschließen
  4. Prüfen, dass 24 V DC-Spannungsversorgung am Motorstarter eingeschaltet ist
  5. Konverter mit angeschlossener Bedien- und Parametrierbox an Diagnosebuchse anschließen



Nach Abschluss der Inbetriebnahme ist die Spannungsversorgung erneut abzuschalten und das Gerät wieder korrekt zu verschließen (Gehäusedeckel, Diagnoseverschlüsse und Kabeldurchführungen), um die Betriebssicherheit und den IP-Schutzgrad wiederherzustellen.

#### Information

##### Anzugsdrehmoment der Diagnoseverschlüsse

Das Anzugsdrehmoment für die durchsichtigen Diagnoseverschlüsse (Schaugläser) beträgt 2,5 Nm.

**i Information**

**Steuerung mit SK PAR-5H**

Um den Motorstarter mit der ParameterBox (SK PAR-5H) steuern zu können (Start / Stopp), muss diese zuvor in den ControlBox Modus versetzt werden.

Schritt	Menüpunkt		Auswahl		
1	Anzeige	← →			o.k.
2	1003 Auswahl	← →	ControlBox	↑ ↓	o.k.
3	P0 Zurück	← →			o.k.

Die Parametrierung des Motorstarters ist jedoch unabhängig vom eingestellten Modus möglich.

## 3.2 Optionsbaugruppen

### 3.2.1 Interne Kundenschnittstellen SK CU4-... (Einbau Baugruppen)

Interne Kundenschnittstellen ermöglichen es, den Funktionsumfang der Geräte zu erweitern, ohne die Baugröße zu verändern. Das Gerät bietet genau einen Einbauplatz zur Montage einer entsprechenden Option. Werden weitere Optionsbaugruppen benötigt, sind hierfür die externen Technologieboxen zu verwenden (☞ Abschnitt 3.2.2 "Externe Technologieboxen SK TU4-... (Anbau Baugruppen)").



Abbildung 7: interne Kundenschnittstellen SK CU4 ... (Beispiel)

Bezeichnung *)		Materialnummer	Dokument
<b>IO - Erweiterungen</b>			
SK CU4-REL(-C)		275271011 / (275271511)	<a href="#">TI 275271011</a> / ( <a href="#">TI 275271511</a> )
<b>Netzteile</b>			
SK CU4-24V-123-B(-C)		275271108 / (275271608)	<a href="#">TI 275271108</a> / ( <a href="#">TI 275271608</a> )
SK CU4-24V-140-B(-C)		275271109 / (275271609)	<a href="#">TI 275271109</a> / ( <a href="#">TI 275271609</a> )
<b>Sonstiges</b>			
SK CU4-FUSE(-C)	Sicherungsbaugruppe	275271122 / (275271622)	<a href="#">TI 275271122</a> / ( <a href="#">TI 275271622</a> )

\* Alle Baugruppen mit der Kennzeichnung **-C** haben lackierte Platinen, damit sie in IP6x Geräten eingesetzt werden können.

### 3.2.2 Externe Technologieboxen SK TU4-... (Anbau Baugruppen)

Externe Technologieboxen ermöglichen es, den Funktionsumfang der Geräte modular zu erweitern.

Es stehen, abhängig vom Baugruppentyp, verschiedene Ausführungen (unterschieden nach dem IP – Schutzgrad, mit oder ohne Steckverbinder u. Ä.) zur Verfügung. Sie können mit der entsprechenden Anschlusseinheit direkt am Gerät oder mit einem optionalen Wandmontagekit auch in dessen Nähe montiert werden.

**Jede Technologiebox SK TU4-... benötigt immer eine zugehörige Anschlusseinheit SK TI4-TU-....**



Abbildung 8: externe Technologieboxen SK TU4-... (Beispiel)

Typ	IP55	IP66	Bezeichnung	Materialnummer	Dokument
Netzteil 24 V / 1~ 230V	X		SK TU4-24V-123-B	275 281 108	<a href="#">TI 275281108</a>
		X	SK TU4-24V-123-B-C	275 281 158	<a href="#">TI 275281158</a>
Netzteil 24 V / 1~ 400V	X		SK TU4-24V-140-B	275 281 109	<a href="#">TI 275281109</a>
		X	SK TU4-24V-140-B-C	275 281 159	<a href="#">TI 275281159</a>
<b>Erforderliches Zubehör (Jedes Modul benötigt zwingend eine zugehörige Anschlusseinheit)</b>					
Anschlusseinheit	X		SK TI4-TU-NET	275 280 100	<a href="#">TI 275280100</a>
		X	SK TI4-TU-NET-C	275 280 600	<a href="#">TI 275280600</a>
<b>Optionales Zubehör</b>					
Wandmontagekit	X	X	SK TIE4-WMK-TU	275 274 002	<a href="#">TI 275274002</a>

Tabelle 7: externe Baugruppen mit Netzteil SK TU4-24V- ...

Typ	IP55	IP66	Bezeichnung	Materialnummer	Dokument
Wartungsschalter	X		SK TU4-MSW	275 281 123	<a href="#">TI 275281123</a>
		X	SK TU4-MSW-C	275 281 173	<a href="#">TI 275281173</a>
<b>Erforderliches Zubehör (Jedes Modul benötigt zwingend eine zugehörige Anschlusseinheit)</b>					
Anschlusseinheit	X		SK TI4-TU-MSW	275 280 200	<a href="#">TI 275280200</a>
		X	SK TI4-TU-MSW-C	275 280 700	<a href="#">TI 275280700</a>
<b>Optionales Zubehör</b>					
Wandmontagekit	X	X	SK TIE4-WMK-TU	275 274 002	<a href="#">TI 275274002</a>

Tabelle 8: externe Baugruppen – Wartungsschalter SK TU4-MSW- ...

#### 3.2.3 Steckverbinder

Die Verwendung von optional verfügbaren Steckverbindern für Leistungs- und Steueranschlüsse ermöglicht es nicht nur, die Antriebseinheit im Servicefall nahezu ohne Zeitverlust auszutauschen, sondern auch die Gefahr von Installationsfehlern beim Geräteanschluss zu minimieren. Im Folgenden sind die gängigsten Steckverbindervarianten zusammengefasst. Die möglichen Montageplätze am Gerät sind im Kapitel 2.2 "Montage Optionsbaugruppen" aufgeführt.

##### 3.2.3.1 Steckverbinder für Leistungsanschluss

Für den Motor- bzw. den Netzanschluss stehen verschiedene Steckverbinder zur Verfügung.

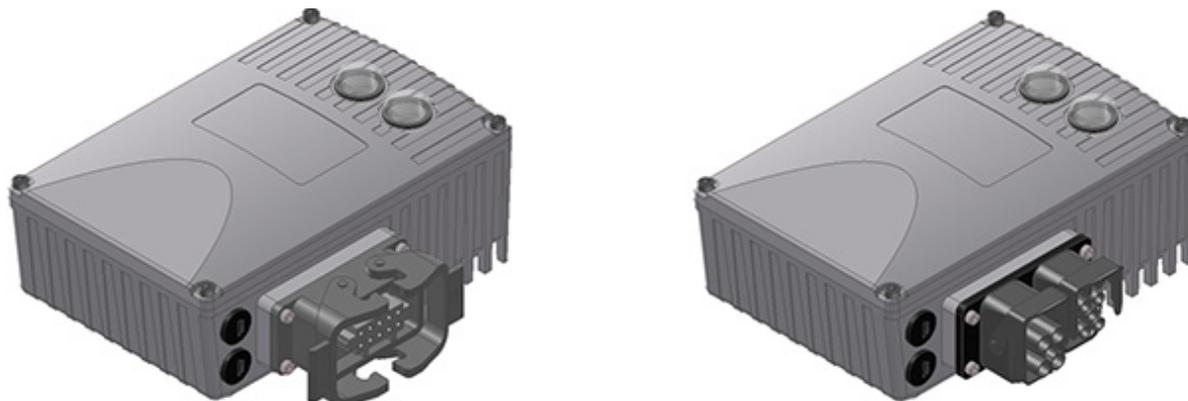


Abbildung 9: Beispiele für Geräte mit Steckverbinder für Leistungsanschluss

Es stehen folgende 3 Anschlussvarianten, die auch miteinander kombiniert werden können (Beispiel „-LE-MA“) zur Wahl:

Montagevariante	Bedeutung
... - LE	Leistungseingang
... - LA	Leistungsabgang
... - MA	Motorabgang

**Steckverbinder (Auswahl)**

Typ	Daten	Bezeichnung	Material Nr.	Dokument
Leistungseingang	500 V, 16 A	SK TIE4-HANQ8-K-LE-MX	275 135 030	<a href="#">TI 275135030</a>
Leistungseingang	500 V, 16 A	SK TIE4-HAN10E-M1B-LE	275 135 070	<a href="#">TI 275135070</a>
Leistungseingang	500 V, 16 A	SK TIE4-HAN10E-M2B-LE	275 135 000	<a href="#">TI 275135000</a>
Leistungseingang	690 V, 20 A	SK TIE4-QPD_3PE-K-LE	275 274 125	<a href="#">TI 275274125</a>
Leistungseingang	630 V, 16 A	SK TIE4-NQ16-K-LE	275 274 133	<a href="#">TI 275274133</a>
Leistungseingang + Leistungsabgang	400 V, 16 A	SK TIE4-2HANQ5-K-LE-LA	275 274 110	<a href="#">TI 275274110</a>
Leistungseingang + Motorabgang	600 V, 16 A	SK TIE4-2HANQ5-M-LE-MA-001	275 274 123	<a href="#">TI 275274123</a>
Leistungsabgang	500 V, 16 A	SK TIE4-HAN10E-M2B-LA	275 135 010	<a href="#">TI 275135010</a>
Leistungsabgang	500 V, 16 A	SK TIE4-HANQ8-K-LA-MX	275 135 040	<a href="#">TI 275135040</a>
Motorabgang	500 V, 16 A	SK TIE4-HAN10E-M2B-MA	275 135 020	<a href="#">TI 275135020</a>
Motorabgang	500 V, 16 A	SK TIE4-HANQ8-K-MA-MX	275 135 050	<a href="#">TI 275135050</a>

** Information**
**Durchschleifen der Netzspannung**

Beim Durchschleifen der Netzspannung ist die zulässige Strombelastung der Anschlussklemmen, Stecker und Zuleitungen einzuhalten. Eine Nichtbeachtung kann beispielsweise zu thermischen Schäden an stromführenden Baugruppen und deren unmittelbarer Umgebung führen.

Zur internen Geräteabsicherung wird die Verwendung einer SK CU4-FUSE(-C) empfohlen, die unmittelbar in die Netzzuleitung des betreffenden Gerätes einzubinden ist. Damit wird gewährleistet, dass im Fehlerfall nur das fehlerhafte Gerät vom Netz getrennt und nicht der gesamte Versorgungsstrang abgeschaltet wird.

#### 3.2.3.2 Steckverbinder für Steueranschluss

Es stehen verschiedene M12 Rundsteckverbinder als Flanschstecker bzw. Flanschbuchsen zur Verfügung. Die Steckverbinder sind zum Einbau in eine M16 Verschraubung des Gerätes bzw. in die einer externen Technologiebox vorgesehen. Die Schutzart (IP67) der Steckverbinder gilt nur im verschraubten Zustand. Die Farbkodierung der Steckverbinder (Kunststoffkörper innen und Abdeckkappen) basiert, wie auch die Verwendung von Kodierzapfen / -nuten, auf funktionelle Anforderungen und soll einer Fehlbedienung vorbeugen.

Für den Einbau in eine M12 Verschraubung bzw. M20 Verschraubung stehen passende Reduzierungen / Erweiterungen zur Verfügung



#### Steckverbinder (Auswahl)

Typ	Ausführung	Bezeichnung	Materialnummer	Dokument
Spannungsversorgung	Stecker	SK TIE4-M12-POW	275 274 507	<a href="#">TI 275274507</a>
Sensoren / Aktoren	Buchse	SK TIE4-M12-INI	275 274 503	<a href="#">TI 275274503</a>
Initiatoren und 24 V	Stecker	SK TIE4-M12-INP	275 274 516	<a href="#">TI 275274516</a>
AS-Interface	Stecker	SK TIE4-M12-ASI	275 274 502	<a href="#">TI 275274502</a>
PROFIBUS (IN + OUT)	Stecker + Buchse	SK TIE4-M12-PBR	275 274 500	<a href="#">TI 275274500</a>

## 4 Inbetriebnahme

### **WARNUNG**

#### **Unerwartete Bewegung**

Das Anlegen der Versorgungsspannung kann das Gerät direkt oder indirekt in Betrieb setzen. Dadurch kann eine unerwartete Bewegung des Antriebes und der daran angeschlossenen Maschine ausgeführt werden. Diese unerwartete Bewegung kann zu schweren oder tödlichen Verletzungen und/ oder Sachschäden führen.

Unerwartete Bewegungen können verschiedene Ursachen haben, wie z. B.:

- Parametrierung eines „automatischen Anlaufes“,
- Fehlerhafte Parametrierungen,
- Ansteuerung des Gerätes mit einem Freigabesignal durch übergeordnete Steuerung (über IO- oder Bussignale),
- Falsche Motordaten,
- Lösen einer mechanischen Haltebremse,
- Äußere Einflüsse, wie Schwerkraft oder anderweitig auf den Antrieb wirkende kinetische Energie.

Zur Vermeidung einer daraus resultierenden Gefährdung sichern Sie den Antrieb/ der Antriebsstrang gegen unerwartete Bewegungen (mechanisch blockieren und/ oder entkoppeln, Absturzsicherungen vorsehen u.s.w.). Stellen Sie außerdem sicher, dass sich keine Personen im Wirkungs- und Gefahrenbereich der Anlage befinden.

### 4.1 Werkseinstellungen

Alle von Getriebebau NORD gelieferten Motorstarter sind in ihrer Werkseinstellung für Standardanwendungen mit 4 poligen Drehstrom-Normmotoren (gleicher Leistung und Spannung) vorprogrammiert. Der Nennstrom des Motors (siehe z. B. Motor-Typenschild) kann für die jeweilige Motorschaltung durch das Potentiometer P1, welches in der Werkseinstellung bzw. im Auslieferungszustand Vorrang hat, eingestellt werden. Wenn der Parameter **P130**=1 eingestellt ist, ist der Nennstrom des Motors im Parameter **P203** „Motorbemessungsstrom“ einzustellen.

#### **Information**

#### **Hardwarekonfiguration**

Es ist darauf zu achten, dass die Konfiguration der Hardware im Wesentlichen mechanisch über den DIP-Schalterblock S1 und die Potentiometer P1 ... P4 oder alternativ über Anpassung einzelner Parameter möglich ist. Die Entscheidung hierüber wird durch das Einstellen des Parameters **P130** getroffen ( Abschnitt 4.2.2 "Konfiguration").

## 4.2 Inbetriebnahme des Gerätes

Der Motorstarter kann auf unterschiedliche Arten in Betrieb genommen werden:

- a) Für Einfachanwendungen (z.B. Förderanwendungen) durch die im Gerät integrierten DIP-Schalter (**S1**) (innenliegend) und die beiden von außen erreichbaren Potentiometer **P1** und **P2** sowie den innenliegenden Potentiometern **P3** und **P4**.
- b) Durch Parameteranpassungen mittels Bedien- und Parametrierbox (SK CSX-3H oder SK PAR-5H) bzw. PC - gestützter Software NORDCON.

Dabei ist auf die Einstellung des Parameters **P130** zu achten. Nur wenn **P130=1** eingestellt ist, werden die Parametereinstellungen wirksam!

Nach Abschluss der **Parametrierung** des Motorstarters sind die Parameterwerte aus dem RAM Speicher **in den Flashspeicher des Gerätes zu übertragen (→ P550)**! Anderenfalls gehen die getätigten Einstellungen nach dem Abschalten des Gerätes wieder verloren.

**Beachte Flashspeicher: Es sind ca. 100 Speicherzyklen möglich!**

### 4.2.1 Anschluss

Zur Herstellung der grundsätzlichen Betriebsfähigkeit sind nach erfolgtem Aufbau des Gerätes auf den Motor bzw. an das Wandmontagekit die Netz- und Motorleitungen an den entsprechenden Klemmen anzuschließen (📖 Abschnitt 2.3.2 "Elektrischer Anschluss Leistungsteil").

Außerdem ist die Versorgung des Gerätes mit einer 24 V DC Steuerspannung zwingend erforderlich.



#### Information

#### Steuerspannung

Die erforderliche 24 V - Steuerspannung kann durch ein integrierbares (SK CU4-24V-...) oder externes (SK TU4-24V-...) Netz - Optionsmodul oder eine vergleichbare 24 V DC Spannungsquelle (📖 Abschnitt 2.3.3 "Elektrischer Anschluss Steuerteil") realisiert werden.

### 4.2.2 Konfiguration

Das Gerät kann für die meisten Betriebsarten mittels Einstellung der Potentiometer (P1-P4) und DIP-Schalter (S1) konfiguriert werden. Für erweiterte Funktionalitäten oder zur Diagnose kann es erforderlich sein, dass einzelne Parameter angepasst bzw. eingesehen werden müssen.

Im Folgenden sind die grundsätzlichen Schritte für eine erfolgreiche Inbetriebnahme des Motorstarters aufgelistet. Dabei ist zu Beginn zu entscheiden, ob die Inbetriebnahme über DIP-Schalter und die Potentiometer oder ausschließlich über Parametereinstellung erfolgen soll.

Die getätigten Softwareanpassungen über die **Parameter** werden nur **berücksichtigt**, wenn der Parameter **P130** auf den Wert ( **1** ) eingestellt ist.

Alle hier **nicht aufgeführten Parameter** haben, unabhängig von der Einstellung des Parameters **P130**, **immer Einfluss** auf die Funktion des Motorstarters. Sie verbleiben bei **P130 = „0“** jedoch immer in Werkseinstellung.

Schritt		Inbetriebnahme über			
		Schalter / Potentiometer (Hardwareanpassung)		Parametereinstellungen (Softwareanpassung)	
		Element	Default	Parameter	Default
1.	Parameterquelle	P130 = 0	{ 0 }	P130 = 1	{ 0 }
2.	Motorbemessungsstrom	P1	- <sup>1)</sup>	P203	{ 3 }
3.	Verriegelungszeit	P2	- <sup>1)</sup>	P570	{ 0,5 }
4.	Startspannung	P3	- <sup>1)</sup>	P210	{ 50 }
5.	Hochlaufzeit	P4	- <sup>1)</sup>	P102	{ 1 }
6.	Ablaufzeit			P103	{ 1 }
7.	Automatischer Anlauf	S1-DIP1	{ OFF }	P428	{ 0 }
8.	Phasenfolgeerkennung	S1-DIP2	{ OFF }	P581	{ 0 }
9.	Ausschaltmodus	S1-DIP3/4	{ OFF/OFF }	P108	{ 2 }
10.	Daten dauerhaft speichern			P550 = 1 <sup>2)</sup>	{ 0 }

1) Aus fertigungstechnischen Gründen können keine eindeutigen Werkseinstellungen (Default) sichergestellt werden.

2) Nach Abschluss der Softwareanpassungen müssen die Daten vom RAM – Speicher des Gerätes in den Flashspeicher übertragen werden, um sie dauerhaft zu erhalten. Anderenfalls gehen die Datenänderungen beim Ausschalten des Gerätes verloren.

**Tabelle 9: Konfiguration - Gegenüberstellung Hard- und Softwareanpassung**

### 4.2.2.1 Parametrierung

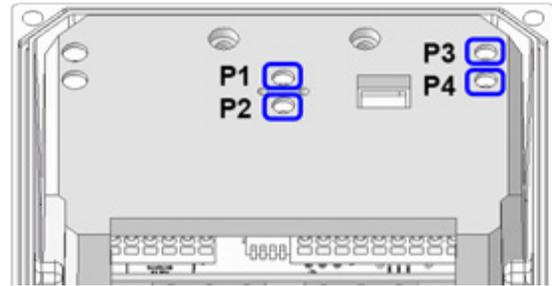
Zur Anpassung der Parameter ist die Verwendung einer Bedien- und Parametrierbox (SK CSX-3H/ SK PAR-5H), NORDAC ACCESS BT mit der NORDCON APP oder der NORDCON-Software erforderlich. Die wichtigsten Parameter sind in Abhängigkeit von der Einstellung des Parameters **P130** nachfolgend dargestellt:

Parametergruppe	Parameternummern	Funktionen	Bemerkungen
Basisparameter	P102 ... P103	Hochlauf- und Ablaufzeit	Werkseinstellung: Wert von Potentiometer <b>P4</b>
	P108	Ausschaltmodus	Werkseinstellung: Wert von DIP-Schalter <b>S1-DIP3/4</b>
	P130	Parameterquelle <b>P130=0</b> → Poti/Schalter <b>P130=1</b> → Flashspeicher	<b>P130=0</b> (Werkseinstellung): Potentiometer ( <b>P1-P4</b> ) und DIP-Schalter ( <b>S1</b> ) wirksam <b>P130=1</b> : Parametereinstellungen wirksam
Motordaten	P203	Motorbemessungsstrom	Werkseinstellung: Wert von <b>P1</b>
	P210	Startspannung	Werkseinstellung: Wert von Potentiometer <b>P3</b>
Steuerklemmen	P420, P434	Digitale Ein- und Ausgänge	Werkseinstellung: Siehe Beschreibung der Parameter
Zusatzparameter	P570	Verriegelungszeit	Werkseinstellung: Wert von Potentiometer <b>P2</b>

Tabelle 10: Parameter und Funktionen in Abhängigkeit von P130

#### 4.2.2.2 Potentiometern P1 bis P4

Mit den Potentiometern P1 bis P4 können Grundeinstellungen für den Betrieb des Motorstarters vorgenommen werden. Sie sind nicht rastend ausgeführt und weisen jeweils 10 Skalenwerte auf. Die Potentiometer sind softwareseitig mit nichtlinearen Kennlinien versehen.



