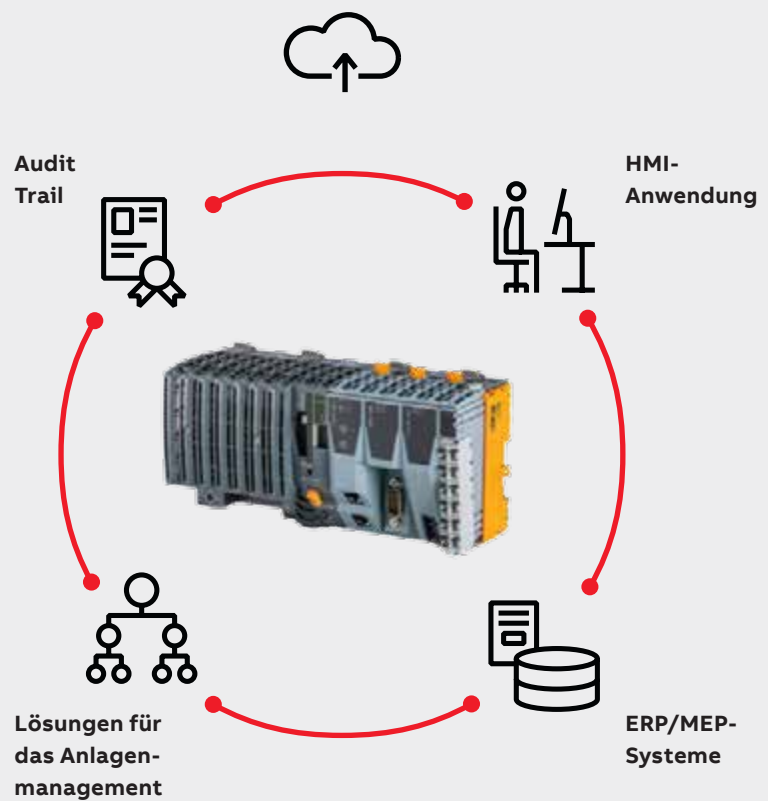


HANDBUCH

Novolink™ – Intelligente Funktions- und Sensor-Module für AF-Schütze

Integriert in das B&R X20 System



Diese brandneuen ABB Novolink™-Geräte helfen Ihnen bei der Digitalisierung Ihrer Motorstarter-Lösungen und bieten Erkenntnisse über die angeschlossenen Lasten. Sie lassen sich einfach in vorhandene Verdrahtungspläne integrieren und an normale AF-Schütze anschließen.

Die Installation ist schnell und einfach, dank der reduzierten Verdrahtung und weniger Komponenten, so dass Ihr technischer Aufwand minimiert wird.

Durch vorausschauende Wartung reduzieren die Novolink-Geräte Ausfallzeiten, verbessern die Effizienz und erhöhen die Kosteneinsparungen. Sie sind vollständig in das B&R Automatisierungssystem integriert. Und es bieten sich noch viel mehr Möglichkeiten, weil der vollständige Fernzugriff auf Ihre Daten neue Wartungsservice- und Ertragschancen bietet.

Novolink unterstützt Sie bei der Vereinfachung des Engineerings, der Optimierung von Abläufen und spart Zeit und Kosten.

Inhaltsverzeichnis

Wichtiger Hinweis	4
Abkürzungen	4
Systembeschreibung	5
Installation	7
Beschreibung der Funktionen	9
Fehlerbehandlung, Wartung und Service	16
Parameter und Datenstrukturen am Kommunikationsbus	18
Anwendungen und Musterschaltpläne	21
Technische Daten	24
Softwarelizenzinformationen	31

1. Wichtiger Hinweis

Zielgruppe

Diese Beschreibung ist für den Einsatz von geschulten Fachkräften in der Elektroinstallation, Steuerungs- und Automatisierungstechnik vorgesehen, die mit den geltenden nationalen Normen vertraut sind.

Sicherheitsanforderungen

Das für die Anwendung oder Verwendung der beschriebenen Produkte verantwortliche Personal muss sicherstellen, dass alle Sicherheitsanforderungen, einschließlich aller einschlägigen Gesetze, Vorschriften, Richtlinien und Normen, erfüllt sind.

In diesem Handbuch verwendete Symbole



Weist auf eine möglicherweise gefährliche Situation hin, die zur Beschädigung der Novolinkgeräte oder der angeschlossenen Geräte bzw. der Umgebung führen kann.



Das Symbol weist auf wichtige Informationen und Bedingungen hin.



Das Symbol weist auf eine möglicherweise gefährliche Situation hin, die zu Verletzungen führen kann.

Angaben zur Cybersicherheit

Dieses Produkt wurde entwickelt, um Informationen und Daten über eine Netzwerkschnittstelle zu verbinden und zu kommunizieren. Es liegt in Ihrer alleinigen Verantwortung, eine sichere Verbindung zwischen dem Produkt und Ihrem Netzwerk oder einem anderen Netzwerk (je nach Fall) herzustellen und dauerhaft sicherzustellen. Sie müssen geeignete Maßnahmen (wie z. B. die Installation von Firewalls, die Anwendung von Authentifizierungsmaßnahmen, die Verschlüsselung von Daten, die Installation von Antivirenprogrammen usw.) implementieren und aufrechterhalten, um das Produkt, das Netzwerk, dessen System und die Schnittstelle vor allen Arten von Sicherheitsverletzungen, unbefugtem Zugriff, Störungen, Eindringen, Verlust und/oder Diebstahl von Daten oder Informationen zu schützen.

ABB Ltd. und die verbundenen Unternehmen haften nicht für Schäden und/oder Verluste im Zusammenhang mit solchen Sicherheitsverletzungen, unbefugtem Zugriff, Störungen, Eindringen, Verlust und/oder Diebstahl von Daten oder Informationen.

2. Abkürzungen

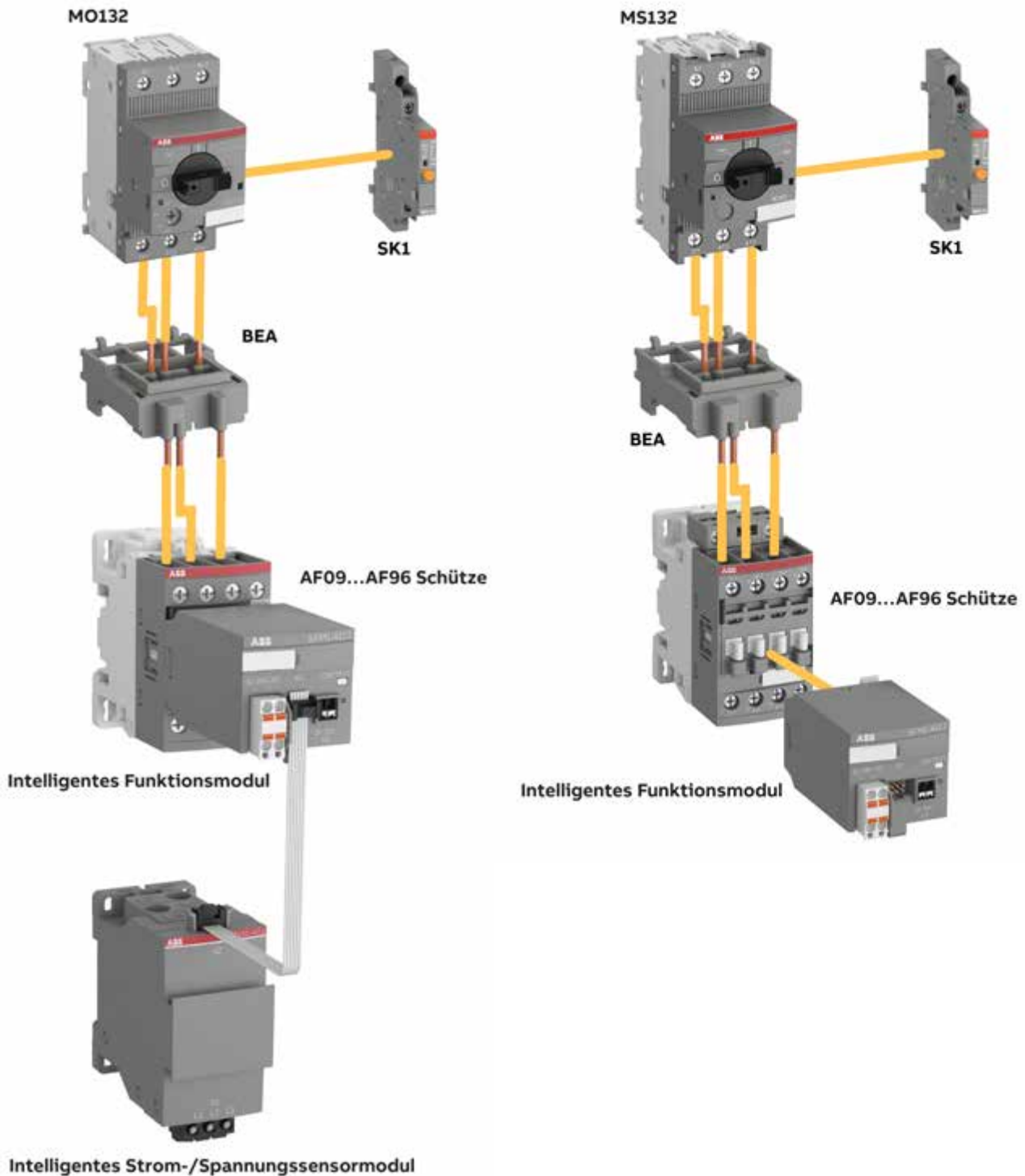
SCV	Intelligentes Strom- und Spannungssensormodul
SFM	Intelligentes Funktionsmodul
MS...	Manueller Motorstarter
MO...	Manueller Motorstarter, nur magnetisch

3. Systembeschreibung

3.1 Übersicht

Dieses Handbuch beschreibt das Intelligente Funktionsmodul SFM1 und das optionale Sensormodul SCV10-40. Das SFM1 ermöglicht die Fernsteuerung und -überwachung von AF-Schützen über den X20-Bus aus einer B&R SPS heraus. Das optionale Spannungs- und Stromsensormodul SCV10-40 kann an das SFM1-Modul angeschlossen werden und bietet Funktionen für Motor- und Anwendungsschutz.

Die folgende Abbildung zeigt die Hauptkomponenten und deren mögliche Kombination für komplette Motorstartlösungen.



01: Auf der linken Seite ist eine komplette Lösung dargestellt, bestehend aus einem Direktstarter (Direct Online Starter, DOL) mit einem MO132 als Kurzschluss-Schutzgerät, AF-Schutz, SK1, intelligentem Funktionsmodul (SFM) und einem intelligenten Strom-/Spannungssensormodul (SCV), einschließlich der kompletten Motorschutzfunktionen. Rechts ist eine Basislösung mit MS132 für den Motorschutz und ein Smart Function-Modul (SFM) für die Fernsteuerung dargestellt.

3.2 Bestellnummern

Typenbeschreibung	Beschreibung	Bestellnummer
SFM-CAB-RJTB.1-500	Anschlusskabel RJ45 - X20-Klemmenblock von X20BT9400, 5 m	1SVM823000R0500
SFM-CAB-S.1-50	Anschlusskabel SFM zu Sensor 0,5 m	1SVM811000R0050
SFM-CAB-S.1-25	Anschlusskabel SFM zu Sensor 0,25 m	1SVM811000R0025
SCV10-40.1	Strom-/Spannungssensormodul	1SVM320010R0000
SFM1-A11.1	Erweitertes Funktionsmodul mit X2X	1SVM120012R0000

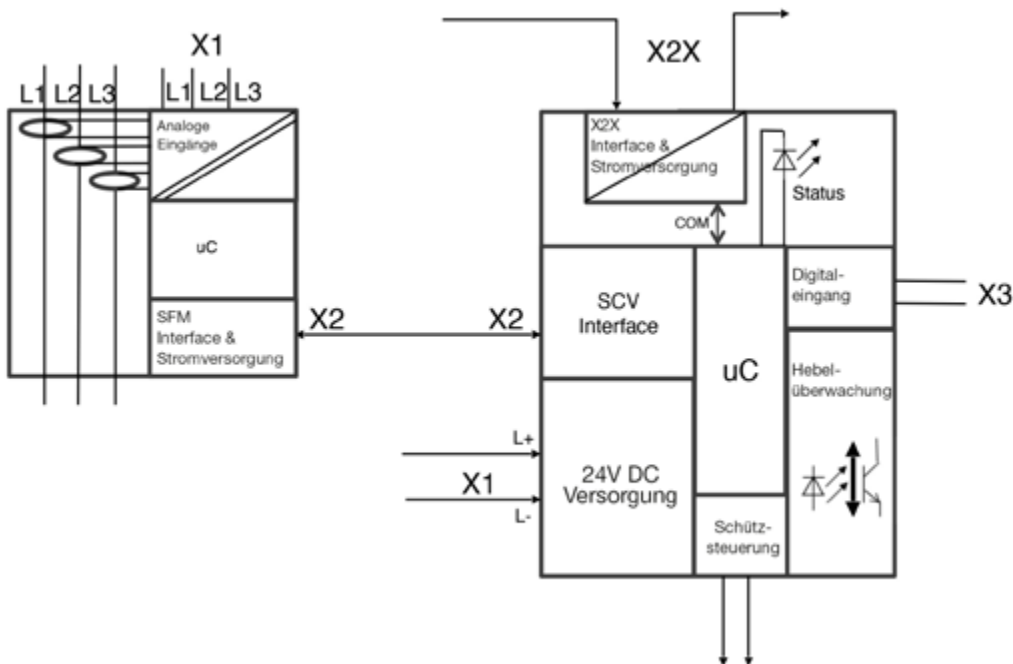
3.3 Intelligentes Funktionsmodul (SFM)

Das SFM1 kann auf die Schütze AF09 – AF96 mit 24-V-Spulenspannung aufgeschnappt werden. Das Modul ist mit zwei X2X-Schnittstellen für eingehende und ausgehende Verbindungen ausgestattet. Das Modul und das Schütz werden, ebenso wie das Modul SFM1, mit 24 V DC versorgt.