#### Potentiometer P1

→ Einstellung des Motorennstromes

Gerätetyp	Skalenwert (Einstellung gemäß Motortypenschild)									
	[A]									
SK 1x5E-301-...	0,9	1,3	1,7	2,3	3,1	4,0	5,5	7,5	9,5	OFF <sup>1)</sup>
SK 1x5E-751-...	3,1	4,0	5,5	7,5	9,5	12,5	16,0	19,0	23,5	OFF <sup>1)</sup>

1) I<sup>2</sup>t-Überwachung deaktiviert



Abbildung:  
P1 eines 7,5 kW Motorstarters

#### Potentiometer P2

→ Einstellung der Verriegelungszeit

Gerätetyp	Skalenwert									
	[s]									
SK 1x5E-301-...	OFF <sup>1)</sup>	0,1	0,2	0,4	0,8	1,6	3,2	6,4	12,8	25,6
SK 1x5E-751-...										

1) Ohne Verriegelungszeit

#### Potentiometer P3

→ Einstellung des Startdrehmomentes (Spannung)

Gerätetyp	Skalenwert									
	[%]									
SK 1x5E-301-...	10	15	20	25	30	40	50	60	80	100
SK 1x5E-751-...										

#### Potentiometer P4

→ Einstellung der Hoch- und Ablaufzeit

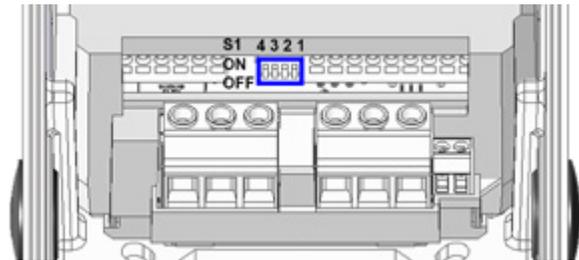
Gerätetyp	Skalenwert									
	[s]									
SK 1x5E-301-...	OFF <sup>1)</sup>	0,1	0,2	0,4	0,8	1,6	3,2	6,4	12,8	25,6
SK 1x5E-751-...										

1) Sanftanlauf deaktiviert

### 4.2.2.3 DIP-Schalter (S1)

Grundlegende Funktionalitäten des Motorstarters werden über den DIP-Schalter (**S1**) eingestellt.

Im Auslieferungszustand sind alle vier DIP Schalter in Position „0“ („OFF“).



Nr.

Bit **DIP-Schalter (S1)**

Nr.	Bit	DIP-Nr	Funktion
4/3 2 <sup>3/2</sup>	<b>Ausschaltmodus</b>	0 0	Ausschaltmodus 1 (Werkseinstellung)
		1 0	Ausschaltmodus 2
		0 1	Ausschaltmodus 3
		1 1	Ausschaltmodus 4
2 2 <sup>1</sup>	<b>Phasenfolgeerkennung</b>	0	Phasenfolge entsprechend Netzanschluss (Werkseinstellung)
		1	Phasenfolge entsprechend gewünschter Drehrichtung, → automatische Erkennung der Phasenfolge
1 2 <sup>0</sup>	<b>Automatischer Anlauf</b>	0	Freigabe mit Flanke (Werkseinstellung)
		1	Freigabe mit Pegel <b>ACHTUNG, Antrieb kann sofort loslaufen!</b>

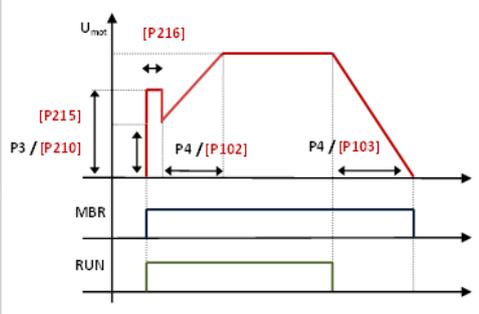
### 4.2.2.4 Übersicht Ausschaltmodi

Der Ausschaltmodus bestimmt das Hoch- und das Ablaufverhalten des Antriebes.

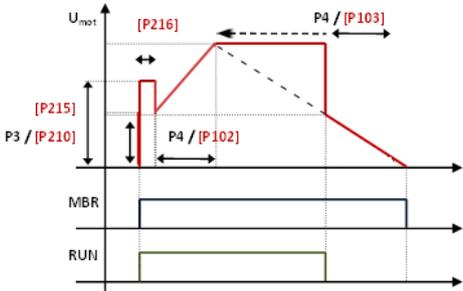
Der Parameter **P130** bestimmt, ob der Anhalt- oder Ausschaltmodus durch Hardware-Anpassung (DIP-Schalter (**S1**), Potentiometer (**P1-P4**)) oder Software-Anpassung (Parametrierung **P108**) erfolgen soll.

Die wesentlichen Verhaltensweisen können durch Hardware-Anpassung (Werkseinstellung) vorgenommen werden.

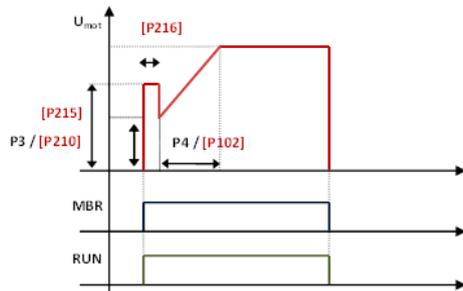
Bei zusätzlichem Optimierungsbedarf sind weiterführende Einstellungen durch Parameteranpassungen möglich.

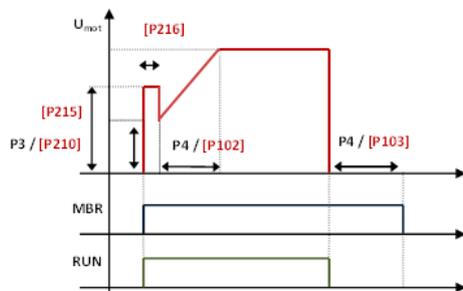
Ausschaltmodus 1	DIP3/4: OFF/OFF (Werkseinstellung)	bzw. P108 = 0
Einschalten (Freigabe setzen)	<ol style="list-style-type: none"> <li><b>P3</b> bzw. <b>P210</b> bestimmen die Startspannung (Startdrehmoment) die am Motor angelegt wird.</li> <li>Die Bremse öffnet sich.</li> <li><b>P4</b> bzw. <b>P102</b> bestimmen die Dauer, in der die Spannung kontinuierlich erhöht wird, bis die volle Spannung (100 %) erreicht ist.</li> </ol>	
Ausschalten (Wegnahme der Freigabe)	<ol style="list-style-type: none"> <li><b>P4</b> bzw. <b>P103</b> bestimmen die Dauer, in der die Spannung kontinuierlich von 100 % auf 0 % reduziert wird. <sup>1)</sup></li> <li>Die Bremse fällt bei Spannung „0 %“ bzw. nach Ablauf von <b>P107</b> ein.</li> </ol>	

1) Technisch bedingt schaltet der Motorstarter schon beim Erreichen von ca. 10 % der Startspannung unmittelbar auf 0 %.

<b>Ausschaltmodus 2</b>		<b>DIP3/4: OFF/ON</b>	bzw. <b>P108 = 1</b>
Einschalten (Freigabe setzen)	<ol style="list-style-type: none"> <li><b>P3</b> bzw. <b>P210</b> bestimmen die Startspannung (Startdrehmoment) die am Motor angelegt wird.</li> <li>Die Bremse öffnet sich.</li> <li><b>P4</b> bzw. <b>P102</b> bestimmen die Dauer, in der die Spannung kontinuierlich erhöht wird, bis die volle Spannung (100 %) erreicht ist.</li> </ol>		
Ausschalten (Wegnahme der Freigabe)	<ol style="list-style-type: none"> <li><b>P3</b> bzw. <b>P210</b> bestimmen die Spannung (Drehmoment) auf die der Motorregler unmittelbar sinkt.</li> <li><b>P4</b> bzw. <b>P103</b> bestimmen die Dauer, in der die Spannung kontinuierlich von 100 % bis auf 0 % reduziert werden würde. Jedoch wird nur noch der Anteil der Dauer wirksam, der benötigt wird, um von der eingestellten Startspannung (<b>P3</b> bzw. <b>P210</b>) auf 0 % zu reduzieren. <sup>1)</sup></li> <li>Die Bremse fällt bei Spannung „0 %“ bzw. nach Ablauf von <b>P107</b> ein.</li> </ol>		

1) Technisch bedingt schaltet der Motorstarter schon beim Erreichen von ca. 10 % der Startspannung unmittelbar auf 0 %.

<b>Ausschaltmodus 3</b>		<b>DIP3/4: ON/OFF</b>	bzw. <b>P108 = 2</b> (Werkseinstellung)
Einschalten (Freigabe setzen)	<ol style="list-style-type: none"> <li><b>P3</b> bzw. <b>P210</b> bestimmen die Startspannung (Startdrehmoment) die am Motor angelegt wird.</li> <li>Die Bremse öffnet sich.</li> <li><b>P4</b> bzw. <b>P102</b> bestimmen die Dauer, in der die Spannung kontinuierlich erhöht wird, bis die volle Spannung (100 %) erreicht ist.</li> </ol>		
Ausschalten (Wegnahme der Freigabe)	<ol style="list-style-type: none"> <li>Der Motor wird sofort abgeschaltet (Spannung „0 %“) und trudelt aus.</li> <li>Die Bremse fällt bei Spannung „0 %“ bzw. nach Ablauf von <b>P107</b> ein.</li> </ol>		

<b>Ausschaltmodus 4</b>		<b>DIP3/4: ON/ON</b>	bzw. <b>P108 = 3</b>
Einschalten (Freigabe setzen)	<ol style="list-style-type: none"> <li><b>P3</b> bzw. <b>P210</b> bestimmen die Startspannung (Startdrehmoment) die am Motor angelegt wird.</li> <li>Die Bremse öffnet sich.</li> <li><b>P4</b> bzw. <b>P102</b> bestimmen die Dauer, in der die Spannung kontinuierlich erhöht wird, bis die volle Spannung (100 %) erreicht ist.</li> </ol>		
Ausschalten (Wegnahme der Freigabe)	<ol style="list-style-type: none"> <li>Der Motor wird sofort abgeschaltet (Spannung „0 %“) und trudelt aus.</li> <li><b>P4</b> bzw. <b>P103</b> bestimmen die Dauer der Verzögerung, in der die Bremse noch nicht einfällt.</li> <li>Die Bremse fällt ein.</li> </ol>		

### 4.2.3 Inbetriebnahmebeispiele

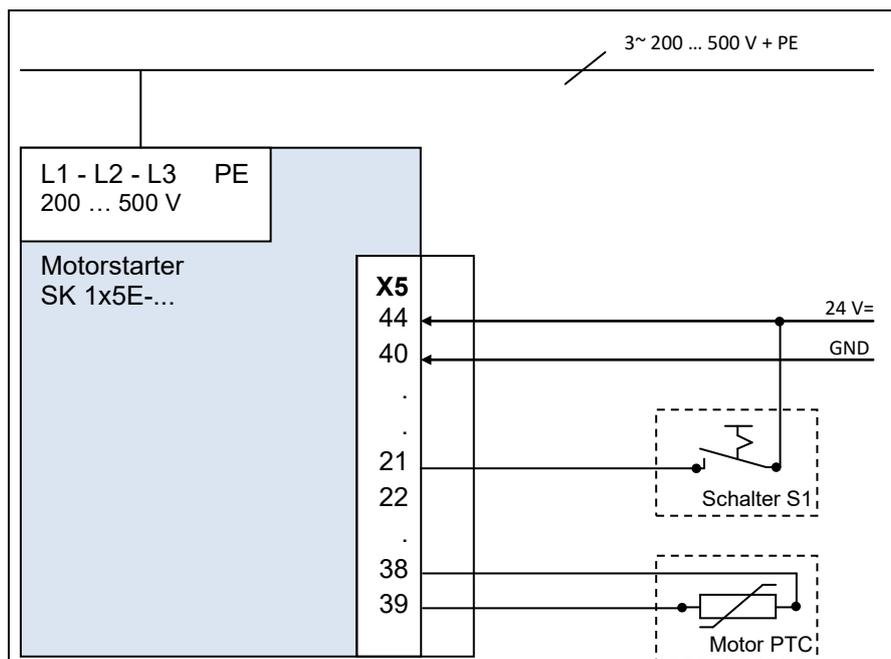
Alle SK 1x5E - Geräte können grundsätzlich in ihrem Auslieferungszustand betrieben werden.

Wird ein automatischer Anlauf mit „Netz ein“ benötigt, ist (abhängig von Einstellung **P130**) entweder der Parameter (**P428**) anzupassen oder der DIP-Schalter **S1-DIP1** = ON zu setzen.

Der PTC-Eingang muss gebrückt werden, wenn kein Motor-PTC zur Verfügung steht.

Der Motorstarter ist mit einer externen 24 V DC Steuerspannung zu versorgen.

#### Minimalkonfiguration



#### Motorstart über Schalter

Motoranlauf mit Drehrichtung "Rechts":

- Wenn Schalter "Ein" geschaltet wird und somit 24 V DC an Digitaleingang 1 (Klemme 21) anliegen, läuft der Motorstarter „Rechts“ herum an.

Motoranlauf mit Drehrichtung "Links":

- Wenn Schalter "Ein" geschaltet wird und somit 24 V DC an Digitaleingang 2 (Klemme 22) anliegen, läuft der Motorstarter „Links“ herum an.

#### Motorstart über Netzspannung „EIN“

DIP-Schalter S1 / DIP1 = ON entspricht Automatischer Anlauf

Motoranlauf mit Drehrichtung "Rechts":

- Wenn die Netzspannung "Ein" geschaltet wird und 24 V DC an Digitaleingang 1 (Klemme 21) dauerhaft anliegen, läuft der Motorstarter automatisch „Rechts“ herum an.

Motoranlauf mit Drehrichtung "Links":

- Wenn die Netzspannung "Ein" geschaltet wird und 24 V DC an Digitaleingang 2 (Klemme 22) dauerhaft anliegen, läuft der Motorstarter automatisch „Links“ herum an.

## 4.3 AS-Interface (AS-i)

Dieses Kapitel ist nur für die Geräte des Typs **SK 175E-...-ASI** relevant.

### 4.3.1 Das Bussystem

#### Allgemeine Informationen

Das **Aktor-Sensor-Interface (AS-Interface)** ist ein Bussystem für die untere Feldebene. Es ist in der AS-Interface *Complete Specification* definiert und nach EN 50295, IEC62026 standardisiert.

Das Übertragungsprinzip ist ein Single-Master-System mit zyklischem Polling. Seit der *Complete Specification V2.1* können an einer bis zu 100 m langen ungeschirmten Zweidrahtleitung bei beliebiger Netzstruktur max. **31 Standard-Slaves**, die das Geräteprofil **S-7.0** verwenden, oder **62 Slaves im erweiterten Adressiermodus**, die das Geräteprofil **S-7.A** verwenden, betrieben werden.

Die Verdopplung der Anzahl möglicher Slave wird durch die Doppelvergabe der Adressen 1-31 und die Kennzeichnung „A-Slave“ bzw. „B-Slave“ realisiert. Slaves im erweiterten Adressiermodus sind durch den ID-Code A gekennzeichnet und somit für den Master eindeutig zu erkennen.

Es können Geräte mit Slave-Profilen **S-7.0** und **S-7.A** unter Beachtung der Adresszuordnung (siehe Beispiel) innerhalb eines AS-i-Netzwerkes ab Version 2.1 (**Masterprofil M4**) gemeinsam betrieben werden.

zulässig	nicht zulässig
Standardslave 1 (Adresse 6)	Standardslave 1 (Adresse 6)
<b>A/B-Slave 1 (Adresse 7A)</b>	<b>Standardslave 2 (Adresse 7)</b>
<b>A/B-Slave 2 (Adresse 7B)</b>	<b>A/B-Slave 1 (Adresse 7B)</b>
Standardslave 2 (Adresse 8)	Standardslave 3 (Adresse 8)

Die Adressierung erfolgt über den Master, der auch weitere Managementfunktionen zur Verfügung stellt oder über ein separates Adressiergerät.

#### Gerätespezifische Informationen

Die Übertragung der 4-Bit-Nutzdaten (je Richtung) erfolgt mit effektiver Fehlersicherung bei Standard-Slaves mit einer maximalen Zykluszeit von 5 ms. Bei Slaves im erweiterten Adressiermodus verdoppelt sich aufgrund der höheren Teilnehmerzahl die Zykluszeit (*max. 10 ms*) für Daten, die *vom Slave an den Master* gesendet werden. Erweiterte Adressierungsvorgänge für die Sendung von Daten *an den Slave* verursachen eine zusätzliche Verdopplung der Zykluszeit auf *max. 21 ms*.

Die AS-Interface-Leitung (gelb) überträgt Daten und Energie.

Der Motorstarter ist so konfiguriert, dass keine zusätzliche Hilfsspannung angeschlossen werden muss. Durch Anpassen eines Jumpers ist es jedoch möglich, den Motorstarter so zu konfigurieren, dass die gelbe AS-i Leitung nur noch der Datenübertragung dient und den AS-i Bus versorgt. Das Gerät selbst und darüber angeschlossene Sensoren u. Ä. müssen dann durch eine **weitere Zweidrahtleitung (schwarz)** mit einer Hilfsspannung (24 V DC) versorgt werden. Hierbei ist es **zwingend erforderlich**, die Versorgung über eine Schutzkleinspannung (**PELV - Protective Extra Low Voltage**) vorzunehmen.

### 4.3.2 Merkmale und Technische Daten

Das Gerät kann unmittelbar in ein AS-Interface Netzwerk integriert werden und ist in seiner Werkseinstellung so parametrisiert, dass gängige AS-i Grundfunktionalitäten sofort verfügbar sind. Lediglich Anpassungen für anwendungsspezifische Funktionen des Gerätes bzw. des Bussystems, die Adressierung und der ordnungsgemäße Anschluss der Versorgungs-, BUS-, Sensor- und Aktor-Leitungen sind durchzuführen.

### Merkmale

- Galvanisch getrennte Busschnittstelle
- Statusanzeige (1 LED)
- Konfiguration wahlweise über
  - integrierte Potentiometer und DIP - Schalter
  - oder durch Parametrierung
- 24 V DC Versorgung der integrierten AS-i Baugruppe über gelbe AS-i Leitung
- 24 V DC Versorgung des Motorstarters
  - über gelbe AS-i Leitung (Werkseinstellung)
  - oder separat über schwarze Leitung bzw. eine andere 24 V DC Quelle – z. B. Netzteil SK xU4-24V-... (mit Jumper konfigurierbar)
- Anschluss am Gerät
  - über Klemmenleiste
  - oder über M12 Flanschsteckverbinder

### Technische Daten AS-Interface

Bezeichnung	Wert	
	Jumper Position „AUX“	Jumper Position „AS-I“
Versorgung AS-i (gelbe Leitung)	26,5 – 31,6 V DC, max. 25 mA	26,5 – 31,6 V DC, max. 240 mA <sup>1)</sup>
Versorgung AUX (schwarze Leitung)	24 V DC ± 25 %, max. 400 mA	<i>Anschluss nicht zulässig</i>
Slaveprofil	S-7.A	S-7.A
I/O-Code	7	7
ID-Code	A	A
Ext. ID-Code 1 / 2	7	7
Adresse	1A – 31A und 1B - 31B (Auslieferungszustand: 0A)	1A – 31A und 1B - 31B (Auslieferungszustand: 0A)
Zykluszeit	Slave → Master ≤ 10 ms Master → Slave ≤ 21 ms	Slave → Master ≤ 10 ms Master → Slave ≤ 21 ms
Anzahl Nutzdaten (BUS I/O)	4I / 4O	4I / 4O

1) Davon max. 165 mA für Peripherie (Initiatoren, angeschlossenes Parametriertool, Aktoren)

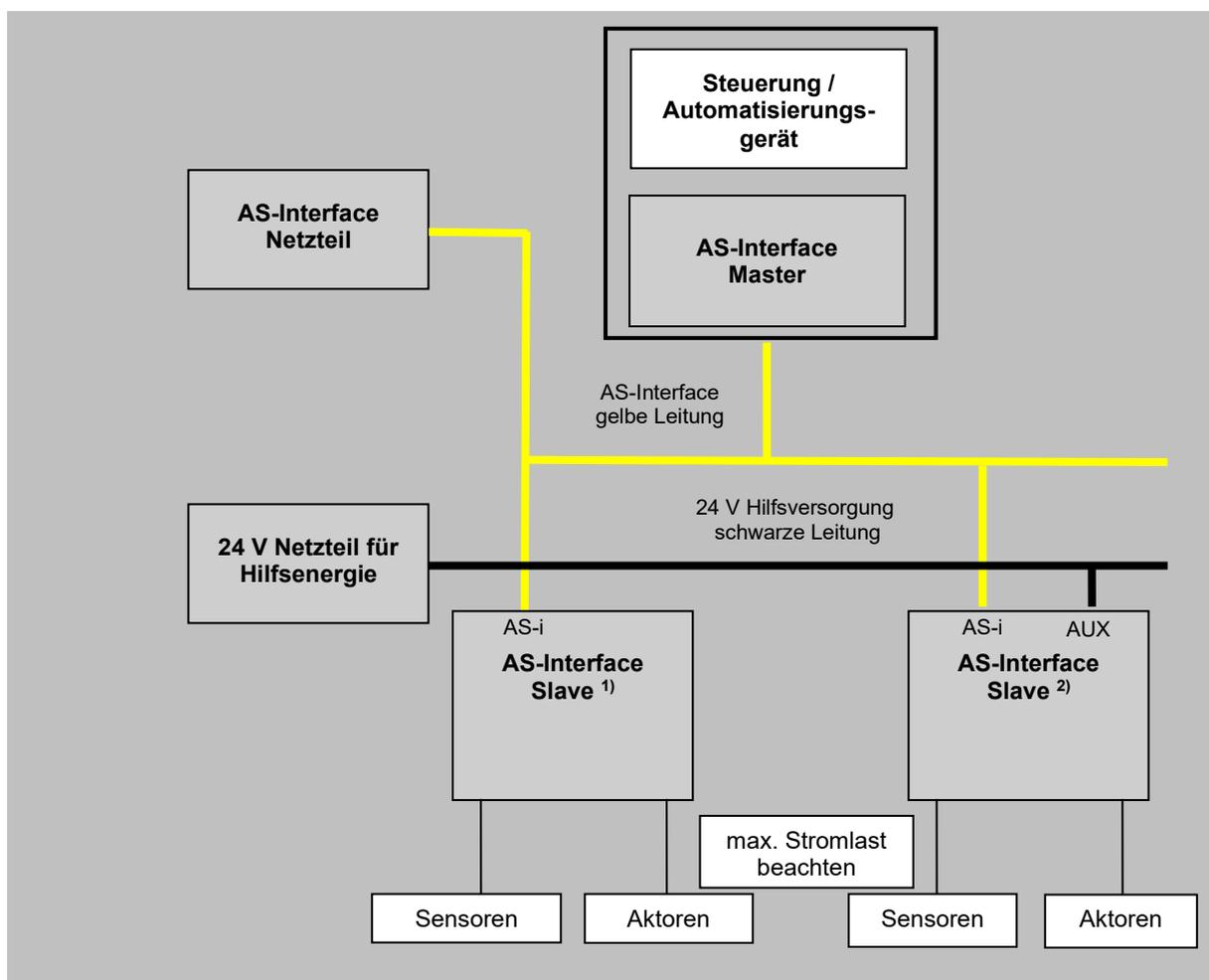
### 4.3.3 Busaufbau und Topologie

Das AS-Interface Netz ist in beliebiger Form (Linien-, Stern-, Ring- und Baumstruktur) aufzubauen und wird durch einen AS-Interface-Master als Schnittstelle zwischen SPS und Slaves verwaltet. Ein bestehendes Netz kann jederzeit durch weitere Slaves bis zu einem Limit von 31 Standard-Slaves oder 62 Slaves im erweiterten Adressiermodus ergänzt werden. Die Adressierung der Slaves erfolgt durch den Master oder ein entsprechendes Adressiergerät.