Ein Digitaleingang ermöglicht das Einlesen eines Hilfssignals, z. B. von einer Kurzschlusschutzeinrichtung wie z. B. dem MO132. Das Hilfssignal kann in der SPS ausgelesen und für verschiedene Zwecke verwendet werden. Ein Sensormodul kann optional über ein Flachkabel mit dem SFM1 verbunden werden.

Das AF-Schütz ist mechanisch mit einem Hebel verbunden, der wiederum eine visuelle Rückmeldung der Schützstellung an der Vorderseite des SFM ermöglicht. Der Hebel ermöglicht auch die Bedienung des Schützes zu Testzwecken. Die Status-LED zeigt den Betriebszustand des SFM1 selbst an.

Das SFM ist vollständig in B&R Automatisierung Studio integriert, was den Einsatz des SFM/SCV vereinfacht. Die HWX-Datei bietet die Möglichkeit, beide Module zu konfigurieren und die Prozesswerte auszuwählen, die zyklisch zwischen SFM1 und der SPS übertragen werden sollen. Die Werte können auch azyklisch von der SPS angefordert werden.



02: Blockschaltbild von SFM1 und SCV. Beide Geräte sind mit einer seriellen Schnittstelle zum Datenaustausch verbunden.

3.4 Intelligentes Strom- und Spannungssensormodul (SCV)

Das SCV10-40 ist eine intelligente Sensoreinheit zur Messung von Spannung, Strom, Frequenz und weiteren abgeleiteten physikalischen Größen wie z. B. $\cos \varphi$, Wirkleistung usw. (weitere Informationen finden Sie in Abschnitt 8.3).

Sie ist mit Stromsensoren ausgestattet, um den Strom in allen drei Phasen der angeschlossenen Last zu messen. Die Einheit bietet auch die Möglichkeit, die Außenleiter-Spannung der drei Leiter bis 690 V AC zu messen. Ein Flachbandkabel verbindet den SCV10 mit dem SFM1-Modul und wird von dort ebenfalls versorgt.

Das SCV10-40 bietet thermischen Überlastschutz gemäß IEC/EN 60947 für 1/3-phasige Induktionsmotoren. Relevante Parameter wie die Auslöseklasse und der Nennstrom können über die SPS konfiguriert werden.

4. Installation

4.1 Montage und Demontage

Montage

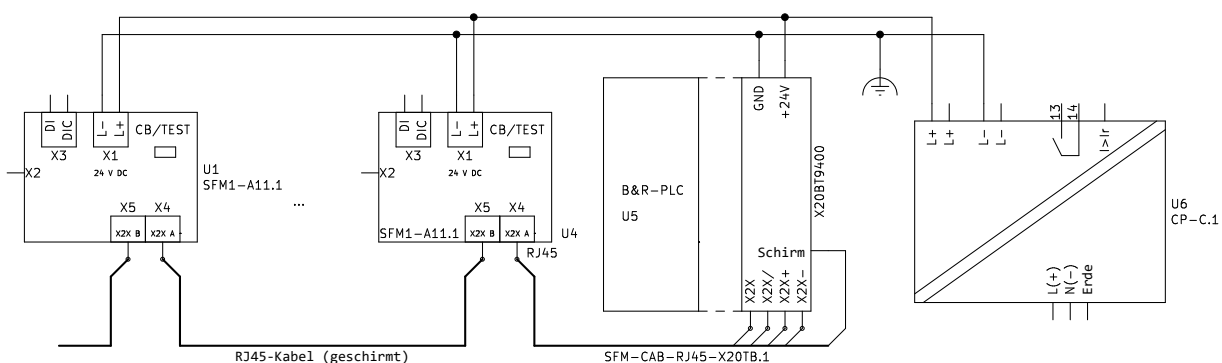
Die SCV10-40 kann auf allen standardmäßigen DIN-Schienen montiert werden. Es sind keine Werkzeuge erforderlich. Alternativ kann sie mit Schrauben an einem Montageort befestigt werden. Einzelheiten finden Sie in der Maßzeichnung im Anhang. Das SFM1 muss hörbar auf einem AF-Schütz einrasten.

Demontage

Die weiße Verriegelung muss gelöst werden, bevor der SFM1 vom Schütz abgenommen werden kann. Stellen Sie sicher, dass das Schütz spannungsfrei ist. Die Busverbindung zu nachfolgenden Geräten ist unterbrochen.

4.2 Anschluss der SFM-Module an das X20-System

Die folgende Abbildung zeigt das allgemeine Verdrahtungskonzept eines Systems von SFM1-Modulen. Sie konzentriert sich lediglich auf den Feldbus-Teil.

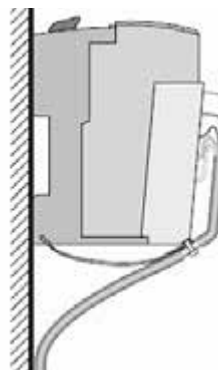


03: Um das X20BT9400 mit dem ersten SFM1-Modul zu verbinden, verwenden Sie das vorgefertigte Kabel SFM-CAB-RJT B.1.

Einseitig verfügt der SFM-CAB-RJT B über eine Kabelschirmklemme, die an den Klemmenblock eingerastet ist. Alle benötigten Leitungen sind bereits mit dem Klemmenblock X20 verbunden. Kabelbinder werden verwendet, um die Abschirmung gegen die Erdungsplatte zu drücken. Die andere Seite des Kabels verfügt über einen RJ45-Stecker, der direkt mit dem SFM1-Modul verbunden werden kann.

Den Klemmenblock am Busmodul montieren.

Verbinden Sie den Schirm mit dem Erdungsanschluss des vorgesehenen Busmoduls über den Kabelschuh, wie in der folgenden Abbildung dargestellt.



Nur die Kommunikationsschnittstelle des SFM1-Moduls wird mit der vom X20BT9400-Modul bereitgestellten Versorgung versorgt. Die Schütze werden über X1 des SFM1-Moduls versorgt. Details siehe Blockschaltbild oben.



Überprüfen Sie die Anschlussbeispiele des X20BT9400-Moduls auf die Versorgung des X2X-Busses. Passen Sie die konfektionierte SFM-CAB-RJT B-Verdrahtung entsprechend Ihren Bedürfnissen an.

Verwenden Sie für das SFM-zu-SFM-Modul ein abgeschirmtes RJ45-Kabel. Einzelheiten finden Sie im Kapitel über die technischen Daten. Es ist nicht erforderlich, den Bus nach dem letzten Modul zu beenden.

4.3 Unterstützte AF-Schütze und -Zubehör

Das SFM1-Modul kann an allen mit 24 V versorgten Schützen AF09 und AF96 montiert werden, wie in nachstehender Tabelle beschrieben.

Größe 1	Größe 2	Größe 3	Größe 3,5
AF09ww-xx-yy-zz	AF26ww-xx-yy-zz	AF40ww-xx-yy-zz	AF80ww-xx-yy-zz
AF12ww-xx-yy-zz	AF30ww-xx-yy-zz	AF52ww-xx-yy-zz	AF96ww-xx-yy-zz
AF16ww-xx-yy-zz	AF38ww-xx-yy-zz	AF65ww-xx-yy-zz	
ZZ= Spulen 11, 21 und 30	ZZ= Spulen 11, 21 und 30	ZZ= Spule 11	ZZ= Spule 11
Anschlussklemme: Schraube, Push-in	Anschlussklemme: Schraube, Push-in	Anschlussklemme: Schraube	Anschlussklemme: Schraube

ww: Bezeichnet NEMA-Produkte
 xx: 22, 30
 yy: Anzahl und Art der Hilfskontakte



Die Schützspule wird über X1 des SFM1-Moduls versorgt. Es darf keine Spannungsversorgung über A1/A2 zum Schütz geben.

4.4 SFM1-Anschluss an die 24 V-Versorgung

Das SFM1 muss mit 24 V DC versorgt werden. Die 24 V DC dienen der Versorgung der Schützspule sowie der Versorgung des Moduls selbst (ohne Kommunikationsteil). Zur Vereinfachung der Gesamtverdrahtung ist es möglich, die 24 V-Versorgung zum nächsten Modul durchzuschleifen.



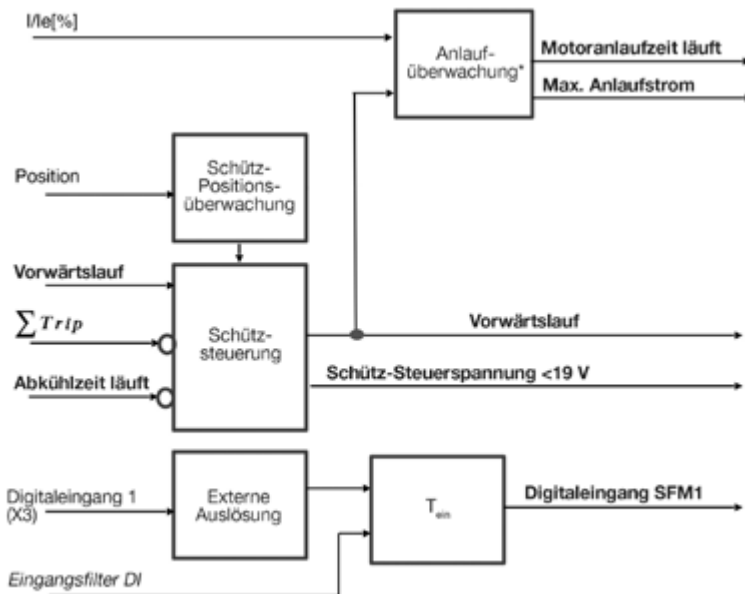
Wichtig ist die Polarität von 24 V DC. Bei falscher Polarität schaltet das Schütz ohne Busbefehl ein.

5. Beschreibung der Funktionen

Dieses Kapitel bietet einen Überblick über die verschiedenen Funktionen und deren Konfiguration.

5.1 Motormanagementfunktionen

Dieser Unterabschnitt beschreibt die Funktionen in Bezug auf das Motormanagement. Abbildung 04 zeigt einen Überblick über die allgemeine Funktion.



04: Allgemeiner Datenfluss der Funktionen in Bezug auf das Motormanagement. Die Parameter werden kursiv dargestellt. Die Befehls- und Überwachungssignale werden fett dargestellt.

*) Die Startzeitüberwachungsfunktion ist nur verfügbar, wenn das SVC-Modul vorhanden ist.

5.1.1 Mechanischer Schalttest

Auf der Vorderseite des SFM1 zeigt der Stößel die mechanische Position des AF-Schützes an. Dieser Stößel ist direkt mechanisch mit dem AF-Schütz verriegelt und ermöglicht eine mechanische Betätigung des Schützes zu Testzwecken. Um das Schütz zu bedienen, den Stößel mit einem Schraubendreher nach unten drücken.



Das Drücken des Stößels zur Bedienung des Schützes kann jederzeit durch eine Person mit Zugang zum SFM1-Modul erfolgen. Unbeabsichtigten Motorstart kann mit Sicherheitsmaßnahmen verhindert werden, z. B. Verriegeln der Schaltschranktür.

5.1.2 Fernbedienung des AF-Schützes / Ein- oder Ausschalten des Motors

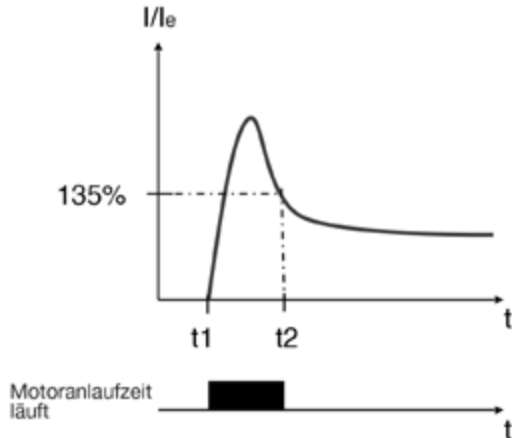
Das AF-Schütz kann von der SPS aus ferngesteuert werden. Der Schaltvorgang wird mithilfe der eingebauten Hebelüberwachung überwacht. Die mechanischen Rückmeldeinformationen sind über einen Bus verfügbar. In der SPS ist eine geeignete Reaktion auf Abweichung zwischen Befehl und Rückmeldung zu definieren.

5.1.3 Externer Auslöseeingang

Der Digitaleingang soll den Status einer externen Kurzschlusschutzeinrichtung (Sicherung, MO usw.) überwachen. Der Status dieses Eingangs steht in der SPS zur Verfügung und es kann eine geeignete Reaktion implementiert werden (z. B. Zurücksetzen des EIN-Befehlsbits und Protokollieren einer Diagnosemeldung im Systemereignisprotokoll). Die DI-Filterzeit kann eingestellt werden.

5.1.4 Anlaufzeitüberwachung

Diese Funktion überwacht die Motoranlaufzeit und ist nur verfügbar, wenn ein SCV-Modul vorhanden ist. Die tatsächliche Motoranlaufzeit wird als die Zeit $t_2 - t_1$ in Sekunden betrachtet, d. h. die Zeit, zu der der Motor gestartet wurde (t_1) und der Strom wieder unter 135 % (t_2) fällt. Wird der definierte Schwellenwert nicht erreicht, wird je nach Auslöseklasse (5E -> 1,5 s, 10E -> 3 s, 20E -> 6 s, 30E -> 9 s) ein Ersatzwert gesetzt.



Die Motoranlaufzeit kann für Überwachungs- oder Schutzfunktionen in der SPS verwendet werden, die nur während des Motoranlaufs oder nach dem Motoranlauf aktiv sein sollten.

5.2 Überwachungs- und Schutzfunktionen

Gemeinsam mit dem SCV-Modul bietet der SFM1 die in der folgenden Tabelle aufgeführten Schutzfunktionen. Damit die Überwachungs- und Schutzfunktionen funktionieren, müssen der Netztyp und die Nennfrequenz des Netzes eingestellt werden.

5.2.1 Thyristor-Überlastschutz

Der SFM1 schützt zusammen mit dem SCV ein- und dreiphasige AC-Motoren gemäß IEC 60947-4-1. Die Auslöseklasse kann auf Klasse 5E, 10E, 20E oder 30E eingestellt werden. Das erweiterte thermische Motormodell berücksichtigt sowohl die Kupfer- als auch die Eisenteile des Motors und bietet so den besten Schutz für den Motor. Der thermische Überlastschutz kann ein- und ausgeschaltet werden.

Vor einer Überlastauslösung kann eine Vorwarnung in der SPS durch Überwachung der thermischen Last in % erzeugt werden. In Situationen mit hoher Überlast kann diese Vorwarnung nur wenige Sekunden vor der tatsächlichen Auslösung ausgelöst werden.

Das thermische Modell berechnet eine Schätzung der „Zeit bis zur Auslösung“ unter den aktuellen Lastbedingungen. Wenn der Motor ausgeschaltet ist, zeigt die Zeit bis zur Auslösung 6,553 Sekunden an (in diesem Fall löst er nie aus). Wenn der Motor läuft, wird die vorhergesagte Auslösezeit regelmäßig aktualisiert. Je kleiner der Wert, desto früher tritt die Auslösung auf.

Nach einer Überlastauslösung wird die verbleibende Abkühlzeit (d. h. Zeit bis zum Neustart) regelmäßig berechnet und dem Benutzer dargestellt. Der Motor kann neu gestartet werden, wenn die Abkühlzeit 0 Sekunden beträgt.

Nach einer Auslösung wird die Zeit bis zur Abkühlung berechnet. Der Motor kann entweder nach einer festgelegten Zeit oder nachdem die thermische Last unter einen konfigurierten Schwellenwert gefallen ist, neu gestartet werden. Ein automatischer Neustart des Motors kann aktiviert werden, sobald sich der Motor ausreichend abgekühlt hat.

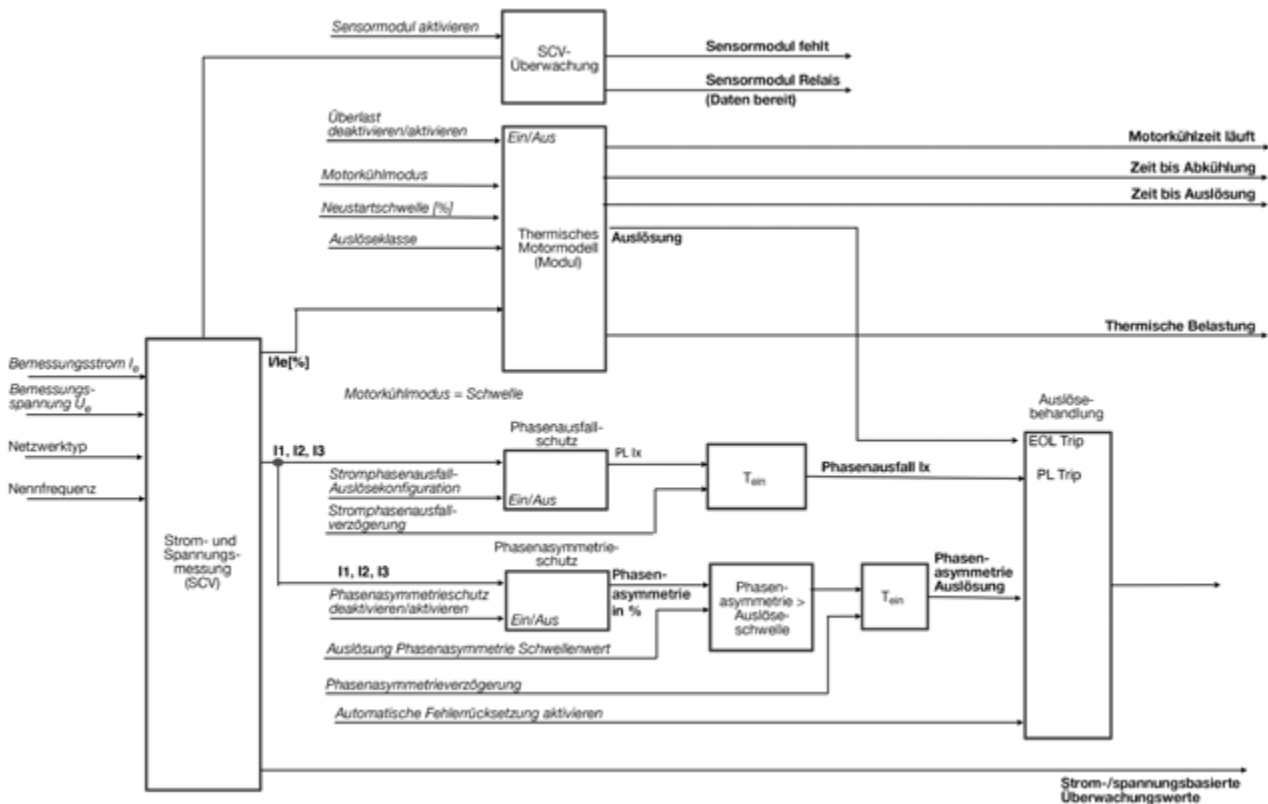
5.2.2 Phasenausfallschutz

Diese Funktion schützt Motoren vor extremen Situationen, in denen eine Phase ausfällt. Ein nicht erkannter Phasenausfall kann aufgrund des plötzlichen Stromanstiegs in den beiden verbleibenden Phasen einen Motorschaden verursachen. Diese Funktion basiert auf dem Motorstrom und erkennt einen Phasenausfall während des Motorbetriebs. Falls aktiviert, führt der thermische Überlastschutz während des Phasenausfalls eine beschleunigte Auslösung durch.

5.2.3 Phasenasymmetrieschutz

Der Phasenasymmetrieschutz schützt den Motor vor Phasenasymmetrie zwischen den verschiedenen Phasen. Das Asymmetrie-Auslöseniveau muss sorgfältig angepasst werden, um die Motorwicklungen vor Überhitzung zu schützen. Alle Vorschriften oder Richtlinien des Motorherstellers sind zu beachten.

Wenn aktiviert, löst das SFM das Schütz aus, sobald die gemessene Asymmetrie länger als eine konfigurierbare Verzögerungszeit über der konfigurierten Auslöseschwelle liegt.



05: Blockschaltbild mit Anzeige des Signalfusses des thermischen Überlastschutzes sowie der strom- und spannungsbasierten Messwerte. Die Parameter werden kursiv dargestellt. Die am X2X-Bus verfügbaren Messwerte werden fett dargestellt.

Zugehörige Parameter:

- Auslöseklasse
- Bemessungsstrom I_e
- Überlastschutz deaktivieren/aktivieren
- Motorkühlmodus
- Motorkühlzeit
- Schwellenwert für Neustart
- Auto-Fehlerrücksetzung
- Stromphasenausfall-Auslösekonfiguration
- Stromphasenausfallverzögerung
- Aktivieren/Deaktivieren des Phasenasymmetrieschutzes
- Phasenasymmetrie-Auslöseschwelle
- Phasenasymmetrieverzögerung

5.2.4 Phasenfolge-Überwachung

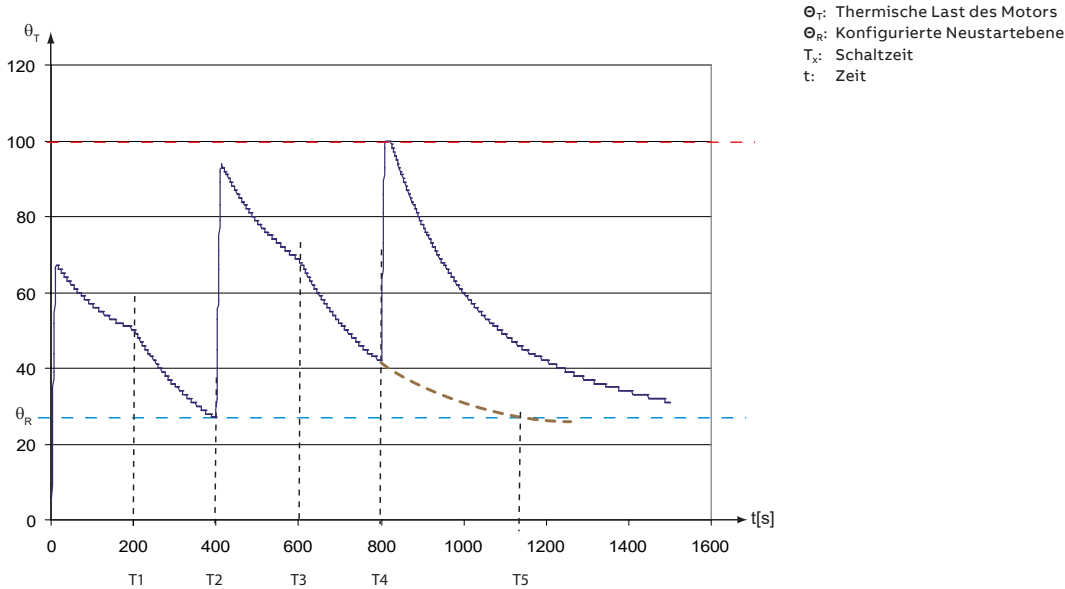
Diese Überwachungsfunktion kann verwendet werden, um zu verhindern, dass sich die angeschlossenen Geräte in die falsche Richtung drehen. Die Reaktion auf eine falsche Phasenfolge muss in der SPS programmiert werden. Phasenfolgeinformationen sind im einphasigen Betriebsmodus nicht verfügbar.

5.2.5 Zyklischer Motoranlauf

Einige Anwendungen erfordern periodische Start-/Betriebs-/Stoppszyklen. Das Einrichten solcher Anwendungen erfordert bei der Auswahl von Abkühlzeiten oder der Festlegung der geringst möglichen Startperiode. Im nächsten Diagramm werden drei aufeinanderfolgende Startzyklen angezeigt. In jedem Zyklus startet der Motor bei 700 % I_e. Diese hohe Last dauert ca. 7 Sekunden an. Dann geht der Strom innerhalb von 6 Sekunden auf I_e zurück und verharrt für ca. 180 Sekunden bei 100 % I_e. Bei T1 wird der Motor ausgeschaltet und kühlt während 200 Sekunden ab. Der nächste Start erfolgt um T2. Während dieses Zyklus kühlt der Motor auch für 200 s ab, allerdings überschreitet die berechnete thermische Motorlast jedoch bereits 40 %. Der dritte Start bei T4 führt wie erwartet zu einer thermischen Überlastauslösung.



Bei zyklischen Betriebsmodi ist es wichtig, die Zyklen lang genug zu halten, damit der Motor ausreichend abkühlen kann. Für zyklische Startmuster ist es ratsam, die Option „Restart Level“ (Kühlmodus) auszuwählen, die einen Neustart basierend auf dem thermischen Lastniveau zulässt. Im unten gezeigten Fall wäre der dritte Start frühestens bei T5 zulässig.



06: Trend der berechneten Motortemperatur nach mehreren Starts. Der Motor löst nach dem dritten Start aus, weil der Motor innerhalb der vorgegebenen Zeit zu häufig abgetastet wurde.

5.2.6 Schutz der angeschlossenen Geräte

Messwerte stehen zur weiteren Verarbeitung in der SPS zur Verfügung. Geräteprobleme, die aufgrund erheblicher Änderungen elektrischer Größen erkannt werden können, sind wie folgt:

Überwachte Geräte	Beobachtete Änderung	Potenzielles Problem
Pumpe	Cos φ / Wirkleistung zu niedrig	Trocken laufende Pumpe
Pumpe	Motorstrom zu hoch	Verstopfte Filter, geschlossenes Ventil
Förderband	Cos φ / Wirkleistung zu niedrig	Band defekt
Förderband	Strom / Wirkleistung zu hoch	Band überlastet / verriegelt
Gebälse	Cos φ / Wirkleistung zu niedrig	Lüfterleerlauf, Lüfter defekt
Brechwerk, Mischer	Motorstrom / Wirkleistung zu hoch	Blockiertes Gerät
Getriebe	Motorstrom / Wirkleistung zu hoch	Blockierung, Verriegelung, fehlende Schmierung
Heizungen	Wirkleistung zu niedrig, Strom zu niedrig	Heizung nicht funktionsfähig, Heizspule defekt

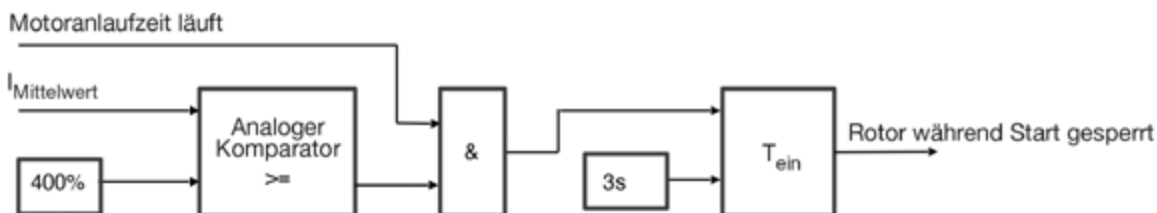
Typischerweise werden ein oder mehrere Messwerte mit anwendungsspezifischen Schwellenwerten verglichen. Wenn die Werte außerhalb des zulässigen Bereichs liegen, wird ein Signal erzeugt, das dann für einige Zeit verzögert werden kann. Es wird verwendet, um weitere Aktionen auszulösen, z. B. die Erstellung eines Ereignisprotokolleintrags oder das Stoppen oder Starten des Motors.