Ein AS-i-Master kommuniziert eigenständig und tauscht Daten mit den angeschlossenen AS-i Slaves aus. Im AS-Interface-Netzwerk dürfen keine normalen Netzteile verwendet werden. Es darf je AS-Interface-Strang nur ein spezielles AS-Interface-Netzteil für die Spannungsversorgung eingesetzt werden. Diese AS-Interface-Spannungsversorgung wird direkt an das gelbe Standardkabel (AS-i(+) und AS-i(-)Leitung) angeschlossen und sollte so nahe wie möglich beim AS-i-Master positioniert werden, um den Spannungsabfall gering zu halten.

Um Störungen zu vermeiden, ist der **PE-Anschluss des AS-Interface-Netzteils** (sofern vorhanden) **zwingend zu erden**.

Die braune **AS-i(+)**- und die blaue **AS-i(-)**Ader vom gelben AS-Interface-Kabel **dürfen nicht geerdet werden**.



1)	SK 175E-...-ASI	Gerät mit Jumper Position <b>AS-I</b>
2)	SK 175E-...-ASI	Gerät mit Jumper Position <b>AUX</b> (getrennte 24 V DC Versorgung für AS-i und Motorstarter)

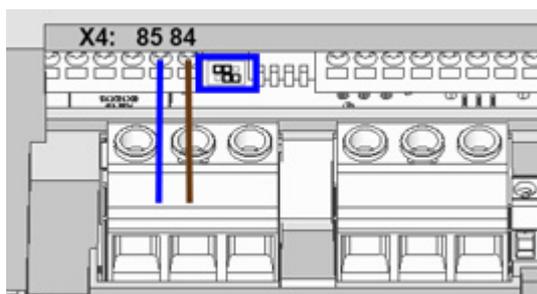
### 4.3.4 Inbetriebnahme

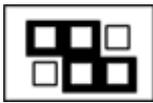
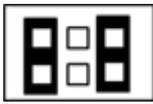
#### 4.3.4.1 Anschluss

Der Anschluss der AS-Interface Leitung (gelb) erfolgt über die Klemmen 84/85 der Klemmenleiste und kann optional auch an einen entsprechend gekennzeichneten M12-Flanschsteckverbinder (gelb) geführt werden.

Details Steuerklemmen (📖 Abschnitt 2.3.3 "Elektrischer Anschluss Steuerteil")

Details Steckverbinder (📖 Abschnitt 3.2.3.2 "Steckverbinder für Steueranschluss")



Jumper Position	Bedeutung
	Die AS-i Baugruppe wird über die gelbe AS-i Leitung und der Motorstarter über das schwarze Kabel (PELV) getrennt voneinander versorgt.
	AS-i Schnittstelle und Gerät werden gemeinsam über die gelbe AS-i Leitung versorgt. Eine separate Versorgung des Motorstarters ist nicht zulässig.

Werkseinstellung

Abbildung 10: AS-i, Anschlussklemmen und Jumper Position (Beispiel Position „AUX“)

Typ	Jumper Position	Anschluss AS-Interface		Anschluss Steuerspannung AUX – Leitung einer PELV	
		AS-i(+)	AS-i(-)	24 V DC	GND
SK 175E-...-ASI	AS-I	84	85	Anschluss nicht zulässig!	
SK 175E-...-ASI	AUX	84	85	44	40

Tabelle 11: AS-Interface, Anschluss Signal- und Versorgungsleitungen

Um einen fachgerechten **Potentialausgleich** zu gewährleisten, wird der Anschluss einer **zweiten Erdungsleitung** empfohlen. Diese ist am PE Anschluss des Gerätes anzuschließen!

Wird das AS-Interface („gelbe Leitung“) nicht verwendet, gelten die normalen Anschlussbedingungen für das Gerät (📖 Abschnitt 2.3.3 "Elektrischer Anschluss Steuerteil").



#### Information

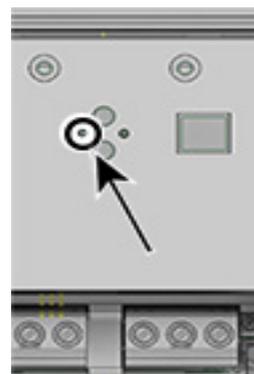
#### 24 V DC / AS-Interface

Bei Verwendung der gelben AS-Interface Leitung und Jumper Position AS-I:

- darf **keine Spannungsquelle an die Klemmen 44/40** angeschlossen werden,
- erfolgt die Versorgung des Gerätes über die gelbe AS-I Leitung,
- kann an den **Klemmen 43/40** die Versorgungsspannung (24 V DC) für die Verwendung der Digitaleingänge bzw. sonstiger externe Peripherie (z.B. Aktoren) **abgenommen werden**. Der zulässige Gesamtstrom ist hierfür auf **165 mA** limitiert!

#### 4.3.4.2 Anzeigen

Der Zustand des AS-Interface wird durch eine mehrfarbige LED **AS-i** signalisiert.



LED AS-i	Bedeutung
AUS	<ul style="list-style-type: none"> <li>Keine AS-Interface Spannung an der Baugruppe</li> <li>Anschlussleitungen nicht angeschlossen oder vertauscht</li> </ul>
grün AN	<ul style="list-style-type: none"> <li>Normaler Betrieb (AS-Interface aktiv)</li> </ul>
rot AN	<ul style="list-style-type: none"> <li>kein Datenaustausch <ul style="list-style-type: none"> <li>Slave Adresse = 0 (Slave steht noch in Werkseinstellung)</li> <li>Slave nicht in LPS (Liste der projizierten Slaves)</li> <li>Slave mit falscher IO/ID</li> <li>Master im STOP Mode</li> <li>Reset aktiv</li> </ul> </li> </ul>
rot / grün im Wechsel blinken (2 Hz) <sup>1)</sup>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Peripherie Fehler <ul style="list-style-type: none"> <li>Steuerteil am Gerät läuft nicht an (AS-i Spannung zu niedrig oder Steuerteil defekt)</li> </ul> </li> </ul>
rot / gelb im Wechsel blinken (2 Hz) <sup>1)</sup>	<ul style="list-style-type: none"> <li>kein Datenaustausch <ul style="list-style-type: none"> <li>Slave Adresse = 0 (Slave steht noch in Werkseinstellung)</li> </ul> </li> </ul>
rot blinken (2 Hz) <sup>1)</sup>	<ul style="list-style-type: none"> <li>EMV Hardwarefehler</li> </ul>

1) Einschalthäufigkeit je Sekunde, Beispiel: 2 Hz = LED 2 x je Sekunde „Ein“

#### 4.3.4.3 Konfiguration

Die wichtigsten Funktionalitäten werden über die Arrays [-04] ... [-07] des Parameters (P420) und über die Arrays [-01] ... [-02] des Parameters (P434) zugeordnet.

#### Bus I/O Bits

### **WARNUNG**

#### **Unerwartete Bewegung durch automatischen Anlauf**

Im Fehlerfall (Kommunikationsabbruch oder Trennung der Busleitung) schaltet das Gerät automatisch ab, da die Freigabe des Gerätes nicht mehr ansteht.

Die Wiederherstellung der Kommunikation kann zu einem automatischen Anlauf und damit zu einer unerwarteten Bewegung des Antriebes führen. Um eine Gefährdung zu vermeiden, ist ein möglicher automatischer Anlauf wie folgt zu unterbinden:

- Tritt ein Kommunikationsfehler auf, muss der Busmaster aktiv die Steuerbits auf „Null“ setzen.

Das Gerät ist mit zwei zusätzlichen digitalen Eingängen zum Anschluss von Initiatoren ausgestattet. Optionale Ausgänge für den Anschluss von Aktoren, welche über den BUS direkt bedient werden, gibt es jedoch nicht. Folgende Belegungen sind für die jeweils vier Nutzdatenbits vorgesehen:

BUS-IN	Funktion (P420[-04...-07])	Status		Zustand
		Bit 1	Bit 0	
Bit 0	Freigabe rechts	0	0	Motor ist ausgeschaltet
Bit 1	Freigabe links	0	1	Drehfeld rechts liegt am Motor an
Bit 2	Störung quittieren <sup>1)</sup>	1	0	Drehfeld links liegt am Motor an
Bit 3	Bremse manuell lüften <sup>2)</sup>	1	1	Motor ist ausgeschaltet

- 1) Quittieren durch Flanke 0 → 1.  
Bei Steuerung über den Bus erfolgt die Quittierung nicht automatisch durch eine Flanke an einem der Freigabeeingänge.
- 2) 0 = Bremse geschlossen, wird bei Bedarf automatisch gelüftet  
1 = Bremse wird sofort gelüftet.

BUS-OUT	Funktion (P434 [-01 ... -02])	Status		Zustand
		Bit 1	Bit 0	
Bit 0	Störung (Status Bit 0)	0	0	Störung aktiv
Bit 1	Betrieb (Status Bit 1)	0	1	Betriebsbereit (Motor steht)
Bit 2 <sup>1)</sup>	Zustand Initiator 1 (DIN3 / C1)	1	0	Warnung (aber Motor läuft)
Bit 3 <sup>1)</sup>	Zustand Initiator 2 (DIN4 / C2)	1	1	Run (Motor läuft ohne Warnung)

- 1) Bit 2 und 3 sind direkt an die Digitaleingänge 3 und 4 gekoppelt.

Die Ansteuerung über den BUS und durch die Digitaleingänge (C1, C2) ist parallel möglich. Die entsprechenden Eingänge werden quasi wie normale Digitaleingänge behandelt. Soll z.B. eine Umschaltung zwischen Handbetrieb und Automatik erfolgen, so muss sichergestellt sein, dass im Automatikbetrieb keine Freigabe über die normalen Digitaleingänge vorliegt. Dies könnte zum Beispiel mit einem dreistufigen Schlüsselschalter realisiert werden. Stufe 1: „Hand links“ Stufe 2: „Automatik“ Stufe 3 „Hand rechts“.

Liegt eine Freigabe über einen der beiden „normalen“ Digitaleingänge vor, so werden die Steuerbits über das Bussystem ignoriert. Ausnahme bildet das Steuerbit „Störung quittieren“. Diese Funktionalität ist unabhängig von der Führungshoheit immer parallel möglich. Der Busmaster kann daher nur die Führung übernehmen, wenn keine Ansteuerung über einen Digitaleingang erfolgt. Bei gleichzeitigen Setzen von „Freigabe links“ und „Freigabe rechts“ wird die Freigabe weggenommen, der Motor hält ohne Auslauframpe an (Spannung sperren).

### 4.3.4.4 Adressierung

Um das Gerät in einem AS-i Netzwerk zu verwenden, muss es eine eindeutige Adresse erhalten. Werksseitig ist die Adresse 0 gesetzt. Dadurch kann das Gerät von einem AS-i Master als „neues Gerät“ erkannt werden (Voraussetzung für eine automatische Adresszuweisung durch den Master).

#### Vorgehensweise

- Spannungsversorgung der AS-Interface Schnittstelle über die gelbe AS-Interface Leitung gewährleisten
- AS-Interface Master für die Zeit der Adressierung abklemmen
- Adresse ≠ 0 setzen
- Keine Doppelvergabe der Adressen

In vielen anderen Fällen erfolgt die Adressierung über ein handelsübliches Adressiergerät für AS-Interface Slaves (Beispiele nachfolgend).

- Pepperl+Fuchs, VBP-HH1-V3.0-V1 (separater M12 Anschluss für externe Spannungsversorgung)
- IFM, AC1154 (batteriebetriebenes Adressiergerät)

## **i** Information

## Auswahl Adressiergerät

### *Jumper Position „AS-I“ (Werkseinstellung)*

- Es wird die Verwendung eines Adressiergerätes mit separatem 24 V Anschluss empfohlen.
- Die Verwendung eines batteriebetriebenen Adressiergerätes ist nur möglich, wenn die Gesamtstromaufnahme durch den Motorstarter (bis zu 240 mA, abhängig von angeschlossenen Initiatoren u.Ä.) die Strombelastbarkeit des Adressiergerätes nicht übersteigt.

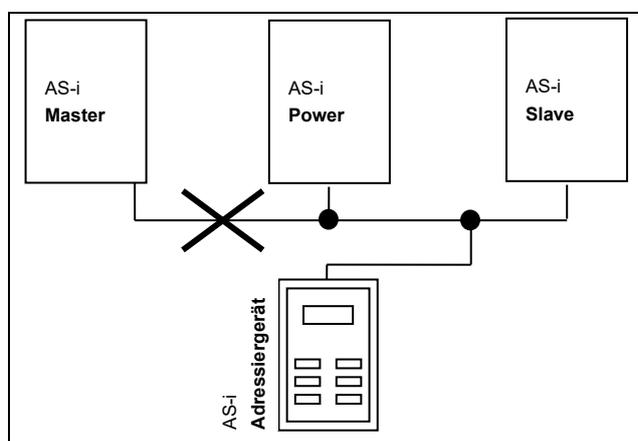
### *Jumper Position „AUX“*

- Die Verwendung eines batteriebetriebenen Adressiergerätes und die Verwendung eines Adressiergerätes mit separatem 24 V DC Anschluss ist möglich.

Nachfolgend sind Möglichkeiten aufgeführt, wie die Adressierung des AS-i Slave mit einem Adressiergerät in der Praxis umgesetzt werden kann, sofern die gelbe AS-Interface Leitung dem Datentransfer und der Versorgung des Motorstarters dient (Jumper Position AS-I).

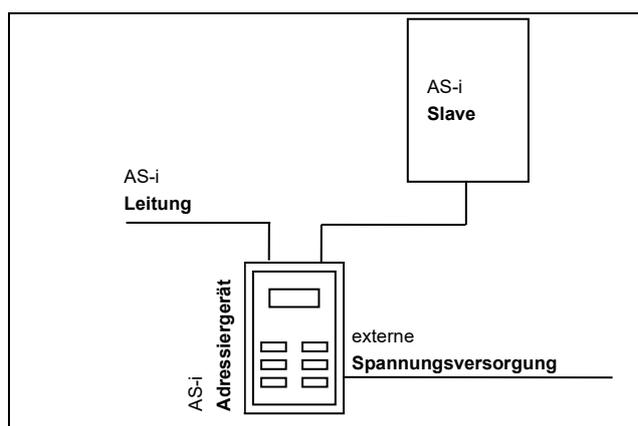
### **Variante 1**

Mit einem Adressiergerät, welches mit einem **M12-Stecker** zum Anschluss an den **AS-i** Bus ausgestattet ist, kann man sich über einen entsprechenden Zugang in das AS-Interface Netzwerk einbinden. Voraussetzung hierfür ist, dass der AS-Interface Master weggeschaltet werden kann.



### **Variante 2**

Mit einem Adressiergerät, welches mit einem **M12-Stecker** zum Anschluss an den **AS-i** Bus **und** einem zusätzlichen **M12-Stecker** für den Anschluss einer externen **Spannungsversorgung** ausgestattet ist, kann das Adressiergerät unmittelbar in die AS-i Leitung eingebunden werden.



## 4.3.5 Zertifikat

Aktuell verfügbare Zertifikate finden Sie im Internet unter dem [Link "www.nord.com"](http://www.nord.com)

## **4.4 PROFIBUS DP**

Dieses Kapitel ist nur für die Geräte des Typs **SK 175E-...-PBR** relevant.

### **4.4.1 Das Bussystem**

SPS, PC, Bedien- und Beobachtungsgeräte können durch PROFIBUS DP über einen einheitlichen Bus bitseriell kommunizieren. PROFIBUS DP wird bevorzugt dort eingesetzt, wo es auf eine zeitkritische, schnelle und komplexe Kommunikation zwischen einzelnen Geräten ankommt. Das Bussystem ist als Ersatz für die kostenintensive parallele 24 V DC Signalübertragung von Prozessdaten geeignet.

Die PROFIBUS Kommunikation ist in den internationalen Normen IEC 61158 und IEC 61784 verankert. Anwendungs- und Projektierungsaspekte sind in den Richtlinien der PROFIBUS Nutzerorganisation (PNO) festgelegt und dokumentiert. Dadurch wird gewährleistet, dass Geräte unterschiedlicher Hersteller miteinander kommunizieren können. Der Datenaustausch ist in der DIN 19245 Teil 1 und 2 und anwendungsspezifischen Erweiterungen in Teil 3 dieser Norm festgelegt. Im Zuge der europäischen Feldbusstandardisierung wird der PROFIBUS in die europäischen Feldbusnorm EN 50170 integriert.

### **4.4.2 Merkmale**

- Galvanisch getrennte Busschnittstelle
- Statusanzeige (1 LED)
- Adresseinstellung über zwei Drehkodierschalter (unter dem Gehäusedeckel)
- PROFIBUS Abschlusswiderstand über Jumper zu schaltbar
- Übertragung von 4 Steuerbits und 4 Statusbits
- Unterstützt Sync- und Freeze Mode der PROFIBUS DP Kommunikationsfunktion
- Watchdog Funktion, im Fehlerfall werden alle Bits des Sollwert-PDO auf 0 gesetzt
- keine Parameterkommunikation
- Baudrate bis 12 Mbit/s
- Anschluss am Gerät
  - über Klemmenleiste
  - oder über M12Systemsteckverbinder

### 4.4.3 Inbetriebnahme

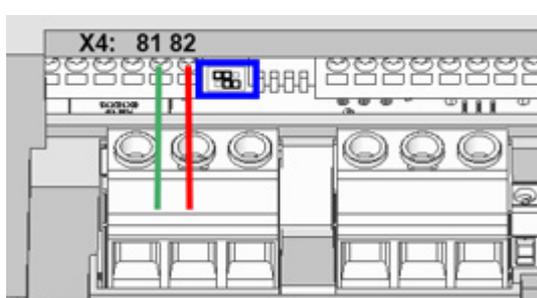
#### 4.4.3.1 Anschluss

Der Anschluss der PROFIBUS Leitung (lila) erfolgt über die Klemmenleiste und kann optional auch an einen entsprechend gekennzeichneten M12-Flanschsteckkontakt (lila) geführt werden.

Der Anschluss auf die Klemmenleiste darf nicht über eine Stichleitung erfolgen, d. h. die „ankommende“ und „abgehende“ PROFIBUS Leitung müssen gemeinsam z. B. mittels einer Doppeladerendhülse in jeweils eine Klemme angeschlossen werden!

Details Steuerklemmen (📖 Abschnitt 2.3.3 "Elektrischer Anschluss Steuerteil")

Details Steckverbinder (📖 Abschnitt 3.2.3.2 "Steckverbinder für Steueranschluss")



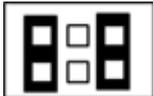
Jumper Position	Bedeutung
 <p><b>OFF</b></p> <p>Werkseinstellung</p>	Bus nicht terminiert, Abschlusswiderstand nicht gesetzt (OFF)
 <p><b>ON</b></p>	Bus terminiert, Abschlusswiderstand gesetzt (ON)

Abbildung 11: PROFIBUS, Anschlussklemmen und Jumper Position (Beispiel Position „OFF“)

Typ	Anschluss PROFIBUS DP		Anschluss Steuerspannung	
	PBR-A	PBR-B	24 V DC	GND
SK 175E-...-PBR	81	82	44	40

Tabelle 12: PROFIBUS DP, Anschluss Signal- und Versorgungsleitungen

Um einen fachgerechten **Potentialausgleich** zu gewährleisten, wird der Anschluss einer **zweiten Erdungsleitung** empfohlen. Diese ist am PE Anschluss des Gerätes anzuschließen!

Die Terminierung des Busabschlusswiderstandes erfolgt am ersten und letzten Busteilnehmer über Jumper (Jumperposition SK 175E-...-PBR siehe oben).

### 4.4.3.2 Anzeigen

Der Zustand des PROFIBUS wird durch eine LED **BR** signalisiert.



LED BR	Bedeutung
AUS	Keine zyklische Prozessdatenkommunikation aktiv, d. h. kein Datenaustausch zum Slave <ul style="list-style-type: none"> <li>• SPS / Master im STOPP oder ausgeschaltet</li> <li>• fehlende 24 V DC Spannungsversorgung am Motorstarter</li> <li>• Profibuskabel zwischen SPS / Master und Motorstarter / Slave nicht angeschlossen</li> <li>• Anschlussleitungen nicht angeschlossen oder vertauscht</li> <li>• Busabschlusswiderstand nicht korrekt gesetzt (am ersten &amp; letzten Slave der Busleitung)</li> <li>• fehlerhafte Adressierung (falsche Adresse eingestellt)</li> <li>• fehlerhafte Hardware-Konfiguration in der SPS / Master, ggf. falsche GSD-Datei (NORD0DA5.gsd) verwendet (<a href="#">Link</a>)</li> </ul>
grün AN	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Normaler Betrieb (zyklische Prozessdatenkommunikation läuft)</li> </ul>

### 4.4.3.3 Konfiguration

#### Prozessdaten

Die Prozessdaten dienen der Steuerung des Motorstarters und zur Übertragung seines Zustandes. Die Übertragung dieser Daten erfolgt zyklisch. Es gibt für den Motorstarter nur ein Prozessdatenobjekt (PDO) mit einer festen Datenlänge von 1 Byte. Es werden nur die unteren 4 Bits verwendet. Es wird zwischen Sollwert PDO (von der SPS zum Gerät (BUS-IN – Bits)) und Istwert PDO (vom Gerät zur SPS (BUS-OUT – Bit)) unterschieden.

#### Bus I/O Bits

### **WARNUNG**

#### **Unerwartete Bewegung durch automatischen Anlauf**

Im Fehlerfall (Kommunikationsabbruch oder Trennung der Busleitung) schaltet das Gerät automatisch ab, da die Freigabe des Gerätes nicht mehr ansteht.

Die Wiederherstellung der Kommunikation kann zu einem automatischen Anlauf und damit zu einer unerwarteten Bewegung des Antriebes führen. Um eine Gefährdung zu vermeiden, ist ein möglicher automatische Anlauf wie folgt zu unterbinden:

- Tritt ein Kommunikationsfehler auf, muss der Busmaster aktiv die Steuerbits auf „Null“ setzen.

Das Gerät ist mit zwei zusätzlichen digitalen Eingängen zum Anschluss von Initiatoren ausgestattet. Optionale Ausgänge für den Anschluss von Aktoren, welche über den BUS direkt bedient werden, gibt es jedoch nicht. Folgende Belegungen sind für die jeweils vier Nutzdatenbits vorgesehen:

BUS-IN	Funktion (P420[-04...-07])	Status		Zustand
		Bit 1	Bit 0	
Bit 0	Freigabe rechts	0	0	Motor ist ausgeschaltet
Bit 1	Freigabe links	0	1	Drehfeld rechts liegt am Motor an
Bit 2	Störung quittieren <sup>1)</sup>	1	0	Drehfeld links liegt am Motor an
Bit 3	Bremse manuell lüften <sup>2)</sup>	1	1	Motor ist ausgeschaltet

- 1) Quittieren durch Flanke 0 → 1.  
Bei Steuerung über den Bus erfolgt die Quittierung nicht automatisch durch eine Flanke an einem der Freigabeeingänge.
- 2) 0 = Bremse geschlossen, wird bei Bedarf automatisch gelüftet  
1 = Bremse wird sofort gelüftet.

BUS-OUT	Funktion (P434 [-01 ... -02])	Status		Zustand
		Bit 1	Bit 0	
Bit 0	Störung (Status Bit 0)	0	0	Störung aktiv
Bit 1	Betrieb (Status Bit 1)	0	1	Betriebsbereit (Motor steht)
Bit 2 <sup>1)</sup>	Zustand Initiator 1 (DIN3 / C1)	1	0	Warnung (aber Motor läuft)
Bit 3 <sup>1)</sup>	Zustand Initiator 2 (DIN4 / C2)	1	1	Run (Motor läuft ohne Warnung)

- 1) Bit 2 und 3 sind direkt an die Digitaleingänge 3 und 4 gekoppelt.

Die Ansteuerung über den BUS und durch die Digitaleingänge (C1, C2) ist parallel möglich. Die entsprechenden Eingänge werden quasi wie normale Digitaleingänge behandelt. Soll z.B. eine Umschaltung zwischen Handbetrieb und Automatik erfolgen, so muss sichergestellt sein, dass im Automatikbetrieb keine Freigabe über die normalen Digitaleingänge vorliegt. Dies könnte zum Beispiel mit einem dreistufigen Schlüsselschalter realisiert werden. Stufe 1: „Hand links“ Stufe 2: „Automatik“ Stufe 3 „Hand rechts“.

Liegt eine Freigabe über einen der beiden „normalen“ Digitaleingänge vor, so werden die Steuerbits über das Bussystem ignoriert. Ausnahme bildet das Steuerbit „Störung quittieren“. Diese Funktionalität ist unabhängig von der Führungshoheit immer parallel möglich. Der Busmaster kann daher nur die Führung übernehmen, wenn keine Ansteuerung über einen Digitaleingang erfolgt. Bei gleichzeitigen Setzen von „Freigabe links“ und „Freigabe rechts“ wird die Freigabe weggenommen, der Motor hält ohne Auslauframpe an (Spannung sperren).

### 4.4.3.4 Adressierung

Die Adressierung des Motorstarters erfolgt über zwei dezimale Drehkodierschalter.

#### Schalter „x1 S3“

- Einstellung des dezimalen Zahlenbereiches von 0 bis 9

#### Schalter „x10 S2“

- Einstellung der 10'er Stelle der Adresse. Der Einstellbereich 0 bis 9 ist mit dem Faktor 10 verknüpft.



Beispiel

Schalter S2 = 4 (→ 4x)

Schalter S3 = 2 (→ x2)

→ resultierende PROFIBUS Adresse = **42**

Die PROFIBUS Adresse des Motorstarters kann über die Drehkodierschalter in den Bereichen von 1 bis 79 und 81 bis 99 eingestellt werden.

Werden die **Adressen 0 oder 80** eingestellt, so interpretiert der Motorstarter diese Werte als Adresse 126. Eine **Kommunikation** ist so **nicht möglich**.

Das Einlesen der Adresse erfolgt direkt nach dem Einschalten der 24 V Versorgung am Motorstarter.

Eine **Adressänderung** wirkt sich erst **nach erneutem Einschalten der 24 V DC** Spannungsversorgung des Gerätes aus!

## 5 Parameter

### **WARNUNG**

#### **Unerwartete Bewegung durch Verändern der Parametrierung**

Parameteränderungen sind sofort wirksam. Unter bestimmten Bedingungen können selbst im Stillstand des Antriebes gefährliche Situationen entstehen. So können Funktionen, wie z. B. **P428** „Automatischer Anlauf“ oder **P420** „Digitaleingänge“, Einstellung „Bremse Lüften“ den Antrieb in Bewegung setzen und Personen durch bewegliche Teile gefährden.

Daher gilt:

- Veränderungen der Parametereinstellungen sind nur vorzunehmen, wenn der Motorstarter nicht freigegeben ist.
- Bei Parametrierarbeiten sind Vorkehrungen zu treffen, die ungewollte Antriebsbewegungen (z. B. das Durchsacken eines Hubwerkes) verhindern. Der Gefahrenbereich der Anlage ist nicht zu betreten.

Nachfolgend finden Sie die Beschreibungen der relevanten Parameter für das Gerät. Der Zugriff auf die Parameter erfolgt mit Hilfe eines Parametriertools (z.B. NORDCON-Software oder Bedien- und Parametrierbox, siehe auch (📖 Abschnitt 3.1 "Bedien- und Parametrieroptionen ") und ermöglicht so die optimale Anpassung des Gerätes an die Antriebsaufgabe. Durch unterschiedliche Ausstattungen der Geräte können sich Abhängigkeiten für die relevanten Parameter ergeben.

Der Zugriff auf die Parameter ist nur möglich, wenn das Steuerteil des Gerätes aktiv ist.

Hierfür ist das Gerät mit einer 24 V DC Steuerspannung zu versorgen (📖 Abschnitt 2.3.3 "Elektrischer Anschluss Steuerteil").

Zusammenhänge und eventuelle Vorrangschaltungen mit den Potentiometern (**P1...**) und dem DIP-Schalter (**S1**) sind an geeigneter Stelle beschrieben und zu berücksichtigen (beachte **P130**).

Parameteränderungen wirken sich unmittelbar nur auf den RAM – Speicher des Gerätes aus und sind somit flüchtig. Um diese Änderungen nachhaltig zu sichern, ist - nach Abschluss der Parameteranpassungen - ein Kopierauftrag (**P550**) auszulösen. Dadurch werden die Daten in den Permanentenspeicher (Flash-Speicher) des Gerätes übertragen.

Die einzelnen Parameter sind funktional in Gruppen zusammengefasst. Mit der ersten Ziffer der Parameternummer wird die Zugehörigkeit zu einer **Menügruppe** gekennzeichnet:

Menügruppe	Nr.	Hauptfunktion
<b>Betriebsanzeigen</b>	(P0--)	Darstellung von Parametern und Betriebswerten
<b>Basis-Parameter</b>	(P1--)	Grundlegende Geräteeinstellungen, z.B. Ein- und Ausschaltverhalten
<b>Motordaten</b>	(P2--)	Elektrische Einstellungen für den Motor (Motorstrom oder Startspannung (Anfahrspannung))
<b>Steuerklemmen</b>	(P4--)	Zuweisung der Funktionen für die Ein- und Ausgänge
<b>Zusatzparameter</b>	(P5--)	Vorrangig Überwachungsfunktionen und sonstige Parameter
<b>Informationen</b>	(P7--)	Anzeige von Betriebswerten und Zustandsmeldungen

**i Information**
**Werkseinstellung P523**

Mit dem Parameter **P523** laden Sie die Werkseinstellung des gesamten Parametersatzes. Das Wiederherstellen der Werkseinstellungen (**P523**) betrifft alle Parameter. Prüfen Sie daher anschließend Motordaten und stellen Sie sie gegebenenfalls neu ein.

Außerdem werden die Potentiometer (P1-P4) und DIP Schalter (S1) wieder aktiviert.

**5.1 Parameterübersicht**
**Betriebsanzeigen**

<b>P000</b> Betriebsanzeige	<b>P001</b> Auswahl Anzeige	<b>P003</b> Supervisor Code
-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------

**Basis-Parameter**

<b>P102</b> Hochlaufzeit	<b>P103</b> Ablaufzeit	<b>P107</b> Einfallzeit Bremse
<b>P108</b> Ausschaltmodus	<b>P114</b> Lüftzeit Bremse	<b>P130</b> Parameterquelle
<b>P131</b> Phasenanschnittmodus		

**Motordaten**

<b>P203</b> Motorbemessungsstrom	<b>P210</b> Startspannung	<b>P215</b> Boostspannung
<b>P216</b> Zeit Boost		

**Steuerklemmen**

<b>P400</b> Fkt. Analogeingang	<b>P420</b> Digitaleingänge	<b>P427</b> Schnellh. Störung
<b>P428</b> Automatischer Anlauf	<b>P434</b> Digitalausgang	<b>P499</b> Funkt. DIP-Schalter

**Zusatzparameter**

<b>P523</b> Werkseinstellung	<b>P535</b> I <sup>2</sup> t Motor	<b>P538</b> Netzspg. Überwachung
<b>P539</b> Ausgangsüberwachung	<b>P550</b> Flash Kopierauftrag	<b>P570</b> Verriegelungszeit
<b>P580</b> Fehler bei Übertemp.	<b>P581</b> Phasenfolgeerkennung	<b>P582</b> Bremse man. lüften

**Informationen**

<b>P700</b> Akt. Betriebszustand	<b>P707</b> Software-Version	<b>P708</b> Zustand Digitaleing.
<b>P709</b> Zustand Potentiomet.	<b>P711</b> Zustand Digitalausg.	<b>P716</b> Aktuelle Frequenz
<b>P718</b> Netzfrequenz	<b>P719</b> Aktueller Strom	<b>P720</b> Wirkstrom
<b>P721</b> Blindstrom	<b>P722</b> Aktuelle Spannung	<b>P723</b> Spannung -d
<b>P724</b> Spannung -q	<b>P725</b> Aktueller Cos phi	<b>P726</b> Scheinleistung
<b>P727</b> Mechanische Leistung	<b>P728</b> Aktuelle Netzspannung	<b>P732</b> Strom Phase U
<b>P733</b> Strom Phase V	<b>P734</b> Strom Phase W	<b>P740</b> Prozeßdaten Bus In
<b>P741</b> Prozeßdaten Bus Out	<b>P743</b> Gerätetyp	<b>P744</b> Ausbaustufe
<b>P749</b> Zustand DIP-Schalter	<b>P762</b> Spannung Phase U	<b>P763</b> Spannung Phase V
<b>P764</b> Spannung Phase W	<b>P780</b> Geräte ID	

## 5.2 Parameterbeschreibung

### 5.2.1 Erläuterung der Parameterbeschreibung

P000 (Parameternummer)	Betriebsanzeige (Parametername)	xx <sup>1</sup>	S	P
<b>Einstellbereich</b> (bzw. Anzeigebereich)	Darstellung des typischen Anzeigeformates, des möglichen Einstellbereiches sowie der Anzahl der Nachkommastellen	<b>mitgeltende(r) Parameter:</b> Auflistung weiterer Parameter, die im unmittelbaren Zusammenhang stehen		
<b>Arrays</b>	[-01] Bei Parametern, die eine Unterstruktur in mehrere Arrays aufweisen, wird diese hier dargestellt.			
<b>Werkseinstellung</b>	{ 0 } Standardeinstellung, die der Parameter typischerweise im Auslieferungszustand des Gerätes aufweist oder in die er nach Ausführung einer Werkseinstellung (siehe Parameter <b>P523</b> ) gesetzt wird.			
<b>Geltungsbereich</b>	Aufführung der Gerätevarianten, für die dieser Parameter gilt. Wenn der Parameter allgemeingültig ist, d. h. für die gesamte Baureihe gilt, entfällt diese Zeile.			
<b>Beschreibung</b>	Beschreibung, Funktionsweise, Bedeutung u. Ä. zu diesem Parameter.			
<b>Hinweis</b>	Zusätzliche Hinweise zu diesem Parameter			
<b>Einstellwerte</b> (bzw. Anzeigewerte)	Auflistung der möglichen Einstellwerte mit Beschreibung der jeweiligen Funktionen			

<sup>1</sup> xx = sonstige Kennzeichen

### Information

Nicht benötigte Informationszeilen werden nicht aufgeführt.

#### Anmerkungen / Erklärungen

Kennzeichen	Benennung	Bedeutung
<b>S</b>	Supervisor-Parameter	Der Parameter kann nur angezeigt und verändert werden, wenn der passende Supervisor-Code eingestellt wurde (siehe Parameter <b>P003</b> ).
<b>P</b>	Parametersatzabhängig	Der Parameter bietet unterschiedliche Einstellmöglichkeiten, die abhängig vom gewählten Parametersatz sind.
<b>RD</b>	READ	Der Parameter kann nur gelesen werden.
<b>RM</b>	RAM	Der Parameter kann verändert aber nicht im Flash-Speicher gespeichert werden.
<b>RF</b>	READ/FLASH	Der Parameter kann je nach der Einstellung von Parameter <b>P130</b> entweder nur gelesen werden, oder geändert und im Flash-Speicher gespeichert werden.
<b>FL</b>	FLASH	Der Parameter wird aus dem Flash-Speicher gelesen und kann verändert werden.

**5.2.2 Betriebsanzeigen**

<b>P000</b>		<b>Betriebsanzeige</b>	<b>RD</b>
<b>Anzeigebereich</b>	0.01 ... 9999		mitgeltende(r) Parameter: <b>P001</b>
<b>Beschreibung</b>	In der Anzeige der SimpleBox (SK CSX-3H) wird der im Parameter <b>P001</b> ausgewählte Betriebswert angezeigt.		

<b>P001</b>		<b>Auswahl Anzeige</b>	<b>RM</b>
<b>Einstellbereich</b>	0 ... 11		mitgeltende(r) Parameter: <b>P000</b>
<b>Werkseinstellung</b>	{ 0 }		
<b>Beschreibung</b>	Auswahl des in der Anzeige anzuzeigenden Betriebswertes (Siehe <b>P000</b> )		
<b>Einstellwerte</b>	<b>Wert</b>	<b>Bedeutung</b>	
	0	Istfrequenz [Hz]	Vom Gerät aktuell gelieferte Ausgangsfrequenz
	1	Nennfrequenz [Hz]	Frequenz der aktuell anliegenden Netzspannung
	2	Strom [A]	Vom Gerät gemessener aktueller Ausgangsstrom
	3	Wirkstrom [A]	Vom Gerät aktuell gelieferter Wirkstrom
	4	Blindstrom [A]	Vom Gerät aktuell gelieferter Blindstrom
	5	Netzspannung [V~]	An den Eingangsklemmen aktuell gemessene Spannung
	6	cos Phi [-]	Berechneter Wert des aktuellen Leistungsfaktors
	7	Scheinleistung [kVA]	Berechnete Wert der aktuellen Scheinleistung
	8	Wirkleistung [kW]	Berechneter Wert der aktuellen Wirkleistung
	9	Netzphasenfolge [-]	0 = Rechtsdrehfeld 1 = Linksdrehfeld
	10	Aussteuergrad [%]	Vom Gerät aktuell erreichter Wert des Phasenanschnitts. 0 % = „Motor aus“, 100 % = „Motorspannung = Netzspannung“
	11	Akt. Stromverstärkung [%]	Aktuell gemessener Strom im Verhältnis zum Messbereich

<b>P003</b>		<b>Supervisor-Code</b>	<b>RM</b>
<b>Einstellbereich</b>	0 ... 9999		
<b>Werkseinstellung</b>	{ 1 }		
<b>Beschreibung</b>	Durch die Einstellung des Supervisor-Codes kann der Umfang der sichtbaren Parameter beeinflusst werden.		
<b>Einstellwerte</b>	<b>Wert</b>	<b>Bedeutung</b>	
	0	Supervisormodus aus	Die Supervisorparameter sind nicht sichtbar.
	1	Supervisormodus an	Alle Parameter sind sichtbar.
	2 ...	Supervisormodus aus	Die Supervisorparameter sind nicht sichtbar.

### 5.2.3 Basis-Parameter

P102	Hochlaufzeit	RF
<b>Einstellbereich</b>	0.00 ... 25.50 s	mitgeltende(r) Parameter: <b>P130, P216</b>
<b>Werkseinstellung</b>	{ 1,00 }	
<b>Beschreibung</b>	Die Hochlaufzeit ist die Zeit, die der Antrieb benötigt, um nach Erhalt der Freigabe die maximale Drehzahl zu erreichen. Da die Hochlaufzeit durch die Variation des Phasenanschnitts bestimmt wird, handelt es sich hierbei nur um eine indirekte Steuerung der Hochlaufzeit. Die tatsächliche Hochlaufzeit des Motors hängt im Wesentlichen vom verwendeten Motor, den Schwungmassen und dem Gegenmoment ab.	
<b>Hinweis</b>	<p>Solange der Parameter <b>P130</b>=0 eingestellt ist, wird die Hochlaufzeit über das Potentiometer <b>P4</b> bestimmt. Der Parameter kann in diesen Fall nur gelesen und nicht verändert werden. Er entspricht dann dem durch das Potentiometer bestimmten Einstellwert.</p> <p>Bei leer laufendem Motor oder Antrieben mit sehr geringem Gegenmoment sollte der Sanftanlauf abgeschaltet werden. Aufgrund des Missverhältnisses von Schwungmasse und Gegenmoment kann das Phasenanschnittsverfahren den Antrieb nicht ordnungsgemäß steuern. Es kann zu ungewollten mechanischen Beanspruchungen der Antriebseinheit und deren Umfeld führen (Vibrationen u.Ä.).</p>	
P103	Ablaufzeit	RF
<b>Einstellbereich</b>	0.00 ... 25.50 s	mitgeltende(r) Parameter: <b>P107, P108, P130</b>
<b>Werkseinstellung</b>	{ 1,00 }	
<b>Beschreibung</b>	Die Ablaufzeit ist die Zeit, die der Antrieb benötigt, um nach Wegnahme der Freigabe die Drehzahl „0“ zu erreichen. Da die Ablaufzeit durch die Variation des Phasenanschnitts bestimmt wird, handelt es sich hierbei nur um eine indirekte Steuerung der Ablaufzeit. Die tatsächliche Ablaufzeit des Motors hängt im Wesentlichen vom verwendeten Motor, den Schwungmassen und dem Gegenmoment ab.	
<b>Hinweis</b>	<p>Solange der Parameter <b>P130</b>=0 eingestellt ist, wird die Ablaufzeit über das Potentiometer <b>P4</b> bestimmt. Der Parameter kann in diesen Fall nur gelesen und nicht verändert werden. Er entspricht dann dem durch das Potentiometer bestimmten Einstellwert.</p> <p>Bei leer laufendem Motor oder Antrieben mit sehr geringem Gegenmoment sollte der Sanftanlauf abgeschaltet werden. Aufgrund des Missverhältnisses von Schwungmasse und Gegenmoment kann das Phasenanschnittsverfahren den Antrieb nicht ordnungsgemäß steuern. Es kann zu ungewollten mechanischen Beanspruchungen der Antriebseinheit und deren Umfeld führen (Vibrationen u.Ä.).</p>	

P107		Einfallzeit Bremse		FL
<b>Einstellbereich</b>	0.00 ... 25.50 s	mitgeltende(r) Parameter: <b>P103, P108</b>		
<b>Werkseinstellung</b>	{ 0,00 }			
<b>Beschreibung</b>	Zeitverzögerung für das Einfallen (Schließen) einer elektromechanischen Bremse nach Erreichen der Ablaufzeit ( <b>P103</b> ), bzw. Wegnahme der Freigabe. Nachdem der Motorstarter seine Spannung am Ausgang gesperrt hatte, bleibt eine angeschlossene mechanische Bremse so lange geöffnet, bis die in <b>P107</b> eingestellte Zeit abgelaufen ist. Somit kann erreicht werden, dass der Motor seine Drehzahl vermindert oder sogar bereits angehalten hat, bevor die Bremse einfällt.			
<b>Hinweis</b>	Im Ausschaltmodus 4 (DIP-Schalter <b>S1-DIP3/4</b> ) wird die Einfallzeit der Bremse durch Parameter <b>P103</b> /Potentiometer <b>P4</b> bestimmt. Abhängig von der Reaktionszeit der Bremse muss damit gerechnet werden, dass der Motor ausgeschaltet hat, bevor die Bremse eingefallen ist. Für Hubwerksanwendungen bedeutet dies beispielsweise die Gefahr eines Lastsackens zum Zeitpunkt des Anhaltens.			