Nicht mit spezifischen, unten aufgeführten Gerätefunktionen in Verbindung stehende Funktionen können basierend auf den verfügbaren Prozessdaten implementiert werden:

Funktion in der SPS	Erforderliche Prozessdaten	Beschreibung
Stillstandsschutz	Motorstrom Motoranlaufzeit läuft	Gegen blockierte Rotoren (z. B. Rührwerke) empfindliche Geräte können durch Überwachung des Motoranlaufstroms während der Startphase geschützt werden. Wenn der Strom für eine längere Zeit zu hoch ist, kann der Motor schneller gestoppt werden als das thermische Modell sonst ansprechen würde
Blockierschutz	Motorstrom Motoranlaufzeit läuft	Wenn der Motor im Normalbetrieb ist (Anlaufzeit ab), kann der Strom überwacht werden, so dass kein kritischer Wert erreicht wird.
Häufige Starts verhindern	Zeit zwischen den Starts	Einige Geräte, die gegen zu häufige Starts empfindlich sind können geschützt werden, in dem sichergestellt wird, dass eine minimale Zeitspanne vor einem Neustart überschritten wird. Alternativ ist die Anzahl der Starts auf eine bestimmte Anzahl pro Stunde begrenzt.
Lastabwurf bei instabiler Versorgung	Spannung	Wenn die Spannung unter einem bestimmten Schwellenwert liegt, können nicht benötigte Lasten ausgeschaltet werden, um die Versorgung zu stabilisieren
Leerlauf-Lasterkennung	$\cos \varphi$ / Wirkleistung	In einigen Fällen können im Leerlauf Lasten ausgeschaltet werden, um Energie zu sparen oder aus anderen prozessbezogenen Gründen.
Spannungsphasenasymmetrie	Spannungsasymmetrie	Wenn die Phasenasymmetrie über einer definierten Schwellenlast liegt, können benutzerdefinierte Aktionen ausgelöst werden.
Spannungs- / Stromschwelle	Netzspannungen Ströme	Wenn die durchschnittliche Spannung oder der durchschnittliche Strom den Schwellenwert über- oder unterschreitet, können benutzerdefinierte Aktionen ausgelöst werden.

Da solche Aufgaben meist anwendungsspezifisch sind, werden der SPS die elektrischen Rohwerte zur Verfügung gestellt und der Anwendungsprogrammierer kann das geforderte Verhalten in der SPS implementieren.

Ein übergeordnetes SPS-Programm zur Erkennung eines blockierten Rotors während des Motoranlaufs kann wie folgt implementiert werden:



07: Vereinfachtes Programm zur Erkennung eines blockierten Rotors anhand der Prozessdaten, die vom SFM1 + SCV-Modul geliefert werden.

Die Funktionalität muss in einem SPS-Programm implementiert werden und die Schwellenwerte müssen an anwendungsspezifische Anforderungen angepasst werden.

Wert	Beschreibung
Strom	<p>Der Strom in allen drei Leitern wird mit einem echten Effektivwert-Messalgorithmus gemessen.</p> <p>Verfügbare Messwerte:</p> <ul style="list-style-type: none"> Strom L1, L2, L3 in % von I_e oder in Absolutwert Mittlerer Strom aller drei Werte in % von I_e oder als Absolutwert Mittlerer Strom bei letzter Auslösung in % von I_e oder als Absolutwert Phasenasymmetrie in % $I_{avg} = \frac{I_1 + I_2 + I_3}{3}$ $Asymmetrie \% = 100 \frac{\max(I_1 - I_{avg} , I_2 - I_{avg} , I_3 - I_{avg})}{I_{avg}}$ <ul style="list-style-type: none"> Gesamt-Klirrfaktor (THD) in % basierend auf dem Strom. THD wird als Verhältnis zwischen der Effektivwert-Amplitude der N-Oberschwingungen und der Effektivwert-Amplitude der Grundfrequenz berechnet. $THD = \frac{\sqrt{I_2^2 + I_3^2 + \dots + I_N^2}}{I_1}$ <p>Wobei I_1 die Grundschiwingung, I_2 die zweite Harmonische, I_3 die dritte Harmonische usw. ist.</p> <ul style="list-style-type: none"> Erdschluss in % von I_e. Die Berechnung wird folgendermaßen vorgenommen: $I_{fault} [\%] = 100 * \frac{ \vec{i}_1 + \vec{i}_2 + \vec{i}_3 }{\sqrt{2} \cdot I_n}$ <p>Wobei $\vec{i}_1, \vec{i}_2, \vec{i}_3$ sind die Phasor in jeder Phase. I_n ist der von Sensoren konfigurierte Nennstrom.</p> <ul style="list-style-type: none"> Frequenz als Absolutwert <p>Motorbezogene Werte:</p> <ul style="list-style-type: none"> Thermische Belastung in %. Wenn der Wert 100 % erreicht, wird der Motor ausgelöst. Zeit bis zur Auslösung in Sekunden, wenn der Motor unter den aktuellen Lastbedingungen weiter arbeitet. Abkühlzeit in Sekunden, bis ein Motorneustart möglich ist.
Spannung	<p>Der Strom zwischen den drei Leitern wird mit einem echten Effektivwert-Messalgorithmus gemessen.</p> <p>Verfügbare Messwerte:</p> <ul style="list-style-type: none"> Leiter-Leiter-Spannung $U_{L1/L2}, U_{L2/L3}, U_{L3/L1}$ als Absolutwerte Spannungen $U_{L1/N}, U_{L2/N}, U_{L3/N}$ gemessen zwischen einer Phase und dem intern im SCV-Modul erzeugten virtuellen Sternpunkt. Spannungsasymmetrie in Vielfachen von 0,1 %. $V_{avg} = \frac{V_1 + V_2 + V_3}{3}$ $Asymmetrie \% = 100 \frac{\max(V_1 - V_{avg} , V_2 - V_{avg} , V_3 - V_{avg})}{V_{avg}}$ <ul style="list-style-type: none"> Klirrfaktor (THD) in % basierend auf dem Strom. THD wird als Verhältnis zwischen der Effektivwert-Amplitude der N-Oberschwingungen und der Effektivwert-Amplitude der Grundfrequenz berechnet. $THD = \frac{\sqrt{V_2^2 + V_3^2 + \dots + V_N^2}}{V_1}$ <p>Wobei I_1 die Grundschiwingung, I_2 die zweite Harmonische, I_3 die dritte Harmonische usw. ist</p>
Leistung / $\cos \varphi$	<p>Basierend auf Strom, Spannung und Phasenwinkel werden weitere elektrische Größen bereitgestellt:</p> <p>Verfügbare Messwerte:</p> <ul style="list-style-type: none"> $\cos \varphi$ in Phase 1, 2 und 3 Wirkleistung in Phase 1, 2 und 3 Scheinleistung in Phase 1, 2 und 3

5.3 Kommunikationsbezogene Funktionen

In diesem Abschnitt werden die Parameter beschrieben, die sich auf das Kommunikationsverhalten selbst beziehen.

Funktion	Beschreibung
Modulüberwachung	Fehlt ein Modul, so wird in den SPS-Service-Modus gewechselt
OSP-Modus	Siehe B&R-Handbücher

5.4 Wartungsdaten

Das SFM1 und/oder das SVC-Modul bieten folgende Merkmale:

Wert	Beschreibung
Betriebsstunden	Die Betriebsstunden der Last (d. h. wann das Schütz eingeschaltet wurde). Der Zähler kann z. B. von der SPS aus zurückgesetzt werden, falls der Motor ausgetauscht wurde.
Stillstandstunden	Die Stillstandstunden der Last (d. h. wann das Schütz ausgeschaltet wurde). Der Zähler kann z. B. von der SPS aus zurückgesetzt werden, falls der Motor ausgetauscht wurde.
Schaltspielzähler	Die Anzahl der Schaltvorgänge des AF-Schützes wird gezählt. Bei Motorlast entspricht dieser Zähler der Anzahl der Motoranläufe. Der Zähler kann z. B. von der SPS aus zurückgesetzt werden, falls das Schütz ausgetauscht wurde.
Anzahl der Auslösungen insgesamt	Der Zähler kann z. B. nach Wartungsarbeiten von der SPS aus zurückgesetzt werden.
Anzahl der thermischen Überlastauslösungen	Der Zähler kann z. B. nach Wartungsarbeiten von der SPS aus zurückgesetzt werden.

6. Fehlerbehandlung, Wartung und Service

In diesem Kapitel finden Sie folgende Informationen:

- Fehlerbehandlung von SFM1 und SCV
- Detaillierte Erläuterung aller Fehler- und Diagnosemeldungen
- Wartungs- und Servicefunktionen

Fehlerbehandlung des SFM1

Wenn der SFM1 eine Auslösebedingung erkennt, wird die Auslösung verriegelt. Sobald eine Auslösung verriegelt wird, bleibt sie auch dann erhalten, wenn der zugrunde liegende Fehlerzustand beseitigt wird, und zwar bis die Quittierung durch einen Fehlerrücksetzbefehl über die X2X-Bus-Sammelschiene erfolgt. Die Einstellung des Parameters „Auto fault reset“ (Autom. Fehlerrücksetzung) bestimmt, wie der SFM1 Schutzauslösungen verwaltet.

- Aus (Standardeinstellung): Eine Schutzauslösung muss vom Benutzer quittiert werden. Dies kann nur über den Feldbus erfolgen.
- Ein: Eine Schutz-, Stromphasenasymmetrie- und Stromphasenauslösung wird automatisch ohne Eingreifen eines menschlichen Bedieners oder der entfernten SPS quittiert, wenn die Auslösebedingung nicht mehr besteht (z. B. Abkühlzeit).

Fehlerhistorie

Im SFM1 ist keine Fehlerhistorie gespeichert. Ereignisprotokolle müssen in der SPS erstellt werden.

SFM1 Fehleranzeige

Der SFM1 bietet die folgenden Möglichkeiten zur Anzeige einer Auslösung oder eines Fehlers.

- Anzeige über LEDs auf dem SFM1. Die rote Fehler-LED wird bei einer Auslösung eingeschaltet und bleibt eingeschaltet, bis die Auslösung quittiert wird.
- Signalisierung über X2X: Bei einer Auslösung wird das zugehörige Bit im zyklischen Kommunikationstelegramm auf logisch-1 gesetzt.

Störmeldungen

Die folgende Tabelle führt alle Diagnose- und Fehlermeldungen sowie potenzielle Fehlerursachen auf. Sie gibt erste Hinweise, wo nach einem Fehler zu suchen ist und wie dieser behoben werden kann.

Anzeige	Erstellt in	Quelle / Ursache	Mögliche Ursache / vorgeschlagene Maßnahme
Thermische Überlast (führt zur Auslösung)	SFM+SCV	Lastseite	Auslösung aufgrund thermischer Überlast des Motors. Prozessbedingungen überprüfen Prüfen, ob die Abkühlzeit zu kurz ist Prüfen der I _e - und Auslöseklassen-Einstellungen
Phasenausfall (führt zur Auslösung)	SFM+SCV	Einspeiseseite Lastseite Schütz	Mindestens ein Phasenstrom unterschreitet die Phasenausfallschwelle Auf ausgelöste Sicherung prüfen Auf lose Kontakte prüfen Kontaktverschleiß prüfen
Phasenasymmetrie über Schwellenwert (führt zur Auslösung)	SFM+SCV	Lastseite Einspeiseseite	Unsymmetrische Last oder Netz Schlechte Verdrahtung, lose Kontakte Versorgungs-/Lastseite prüfen. Verkabelung prüfen
Warnschwelle thermische Überlast erreicht	SPS ¹	Lastseite	Warnschwelle thermisches Modell erreicht. Besteht der Überlastzustand weiterhin, folgt demnächst eine Auslösung. Den Motorlastzustand prüfen Auf mechanische Probleme prüfen
Rückmeldefehler	SPS ¹	Verdrahtung, Schütz	Die zu erwartende Rückmeldung von einem Schütz fehlt nach Ablauf der Rückmeldungszeit. Die Verdrahtung des Hilfskontakts zum richtigen SFM-Eingang prüfen. Schütz prüfen Rückmeldezeit erhöhen
Motorstrom untere Stromschwelle	SPS ¹	Prozess Lastseite Mechanik der Lastseite	Der Motorstrom unterschreitet den benutzerdefinierten Schwellenwert, z. B. bei laufendem Motor im Leerlauf, einer trockenlaufenden Pumpe oder defektem Förderband. Die Motorlast und die Motor-/Prozessbedingungen prüfen. Warten, bis Abkühlzeit abgelaufen ist
Motorstrom obere Stromschwelle		Lastseite	Motorstrom über Schwelle, z. B. verursacht durch blockierte Ausrüstung Prozessbedingungen prüfen (Blockierungsursache entfernen). Warten, bis Abkühlzeit abgelaufen ist.

Anzeige	Erstellt in	Quelle / Ursache	Mögliche Ursache / vorgeschlagene Maßnahme
Erdschluss (externer oder interner Sensor) über der Auslöseschwelle	SPS ¹	Elektrik der Lastseite	Verbindung zwischen einer oder mehreren Phasen und Erde Die Verdrahtung / den Motor (Isolationsproblem) prüfen Auslöseverzögerungszeit bei Anlauf erhöhen, um Kondensationsprobleme zu überwinden
Netzfrequenz nicht erkannt	SFM+SCV	Einspeiseseite	Frequenz außerhalb des Bereichs. Versorgungsseite prüfen.
Selbsttest HW (führt zur Auslösung)	SFM+SCV	Elektronik	Hardwarefehler erkannt. SmartFunctModuleHWFault SensorModuleHWFault Modul austauschen
SCV-Modul fehlt (führt zur Auslösung)	SFM	Elektronik	Kommunikationskabel nicht angeschlossen. Kabelbruch oder SCV-Modul-Hardwarefehler
Unterlast Leistung	SPS ¹	Mechanik der Lastseite	Die Motorlast ist zu niedrig. Die Last prüfen, z. B. Trockenlauf einer Pumpe oder defekte Förderbandlast.
Überlast Leistung	SPS ¹	Mechanik der Lastseite	Die Motorlast ist zu hoch. Prüfen, ob die Last blockiert ist oder fest sitzt.
Spannung außerh. Spezifik.	SPS ¹	Lastseite	Die Versorgungsspannung ist zu niedrig oder zu hoch. Motorversorgung prüfen.
THD zu hoch	SPS ¹	Einspeiseseite	Die Oberschwingungen auf der Versorgungsseite sind zu hoch. Überprüfen Sie Ihr Netzwerk.
Abkühlzeit läuft	SFM+SCV	Prozess, Lastseite	Motor wurde wegen thermischer Überlast ausgelöst. Ein Neustart ist nach Ablauf der Abkühlzeit möglich
Parameter außerhalb des Bereichs (führt zur Auslösung)	SFM+SCV	Elektronik, Konfiguration	Es wurde versucht, einen Parameter zu schreiben, der außerhalb der Spezifikationen liegt Die Parameternummer prüfen, die das Problem verursacht und den Wert ändern.
Motorbetriebsstunden überschritten	SPS ¹	Mechanik der Lastseite	Max. Motorbetriebsstunden erreicht. Motorwartung durchführen. Zähler zurücksetzen
Motorstillstandsstunden überschritten	SPS ¹	Lastseite	Motor ist seit langer Zeit nicht in Betrieb Motor starten, um alles zu überprüfen
Leitungsfrequenz außerhalb des Bereichs.	SPS ¹	Einspeiseseite	Versorgung prüfen
Falsche Phasenfolge (umgekehrt)	SPS ¹	Einspeiseseite, Lastseite	Phasenfolge ist nicht L1/L2/L3.
Schütz-Steuerspannung <19 V	SFM	Schütz	24-V-Versorgungsspannung zu schwach Falsche Verdrahtung, zu kleiner Drahtdurchmesser Montage von SFM1 prüfen
Kurzschluss Schützausgang (führt zur Auslösung)	SFM	Schütz	Schützausfall SFM-Spulenanschlüsse kurzgeschlossen

¹ Fehlererkennung und -handhabung in der SPS sind standardmäßig nicht implementiert. Sie sind anwendungsspezifisch und müssen im Rahmen des B&R-Automatisierungsprojektes entwickelt werden.

LED an Vorderseite des SFM1-Moduls

Grün Aus Einfach-Blitz Blinken Ein	Keine Stromversorgung zum Modul RESET-Modus PREOPERATIONAL-Modus RUN-Modus
Rot Aus Doppeltes-Blinken	Modulversorgung nicht angeschlossen oder alles OK Busversorgung zu niedrig oder nicht angeschlossen
Orange (Rot + Grün)	Schutzauslösung
Rot, orange, einfach blinkend	Ungültige Firmware

7. Parameter und Datenstrukturen am Kommunikationsbus

Alle nachfolgend aufgeführten Daten sind in der HWX-Datei definiert und können in B&R Automation Studio konfiguriert werden.

7.1 Überwachungsdaten

Wort	Byte	Bit	Beschreibung	Parametername	Register / Zugriff
0	0	0	Digitaleingang X3	DigitalInputX3	0 / r
		1	Vorwärtslauf (DOL)	RunningForward	
		1	Reserviert		
		3	Reserviert		
		4	Daten bereit (Summenstatus)	SumStatusDataReady	
		5	Summenfehler	SumFault	
		6	Schütz-Steuerspannung <19 V	ContactorVoltageLow	
		7	Frequenz außerhalb Bereichs	ParameterOutOfRange	
	1	0	HW-Fehler Intelligentes Funktionsmodul	SmartFunctionModuleHWFault	1 / r
		1	Kurzschluss Schütz-Ausgangstreiber (d. h. Strom >2 A für >2 s)	ContactorOutputShortCircuit	
		2 - 7	Reserviert	-	
	0	0	Sensormodul bereit (Daten bereit)	SensorModuleReady	30 / r
		1	Sensormodul fehlt	SensorModuleMissing	
2		Phasenasymmetrie Auslösung	CurrentImbalanceTrip		
3		Stromphasenausfall	CurrentPhaseLossTrip		
1		4	Überlastauslösung (thermisches Modell)	OverloadTrip	
		5	Motorkühlzeit läuft	CoolingTimeRunning	
		6	Motoranlaufzeit läuft	StartupTimeRunning	
		7	Phasenfolge I-Status	PhaseSequenceCurrent	
	1	0	Phasenfolge U-Status	PhaseSequenceVoltage	31 / r
		1	Stromphasenverlust Auslösung L1	CurrentPhaseLossTripL1	
		2	Stromphasenverlust Auslösung L2	CurrentPhaseLossTripL2	
		3	Stromphasenverlust Auslösung L3	CurrentPhaseLossTripL3	
		4	HW-Fehlersensormodul	SensorModuleHWFault	
		5	Netzfrequenz nicht erkannt	LineFrequencyNotDetected	
		6	Reserviert	-	
	7	Dieses Sensormodul unterstützt keine Spannungsmessung	NoVoltageMeasurementSupported		

7.2 Befehlsdaten

Wort	Byte	Bit	Beschreibung	Parametername	Register / Zugriff
0	0	0	0: Schütz AUS 1: Schütz EIN	RunForward	2 / w
		1-3	Reserviert		
		4	Auslösung zurücksetzen	ResetErrors	
		5	Rücksetzen Schaltspielzähler-Schütz A	ResetCounterContactora	
		6	Rücksetzen der Motorbetriebsstunden	ResetMotorRunHours	
		7	Rücksetzen der Motor-Stillstandsstunden	ResetMotorStandStillHours	
		1	0	Rücksetzen der thermischen Auslösungen	
	1		Rücksetzen aller Auslösungen	ResetNoOfAllTrips	
	2-4		Reserviert		
		5	Testposition. Wenn der Wert auf 1 (wahr) gesetzt ist, erfolgt keine Auslösung im Fall eines Phasenausfalls oder einer Phasenasymmetrie.	Testposition	
	6,7	Reserviert			

*) Reservierte Bits sollten auf Null gesetzt werden

7.3 Parameter und Messwerte

Parameter

Gruppe	Parameter	Optionen	Datentyp	Min.	Max.	Standard	Register / Zugriff
B&R-Standardparameter	Modulüberwachung	0: Aus, 1: Ein	BOOLESCH	0	1	0	
OSP (Bedienereinstellung vordefiniert)	OSP-Konfiguration	0: Letzten gültigen Wert halten 1: Ersetzen durch statischen Wert	BOOLESCH	0	1	1	
E/A-Module	Sensormodul auswählen	0: Aus, 1: SCV10-40	BOOLESCH	0	1	Ein	ModulOnOffPar 400 / w
Steuerfunktion	Steuerfunktion	DOL	UINT8	0	0	DOL	ControlFunctionPar 404 / w
Netzwerktyp	Netzwerktyp	0: 3 Phase 1: 1 Phase	UINT8	0	1	3 Phase	Measure3PPar 408 / w
Frequenz	Frequenz	0: 50 Hz, 1: 60 Hz	UINT8	0	1	50 Hz	BaseFrequencyPar 412 / w
Überlastschutz	Einstellung Bemessungsstrom I_e	[0,01 A]	UINT16	20	4000	0,05 A	SettinglePar 420 / w
Motor-Überlastschutz	Auslöseklasse	0: 5E, 1: 10E, 2: 20E, 3: 30E	UINT8	0	3	10E	TripClassPar 424 / w
	Auslösung Konfiguration	0: Aus, 1: Ein	BOOLESCH	0	1	Aus- lösung	ConfigOverloadPar 416 / w
Phasenasymmetrie	Auslöseschwelle	[%]	UINT8	0	100	50	CurrImbalancePar 432 / w
	Auslöseverzögerung	[0,1 s]	UINT8	0	255	0,5 s	CurrImbalanceDelayPar 436 / w
	Auslösung Konfiguration	0: Aus, 1: Ein	BOOLESCH	0	1	Aus- lösung	ConfigCurrImbalancePar 428 / w
Stromphasenausfall	Auslöseverzögerung	[0,1 s]	UINT8	0	255	0,5 s	CurrPhaseLossDelayPar 442 / w
	Auslösekonfiguration	0: Aus, 1: Ein	BOOLESCH	0	1	Aus- lösung	ConfigCurrPhaseLossPar 440 / w
Motorkühlung	Kühlbetrieb	0: Zeit, 1: Last	BOOLESCH	0	1	Zeit	MotorCoolingModePar 472 / w
	Abkühlzeit	[s]	UINT16			120	MotorCoolingTimePar 476 / w
	Wiederaanlaufstufe in % (der thermischen Last)	[%]	UINT8			30	MotorRestartLevelPar 480 / w
Auto-Fehlerrücksetzung	Auto- Fehlerrücksetzung	0: Aus, 1: Ein	BOOLESCH	0	1	Aus	AutoFaultResetAllowedPar 488 / w

Messwerte

Wert	Physikalische Einheit	Datentyp	Register
Strom I_{L1} (RMS)	[mA]	UDINT32	IrmsL1Abs 112 (r)
Strom I_{L2} (RMS)	[mA]	UDINT32	IrmsL2Abs 116 (r)
Strom I_{L3} (RMS)	[mA]	UDINT32	IrmsL3Abs 120 (r)
Strom I_{mean} (RMS)	[mA]	UDINT32	IrmsMeanAbs 128 (r)
Anlaufstrom I_{max} Durchschnitt (RMS)	[mA]	UDINT32	Max. Anlaufstrom [mA] 134 (r)
Strom bei letzter Auslösung (RMS)	[mA]	UDINT32	Max. Anlaufstrom [mA] 138 (r)
Strom I_{L1} (RMS)	[% * I_e]	UINT16	IrmsL1 100 (r)
Strom I_{L2} (RMS)	[% * I_e]	UINT16	IrmsL2 104 (r)
Strom I_{L3} (RMS)	[% * I_e]	UINT16	IrmsL3 108 (r)

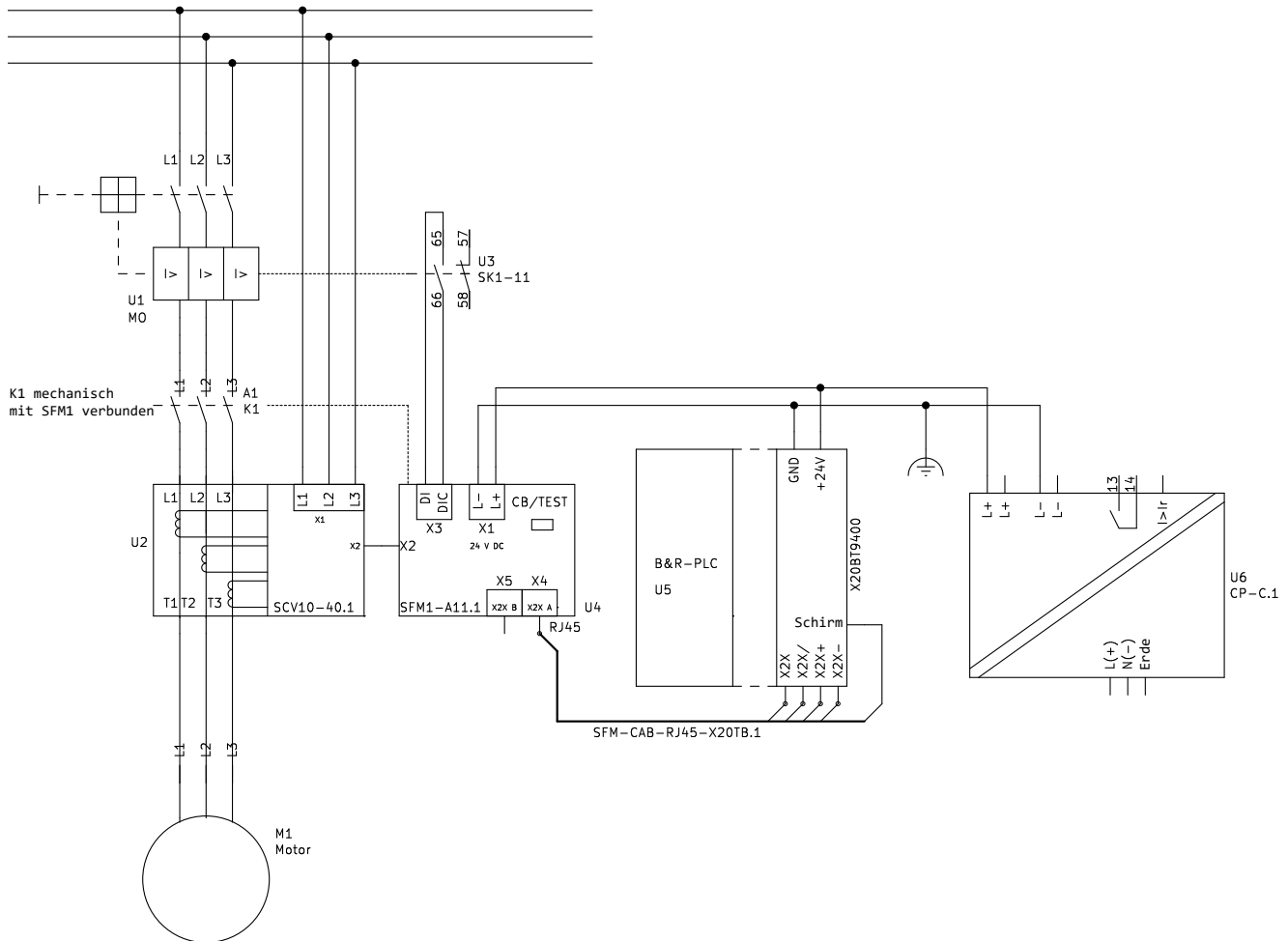
Wert	Physikalische Einheit	Datentyp	Register
Strom I _{mean} (RMS)	[% * I _e]	UINT16	IrmsMean 124 (r)
Anlaufstrom I _{max} Durchschnitt (RMS)	[% * I _e]	UINT16	I _{max} Startup 132 (r)
Strom bei letzter Auslösung (RMS)	[% * I _e]	UINT16	I _{atLastTrip} 136 (r)
Leiter-zu-Leiter U _{L1_L2} (RMS)	[0,1 V]	UINT16	UrmsLineToLineUG12 148 (r)
Leiter-zu-Leiter U _{L2_L3} (RMS)	[0,1 V]	UINT16	UrmsLineToLineUG23 152 (r)
Leiter-zu-Leiter U _{L3_L1} (RMS)	[0,1 V]	UINT16	UrmsLineToLineUG31 156 (r)
Leiter-zu-N U _{L1_N} (RMS)	[0,1 V]	UINT16	UrmsPhaseVoltageUG1 160 (r)
Leiter-zu-N U _{L2_N} (RMS)	[0,1 V]	UINT16	UrmsPhaseVoltageUG2 164 (r)
Leiter-zu-N U _{L3_N} (RMS)	[0,1 V]	UINT16	UrmsPhaseVoltageUG3 168 (r)
Cos φ / Leiter L1	[0,01]	INT8	PF_L1 180 (r)
Cos φ / Leiter L2	[0,01]	INT8	PF_L2 184 (r)
Cos φ / Leiter L3	[0,01]	INT8	PF_L3 188 (r)
Phasenasymmetrie in %	[%]	UINT16	limbalance 140 (r)
Spannungsasymmetrie in %	[0,1 %]	UINT16	Uimbalance 176 (r)
Wirkleistung L1	[W]	DUINT32	ActivePowerL1 192 (r)
Wirkleistung L2	[W]	DUINT32	ActivePowerL2 196 (r)
Wirkleistung L3	[W]	DUINT32	ActivePowerL3 200 (r)
Scheinleistung L1	[VA]	DUINT32	ApparentPowerL1 204 (r)
Scheinleistung L2	[VA]	DUINT32	ApparentPowerL2 208 (r)
Scheinleistung L3	[VA]	DUINT32	ApparentPowerL3 212 (r)
THD-Strom	[0,1 %]	UINT8	CurrentTHD 220 (r)
THD-Spannung	[0,1 %]	UINT8	VoltageTHD 221 (r)
Frequenz	[0,1 Hz]	UINT16	Frequenz 177 (r)
Erdschlussstrom in %	[% * I _e]	UINT16	EarthFaultCurrent 222 (r)
Thermische Belastung in %	[%]	UINT16	ThermalLoad 216 (r)
Zeit bis Auslösung in Sekunden	[s]	UINT16	TimeToTrip 217 (r)
Zeit bis Abkühlung in Sekunden	[s]	UINT16	TimeToCool 218 (r)
Mechanische Umschaltung Schaltspielzähler Schütz A (DOL)	#	UDINT32	MechSwitchCountA 224 (r)
Anzahl thermische Auslösungen	#	UINT16	NoOfThermalTrips 225 (r)
Anzahl aller Auslösungen	#	UINT16	NoOfAllTrips 226 (r)
Motoranlaufzeit	[100 ms]	UINT16	MotorStartupTime 144 (r)
Motorbetriebsstunden	[s]	UDINT32	MotorOperationHours 145 (r)
Motor-Stillstandsstunden	[s]	UDINT32	MotorStandStillHours 146 (r)