P108		Ausschaltmodus		RF
<b>Einstellbereich</b>	0 ... 3	mitgeltende(r) Parameter: <b>P103, P107, P130, P210</b>		
<b>Werkseinstellung</b>	{ 2 }			
<b>Beschreibung</b>	Dieser Parameter bestimmt die Reaktion des Motorstarters auf die Wegnahme der Freigabe.			
<b>Hinweis</b>	Solange der Parameter <b>P130=0</b> eingestellt ist, wird der Ausschaltmodus über den DIP-Schalter <b>S1-DIP3/4</b> bestimmt. Der Parameter kann in diesen Fall nur gelesen und nicht verändert werden. Er entspricht dann dem durch den DIP-Schalter bestimmten Einstellwert. (📖 Abschnitt 4.2.2.4 "Übersicht Ausschaltmodi")			
<b>Einstellwerte</b>	<b>Wert</b>	<b>Bedeutung</b>		
	0	Ausschaltmodus 1	Der Phasenanschnitt wird kontinuierlich, innerhalb der Zeitdauer gemäß <b>P103</b> bzw. Potentiometer <b>P4</b> von 0 auf 100% erhöht (Spannung sinkt). Die Bremse fällt anschließend entsprechend der durch <b>P107</b> bzw. <b>P4</b> vorgegebenen Zeit ein.	
	1	Ausschaltmodus 2	Der Phasenanschnitt wird kontinuierlich, innerhalb einer Zeitdauer ( <b>X</b> ) von einem Startwert ( <b>Y</b> ) auf 100% erhöht (Spannung sinkt). Der Startwert ( <b>Y</b> ) wird durch <b>P210</b> bzw. Potentiometer <b>P3</b> bestimmt. Die Zeitdauer ( <b>X</b> ) ermittelt sich durch <b>P103</b> bzw. Potentiometer <b>P4</b> wobei der Startpunkt der Zeitachse auf den theoretischen Startwert ( <b>Y=0 %</b> ) verschoben wird. Die Bremse fällt anschließend entsprechend der durch <b>P107</b> bzw. <b>P4</b> vorgegebenen Zeit ein.	
	2	Ausschaltmodus 3	Die Ausgangsspannung wird sofort abgeschaltet, die Bremse fällt bei Spannung „0 %“ bzw. nach Ablauf von <b>P107</b> ein.	
	3	Ausschaltmodus 4	Die Ausgangsspannung wird sofort abgeschaltet, die Bremse fällt entsprechend der durch <b>P103</b> bzw. <b>P4</b> vorgegebenen Zeit ein.	

P114		Lüftzeit Bremse		FL
<b>Einstellbereich</b>	0.00 ... 25.50 s			
<b>Werkseinstellung</b>	{ 0,05 }			
<b>Beschreibung</b>	Einstellung einer Zeitverzögerung für die Freigabe des Motors nach dem Einschalten.			
<b>Hinweis</b>	Elektromagnetische Bremsen haben eine physikalisch bedingte verzögerte Reaktionszeit beim Lüften. Ist die im Parameter <b>P114</b> eingestellte Lüftzeit der Bremse zu niedrig, fährt der Motor gegen die noch haltende Bremse an. Dies kann zu einem zu hohen Anlaufstrom führen, wodurch der Starter mit einer Überstrommeldung abschaltet.			

P130		Parameterquelle	FL
<b>Einstellbereich</b>	0 ... 1		mitgeltende(r) Parameter: <b>P550</b>
<b>Werkseinstellung</b>	{ 0 }		
<b>Beschreibung</b>	Auswahl, ob die DIP-Schalter ( <b>S1</b> ) und Potentiometer ( <b>P1-P4</b> ) Vorrang vor der Parametereinstellung haben.		
<b>Hinweis</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Umschalten <b>P130</b> von Einstellung <b>1</b> → <b>0</b>: RAM – Speicher wird gelöscht, Parameteränderungen, die nicht in den Flashspeicher übertragen wurden (<b>P550</b>), gehen verloren.</li> <li>Umschalten <b>P130</b> von Einstellung <b>0</b> → <b>1</b>: Es werden die Default Werte der Parameter verwendet. Um geänderte Parameterwerte aus dem Flashspeicher zu übernehmen, muss das Gerät neu gestartet werden (Wartezeit zwischen zwei Netzeinschaltzyklen beachten! (📖 Kapitel 7 "Technische Daten").</li> </ul>		
<b>Einstellwerte</b>	<b>Wert</b>	<b>Bedeutung</b>	
	0	Poti/Schalter	Alle mit „RF“ gekennzeichneten Parameter können nur gelesen, aber nicht verändert werden. Sie werden über ( <b>S1</b> ) und ( <b>P1-P4</b> ) bestimmt.
	1	Flashspeicher	Alle Einstellungen am Gerät werden über die Parameter bestimmt. ( <b>S1</b> ) und ( <b>P1-P4</b> ) haben keinen Einfluss.
	2	PotiSchalter+Flash	Wie Einstellung „0“. Aber die Funktionen der Digitalein- und -ausgänge werden über die Parameter (P420 bzw. P434) bestimmt.

P131		Phasenanschnittmodus	FL
<b>Einstellbereich</b>	0 ... 1		
<b>Werkseinstellung</b>	{ 0 }		
<b>Beschreibung</b>	Anpassung des Betriebsverhaltens (Laufeigenschaften) des Motors.		
<b>Einstellwerte</b>	<b>Wert</b>	<b>Bedeutung</b>	
	0	Stromoptimiert	Optimierung des Phasenanschnittes für einen gleichmäßigen Stromverlauf. Dieser reduziert die Verluste im Motor beim Hochlauf, führt jedoch bei langen Rampen und leerlaufendem Motor zu erhöhter Pendelneigung.
	1	Schwingungsoptimiert	Optimierung des Phasenanschnittes für eine reduzierte Pendelneigung bei leerlaufenden Motoren oder langer Rampen.

## 5.2.4 Motordaten

P203		Motorbemessungsstrom	RF
<b>Einstellbereich</b>	1,00 ... 28,00 A		mitgeltende(r) Parameter: <b>P130</b>
<b>Werkseinstellung</b>	{ 3,00 }		
<b>Beschreibung</b>	Der Motorbemessungsstrom wird für die I <sup>2</sup> t-Überwachung benötigt. Für normale Anwendungen entspricht die Einstellung dem Nennstrom gemäß Motortypenschild.		
<b>Hinweis</b>	Solange der Parameter P130 = 0 eingestellt ist, wird der Motorbemessungsstrom über das Potentiometer P1 bestimmt. Der Parameter kann in diesen Fall nur gelesen und nicht verändert werden. Er entspricht dann dem durch das Potentiometer bestimmten Einstellwert.		

P210		Startspannung	RF
<b>Einstellbereich</b>	10,0 ... 100,0 %		mitgeltende(r) Parameter: <b>P108, P130</b>
<b>Werkseinstellung</b>	{ 50,0 }		
<b>Beschreibung</b>	Die Startspannung ist die Spannung, die das Gerät unmittelbar nach Setzen der Freigabe an den Motorklemmen bereitstellt.		
<b>Hinweis</b>	Solange der Parameter <b>P130</b> =0 eingestellt ist, wird der Motorbemessungsstrom über das Potentiometer <b>P3</b> bestimmt. Der Parameter kann in diesen Fall nur gelesen und nicht verändert werden. Er entspricht dann dem durch das Potentiometer bestimmten Einstellwert.		
<b>Einstellwerte</b>	100,0 = Der Sanftanlauf ist abgeschaltet.		

<b>P215</b>	<b>Boostspannung</b>		<b>FL</b>
<b>Einstellbereich</b>	0,0 ... 100,0 %	mitgeltende(r) Parameter: <b>P210, P216</b>	
<b>Werkseinstellung</b>	{ 0,0 }		
<b>Beschreibung</b>	Die Boostspannung bestimmt in der Startphase einen Aufschlag auf die Startspannung. Für Antriebe mit erhöhtem Anlaufdrehmoment wird somit das benötigte Losbrechdrehmoment bereitgestellt.		
<b>Hinweis</b>	Die Boostspannung wird durch <b>P216</b> zeitlich begrenzt.		
<b>P216</b>	<b>Zeit Boost</b>		<b>FL</b>
<b>Einstellbereich</b>	0.00 ... 25.50 s	mitgeltende(r) Parameter: <b>P102, P215</b>	
<b>Werkseinstellung</b>	{ 0,00 }		
<b>Beschreibung</b>	<b>P216</b> definiert das Zeitlimit für die Boostspannung ( <b>P215</b> ) bzw. das vergrößerte Anlaufmoment.		
<b>Hinweis</b>	Die resultierende Hochlaufzeit ( $T_{gesamt}$ ), die bis zur Vollaussteuerung der Spannung erreicht ist, errechnet sich dann dementsprechend zu: $T_{gesamt} = T_{P102} + T_{P216}$ .		

### 5.2.5 Steuerklemmen

<b>P400</b>	<b>Fkt. Analogeingang</b>		<b>RD</b>
<b>Anzeigebereich</b>	0 ... 6	mitgeltende(r) Parameter: <b>P102, P103, P130, P203, P210, P570</b>	
<b>Arrays</b>	[-01] = Fkt. Analogeingang 1 (= Wert für P203 von Potentiometer P1) [-02] = Fkt. Analogeingang 2 (= Wert für P570 von Potentiometer P2) [-03] = Fkt. Analogeingang 3 (= Wert für P210 von Potentiometer P3) [-04] = Fkt. Analogeingang 4 (= Wert für P102 / P103 von Potentiometer P4)		
<b>Beschreibung</b>	Darstellung der Funktion des jeweiligen Potentiometers <b>P1 ... P4</b> , sofern das betreffende Potentiometer aktiv ist.		
<b>Hinweis</b>	Wenn <b>P130=1</b> eingestellt ist, sind alle Potentiometer inaktiv. In allen Arrays wird „0“ = „Keine Funktion“ angezeigt.		
<b>Anzeigewerte</b>	<b>Wert</b>	<b>Bedeutung</b>	
	0	Keine Funktion	Das Potentiometer wird nicht verwendet.
	1	Motorbemessungsstrom	Das Potentiometer liefert den Wert für <b>P203</b>
	2	Verriegelungszeit	Das Potentiometer liefert den Wert für <b>P570</b>
	3	Startdrehmoment	Das Potentiometer liefert den Wert für <b>P210</b>
	4	Rampenzeiten	Das Potentiometer liefert den Wert für <b>P102 / P103</b>
	5 ...	reserviert	

P420	Digitaleingänge	RF
<b>Einstellbereich</b>	0 ... 9	mitgeltende(r) Parameter: <b>P130, P428</b>
<b>Arrays</b>	[-01] = Digitaleingang 1 (= Wert für Digitaleingang DIN1) [-02] = Digitaleingang 2 (= Wert für Digitaleingang DIN2) [-03] = Kaltleitereingang (= Wert für Kaltleitereingang TF) [-04] = Bus In Bit 0 (= Wert für Bus In Bit 0) [-...] ... [-07] = Bus In Bit 3 (= Wert für Bus In Bit 3)	
<b>Werkseinstellung</b>	{ [-01] = 1 }      { [-02] = 2 }      { [-03] = 8 }      { [-04] = 3 } { [-05] = 4 }      { [-06] = 7 }      { [-07] = 9 }	
<b>Beschreibung</b>	Zuweisung der Funktionen für die verschiedenen digitalen Eingänge.	
<b>Hinweis</b>	Zum Ändern von Parameterwerten muss <b>P130=1</b> eingestellt sein. Anderenfalls können die Einstellungen von <b>P420</b> nur gelesen werden. Unzulässige Einstellungen sind unwirksam und werden nicht gespeichert. Die Parametrierung von Array [-03] kann nicht verändert werden. Die Arrays [-04 ... -07] sind nur bei den SK 175E Geräten aktiv.	
<b>Einstellwerte</b>	<b>Wert</b>	<b>Bedeutung</b>

0	Keine Funktion	Der Eingang wird nicht verwendet.	
1	Freigabe rechts	Der Antrieb läuft mit Drehrichtung rechts. (nur für Array [-01 und -02])	High aktiv Flanke 0 → 1 <sup>1)</sup>
2	Freigabe links	Der Antrieb läuft mit Drehrichtung links. (nur für Array [-01 und -02])	High aktiv Flanke 0 → 1 <sup>1)</sup>
3	Freigabe rechts via Bus	Der Antrieb läuft mit Drehrichtung rechts. (nur für Array [-04 ... -07])	High aktiv Flanke 0 → 1 <sup>1)</sup>
4	Freigabe links via Bus	Der Antrieb läuft mit Drehrichtung links. (nur für Array [-04 ... -07])	High aktiv Flanke 0 → 1 <sup>1)</sup>
5	Spannung sperren	Antrieb trudelt aus.	Low aktiv
6	Schnellhalt	Antrieb wechselt nach dem Ausschalten (Beenden des gewählten Ausschaltmodus) in den Zustand „Einschaltsperr“.	Low aktiv
7	Störungsquittierung	Störungsmeldung quittieren. Quittieren nur möglich, wenn die Ursache der Meldung nicht mehr vorhanden ist.	Flanke 0 → 1
8	Kaltleitereingang	Zur Auswertung eines Kaltleitersignals.	High aktiv
9	Bremse lüften	Die Bremse wird manuell (Signal „high“) bzw. Automatisch (Signal „low“) gelüftet	High aktiv

1) Wenn, abhängig von Parameter **P130**, der DIP-Schalter 1 (**S1**) oder Parameter **P428** auf „Automatischer Anlauf“ parametrierung sind, wird keine Flanke benötigt. Es genügt ein „High Pegel“.

P427	Schnellh. Störung	FL
<b>Einstellbereich</b>	0 ... 1	mitgeltende(r) Parameter: <b>P108, P130, P428</b>
<b>Werkseinstellung</b>	{ 0 }	
<b>Beschreibung</b>	<i>Schnellhalt Störung</i> - Entscheidung, wie der Motorstarter im Fehlerfall reagieren soll.	
<b>Einstellwerte</b>	<b>Wert</b>	<b>Bedeutung</b>
	0 Aus	Ein Fehler führt zum unmittelbaren Abschalten des Motorstarters (Motor trudelt aus, Bremse, wenn vorhanden, fällt sofort ein)
	1 Ein	Bei den Fehlern <b>E2.0, E3.0, E5.1, E6.1</b> wird der Antrieb im eingestellten Ausschaltmodus heruntergefahren, bevor der Motorstarter mit einer Störungsmeldung abschaltet.

P428	Automatischer Anlauf		RF
<b>Einstellbereich</b>	0 ... 1	mitgeltende(r) Parameter: <b>P130, P420</b>	
<b>Werkseinstellung</b>	{ 0 }		
<b>Beschreibung</b>	Entscheidung, wie der Motorstarter auf ein Freigabesignal reagieren soll.		
<b>Hinweis</b>	Solange der Parameter <b>P130=0</b> eingestellt ist, wird der automatische Anlauf über den DIP-Schalter <b>S1-DIP1</b> bestimmt. Der Parameter kann in diesen Fall nur gelesen und nicht verändert werden. Er entspricht dann dem durch den DIP-Schalter bestimmten Einstellwert.		
Einstellwerte	Wert	Bedeutung	
	0	Aus	Das Gerät erwartet am Digitaleingang, der auf „Freigabe“ parametrierung wurde, eine Flanke (Signalwechsel „low → high“), um den Antrieb zu starten. Wird das Gerät bei einem aktiven Freigabesignal eingeschaltet (Netzspannung ein), wechselt es unmittelbar in „Einschaltsperr“.
	1	An	Das Gerät erwartet am Digitaleingang, der auf „Freigabe“ parametrierung wurde, einen Signalpegel („high“), um den Antrieb zu starten. <b>ACHTUNG! Verletzungsgefahr! Der Antrieb läuft sofort los!</b>

P434	Digitalausgang Funk.		RF
<b>Einstellbereich</b>	0 ... 9	mitgeltende(r) Parameter: <b>P130</b>	
<b>Arrays</b>	[-01] = Dig.1/Bus.Bit 0 Ausg (= Wert für Digitalausgang DO1 oder Bus Out Bit 0) [-02] = Dig.2/Bus.Bit 1 Ausg (= Wert für Digitalausgang DO2 oder Bus Out Bit 1) [-03] = mechanische Bremse (= Wert für mechanische Bremse MB)		
<b>Werkseinstellung</b>	{ [-01] = 1 }                      { [-02] = 2 }                      { [-03] = 3 }		
<b>Beschreibung</b>	Zuweisung der Funktionen für die verschiedenen digitalen Ausgänge.		
<b>Hinweis</b>	Zum Ändern der Parameterwerte muss <b>P130=1</b> eingestellt sein. Anderenfalls können die Einstellungen von <b>P434</b> nur gelesen werden.  Unzulässige Einstellungen sind unwirksam und werden nicht gespeichert.  Die Parametrierung von Array [-03] kann nicht verändert werden.		
Einstellwerte	Wert	Bedeutung	
	0	Keine Funktion	Der Ausgang wird nicht verwendet.
	1	Fehler/Warnung	Fehler oder Warnung sind aktiv.
	2	Motor läuft	Der Antrieb läuft.
	3	Mechanische Bremse	Eine mechanische Bremse wird angesteuert (Klemmen 79/80). „High Signal“ = Bremse lüftet
	4	Zustand Digital-In 1	Anzeige Signalzustand von Digitaleingang 1
	5	Zustand Digital-In 2	Anzeige Signalzustand von Digitaleingang 2
	6	Zustand Bus Dig In 1	Anzeige Signalzustand von Digitaleingang 1 über Bus <sup>1)</sup>
	7	Zustand Bus Dig In 2	Anzeige Signalzustand von Digitaleingang 2 über Bus <sup>1)</sup>
	8	Zustand Bus Dig In 3	Anzeige Signalzustand von Digitaleingang 3 über Bus <sup>1)</sup>
	9	Zustand Bus Dig In 4	Anzeige Signalzustand von Digitaleingang 4 über Bus <sup>1)</sup>
	10	Fernsteuerung aktiv	Das Gerät wird über den Bus gesteuert

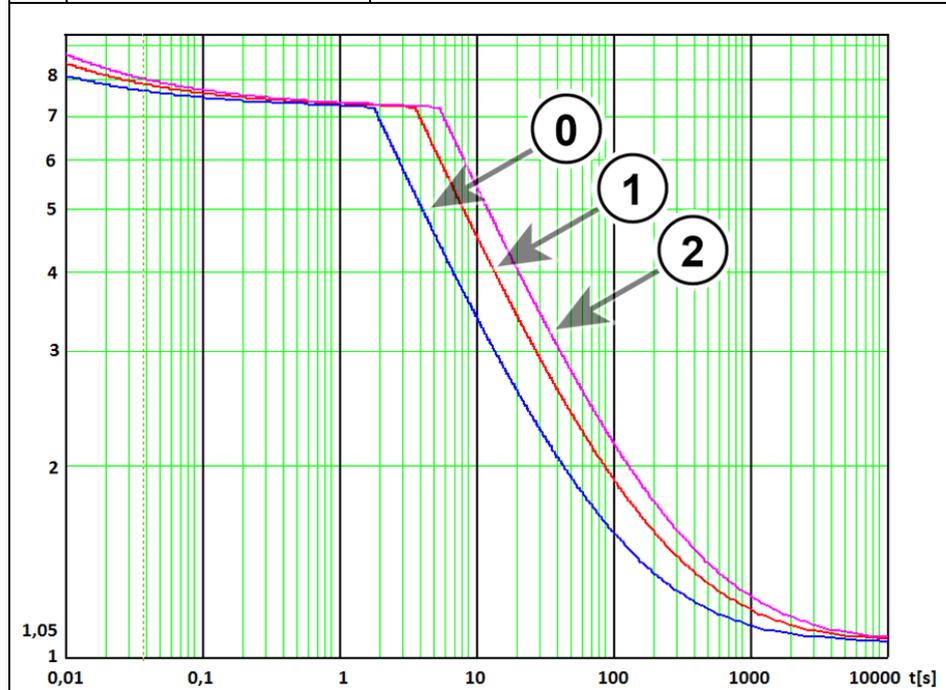
1) Nur SK 175E über integriertes AS-Interface bzw. PROFIBUS DP

P499	Funkt. DIP-Schalter		RD
<b>Anzeigebereich</b>	0 ... 6	mitgeltende(r) Parameter: <b>P108, P130, P428, P570</b>	
<b>Arrays</b>	[-01] = Funkt. DIP-Schalter 1 (= Wert für P428) [-02] = Funkt. DIP-Schalter 2 (= Wert für P581) [-03] = Funkt. DIP-Schalter 3 (= Wert für P108 (Bit 0)) [-04] = Funkt. DIP-Schalter 4 (= Wert für P108 (Bit 1))		
<b>Beschreibung</b>	Darstellung der Funktionen der DIP-Schalter ( <b>S1</b> ).		
<b>Hinweis</b>	Wenn <b>P130=1</b> eingestellt ist, sind alle DIP-Schalter inaktiv. In allen Arrays wird „0“ = „Keine Funktion“ angezeigt.		
<b>Anzeigewerte</b>	<b>Wert</b>		<b>Bedeutung</b>
	0	Keine Funktion	Der DIP-Schalter wird nicht verwendet
	1	Automatischer Anlauf	Der DIP-Schalter liefert den Wert für <b>P428</b>
	2	Phasenfolgeerkennung	Der DIP-Schalter liefert den Wert für <b>P581</b>
	3 - 4	<i>reserviert</i>	
	5	Ausschaltmodus Bit 0	Der DIP-Schalter liefert den Wert für <b>P108</b> – Bit 0
	6	Ausschaltmodus Bit 1	Der DIP-Schalter liefert den Wert für <b>P108</b> – Bit 1

5.2.6 Zusatzparameter

<b>P523</b>	<b>Werkseinstellung</b>		<b>RM</b>
<b>Einstellbereich</b>	0 ... 1	mitgeltende(r) Parameter: <b>P550</b>	
<b>Werkseinstellung</b>	{ 0 }		
<b>Beschreibung</b>	Zurücksetzen aller Parameter des Motorstarters auf Werkseinstellung.		
<b>Hinweis</b>	Die Einstellung wird erst dann bleibend gültig, wenn die Werte aus dem RAM in den Flash Speicher übernommen wurden (Siehe <b>P550</b> ).		
<b>Einstellwerte</b>	<b>Wert</b>	<b>Bedeutung</b>	
	0	keine Änderung	Die Funktion wird nicht ausgeführt.
	1	Werkseinstell. laden	Alle Parameter werden auf die Werkseinstellungen zurückgesetzt. Die Anzeige springt anschließend wieder auf den Wert „0“ zurück.