Wert	Physikalische Einheit	Datentyp	Register
Falsche Parameternummer	#	UINT16	WrongParameterNumber 20 (r)

8. Anwendungen und Musterschaltpläne

8.1 Dreiphasige Motoranwendung mit SFM1 + SCV, AF-Schutz und MOx

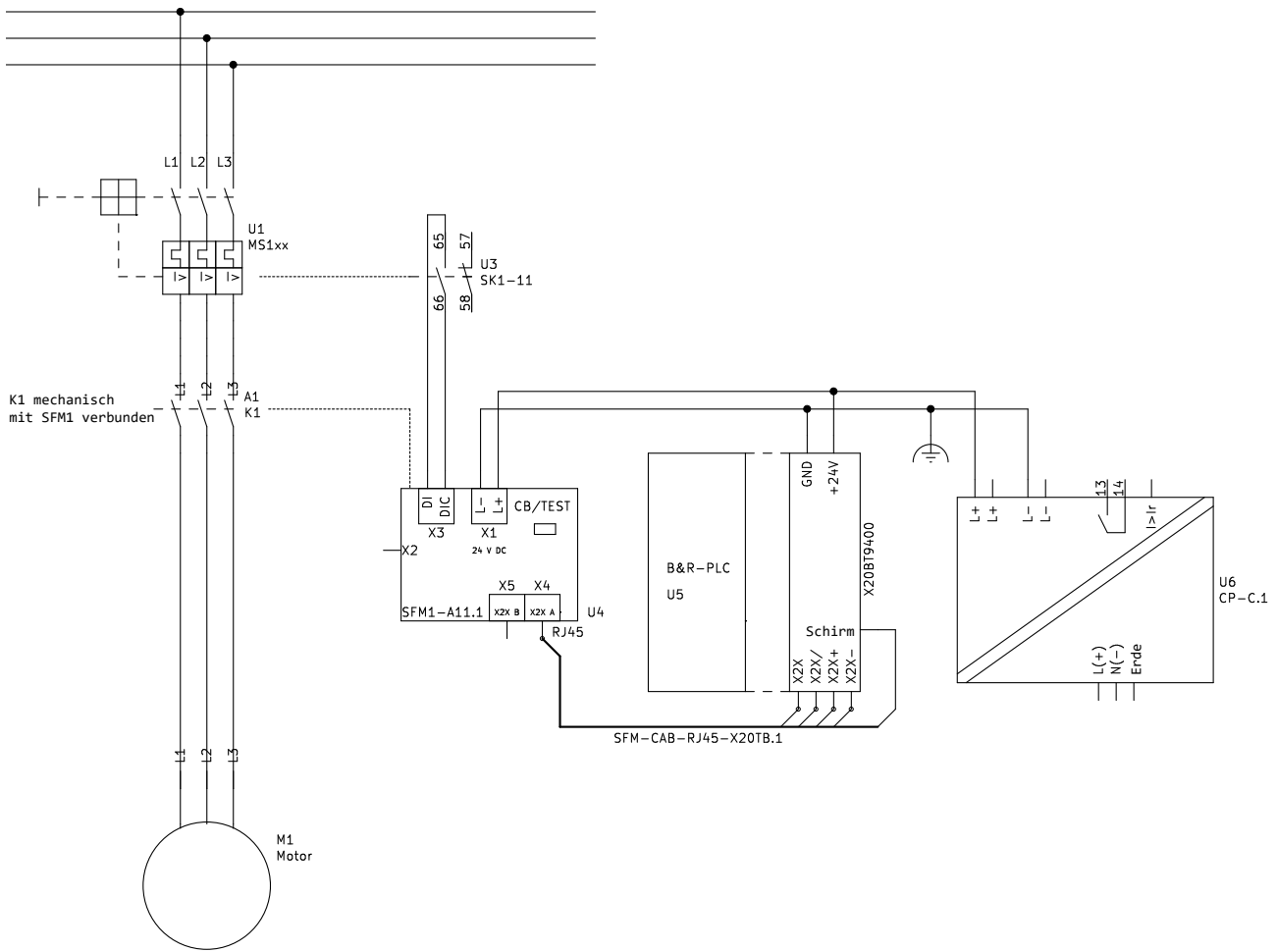
Diese Anwendung zeigt die Verwendung des SFM1- und SCF10-Moduls zur Steuerung und zum Schutz eines Drehstrommotors. Die relevanten Parameter für den Motorschutz sind gemäß dem Motortypenschild einzustellen.



08: Direktstarter mit Spannungs-/Strommessung und Kurzschlusschutz mit MO1xx.

8.2 Drehstrommotoranwendung mit SFM1, AF-Schütz und MS... für den Motorschutz

Diese Anwendung zeigt die Verwendung des SFM1-Moduls zur Steuerung des Motors sowie einen standardmäßigen MS... zum Schutz eines Drehstrommotors. Das Motormodell für diese Anwendung deaktivieren.



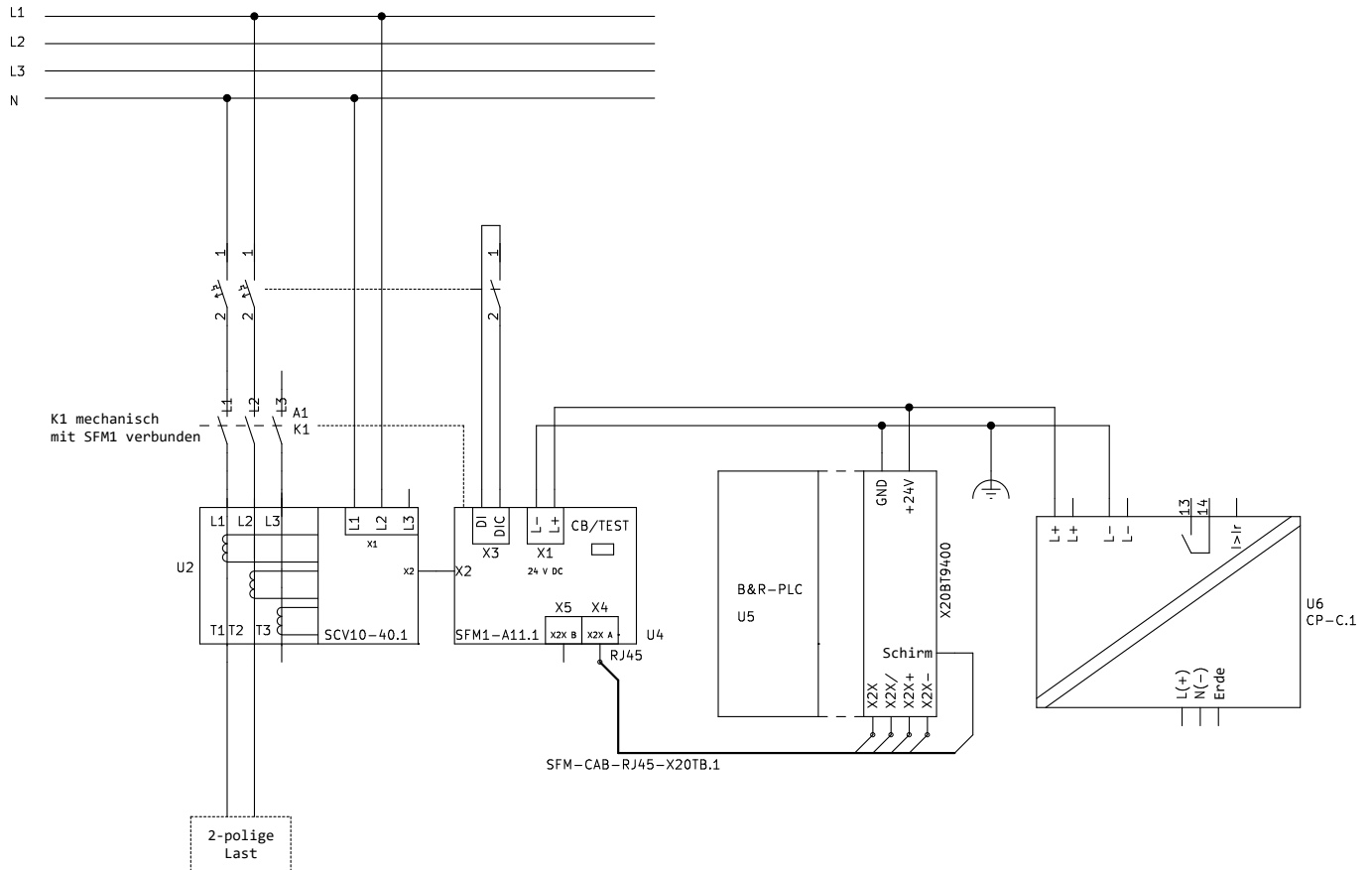
09: Direktstarter mit thermischem Überlast- und Kurzschlusschutz, realisiert durch MS1xx.
SFM1 wird grundsätzlich als Fernsteuerungs- und Überwachungseinheit des AF-Schützes eingesetzt.

8.3 Zweipolige Lasten mit SFM1, AF-Schütz und Leitungsschutzschalter

Diese Anwendung zeigt die Verwendung des SFM1- und SCV10-Moduls zur Steuerung und zum Schutz einer einphasigen Last. Die lastbezogenen Schutzparameter gemäß den Anforderungen der Anwendung einstellen. Den Phasenausfallschutz deaktivieren und den Parameter „network type“ (Netztyp) auf 1-Phasen-Modus einstellen. Alternativ kann auch eine MO13x oder eine andere Kurzschlusschutzlösung für den Kurzschlusschutz verwendet werden.



Der Spannungs- und Stromanschluss des SCV10 muss an den gleichen Leiter angeschlossen werden (hier L1 abgebildet), um einen korrekten Betrieb zu gewährleisten.














10: Prinzip-Stromlaufplan für eine zweipolige Last.

9. Technische Daten


Daten für $T_a = 25\text{ °C}$ und Bemessungswerte, sofern nicht anders angegeben







9.1 Intelligentes Funktionsmodul

X2X-Schnittstelle (X4, X5)													
Bemessungssteuerspeisespannung U_s	gemäß B&R X20-Systemspezifikation												
Bemessungssteuerspeisespannung U_s Toleranz	gemäß B&R X20-Systemspezifikation												
Typische Strom-/Leistungsaufnahme (geliefert über den X2X Link-Stromversorgungsausgang von X20BT9400)	30 mA / 600 mW												
Empfohlenes RJ45-Kabel:	Cat 5e SF/UTP AWG 26 / 1:1-Anschluss Cat 6 S/FTP AWG 27 / 1:1 -Anschluss												
Max. Abstand zwischen Knoten	20 m												
Max. Abstand zwischen X20-BT9400 t und erstem SFM1													
Max. Anzahl Knoten an einem X20-BT9400	8												
Max. Länge des Gesamtnetzwerks vom Start bis zum letzten Modul mit 8 Modulen	160 m												
Erdung	gemäß B&R X20-Systemspezifikation, das Zubehör SFM-CAB-RJTB bietet die erforderliche Erdung des Schirms												
Min. Taktzeit Die minimale Taktzeit definiert wie weit der Buszyklus reduziert werden kann, ohne dass Kommunikationsfehler auftreten. Beachten Sie, dass sehr schnelle Zyklen die verfügbare Leerlaufzeit für die Überwachung, Diagnose und azyklische Befehle verkürzen	300 us												
Schütz-Versorgungskreis SFM1 (X1)													
Bemessungssteuerspeisespannung U_s	24 V DC												
Bemessungssteuerspeisespannung U_s Toleranz	 22 ... 31,2 V, einschl. Restwelligkeit Es ist sicherzustellen, dass die minimale Versorgungsspannung am letzten Schütz in einer Versorgungskette vorhanden ist.												
Typische Strom-/Leistungsaufnahme (AF-Spulenstrom nicht berücksichtigt)	20 mA / 480 mW (digitaler Eingang geschlossen, ohne Sensormodul) 20 mA / 480 mW (Sensormodul)												
Verpolschutz	Nein												
Kurzschlusschutz der Schütz-SteuerAusgänge	Ja												
Max. Laststrom für AF-Schütz	koordiniert mit unterstützten AF-Schütztypen												
Min. Netzausfallüberbrückungszeit	10 ms												
Digitaleingang (X3)													
Anzahl der digitalen Eingänge	1												
Versorgung der digitalen Eingänge	Intern												
Isolation	Nein												
Eingangssignal-Prellunterdrückung	konfigurierbar (siehe Modulparameter)												
Typischer Eingangsstrom bei Nenneinspeisung	7,5 mA												
Max. Spannungsverlust bei geschlossenem externem Hilfskontakt	max. 2 V												
max. Leitungslänge	10 m												
Allgemeine Angaben													
MTBF	Auf Anfrage												
Betriebszeit	100 %.												
Abmessungen	siehe Maßzeichnungen												
Gewicht	0,11 kg												
Montage	Einrasten auf AF09 – AF96 <table border="1" data-bbox="805 1680 1476 1859"> <tr> <td>AF09(Z)...-nn</td> <td>AF40...-11</td> </tr> <tr> <td>AF12(Z)...-nn</td> <td>AF52...-11</td> </tr> <tr> <td>AF16(Z)...-nn</td> <td>AF65...-11</td> </tr> <tr> <td>AF26(Z)...-nn</td> <td>AF80...-11</td> </tr> <tr> <td>AF30(Z)...-nn</td> <td>AF96...-11</td> </tr> <tr> <td>AF38(Z)...-nn</td> <td></td> </tr> </table> nn = 11, 21, 30	AF09(Z)...-nn	AF40...-11	AF12(Z)...-nn	AF52...-11	AF16(Z)...-nn	AF65...-11	AF26(Z)...-nn	AF80...-11	AF30(Z)...-nn	AF96...-11	AF38(Z)...-nn	
AF09(Z)...-nn	AF40...-11												
AF12(Z)...-nn	AF52...-11												
AF16(Z)...-nn	AF65...-11												
AF26(Z)...-nn	AF80...-11												
AF30(Z)...-nn	AF96...-11												
AF38(Z)...-nn													
Einbaulage	auf AF-Schütz 1-4, 5: max. Strom = AC-3 Schütz-Strom												
Mindestabstand zu benachbarten Geräten	0 mm für Seiten- und Seitenmontage 5 mm zu Metallteilen (z. B. Steuertafelwand)												
Gehäusematerial	UL 94 V0												
Schutzart	IP20												

Elektrischer Anschluss X1, X3		X1	X3
Push-In	1x 	0,2...2,5 mm ² 24...12 AWG	0,2...1,5 mm ² 24...16 AWG
	1x 	0,25...2,5 mm ²	0,2...1,5 mm ²
	1x 	0,25...2,5 mm ²	0,2...0,75 mm ²
	1x 	0,2...2,5 mm ² 24...12 AWG	0,2...1,5 mm ² 24...16 AWG
Feder	1x 	0,2...2,5 mm ² 24...12 AWG	0,2...1,5 mm ² 24...16 AWG
	1x 	0,25...2,5 mm ²	0,2...1,5 mm ²
	1x 	0,25...2,5 mm ²	0,2...0,75 mm ²
Schraubendreher		0,6 x 3,5 mm	0,4 x 2,5 mm
Anziehmoment		10 mm	8 mm
Elektrischer Anschluss X2		verwenden Sie vorgefertigte Kabel, siehe Zubehör.	
Max. Kabellänge	0,5 m		
Grundisolierung	300 V		
	Sicherer Abstand von den Motorkabel zu anderen Hochspannungskabel ist zu gewährleisten.		

9.2 Intelligentes Spannungs- und Stromsensormodul

Eingangskreis	
Nennfrequenz	50/60 Hz (45 ... 65 Hz)
Messart	True RMS (bis zur 13. Oberschwingung)
Anzahl Phasen	1/3
Nennmessbereichsstrom	0,2 bis 40 A AC
Strommessbereich	0,2 x I _e ... 15 x I _e
Nennspannungsbereich	3 Phase
	1 Phase
Messgenauigkeit bei T _a =25 °C, 50/60 Hz	I _{rms} (Bereich 0,2 * I _e ≤ 0,75*I _e) ±3 % I _{rms} (Bereich 0,75 * I _e ≤ 2*I _e) ±1,5 % I _{rms} (Bereich 2 * I _e ≤ 15*I _e) ±3 % U _{rms} ±1,5 % Leistungsfaktor ≥ 0,5 (induktiv) typ. ±1,5 % (I _{rms} > 3 A) Scheinleistung typ. ±3 % Wirkleistung (cos φ > 0,5) typ. ±5 % Frequenz (50/60 Hz) ±1,5 % Phasenasymmetrie typ. ±10 % (Bedingung: I _{mot} > 150 mA) Spannungsasymmetrie ±10 % Oberwellen Spannung (THD) ±5 % Oberwellen Strom (THD) ±10 % (Bedingung: I _{mot} > 1A)
Messbereich des Erdschlussstroms	> 20 % von I _e
Fehlerstrom gegen Erde	I _e < 1,0 A: ±25 % (Bedingung: I _{mot} > 100 mA und I _{Erde} > 80 mA) I _e > 1,0 A: ±10 % (Bedingung: I _{mot} > 200 mA und I _{Erde} > 200 mA)
Unterstützte Netzwerktypen	1/3-phasig, geerdete Netze
Auslöseklassen, durch Parameter wählbar	5E, 10E, 20E, 30E
Auslösezeit bei Phasenausfall	bestimmt durch den Parameter CurrPhaseLossDelayPar. einstellbar von 0 ... 25,5 s
Last pro Phase	ca.: 30 mΩ
Kurzschlusschutz	von externer Kurzschlusschutzeinrichtung bereitgestellt, z. B. MO, MCB, MCCB oder Sicherung. Siehe hierzu auch die ABB Koordinationstabellen: www.lowvoltage-tools.abb.com/soc/
Max. Querschnitt der Drähte. Nur isolierte Leitungen verwenden!	16 mm ²
	

Eingangskreis	
Leiterbohrungen in den Stromwandlern	13 mm
Leistung unter Kurzschlussbedingungen.	I _q 100 kA 80 kA
Koordination 2	I _q 500 V AC 690 V AC
I _q : Bedingter Bemessungskurzschlussstrom	Sicherung 200 A gG 200 A gG
Weitere Informationen zur cULus-Zulassung	Geeignet für die Anwendung in Stromkreisen mit maximal 100 kA effektiv, symmetrisch, 600 V AC max., bei Schutz mit 100 A, Sicherungen Klasse K5/RK5; nur Sicherungen
Elektrischer Anschluss X1	
Anschlussquerschnitte	1x  0,2...2,5 mm ² 24...12 AWG
	1x  0,2...2,5 mm ² 24...12 AWG
	1x  0,2...2,5 mm ²
	1x  0,2...2,5 mm ²
Abisolierlänge	 8 mm
Schraubendreher	 0,6 x 3,5 mm
Anziehmoment	0,5...0,6 Nm
Allgemeine Angaben	
MTBF	Auf Anfrage
Betriebszeit	100 %.
Abmessungen	siehe Maßzeichnungen
Gewicht	0,23 kg
Montage	DIN-Schiene (IEC/EN 60715), Schnappbefestigung werkzeuglos Schraubbefestigung mit Befestigungsklammern Schraubbefestigung mit Schrauben (M4)
Einbaulage	beliebig
Mindestabstand zu benachbarten Geräten	-
Gehäusematerial	UL 94 V2
Schutzart	IP20

9.3 Allgemeine technische Daten

Umweltdaten (gemeinsam)		
	SFM1	SCV
Umgebungstemperaturbereiche	Betrieb	-25 bis +60°C
	Lager-	-40 bis +70°C
Feuchte Wärme, zyklisch (IEC/EN 60068-2-30)	6 x 24-h-Zyklen, 55 °C, 95 % RH	
Klimaklasse (IEC/EN 60721-3-3)	3K3 (ohne Betauung, ohne Eisbildung) Relative Luftfeuchtigkeit 5 % - 95 %, keine Kondensation	
Schwingen, sinusförmig	4 g, 5-300 Hz	
Schock	15 g, 11 ms	
Isolationsdaten des Schutzmoduls in Kombination mit Schütz (und Sensormodul)		
Bemessungsisolations- spannung U _i	nach IEC 60947-4-1	690 V
	entsprechend UL/ CSA	600 V
Bemessungsstoßspannungsfestigkeit U _{imp} SFM: Speisespannung, Bus / Netz-Schütz SCN: X2 (Spannungseingang) zu Speisespannung, Bus	6 kV	
Grundisolierung	gemäß den technischen Schütz-Daten	
Schutzabtrennung Verschmutzungsgrad 3	L/N: 277 V AC L/L: 480 V AC	
Schutzabtrennung Verschmutzungsgrad 2	L/N: 400 V AC L/L: 690 V AC	
Verschmutzungsgrad	3	
Überspannungskategorie	III	
Aufstellhöhe, ohne Leistungsherabsetzung	2000 m	
Leistungsherabsetzungen in großen Höhen	Auf Anfrage	
Normen/Richtlinien		
Normen	IEC/EN 60947-1:2020 (Ed. 6.0) / EN 60947-1:2007 + A1:2011 + A2:2014 IEC/EN 60947-4-1:2019 UL 60947-4-1:2014 (Ed. 3) UL 60947-1:2013 (Ed. 5)	
Niederspannungsrichtlinie	Nr. 2014/35/EU	
EMV-Richtlinie	Nr. 2014/30/EU	
RoHS-Richtlinie	Nr. 2011/65/EU einschl. 2015/863/EU	

Elektromagnetische Verträglichkeit

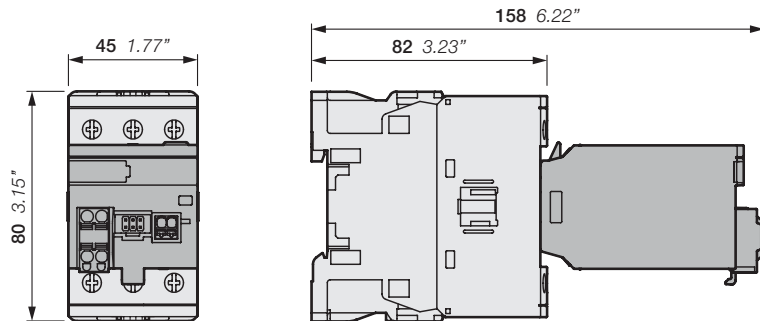
Emissionsanforderungen	Funkstörspannungen	EN 61000-6-4	X	
		EN 61000-6-3		X
	Funkstörfeldstärken	CISPR 11	Klasse A	Klasse B
Immunitätsanforderungen	Entladung statischer Elektrizität	EN 61000-4-2	6 kV Kontakt 8 kV Luft	
	gestrahlt, Funkfrequenz elektromagnetische Feldamplitude moduliert	EN 61000-4-3	10 V/m (80-6000 MHz)	
	schnelle transiente elektrische Störgrößen (Burst)	EN 61000-4-4	2 kV (Netzleitungen) 1 kV (Signalleitungen)	
	Stosswelle, unsymmetrisch / symmetrisch	EN 61000-4-5	1 kV / 0,5 kV (DC-Versorgung) 2 kV / 1 kV (Messleitungen)	
	leitungsgeführte Störung, induziert durch Funkfrequenz, Gleichtakt, amplitudenmoduliert	EN 61000-4-6	10 V	

Leistungsdaten

Zykluszeit im Schützmodul: „Einschaltsignal“ empfangen über X2X, bis die Schütz-Steuerspannung auf 24 V DC gesetzt wird	typ. 5 ms
Aktualisierungsrate der vom Sensormodul bereitgestellten und für die X2X-Kommunikation verfügbaren Messwerte	typ. 25 ms