<b>P535</b>	<b>I<sup>2</sup>t Motor</b>		<b>FL</b>
<b>Einstellbereich</b>	0 ... 2	mitgeltende(r) Parameter: <b>P108, P203, P427</b>	
<b>Werkseinstellung</b>	{ 1 }		
<b>Beschreibung</b>	<i>I<sup>2</sup>t Motorabschaltklasse</i> – Hiermit wird bestimmt, wie schnell der Motorstarter bei einem Überstrom abschaltet. Der für die I <sup>2</sup> t-Überwachung zugrundeliegende Bemessungsstrom wird durch <b>P203</b> bestimmt. Ab dem 7,2-fachen Bemessungsstrom erfolgt die Abschaltung praktisch unmittelbar. (Fehler <b>E3.0</b> )		
<b>Hinweis</b>	Die drei auswählbaren Motorabschaltklassen lehnen sich an die Kurven an, welche in der EN 60947-4-2 definiert sind.		
<b>Einstellwerte</b>	<b>Wert</b>	<b>Bedeutung</b>	
	0	Klasse 10A	1,5 facher Überstrom für 120 s
	1	Klasse 10	1,5 facher Überstrom für 240 s
	2	Klasse 20	1,5 facher Überstrom für 360 s



P538		Netzspg. Überwachung		FL
<b>Einstellbereich</b>	0 ... 3	mitgeltende(r) Parameter: P108, P427		
<b>Werkseinstellung</b>	{ 3 }			
<b>Beschreibung</b>	Netzspannungsüberwachung – Auswahl der Variante der Netzüberwachung (Klemmen L1-L2-L3) durch das Gerät.			
<b>Hinweis</b>	Für einen sicheren Betrieb des Gerätes muss die Spannungsversorgung einer bestimmten Qualität entsprechen. Tritt eine Unterbrechung einer Phase auf oder überschreitet die Versorgungsspannung einen bestimmten Grenzwert, gibt das Gerät eine Störung aus.			
	Die Überwachung darf nur deaktiviert werden, wenn durch andere Maßnahmen (extern) sichergestellt wird, dass im Netzfehlerfall der Starter abgeschaltet wird.			
<b>Einstellwerte</b>	Wert	Bedeutung		
	0	Ausgeschaltet	Keine Überwachung der Versorgungsspannung	
	1	Phasenfehler	Phasenfehler führen zur Fehlermeldung (E7.0)	
	2	Netzspannung	Über- und Unterspannungen im Versorgungsnetz führen zur Fehlermeldung (E5.1, E6.1)	
	3	Phasenf. + Netzspg.	Kombination aus Einstellung 1 und 2. → Phasenfehler bzw. Netzfehler führen zur Fehlermeldung (E5.1, E6.1, E7.0)	
P539		Ausgangsüberwachung		FL
<b>Einstellbereich</b>	0 ... 3	mitgeltende(r) Parameter: P203		
<b>Werkseinstellung</b>	{ 3 }			
<b>Beschreibung</b>	Auswahl der Variante der Ausgangsüberwachung (Klemmen U-V-W) durch das Gerät.			
<b>Einstellwerte</b>	Wert	Bedeutung		
	0	Ausgeschaltet	Keine Überwachung der Ausgangsspannung	
	1	nur Motorphasen	Phasenfehler (Asymmetrien des gemessenen Ausgangsstromes) führen zur Fehlermeldung (E016).	
	2	nur Magnetisierung	Ist im Normalbetrieb (nach Abschluss der Hochlaufzeit) der gemessene Ausgangsstrom kleiner als 20 % des Motorbemessungsstromes (P203 bzw. Potentiometer P1) führt dies zur Fehlermeldung (E016).	
	3	Motorphase + Magnet.	Kombination aus Einstellung 1 und 2. → Phasen- und Magnetisierungsfehler führen zur Fehlermeldung (E016).	
P550		Flash Kopierauftrag		RM
<b>Einstellbereich</b>	0 ... 1			
<b>Werkseinstellung</b>	{ 0 }			
<b>Beschreibung</b>	Übertragen der geänderten Parametereinstellungen in den (nichtflüchtigen) Flash-Speicher des Gerätes.			
<b>Hinweis</b>	Parameteränderungen wirken sich zunächst nur auf den flüchtigen RAM-Speicher aus, die mit dem Ausschalten des Gerätes verloren gehen. Um die Parameteränderungen dauerhaft zu erhalten, sind diese in den Flash-Speicher zu übertragen.			
	Es können maximal 100 Kopiervorgänge garantiert werden.			
<b>Einstellwerte</b>	Wert	Bedeutung		
	0	keine Änderung	Die Funktion wird nicht ausgeführt.	
	1	RAM -> Flash	Kopiervorgang startet. Im Anschluss führt das Gerät selbstständig einen „RESET“ durch. Der Parameter P550 ist wieder auf Einstellung „0“ zurückgesetzt.	

P570	Verriegelungszeit		RF
<b>Einstellbereich</b>	0 ... 25.50 s	mitgeltende(r) Parameter: <b>P102, P103, P108, P130</b>	
<b>Werkseinstellung</b>	{ 0,50 }		
<b>Beschreibung</b>	Die Verriegelungszeit bestimmt bei Drehrichtungswechsel (Reversieren) den Zeitraum, in dem der Motor nach Ende der Ablaufzeit und vor Beginn der Hochlaufzeit nicht bestromt wird.		
<b>Hinweis</b>	Solange der Parameter <b>P130=0</b> eingestellt ist, wird die Verriegelungszeit über das Potentiometer <b>P2</b> bestimmt. Der Parameter kann in diesen Fall nur gelesen und nicht verändert werden. Er entspricht dann dem durch das Potentiometer bestimmten Einstellwert.  Wird die Verriegelungszeit zu kurz gewählt, kann es sein, dass der Motor nach dem Ende der Ablaufzeit noch dreht. Der Start in die entgegengesetzt Drehrichtung hätte zur Folge, dass der Motor durch die so entstehende Gegenstrombremsung übermäßigen Belastungen (thermisch, mechanisch) ausgesetzt wird.		

P580	Fehler bei Übertemp.		RF
<b>Einstellbereich</b>	0 ... 1	mitgeltende(r) Parameter: <b>P108, P427</b>	
<b>Werkseinstellung</b>	{ 1 }		
<b>Beschreibung</b>	<i>Fehlerabschaltung bei Übertemperatur</i> – Auswahl, ob ein Übertemperaturfehler (Kaltleiter) zu einer Warnung oder Störungsabschaltung führen soll.		
<b>Einstellwerte</b>	<b>Wert</b>	<b>Bedeutung</b>	
	0	Aus	Warnmeldung ( <b>C002</b> ) bei Übertemperatur
	1	An	Störmeldung ( <b>E002</b> ) und Abschalten des Gerätes bei Übertemperatur

P581	Phasenfolgeerkennung		RF
<b>Einstellbereich</b>	0 ... 1	mitgeltende(r) Parameter: <b>P130, P420</b>	
<b>Werkseinstellung</b>	{ 0 }		
<b>Beschreibung</b>	Analyse der Phasenfolge des Versorgungsnetzes durch das Gerät und automatische Anpassung des Motordrehfeldes an die gewünschte Drehrichtung.		
<b>Hinweis</b>	Solange der Parameter <b>P130=0</b> eingestellt ist, wird die Phasenfolgeerkennung über den DIP-Schalter <b>S1-DIP2</b> bestimmt. Der Parameter kann in diesen Fall nur gelesen und nicht verändert werden. Er entspricht dann dem durch den DIP-Schalter bestimmten Einstellwert.		
<b>Einstellwerte</b>	<b>Wert</b>	<b>Bedeutung</b>	
	0	Aus	Die Drehrichtung des Motors wird durch das Drehfeld vom Versorgungsnetz bestimmt.
	1	An	Die Drehrichtung des Motors wird durch die Freigaberichtung bestimmt.

P582	Bremsen man. lüften		RF
<b>Einstellbereich</b>	0 ... 1	mitgeltende(r) Parameter: <b>P420</b>	
<b>Werkseinstellung</b>	{ 0 }		
<b>Beschreibung</b>	Festlegung der Bedingungen für das Lüften (Lösen) einer angeschlossenen elektromechanischen Bremse		
<b>Hinweis</b>	<b>GEFAHR!</b> Bei bestimmten Antriebsaufgaben (z.B. Hubwerk) kann das Lüften der Bremse, ohne dass der Antrieb läuft, zu gefährlichen Situationen führen (Absturzgefahr einer gehobenen Last)!		
<b>Einstellwerte</b>	<b>Wert</b>	<b>Bedeutung</b>	
	0	Aus	Die Bremse wird nur gelüftet, wenn der Motor freigegeben wird.
	1	An	Die Bremse wird gelüftet, auch wenn der Motor nicht freigegeben ist (z.B. wenn ein Antrieb bei Revisionsarbeiten verschoben werden soll). → Hinweis beachten!

## 5.2.7 Informationen

P700	Aktueller Betriebszustand	RD
<b>Anzeigebereich</b>	0.0 ... 25.4	
<b>Arrays</b>	[-01] = Aktuelle Störung      aktuell aktive (nicht quitierte) Störungsmeldung [-02] = Aktuelle Warnung      aktuell bestehende Warnmeldung [-03] = Grund Einschaltsperr.      aktuell bestehender Grund für eine aktive Einschaltsperr	
<b>Beschreibung</b>	Darstellung aktueller Meldungen zum Betriebszustand	
<b>Anzeigewerte</b>	📖 Abschnitt 6 "Meldungen zum Betriebszustand"	

P707	Software-Version
<b>Anzeigebereich</b>	0.0 ... 9999.0
<b>Arrays</b>	[-01] = Version      Versionsnummer (z. B.: V1.0) [-02] = Revision      Revisionsnummer (z. B.: R1) [-03] = Sonderversion      Sonderversion der Hard-/ Software (z. B. 0.0). Der Wert „0“ steht für „Standardausführung“.
<b>Beschreibung</b>	Darstellung der Software-Version (Firmware-Version) des Gerätes

P708	Zustand Digitaleing.	RD
<b>Anzeigebereich</b>	0000h ... FFFFh	0000 0000 0000 0000b ... 1111 1111 1111 1111b
<b>Beschreibung</b>	Darstellung des Signalzustandes der digitalen Eingänge	
<b>Anzeigewerte</b>	Wert   Bedeutung	
	Bit 0	Digitaleingang 1      Signalzustand Digitaleingang 1
	Bit 1	Digitaleingang 2      Signalzustand Digitaleingang 2
	Bit 2	Kaltleitereingang      Signalzustand Kaltleitereingang
	Bit 3	Bus In Bit 0      Signalzustand Bus In Bit 0 (nur SK 175E-...)
	Bit 4	Bus In Bit 1      Signalzustand Bus In Bit 1 (nur SK 175E-...)
	Bit 5	Bus In Bit 2      Signalzustand Bus In Bit 2 (nur SK 175E-...)
	Bit 6	Bus In Bit 3      Signalzustand Bus In Bit 3 (nur SK 175E-...)

P709	Zustand Potentiomet.	RD
<b>Anzeigebereich</b>	0,0 ... 100,0 %	
<b>Arrays</b>	[-01] = Potentiometer P1      aktueller Wert in % von 9,5 A (BG1) bzw. 23,5 A (BG2) [-02] = Potentiometer P2      aktueller Wert in % von 25,6 s [-03] = Potentiometer P3      aktueller Wert in % von 100 % Startspannung [-04] = Potentiometer P4      aktueller Wert in % von 25,6 s	
<b>Beschreibung</b>	Darstellung der eingestellten Werte der Potentiometer <b>P1</b> ... <b>P4</b> , bezogen auf die jeweiligen <i>Skalenendwerte</i> (in %)	

P711	Zustand Digitalausg.	RD
<b>Anzeigebereich</b>	0000 ... 0111 (bin)	00 ... 07 (hex)
<b>Beschreibung</b>	Darstellung des Schaltungszustandes der digitalen Ausgänge	
<b>Anzeigewerte</b>	Wert (Bit)	Bedeutung
	Bit 0	Dig.1/Bus.Bit 0 Ausg      Signalzustand Digitalausgang 1 bzw. Bus Out Bit 1 <sup>1</sup>
	Bit 1	Dig.2/Bus.Bit 1 Ausg      Signalzustand Digitalausgang 2 bzw. Bus Out Bit 2 <sup>1</sup>
	Bit 2	mechanische Bremse      Signalzustand Ausgang mechanische Bremse

<sup>1</sup> Bus Out Bit nur bei Geräten SK 175E-...  
Die Anzeige für DOUT und Bus Out sind dabei mit „oder“ verknüpft.

<b>P716</b>	<b>Aktuelle Frequenz</b>	<b>RD</b>							
<b>Anzeigebereich</b>	- 70 ... + 70 Hz								
<b>Beschreibung</b>	Darstellung der aktuellen Ausgangsfrequenz								
<b>Hinweis</b>	Der Wert errechnet sich aus der Netzfrequenz und der gewählten Drehrichtung bei Freigabe. Im ausgeschalteten Zustand (Antrieb nicht freigegeben) wird der Wert „Null“ ausgegeben.								
<b>P718</b>	<b>Netzfrequenz</b>	<b>RD</b>							
<b>Anzeigebereich</b>	- 70 ... + 70 Hz								
<b>Beschreibung</b>	Darstellung der aktuellen Netzfrequenz								
<b>P719</b>	<b>Aktueller Strom</b>	<b>RD</b>							
<b>Anzeigebereich</b>	0,0 ... 999,9 A								
<b>Beschreibung</b>	Darstellung des aktuellen Ausgangsstromes								
<b>P720</b>	<b>Wirkstrom</b>	<b>RD</b>							
<b>Anzeigebereich</b>	-999,9 ... + 999,9 A								
<b>Beschreibung</b>	Darstellung des aktuell gemessenen Wirkstromes								
<b>Anzeigewerte</b>	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Wert</th> <th>Bedeutung</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>-999,9 ... - 0,1</td> <td>Generatorischer Strom</td> </tr> <tr> <td>0 ... + 999,9</td> <td>Motorischer Strom</td> </tr> </tbody> </table>	Wert	Bedeutung	-999,9 ... - 0,1	Generatorischer Strom	0 ... + 999,9	Motorischer Strom		
Wert	Bedeutung								
-999,9 ... - 0,1	Generatorischer Strom								
0 ... + 999,9	Motorischer Strom								
<b>P721</b>	<b>Blindstrom</b>	<b>RD</b>							
<b>Anzeigebereich</b>	-999,9 ... + 999,9 A								
<b>Beschreibung</b>	Darstellung des aktuell gemessenen Blindstromes								
<b>P722</b>	<b>Aktuelle Spannung</b>	<b>RD</b>							
<b>Anzeigebereich</b>	0 ... 500 V								
<b>Beschreibung</b>	Darstellung der aktuell an den Ausgangsklemmen anstehenden Wechselspannung								
<b>P723</b>	<b>Spannung -d</b>	<b>RD</b>	<b>S</b>						
<b>Anzeigebereich</b>	-500 ... + 500 V								
<b>Beschreibung</b>	Darstellung der aktuellen Spannungskomponente Ud								
<b>Hinweis</b>	Der Wert beträgt typischer Weise „0“.								
<b>P724</b>	<b>Spannung -q</b>	<b>RD</b>	<b>S</b>						
<b>Anzeigebereich</b>	-500 ... + 500 V								
<b>Beschreibung</b>	Darstellung der aktuellen Spannungskomponente Uq								
<b>Hinweis</b>	Der Wert entspricht typischer Weise dem Parameter <b>P722</b> .								
<b>P725</b>	<b>Aktueller Cos phi</b>	<b>RD</b>							
<b>Anzeigebereich</b>	0,00 ... 1,00								
<b>Beschreibung</b>	Darstellung des aktuell berechneten cos phi Wertes								
<b>P726</b>	<b>Scheinleistung</b>	<b>RD</b>							
<b>Anzeigebereich</b>	0,00 ... 99,99 kVA								
<b>Beschreibung</b>	Darstellung der aktuell berechneten Scheinleistung								
<b>Hinweis</b>	Der Berechnung liegen die Motordaten ( <b>P203</b> ) zu Grunde.								

<b>P727</b>	<b>Mechanische Leistung</b>		<b>RD</b>
<b>Anzeigebereich</b>	-99,99 ... + 99,99 kW		
<b>Beschreibung</b>	Darstellung der aktuell berechneten Wirkleistung am Motor		
<b>P728</b>	<b>Akt. Netzspannung</b>		<b>RD</b>
<b>Anzeigebereich</b>	0 ... 1000 V		
<b>Beschreibung</b>	Darstellung der aktuell an den Eingangsklemmen anstehenden Versorgungsspannung		
<b>P732</b>	<b>Strom Phase U</b>		<b>RD</b>
<b>Anzeigebereich</b>	0,0 ... 999,9 A		
<b>Beschreibung</b>	Darstellung des aktuell gemessenen Stromes der Phase U		
<b>Hinweis</b>	Aufgrund des Messverfahrens kann trotz symmetrischer Ausgangsströme der Wert von <b>P719</b> abweichen.		
<b>P733</b>	<b>Strom Phase V</b>		<b>RD</b>
<b>Anzeigebereich</b>	0,0 ... 999,9 A		
<b>Beschreibung</b>	Darstellung des aktuell gemessenen Stromes der Phase V		
<b>Hinweis</b>	Aufgrund des Messverfahrens kann trotz symmetrischer Ausgangsströme der Wert von <b>P719</b> abweichen.		
<b>P734</b>	<b>Strom Phase W</b>		<b>RD</b>
<b>Anzeigebereich</b>	0,0 ... 999,9 A		
<b>Beschreibung</b>	Darstellung des aktuell gemessenen Stromes der Phase W		
<b>Hinweis</b>	Aufgrund des Messverfahrens kann trotz symmetrischer Ausgangsströme der Wert von <b>P719</b> abweichen.		
<b>P740</b>	<b>Prozessdaten Bus In</b>		<b>RD S</b>
<b>Anzeigebereich</b>	0000h ... FFFFh	0000 0000 0000 0000b ... 1111 1111 1111 1111b	
<b>Arrays</b>	[-01] = Steuerwort [-02] = ... [-04] [-05] = Parameterdaten In 1 [-06] = Parameterdaten In 2 [-07] = Parameterdaten In 3 [-08] = Parameterdaten In 4 [-09] = Parameterdaten In 5	nicht benutzt	<b>Daten bei Parameterübertragung:</b> Auftragskennung (AK), Parameternummer (PNU), Index (IND), Parameterwert (PWE1 / PWE2)
<b>Beschreibung</b>	Darstellung der Prozess- und Parameterdaten, die an das Gerät gerichtet über den Bus übertragen werden.		

P741	Prozeßdaten Bus Out		RD	S
<b>Anzeigebereich</b>	0000h ... FFFFh	0000 0000 0000 0000b ... 1111 1111 1111 1111b		
<b>Arrays</b>	[-01] = Statuswort Bus [-02] = Bus - Istwert 1 [-03] = Bus - Istwert 2 [-04] = Bus - Istwert 3 [-05] = Parameterdaten Out 1 [-06] = Parameterdaten Out 2 [-07] = Parameterdaten Out 3 [-08] = Parameterdaten Out 4 [-09] = Parameterdaten Out 5	= Zustandswort Fehlernummer im HighByte, Warnnummer im LowByte Aktueller Strom bezogen auf den Nennstrom des Gerätes Aktuelle Wirkleistung bezogen auf die Nennleistung des Gerätes  <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; width: fit-content; margin: 10px auto;"> <b>Daten bei Parameterübertragung.</b> </div>		
<b>Beschreibung</b>	Darstellung der Prozess- und Parameterdaten, die vom Gerät über den Bus übertragen werden.			

P743	Gerätetyp	RD
<b>Anzeigebereich</b>	0,25 ... 11,00 kW	
<b>Beschreibung</b>	Darstellung der Gerätenennleistung (z.B.: 3,00 = Gerät mit 3,0 kW Nennleistung)	

P744	Ausbaustufe	RD
<b>Anzeigebereich</b>	0 ... 11	
<b>Beschreibung</b>	Darstellung der Ausbaustufe des Gerätes	
<b>Anzeigewerte</b>	<b>Wert</b>	<b>Bedeutung</b>
	0-2 <i>reserviert</i>	
	3 SK 135E	Motorstarter mit Sanftanlauf und Reversierfunktion
	4-6 <i>reserviert</i>	
	7 SK 175E (AS-i)	Wie SK 135E + mit integrierter Schnittstelle AS-Interface
	8-10 <i>reserviert</i>	
	11 SK 175E (Profibus)	Wie SK 135E + mit integrierter Schnittstelle PROFIBUS DP

P749	Zustand DIP-Schalter	RD
<b>Anzeigebereich</b>	0000h ... FFFFh	0000 0000 0000 0000b ... 1111 1111 1111 1111b
<b>Beschreibung</b>	Darstellung des Schaltungszustandes der DIP-Schalter ( <b>S1</b> ).	
<b>Anzeigewerte</b>	<b>Wert</b>	<b>Bedeutung</b>
	Bit 0 DIP-Schalter 1	Schaltungszustand DIP-Schaltelement 1
	Bit 1 DIP-Schalter 2	Schaltungszustand DIP-Schaltelement 2
	Bit 2 DIP-Schalter 3	Schaltungszustand DIP-Schaltelement 3
	Bit 3 DIP-Schalter 4	Schaltungszustand DIP-Schaltelement 4

P762	Spannung Phase U	RD
<b>Anzeigebereich</b>	0 ... 500 V	
<b>Beschreibung</b>	Darstellung der aktuellen Spannung der Phase U	
<b>Hinweis</b>	Aufgrund des Messverfahrens kann trotz symmetrischer Ausgangsspannungen der Wert von <b>P722</b> abweichen.	

<b>P763</b>	<b>Spannung Phase V</b>	<b>RD</b>
<b>Anzeigebereich</b>	0 ... 500 V	
<b>Beschreibung</b>	Darstellung der aktuellen Spannung der Phase V	
<b>Hinweis</b>	Aufgrund des Messverfahrens kann trotz symmetrischer Ausgangsspannungen der Wert von <b>P722</b> abweichen.	
<b>P764</b>	<b>Spannung Phase W</b>	<b>RD</b>
<b>Anzeigebereich</b>	0 ... 500 V	
<b>Beschreibung</b>	Darstellung der aktuellen Spannung der Phase W	
<b>Hinweis</b>	Aufgrund des Messverfahrens kann trotz symmetrischer Ausgangsspannungen der Wert von <b>P722</b> abweichen.	
<b>P780</b>	<b>Geräte ID</b>	<b>RD</b>
<b>Anzeigebereich</b>	0 ... 9 und A ... Z	
<b>Arrays</b>	[-01] = ... [-12]	
<b>Beschreibung</b>	Anzeige der Seriennummer (12-stellig) des Gerätes.	

### 6 Meldungen zum Betriebszustand

Das Gerät und die Technologiebaugruppen generieren bei Abweichungen vom normalen Betriebszustand eine entsprechende Meldung. Dabei wird zwischen Warn- und Störmeldungen unterschieden. Befindet sich das Gerät in „Einschaltsperr“, kann auch hierfür die Ursache angezeigt werden.

Die für das Gerät generierten Meldungen werden im entsprechenden Array des Parameters (**P700**) angezeigt. Die Anzeige der Meldungen für Technologieboxen ist in den jeweiligen Zusatzanleitungen bzw. Datenblättern der betreffenden Baugruppen beschrieben.

#### Einschaltsperr, „nicht bereit“ → (P700 [-03])

Befindet sich das Gerät im Zustand „nicht bereit“ bzw. „Einschaltsperr“, erfolgt die Anzeige der Ursache im dritten Array-Element des Parameters (**P700**).

Die Anzeige ist nur mit der NORD CON - Software bzw. der ParameterBox möglich.

#### Warnmeldungen → (P700 [-02])

Warnmeldungen werden generiert, sobald eine definierte Grenze erreicht wird, die jedoch noch nicht zu einer Abschaltung des Geräts führt. Diese Meldungen lassen sich über das Array-Element [-02] im Parameter (**P700**) so lange anzeigen, bis entweder die Ursache für die Warnung nicht mehr ansteht, oder das Gerät mit einer Fehlermeldung in Störung gegangen ist.

#### Störmeldungen → (P700 [-01])

Störungen führen zur Abschaltung des Geräts, um einen Gerätedefekt zu verhindern.

Folgende Möglichkeiten bestehen, um eine Störmeldung zurückzusetzen (zu quittieren):

- durch Netz Aus- und wieder Ein-Schalten,
- durch einen entsprechend programmierten Digitaleingang (**P420**),
- durch das Ausschalten der „Freigabe“ am Gerät (wenn kein Digitaleingang zum Quittieren programmiert ist),
- durch eine Busquittierung

### 6.1 Darstellung der Meldungen

#### LED-Anzeigen

Der Gerätestatus wird über integrierte und im Auslieferungszustand von außen sichtbare Status LEDs signalisiert. Je nach Gerätetyp handelt es sich dabei um eine zweifarbige LED (DS = DeviceState) oder um zwei einfarbige LEDs (DS DeviceState und DE = DeviceError).

#### **Bedeutung:**

**Grün** signalisiert die Bereitschaft und das Anstehen der Netzspannung. Im Betrieb wird durch einen schneller werdenden Blinkcode der Grad der Überlast am Geräte-Ausgang angezeigt.

**Rot** signalisiert einen anstehenden Fehler, indem die LED mit der Häufigkeit blinkt, die der Fehlergruppe entspricht (z.B.: E003 = 3xBlinken).

### SimpleBox - Anzeige

Die SimpleBox zeigt eine Störung mit ihrer Nummer und einem vorangestellten „E“ an. Zusätzlich lässt sich die aktuelle Störung im Array-Element [-01] des Parameters (P700) anzeigen. Die letzten Störmeldungen werden im Parameter (P701) abgespeichert. Weitere Informationen zum Geräte-Status im Moment der Störung sind den Parametern (P702) bis (P706) / (P799) zu entnehmen.

Ist die Störungsursache nicht mehr vorhanden, blinkt die Störungsanzeige in der SimpleBox und der Fehler kann mit der Enter-Taste quittiert werden.

Warnmeldungen hingegen werden durch ein führendes „C“ dargestellt („Cxxx“) und lassen sich nicht quittieren. Sie verschwinden selbstständig, wenn die Ursache dafür nicht mehr besteht oder das Gerät in den Zustand „Störung“ übergegangen ist. Beim Auftreten einer Warnung während des Parametrierens wird das Erscheinen der Meldung unterdrückt.

Im Array-Element [-02] des Parameters (P700) kann die aktuelle Warnmeldung zu jeder Zeit im Detail angezeigt werden.

Der Grund für eine bestehende Einschaltsperrung lässt sich durch die SimpleBox nicht darstellen.

### ParameterBox – Anzeige

In der ParameterBox erfolgt die Anzeige der Meldungen in Klartext.

## 6.2 Diagnose LEDs am Gerät

Das Gerät generiert Meldungen zum Betriebszustand. Diese Meldungen (Warnungen, Störungen, Schaltzustände, Messdaten) können über Parametriertools (📖 Abschnitt 3.1 "Bedien- und Parametrieroptionen") angezeigt werden (Parametergruppe P7xx).

In begrenztem Umfang werden Meldungen aber auch über die Diagnose und Status - LEDs visualisiert.

### Diagnose LEDs

LED		Beschreibung	Signal Zustand <sup>1)</sup>		Bedeutung
Name	Farbe				
DS	rot/ grün	Gerätestatus	aus		Gerät nicht betriebsbereit • keine Steuerspannung
			grün an		Gerät ist eingeschaltet (läuft)
			grün blinkt	0,5 Hz	Gerät ist einschaltbereit
				4 Hz	Gerät ist in Einschaltsperrung
			rot / grün im Wechsel	4 Hz	Warnung
0,5 Hz	Gerät nicht einschaltbereit • 24 V DC Versorgung liegt an, aber Netzspannung liegt nicht an				
		rot blinkt		Fehler, Blinkhäufigkeit entspricht der Fehlernummer	
ASi	rot/ gelb/ grün	Status AS-i			Details (📖 Abschnitt 4.3.4.2)
BR	grün	Status PBR			Details (📖 Abschnitt 4.4.3.2)

1) Signalzustand = Angabe der LED – Farbe + Blinkfrequenz (Einschaltdauer je Sekunde), Beispiel „rot blinkt, 2 Hz“ = rote LED schaltet 2 x je Sekunde ein und aus

### 6.3 Meldungen

#### Störmeldungen

Anzeige in der Simple- / ControlBox		Störung Text in der ParameterBox	Ursache • Abhilfe
Gruppe	Detail in P700 [-01] / P701		
E003	3.0	<b>Überstrom I<sup>2</sup>t Grenze</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Andauernde Überlastung am Motor</li> </ul>
E005	5.1	<b>Überspannung Netz</b>	Netzspannung ist zu hoch <ul style="list-style-type: none"> <li>• Siehe technische Daten (📖 Abschnitt 7 "Technische Daten")</li> </ul>
E006	6.1	<b>Unterspannung Netz</b>	Netzspannung zu niedrig <ul style="list-style-type: none"> <li>• Siehe technische Daten (📖 Abschnitt 7 "Technische Daten")</li> </ul>
E007	7.0	<b>Phasenfehler Netz</b>	Netzanschlusseitiger Fehler <ul style="list-style-type: none"> <li>• eine Netzphase nicht angeschlossen</li> <li>• Netz ist unsymmetrisch</li> </ul>
E016	16.0	<b>Phasenfehler Motor</b>	Eine Motorphase ist nicht angeschlossen. <ul style="list-style-type: none"> <li>• P539 prüfen</li> <li>• Motoranschluss überprüfen</li> </ul>
	16.1	<b>Magn.strom Überwach.</b> <i>„Magnetisierungsstrom Überwachung“</i>	Benötigter Magnetisierungsstrom wurde im Einschaltmoment nicht erreicht. <ul style="list-style-type: none"> <li>• P539 prüfen</li> <li>• Motoranschluss überprüfen</li> </ul>

E020	20.0	reserviert	<p>Systemfehler Fehler in der Programmausführung, ausgelöst durch EMV-Störungen.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Verdrahtungsrichtlinien beachten</li> <li>• Zusätzliches externes Netzfilter einsetzen</li> <li>• Gerät sehr gut erden</li> </ul>
E021	20.1	Watchdog	
	20.2	Stack Overflow	
	20.3	Stack Underflow	
	20.4	Undefined Opcode	
	20.5	Protected Instruct. „Protected Instruction“	
	20.6	Illegal Word Access	
	20.7	Illegal Inst. Access „Illegal Instruction Access“	
	20.8	Prog.speicher Fehler „Programmspeicher Fehler“ (EEPROM -Fehler)	
	20.9	Dual-Ported RAM	
	21.0	NMI Fehler (wird von Hardware nicht verwendet)	
	21.1	PLL Fehler	
	21.2	ADU Fehler „Overrun“	
	21.3	PMI Fehler „Access Error“	
	21.4	Userstack Overflow	

### Warnmeldungen

Anzeige in der Simple- / ControlBox		Warnung	Ursache
Gruppe	Detail in P700 [-02]	Text in der ParameterBox	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Abhilfe</li> </ul>
C002	2.0	Übertemp. Motor PTC „Übertemperatur Motor PTC“	<p>Warnung vom Motortemperaturfühler (Auslösegrenze erreicht)</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Motorbelastung reduzieren</li> </ul>
C003	3.0	Überstrom I <sup>2</sup> t Grenze	<p>Warnung: I<sup>2</sup>t-Grenze z.B. Ausgangsstrom &gt; Nennstrom des Motors Erreichen des 1,3 fachen Motornennstromes für die Dauer von 60s</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Andauernde Überlastung des Motors</li> </ul>

### Meldungen Einschaltsperrung, „nicht bereit“

Anzeige in der Simple- / ControlBox		Grund	Ursache
Gruppe	Detail in P700 [-03]	Text in der ParameterBox	<ul style="list-style-type: none"> <li>Abhilfe</li> </ul>
I000	0.1	Spannung sperren von IO	<p>Mit Funktion „Spannung sperren“ parametrierter Eingang (P420 / P480) steht auf low</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Eingang „high setzen“</li> <li>Signalleitung prüfen (Kabelbruch)</li> </ul>
	0.3	Spannung sperren vom Bus	<ul style="list-style-type: none"> <li>Busbetrieb (P509): Steuerwort Bit 1 ist „low“</li> </ul>
	0.5	Freigabe beim Start	<p>Freigabesignal (Steuerwort, Dig IO oder Bus IO) lag schon während der Initialisierungsphase (nach Netz „EIN“, bzw. Steuerspannung „EIN“) an.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Freigabesignal erst nach Abschluss der Initialisierung erteilen (d.h. wenn Gerät bereit)</li> <li>Aktivierung „Automatischer Anlauf“ (P428)</li> </ul> <p>Bei 3-phasigen Geräten: Eine Phase fehlt bzw. ist nicht angeschlossen.</p>
I006	6.0	Netzspannungsfehler	<ul style="list-style-type: none"> <li>Netzspannung ausgefallen</li> </ul>

## 6.4 FAQ Betriebsstörungen

Störung	Mögliche Ursache	Abhilfe
Gerät startet nicht (alle LED aus)	<ul style="list-style-type: none"> <li>Keine bzw. falsche Netzspannung</li> <li>Keine 24 V DC Steuerspannung</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Anschlüsse, Zuleitungen prüfen</li> <li>Schalter / Sicherungen prüfen</li> </ul>
Gerät reagiert nicht auf Freigabe	<ul style="list-style-type: none"> <li>Bedienelemente nicht angeschlossen</li> <li>Freigabesignal rechts und links liegen parallel an</li> <li>Freigabesignal liegt an, bevor Gerät betriebsbereit ist (Gerät erwartet eine Flanke 0 → 1)</li> <li>Wiedereinschaltsperrung ist aktiv</li> <li>Blockadezeit bei Reversierung ist aktiv</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Freigabe erneut setzen</li> <li><b>P428</b> ggf. umstellen: „0“ = Gerät erwartet für Freigabe eine Flanke 0→1 / „1“ = Gerät reagiert auf „Pegel“ → <b>Gefahr: Antrieb kann selbstständig loslaufen!</b></li> <li>Steueranschlüsse prüfen</li> <li><b>P130</b> prüfen</li> <li>DIP-Schalter <b>S1-DIP1</b> prüfen</li> </ul>
Motor startet trotz anstehender Freigabe nicht	<ul style="list-style-type: none"> <li>Motorkabel nicht angeschlossen</li> <li>Bremse lüftet nicht</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Anschlüsse, Zuleitungen prüfen</li> </ul>
Gerät schaltet bei zunehmender Last (Erhöhung mechanische Belastung / Drehzahl) ohne Fehlermeldung ab	<ul style="list-style-type: none"> <li>Eine Netzphase fehlt</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Anschlüsse, Zuleitungen prüfen</li> <li>Schalter / Sicherungen prüfen</li> </ul>
Motor dreht in die falsche Richtung	<ul style="list-style-type: none"> <li>Motorkabel: U-V-W vertauscht</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Motoranschluss: 2 Phasen tauschen</li> <li>alternativ: Parameter <b>P420</b> Funktionen Freigabe rechts / links tauschen</li> </ul>

Tabelle 13: FAQ Betriebsstörungen

## 7 Technische Daten

### 7.1 Allgemeine Daten Motorstarter

Funktion	Spezifikation
Motorüberlastüberwachung	150 % für 120 s ... 360 s, je nach Abschaltklasse ( <b>P535</b> )
Wirkungsgrad	> 98 %
Isolationswiderstand	> 5 MΩ
Ableitstrom	≤ 20 mA
Betriebs- / Umgebungstemperatur	-25°C ... +60°C, je nach Betriebsart (☞ Abschnitt 7.2 "Elektrische Daten") ATEX: -20...+40°C (Kapitel 2.4)
Lager- und Transporttemperatur	-25°C ... +60/70°C
Langzeitlagerung	(☞ Abschnitt 9 "Wartungs- und Service-Hinweise")
Schutzart	IP55, optional IP66 (☞ Abschnitt 1.9 "Ausführung in der Schutzart IP55, IP66")
Max. Aufstellhöhe über NN	<i>bis 1000 m</i> keine Leistungsreduktion  <i>1000...2000 m:</i> 0,25 % / 100 m Leistungsreduktion, Überspannungskat.3  <i>2000...4000 m:</i> 0,25 % / 100 m Leistungsreduktion, Überspannungskat.2, externer Überspannungsschutz am Netzeingang erforderlich
Umweltbedingungen	<i>Transport (IEC 60721-3-2):</i> mechanisch: 2M2 <i>Betrieb (IEC 60721-3-3):</i> mechanisch: 3M7 klimatisch: 3K3 (IP55) 3K4 (IP66)
Umweltschutz	<i>EMV</i> (☞ Abschnitt 8.1 "Elektromagnetische Verträglichkeit EMV") <i>RoHS</i> (☞ Abschnitt 1.6 "Normen und Zulassungen")
Schutzmaßnahmen gegen	Phasenausfall Netz, Magnetisierungsüberwachung Motor Phasenausfall Motor
Motortemperatur-Überwachung	I <sup>2</sup> t-Motor, PTC / Bimetall-Schalter
Sanftanlauf (wenn verfügbar)	Phasenanschnitt, zweiphasig
Wartezeit zwischen zwei Netzeinschaltzyklen	60 s für alle Geräte, im normalen Betriebszyklus
Schnittstellen	<i>Standard</i> RS232 (Single Slave) <i>Option</i> AS-i – on board (☞ Abschnitt 4.3 "AS-Interface (AS-i)") PROFIBUS DP – on board (☞ Abschnitt 4.4 "PROFIBUS DP")
Galvanische Trennung	Steuerklemmen
Anschlussklemmen, elektrischer Anschluss	<i>Leistungsteil</i> (☞ Abschnitt 2.3.2 "Elektrischer Anschluss Leistungsteil") <i>Steuerteil</i> (☞ Abschnitt 2.3.3 "Elektrischer Anschluss Steuerteil")

## 7.2 Elektrische Daten

In den folgenden Tabellen sind die elektrischen Daten der Motorstarter aufgelistet. Die auf Messreihen beruhenden Angaben zu den Betriebsarten dienen der Orientierung und können in der Praxis abweichen. Die Messreihen wurden mit 4poligen Standardmotoren aus eigener Fertigung bei Nenndrehzahl aufgenommen.

Insbesondere haben folgende Faktoren Einfluss auf die ermittelten Grenzwerte:

### Wandmontage

- Anbaulage
- Beeinflussung durch benachbarte Geräte
- Zusätzliche Luftströmungen

sowie zusätzlich bei

### Motormontage

- verwendeter Motortyp
- verwendete Motorgröße



### Information

### Angaben Strom bzw. Leistung

Die angegebenen Leistungen in den Betriebsarten sind nur eine grobe Zuordnung.

Bei der Auswahl der richtigen Motorstarter-Motor Paarung sind die Stromwerte die verlässlicheren Angaben!

---

Die nachfolgenden Tabellen beinhalten u. A. die nach UL relevanten Daten ( Abschnitt 1.6.1 "UL und CSA Zulassung").

**7.2.1 Elektrische Daten**

Gerätetyp	SK 1x5E...	-301-340-	-751-340-			
	Baugröße	1	2			
Motornennleistung (4 poliger Normmotor)	400 V	3.0 kW	7.5 kW			
	480 V	4 hp	10 hp			
Netzspannung	<b>3 AC 200 V ... 500 V ± 10 %, 47 ... 63 Hz</b>					
Eingangsstrom	rms	7.5 A	16.0 A			
	FLA	7.5 A	16.0 A			
Ausgangsspannung	<b>3 AC 0 ... Netzspannung</b>					
Ausgangsstrom <sup>1)</sup>	rms	7.5 A	16.0 A			
	FLA	7.5 A	16.0 A			
	LRA	52.2 A	112.0 A			
<b>Motormontage (belüftet)</b>						
maximale Dauerleistung / maximaler Dauerstrom						
	S1-50°C	3.0kW / 7.5A	7.5kW / 16.0A			
maximale zulässige Umgebungstemperatur bei Nennausgangsstrom						
S1		50°C	50°C			
S3 70 % ED 10 min		60°C	60°C			
S6 70 % ED 10 min (100 % / 20 % M <sub>N</sub> )		60°C	60°C			
<b>Wandmontage (unbelüftet)</b>						
maximale Dauerleistung / maximaler Dauerstrom						
	S1-50°C	3.0kW / 7.5A	7.5kW / 16.0A			
	S1-60°C	2.2kW / 5.5A	5.5kW / 12.5A			
maximale zulässige Umgebungstemperatur bei Nennausgangsstrom						
S1		50°C	50°C			
S3 70 % ED 10 min		60°C	60°C			
S6 70 % ED 10 min (100 % / 20 % M <sub>N</sub> )		60°C	60°C			
<b>Sicherungen (AC) allgemein (empfohlen)</b>						
	träge	7.5...16 A <sup>2)</sup>	16...32 A <sup>2)</sup>			
Klasse (class)		Isc <sup>3)</sup> [A]		<b>Sicherungen (AC) UL - zulässig</b>		
		65 000	100 000			
Fuse	RK5		x	30 A	30 A	
	CC, J, R, T, G, L		x	30 A	30 A	
CB <sup>4)</sup>	(480 V)		x	30 A	30 A	

1) FLA (S1-50 °C)

2) Sicherungsgröße abhängig von Größe des angeschlossenen Motors

3) maximal zulässiger Kurzschlussstrom am Netz

4) „inverse time trip type“ nach UL 489

## 8 Zusatzinformationen

### 8.1 Elektromagnetische Verträglichkeit EMV

Wenn das Gerät entsprechend den Empfehlungen dieses Handbuches installiert wird, erfüllt es alle Anforderungen der EMV-Richtlinie, entsprechend der EMV-Produkt-Norm EN 60947-4-2.

#### 8.1.1 Allgemeine Bestimmungen

Alle elektrischen Einrichtungen, die eine in sich abgeschlossene, eigene Funktion haben und die als für den Endanwender bestimmte Einzelgeräte auf den Markt gebracht werden, müssen ab Juli 2007 der Richtlinie 2004/108/EG genügen (vormals Direktive EEC/89/336). Es gibt für den Hersteller drei verschiedene Wege, Übereinstimmung mit dieser Direktive aufzuzeigen:

##### 1. EU-Konformitätserklärung

Hierbei handelt es sich um eine Erklärung des Herstellers, dass die Anforderungen der für die elektrische Umgebung des Geräts gültigen europäischen Normen erfüllt sind. Nur solche Normen, die in dem offiziellen Amtsblatt der Europäischen Gemeinschaft veröffentlicht worden sind, dürfen in der Herstellererklärung zitiert werden.

##### 2. Technische Dokumentation

Es kann eine Technische Dokumentation erstellt werden, die das EMV-Verhalten des Geräts beschreibt. Diese Akte muss durch ein von der zuständigen europäischen Regierungsstelle ernannte 'Zuständige Stelle' zugelassen werden. Hierdurch ist es möglich, Normen zu verwenden, die sich noch in der Vorbereitung befinden.

##### 3. EU-Typenprüfzertifikat

Diese Methode gilt nur für Funksendegeräte.

Die Geräte haben nur dann eine eigene Funktion, wenn sie mit anderen Geräten (z.B. mit einem Motor) verbunden sind. Die Grundeinheiten können also nicht das CE-Zeichen tragen, das die Übereinstimmung mit der EMV-Direktive bestätigen würde. Im Folgenden werden deshalb genauere Einzelheiten über das EMV-Verhalten dieser Erzeugnisse angegeben, wobei vorausgesetzt ist, dass diese entsprechend den in dieser Dokumentation aufgeführten Richtlinien und Hinweisen installiert wurden.

Der Hersteller kann selbst bescheinigen, dass seine Geräte bezüglich ihres EMV-Verhaltens in Leistungsantrieben den Anforderungen der EMV-Direktive in der betreffenden Umgebung genügen. Die relevanten Grenzwerte entsprechen den Grundnormen EN 61000-6-2 und EN 61000-6-4 für Störfestigkeit und Störaussendung.

#### 8.1.2 Beurteilung der EMV – EN 55011 (Umgebungsnorm)

In dieser Norm werden die Grenzwerte in Abhängigkeit von der zugrunde gelegten Umgebung, in der das Produkt betrieben wird, definiert. Es wird in 2 Umgebungen unterschieden, wobei die **1. Umgebung** den nichtindustriellen **Wohn- und Geschäftsbereich** ohne eigene Transformatoren für die Hoch- oder Mittelspannungsverteilung beschreibt. Die **2. Umgebung** hingegen definiert **Industriegebiete**, die nicht an das öffentliche Niederspannungsnetz angeschlossen sind, sondern über eigene Transformatoren für die Hoch- oder Mittelspannungsverteilung verfügen. Die Unterteilung der Grenzwerte erfolgt dabei in die **Klassen A und B**.

Grenzwertklasse nach EN 55011	B	A
Betrieb zulässig in		
1. Umgebung (Wohnumgebung)	X	-
2. Umgebung (industrielle Umgebung)	X	X <sup>1)</sup>
Nach EN 61800-3 erforderlicher Hinweis	-	2)
Vertriebsweg	Allgemein erhältlich	Eingeschränkt erhältlich
EMV - Sachverstand	Keine Anforderungen	Installation und Inbetriebnahme durch EMV – fachkundige Person
1) Verwendung des Gerätes weder als Steckergerät noch in beweglichen Einrichtungen		
2) „Das Antriebssystem ist nicht für den Einsatz in einem öffentlichen Niederspannungsnetz vorgesehen, das Wohngebiete speist.“		

Tabelle 14: EMV – Grenzwertklasse nach EN 55011

### 8.1.3 EMV des Gerätes

#### ACHTUNG

##### EMV-Störung der Umgebung

Dieses Gerät verursacht hochfrequente Störungen, die in Wohnumgebung zusätzliche Entstörmaßnahmen erforderlich machen können 8.1.3 "EMV des Gerätes".

- Geschirmte Motorkabel verwenden, um den angegebenen Funkentstörgrad einzuhalten.

Das Gerät ist ausschließlich für gewerbliche Anwendungen vorgesehen. Es unterliegt deshalb nicht den Anforderungen der Norm EN 61000-3-2 zur Aussendung von Oberwellen.

Die Grenzwertklassen werden nur erreicht, wenn

- die Verdrahtung EMV-gerecht erfolgt
- die Länge geschirmter Motorkabel nicht die zulässigen Grenzen überschreitet

Die Schirmung des Motorkabels ist bei Wandmontage beidseitig im Motorklemmkasten und dem Gerätegehäuse aufzulegen.

Gerätetyp max. Motorkabel, geschirmt	Leitungsgebundene Emission 150 kHz – 30 MHz	
	Klasse A	Klasse B
Gerät motormontiert	+	+
Gerät wandmontiert	100 m	10 m

<b>EMV Übersicht der Normen, die laut EN 60947-4-2, als Prüf- und Mess-Verfahren Anwendung finden:</b>		
<i>Störaussendung</i>		
Leitungsgebundene Emission (Störspannung)	EN 55011	B -
Abgestrahlte Emission (Störfeldstärke)	EN 55011	B -
<i>Störfestigkeit EN 61000-6-1, EN 61000-6-2</i>		
ESD, Entladung statischer Elektrizität	EN 61000-4-2	6 kV (CD), 8 kV (AD)
EMF, hochfrequente elektromagnetische Felder	EN 61000-4-3	10 V/m; 80 – 1000 MHz 3 V/m; 1400 – 2700 MHz
Burst auf Steuerleitungen	EN 61000-4-4	1 kV
Burst auf Netz- und Motorleitungen	EN 61000-4-4	2 kV
Surge (Phase-Phase / -Erde)	EN 61000-4-5	1 kV / 2 kV
Leitungsgeführte Störgröße durch hochfrequente Felder	EN 61000-4-6	10 V, 0,15 – 80 MHz
Spannungsschwankungen und - Einbrüche	EN 61000-2-1	+10 %, -15 %; 90 %
Spannungsunsymmetrien und Frequenzänderungen	EN 61000-2-4	3 %; 2 %

Tabelle 15: Übersicht gemäß Produktnorm EN 60947-4-2

8.1.4 Konformitätserklärungen

## GETRIEBEBAU NORD

Member of the NORD DRIVESYSTEMS Group



---

**Getriebebau NORD GmbH & Co. KG**  
 Getriebebau-Nord-Str. 1 . 22941 Bargteheide, Germany . Tel. +49(0)4532 289 - 0 . Fax +49(0)4532 289 - 2253 . info@nord.com C310800\_1121

---

### EU-Konformitätserklärung

Im Sinne der EU-Richtlinien 2014/35/EU Anhang IV, 2014/30/EU Anhang II und 2011/65/EU Anhang VI

---

Hiermit erklärt Getriebebau NORD GmbH & Co. KG als Hersteller in alleiniger Verantwortung, Seite 1 von 1  
 dass die elektronischen Motorstarter der Produktreihe NORDAC START

- **SK 105E-xxx-340-B-.. , SK 115E-xxx-340-B-.. , SK 125E-xxx-340-B-.. , SK 135E-xxx-340-B-..**  
**SK 145E-xxx-340-B-.. , SK 155E-xxx-340-B-.. , SK 165E-xxx-340-B-.. , SK 175E-xxx-340-B-..**  
 (xxx= 301 oder 751)  
 und die weiteren Optionen/Zubehörteile:  
**SK CU4-... , SK TU4-... , SK TI4-... , SK TIE4-... , SK PAR-3. , SK CSX-3. , SK TIE5-BT-STICK**

den folgenden Bestimmungen entsprechen:

<b>Niederspannung-Richtlinie</b>	<b>2014/35/EU</b>	ABl. L 96 vom 29.3.2014, S. 357–374
<b>EMV-Richtlinie</b>	<b>2014/30/EU</b>	ABl. L 96 vom 29.3.2014, S. 79–106
<b>RoHS-Richtlinie</b>	<b>2011/65/EU</b>	ABl. L 174 vom 1.7.2011, S. 88–110
<b>Delegierte Richtlinie (EU)</b>	<b>2015/863</b>	ABl. L 137 vom 4.6.2015, S. 10–12

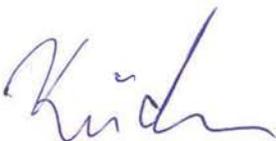
**Angewandte Normen:**

EN 60947-1:2007+A1:2011+A2:2014+AC:2015	EN 60947-4-2:2012	EN 63000:2018
EN 60529:1991+A1:2000+A2:2013+AC:2016		

Zur Einhaltung der EMV-Vorschriften sind die Angaben in der Bedienungsanleitung zu beachten. Dazu gehören EMV-gerechter Aufbau und Verdrahtung, Applikationsabhängigkeiten und eventuell notwendige original Zubehörteile.

Die erste Kennzeichnung erfolgte in 2014.

**Bargteheide, 17.03.2021**



U. Küchenmeister  
Geschäftsleitung



i.V. F. Wiedemann  
Bereichsleiter Frequenzumrichter

## NORD GEAR LIMITED

Member of the NORD DRIVESYSTEMS GROUP



---

NORD Gear Limited  
11 Barton Lane, Abingdon, Oxfordshire, United Kingdom OX14 3NB | Tel. No.: +44 1235 534404 | Email: GB-Sales@nord.com

DoC number C350800\_0821\_EN\_UKCA

---



### Declaration of Conformity

---

NORD Gear Limited hereby declares under sole responsibility that the product series as originally delivered:

**SK 105E-xxx-340-B-., SK 115E-xxx-340-B-., SK 125E-xxx-340-B-., SK 135E-xxx-340-B-..**  
**SK 145E-xxx-340-B-., SK 155E-xxx-340-B-., SK 165E-xxx-340-B-., SK 175E-xxx-340-B-..**  
 (xxx = 301 or 751)

and further options/accessories:  
**SK CU4-., SK TU4-., SK TI4-., SK TIE4-., SK PAR-3., SK CSX-3., SK TIE5-BT-STICK**

complies with the following statutory requirements and carries the UKCA marking accordingly:	and conforms with the following designated standards:
Electrical Equipment (Safety) Regulations S.I. 2016/1101 (as amended)	EN 61800-5-1:2007+A1:2017 EN 61800-9-1:2017 EN 61800-9-2:2017 EN 60529:1991+A1:2000+A2:2013+AC:2016
Electromagnetic Compatibility Regulations S.I. 2016/1091 (as amended)	EN 61800-3:2004+A1:2012+AC:2014
Restriction of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations S.I. 2012/3032 (as amended)	BS EN IEC 6300:2018

According to the EMC directive, the listed devices are not independently operable products, they are intended for installation in machines. Compliance to the directive requires the correct installation of the product, it is necessary to take notice of the data and safety instructions in the installation and operating manual. Specifically take care regarding the correct EMC installation and cabling requirements.

**Abingdon, 07.04.2021**



**Andrew Stephenson**  
Managing Director

### 8.2 Betrieb am FI-Schutzschalter

Das Gerät ist bei aktiviertem Netzfilter (Standardkonfiguration) für den Betrieb an einem FI-Personenschutzschalter (30 mA) geeignet.

Beachten Sie hierfür auch die Informationen zu den Ableitströmen in den Technischen Daten (siehe Kapitel 7.1 "Allgemeine Daten Motorstarter") sowie das Kapitel 2.3.2.1 "Netzanschluss (L1, L2, L3, PE)".

## 9 Wartungs- und Service-Hinweise

### 9.1 Wartungshinweise

NORD Motorstarter sind bei ordnungsgemäßem Betrieb *wartungsfrei* (☞ Abschnitt 7 "Technische Daten").

#### **Staubhaltige Umgebungsbedingungen**

Wird das Gerät in staubhaltiger Luft betrieben, sind die Kühlflächen regelmäßig mit Druckluft zu reinigen.

#### **Langzeitlagerung**

Das Gerät muss in regelmäßigen Abständen an die 24 V DC Versorgung angeschlossen werden.

Geschieht dies nicht, besteht die Gefahr einer Zerstörung des Gerätes.

Für den Fall, dass ein Gerät länger als ein Jahr gelagert wurde, ist es vor dem regulären Netzanschluss für 30 Minuten nur über seine 24 V DC Versorgung anzuschließen.



#### **Information**

#### **Zubehör**

Die Bestimmungen zur **Langzeitlagerung** treffen auf das Zubehör, wie 24 V – Netzteilmodule (SK xU4-24V-..., SK TU4-POT-...) und den elektronische Bremsgleichrichter (SK CU4-MBR), gleichermaßen zu.

### 9.2 Servicehinweise

Im Service- / Reparaturfall wenden Sie sich an Ihren NORD-Service-Ansprechpartner. Den für Sie zuständigen Ansprechpartner finden Sie auf Ihrer Auftragsbestätigung. Darüber hinaus finden Sie mögliche Ansprechpartner unter folgendem Link: <https://www.nord.com/de/global/locator-tool.jsp>.

Bei Anfragen an unseren technischen Support halten Sie bitte folgende Informationen bereit:

- Gerätetyp (Typenschild / Display)
- Seriennummer (Typenschild)
- Softwareversion (Parameter P707)
- Informationen zu verwendetem Zubehör und Optionen

Möchten Sie das Gerät zur Reparatur einsenden, gehen Sie wie folgt vor:

- Entfernen Sie alle nicht originalen Teile vom Gerät.

NORD übernimmt keine Gewähr für eventuelle Anbauteile, wie z. B. Netzkabel, Schalter oder externe Anzeigen!

- Sichern Sie vor der Einsendung des Geräts die Parametereinstellungen.
- Vermerken Sie den Grund der Einsendung des Bauteils / Geräts.
  - Einen Rückwarenschein erhalten Sie über unsere Webseite ([Link](#)) bzw. über unseren technischen Support.
  - Um auszuschließen, dass die Ursache für einen Gerätedefekt in einer Optionsbaugruppe liegt, sollten im Fehlerfall auch die angeschlossenen Optionsbaugruppen eingeschickt werden.
- Benennen Sie einen Ansprechpartner für eventuelle Rückfragen an Sie.

---

#### **Information**

##### **Werkseinstellung der Parameter**

Wenn nicht anders vereinbart, wird das Gerät nach erfolgter Überprüfung / Reparatur in Werkseinstellungen zurückgesetzt.

---

Das Handbuch und zusätzliche Informationen finden Sie im Internet unter [www.nord.com](http://www.nord.com).

### 9.3 Entsorgung

Die Produkte von NORD bestehen aus hochwertigen Bauteilen und wertvollen Materialien. Lassen Sie daher fehlerhafte oder defekte Geräte auf eine Reparaturmöglichkeit und Wiederverwendung hin prüfen.

Ist eine Reparatur und Wiederverwendung nicht möglich, beachten Sie folgende Entsorgungshinweise.

#### 9.3.1 Entsorgung nach deutschem Recht

- Die Komponenten sind nach dem „Elektro- und Elektronikgerätegesetz – ElektroG3“ (vom 20. Mai 2021, gültig ab 1. Januar 2022) mit der durchgestrichenen Abfalltonne gekennzeichnet.



Die Geräte dürfen daher nicht als unsortierter Siedlungsabfall beseitigt, sondern müssen getrennt gesammelt und an einer bei WEEE (Waste of Electrical and Electronic Equipment) registrierten Erfassungsstelle abgegeben werden.

- Die Komponenten beinhalten keine elektrochemischen Zellen, Batterien oder Akkumulatoren, welche gesondert getrennt und entsorgt werden müssen.
- In Deutschland können NORD-Komponenten am Stammsitz der Getriebbau NORD GmbH & Co. KG abgegeben werden.

WEEE-Reg.-Nr.	Name des Herstellers / Bevollmächtigten	Kategorie	Geräteart
DE12890892	Getriebbau NORD GmbH & Co. KG	Geräte, bei denen mindestens eine der äußeren Abmessungen mehr als 50 cm beträgt (Großgeräte)	Großgeräte für die ausschließliche Nutzung in anderen als privaten Haushalten
		Geräte, bei denen keine der äußeren Abmessungen mehr als 50 cm beträgt (Kleingeräte)	Kleingeräte für die ausschließliche Nutzung in anderen als privaten Haushalten

- Kontakt: [info@nord.com](mailto:info@nord.com)

#### 9.3.2 Entsorgung außerhalb Deutschlands

Außerhalb Deutschlands kontaktieren Sie die lokalen Niederlassungen bzw. Distributoren der NORD DRIVESYSTEMS Group.

### 9.4 Abkürzungen

<b>AS-i(AS1)</b>	AS-Interface	<b>I/O</b>	In-/ Out (Eingang / Ausgang)
<b>ASi (LED)</b>	Status LED – AS-Interface	<b>LED</b>	Leuchtdiode
<b>ASM</b>	Asynchronmaschine, Asynchronmotor	<b>LPS</b>	Liste der projizierten Slaves (AS-I)
<b>AUX</b>	Hilfs-(Spannung)	<b>P1 ...</b>	Potentiometer 1 ...
<b>BR (LED)</b>	Status LED – PROFIBUS	<b>PBR</b>	PROFIBUS
<b>DI (DIN)</b>	Digital Eingang	<b>PDO</b>	Prozess Daten Objekt (PROFIBUS)
<b>DS (LED)</b>	Status LED – Gerätestatus	<b>PELV</b>	Schutzkleinspannung
<b>DO (DOUT)</b>	Digital Ausgang	<b>PNU</b>	Parameternummer (PROFIBUS)
<b>E/A</b>	Ein- / Ausgang	<b>S</b>	Supervisor- Parameter, P003
<b>EMV</b>	Elektromagnetische Verträglichkeit	<b>S1 ...</b>	DIP-Schalter
<b>FI-(Schalter)</b>	Fehlerstromschutzschalter	<b>SW</b>	Software-Version, P707
<b>GND</b>	Ground - Bezugspotential	<b>TI</b>	Technische Info / Datenblatt (Datenblatt für NORD Zubehör)

## Stichwortverzeichnis

### A

Ablaufzeit (P103).....	86
Ableitstrom.....	107
Abmessungen.....	34
Akt. Netzspannung (P728).....	98
Aktuelle Frequenz (P716).....	97
Aktuelle Spannung (P722).....	97
Aktueller Betriebszustand (P700).....	96
Aktueller Cos phi (P725).....	97
Aktueller Strom (P719).....	97
Anschluss Steuerteil.....	44
Anzeige.....	54
AS-Interface.....	70
ATEX.....	18, 22, 36, 49
ATEX	
ATEX Zone 22, Kat. 3D.....	50
ATEX	
ATEX Optionsbaugruppen.....	50
ATEX	
EU-Konformitätserklärung.....	52
Aufstellhöhe.....	107
Ausbaustufe (P744).....	99
Ausgangsüberwachung (P539).....	94
Ausschaltmodus (P108).....	87
Außenaufstellung.....	53
Auswahl Anzeige (P001).....	85
Automatischer Anlauf (P428).....	91

### B

Bedienoptionen.....	54, 82, 102
Bedienung.....	54
Betriebsanzeige (P000).....	85
Betriebszustand.....	101, 102
Blindstrom (P721).....	97
Boostspannung (P215).....	89
Bremse man. lüften (P582).....	95

### C

CE-Zeichen.....	110
CSA.....	108
cUL.....	108

### D

Digitalausgang Funk. (P434).....	91
Digitaleingänge (P420).....	90
DIP-Schalter.....	67

### E

EAC Ex.....	18, 22, 36, 49
Eigenschaften.....	11
Einfallzeit Bremse (P107).....	87
Einschaltzyklen.....	107
Elektrische Daten.....	108, 109
Elektromechanische Bremse.....	43
EMV-Richtlinie.....	41, 110
EN 61000.....	112
Entsorgung.....	118
EU-Konformitätserklärung.....	110
ATEX.....	52

### F

FAQ	
Betriebsstörungen.....	106
Fehler bei Übertemp. (P580).....	95
Fehlermeldungen.....	101, 102
FI-Schutzschalter.....	115
Fkt. Analogeingang (P400).....	89
Flash Kopierauftrag (P550).....	94
Funkt. DIP-Schalter (P499).....	92

### G

Geräte ID (P780).....	100
Gerätetyp (P743).....	99
Gewicht.....	34

### H

Hochlaufzeit (P102).....	86
--------------------------	----

<b>I</b>		PROFIBUS DP.....	77
i <sup>2</sup> t Motor (P535).....	93	Prozessdaten Bus In (P740).....	98
i <sup>2</sup> t-Grenze .....	103, 104	Prozeßdaten Bus Out (P741) .....	99
Internet.....	117	<b>S</b>	
IP Schutzart .....	29	Scheinleistung (P726).....	97
<b>K</b>		Schnellh. Störung (P427).....	90
Konformitätserklärung		Schutzart.....	107
ATEX.....	52	SK TIE4-WMK- .....	35
Kundenschnittstelle .....	57	Software-Version (P707) .....	96
<b>L</b>		Spannung –d (P723).....	97
Lagerung.....	107, 116	Spannung Phase U (P762).....	99
LEDs .....	101, 102	Spannung Phase V (P763) .....	100
Leistung-Baugrößen-Zuordnung .....	28	Spannung Phase W (P764).....	100
Lieferumfang.....	13	Spannung –q (P724).....	97
Lüftzeit Bremse (P114).....	87	Startspannung (P210).....	88
<b>M</b>		Steckverbinder	
M12-		für Leistungsanschluss.....	59
Flanschverbinder .....	61	für Steueranschluss.....	61
Steckverbinder .....	61	Steckverbinder .....	59
Mechanische Leistung (P727).....	98	Steueranschluss .....	44
Meldungen .....	101, 102	Steuerklemmen.....	45
Menügruppe .....	82	Störaussendung.....	112
Montage		Störfestigkeit .....	112
SK 1x5E .....	31	Störungen .....	101, 102
Montage Optionsmodule .....	38	Strom Phase U (P732).....	98
Motorbemessungsstrom (P203).....	88	Strom Phase V (P733).....	98
Motormontage .....	34	Strom Phase W (P734).....	98
<b>N</b>		Summenströme.....	44
Nachrüstung des Gerätes.....	32	Supervisor-Code (P003) .....	85
Netzfrequenz (P718) .....	97	Systemfehler .....	104
Netzspg. Überwachung (P538) .....	94	<b>T</b>	
Netzsspannungsfehler.....	105	Technische Daten.....	42, 88, 103, 107, 116
<b>O</b>		Technische Daten	
Options-(montage-)plätze.....	37	Motorstarter .....	107
<b>P</b>		Technische Daten	
Parameterquelle (P130) .....	88	Motorstarter .....	115
Parametrieroptionen .....	54, 82, 102	Technologiebox.....	58
Phasenanschnittmodus (P131) .....	88	Typenschild.....	26
Phasenfolgeerkennung (P581).....	95	Typschlüssel .....	25

<b>U</b>	Wartung ..... 116
Überstrom ..... 103, 104	Werkseinstellung (P523)..... 93
UL/CSA- Zulassung ..... 108	Werkseinstellungen..... 62
<b>V</b>	Wirkstrom (P720) ..... 97
Verdrahtungsrichtlinien ..... 41	Wirkungsgrad ..... 107
Verriegelungszeit (P570) ..... 95	<b>Z</b>
<b>W</b>	Zeit Boost (P216) ..... 89
Wandmontage ..... 35	Zustand Digitalausg. (P711) ..... 96
Warnmeldungen ..... 104	Zustand Digitaleing. (P708) ..... 96
Warnungen ..... 101, 102, 104	Zustand DIP-Schalter (P749)..... 99
	Zustand Potentiomet. (P709)..... 96



Headquarters  
Getriebebau NORD GmbH & Co. KG  
Getriebebau-Nord-Str. 1  
22941 Bargteheide, Deutschland  
T: +49 45 32 / 289 0  
F: +49 45 32 / 289 22 53  
info@nord.com