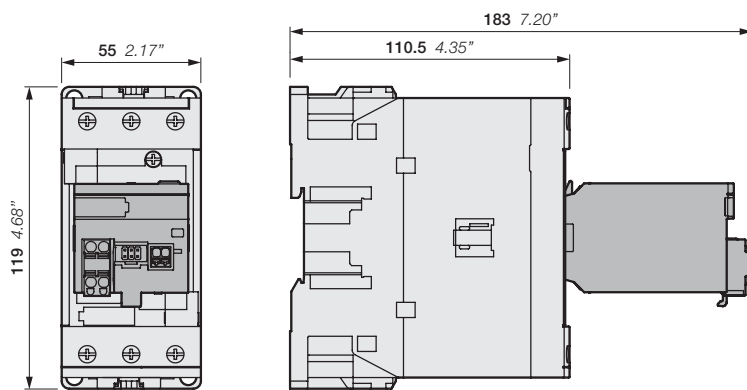
9.4 Technische Zeichnungen

Maßzeichnungen in mm und Zoll



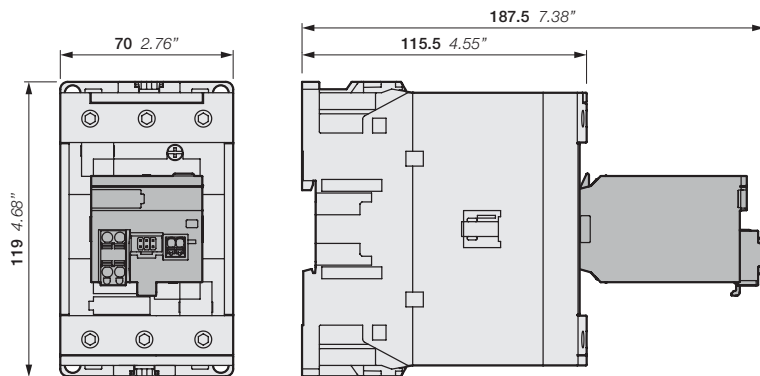
Intelligentes Funktionsmodul SFM1 gemeinsam mit einem AF38-Schütz

158C501832F0000



Intelligentes Funktionsmodul SFM1 gemeinsam mit einem AF40-Schütz

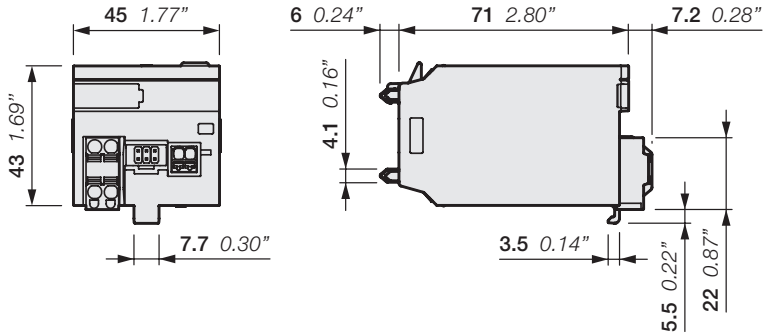
158C501833F0000



Intelligentes Funktionsmodul SFM1 gemeinsam mit einem AF80-Schütz

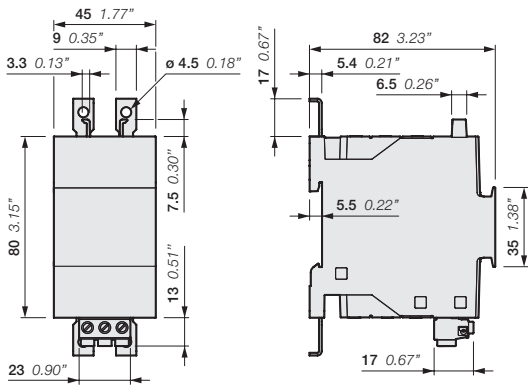
158C501834F0000

Maßzeichnungen
in mm und Zoll



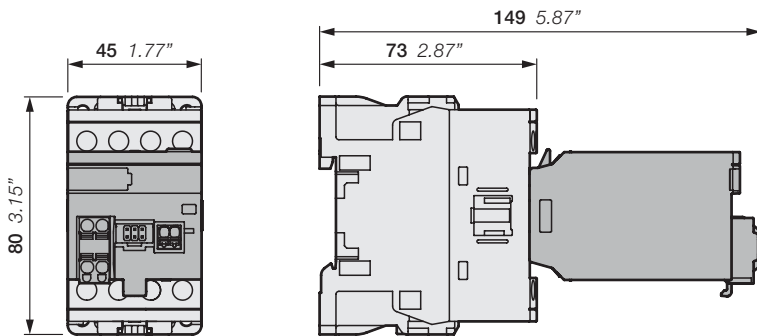
Smart Function Module SFM1

15BCC501829F0000



Intelligentes Strom- und Spannungssensormodul SCV10-40

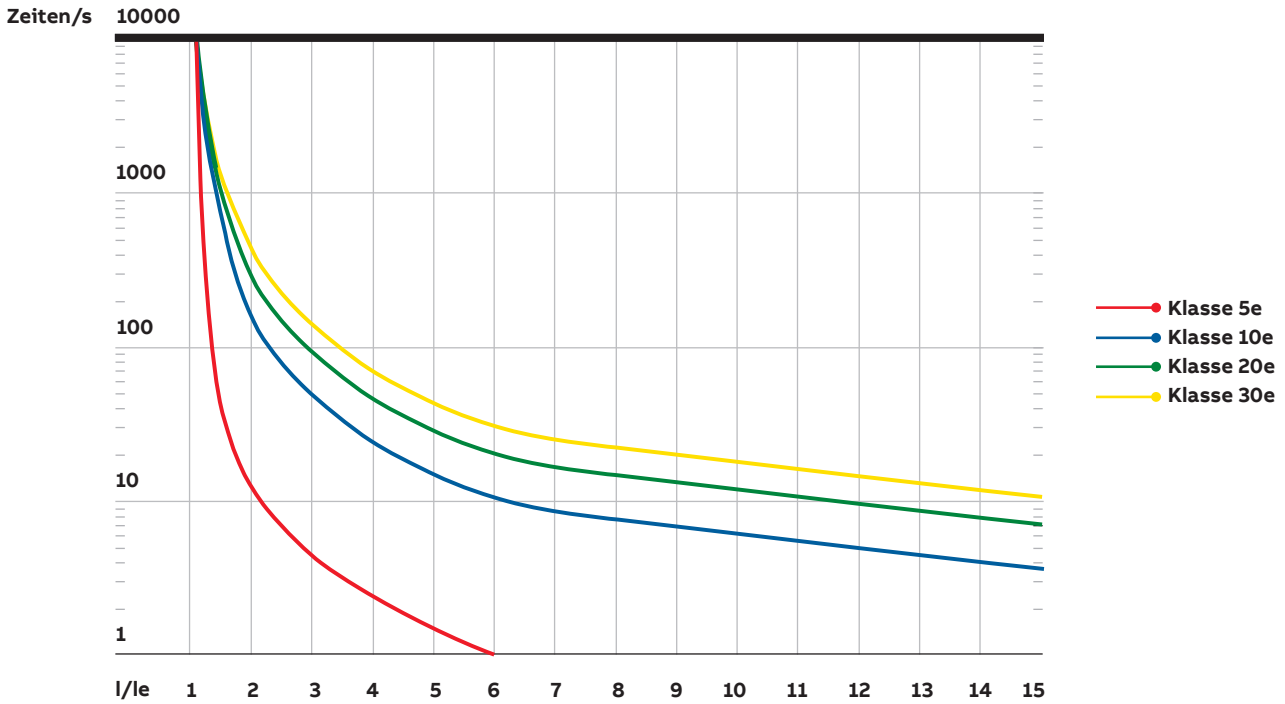
15BCC501830F0000



Intelligentes Funktionsmodul SFM1 gemeinsam mit einem AF09-Schütz

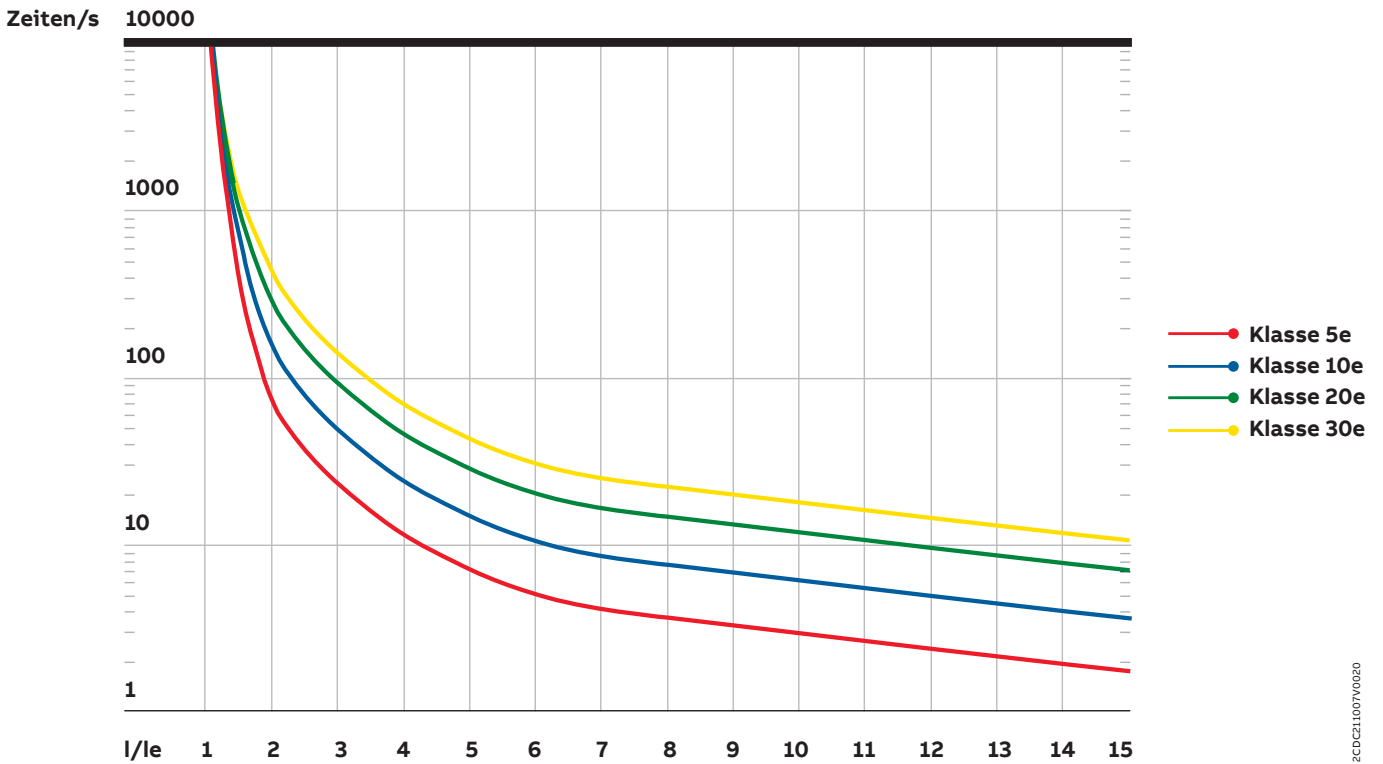
15BCC501831F0000

Auslösekurven für Motoren im warmen Betriebszustand für dreiphasige und einphasige symmetrische Lasten



2CDC211007V0020

Auslösekurven für Motoren im kalten Betriebszustand für dreiphasige und einphasige symmetrische Lasten



2CDC211007V0020

10. Softwarelizenzinformationen

10.1 Freie Modbus-Bibliothek

Eine portable Modbus-Implementierung für Modbus ASCII/RTU.

Copyright I 2006-2018-Kennzeichen <cwalter@embedded-solutions.at>

Alle Rechte vorbehalten.

Weiterverbreitung und Verwendung in Quell- und Binärformen, mit oder ohne Änderung, sind zulässig, sofern die folgenden Bedingungen erfüllt sind:

1. Die Weiterverbreitung des Quellcodes muss den obigen Urheberrechtshinweis, diese Liste der Bedingungen und den folgenden Haftungsausschluss enthalten.
2. Die Weiterverbreitung in Binärform muss den obigen Urheberrechtshinweis, diese Liste der Bedingungen und den folgenden Haftungsausschluss in der Dokumentation und/oder anderen mit der Verbreitung gelieferten Materialien wiedergeben.
3. Der Name des Autors darf ohne vorherige schriftliche Genehmigung nicht zum Schutz oder zur Verkaufsförderung von Produkten verwendet werden, die von dieser Software abgeleitet wurden.

DIESE SOFTWARE WIRD VON DER AUTORIN MONTAGE BEREITGESTELLT UND AUSDRÜCKLICHE ODER STILLSCHWEIGENDE GEWÄHRLEISTUNGEN, EINSCHLISSLICH, ABER NICHT BESCHRÄNKT AUF, SIND DIE IMPLIZITEN GEWÄHRLEISTUNGEN DER MARKTGÄNGIGKEIT UND EIGNUNG FÜR EINEN BESTIMMTEN ZWECK NICHT GELTEND GEMACHT. IN KEINEM FALL HAFTET DER AUTOR FÜR UNMITTELBARE, INDIREKTE, ZUFÄLLIGE, SPEZIELLE, BEISPIELHAFT ODER FOLGESCHÄDEN (EINSCHLISSLICH, ABER NICHT BESCHRÄNKT AUF DIE BESCHAFFUNG VON ERSATZGÜTERN ODER LEISTUNGEN; VERLUST DER NUTZUNG, DATEN ODER GEWINNE; ODER BETRIEBSUNTERBRECHUNG) JEDOCH UND AUF JEDE HAFTUNGSPHILOSOPHIE, OB IM VERTRAG, IN DER STRENGEN HAFTUNG ODER AUF ANDERE WEISE (EINSCHLISSLICH FAHRLÄSSIGKEIT ODER ANDERWEITIG), DIE SICH AUS DER VERWENDUNG DIESER SOFTWARE ERGIBT, AUCH WENN DARAUF HINGEWIESEN WIRD.

10.2 CMSISv4-Softwarebibliothek

Copyright I 2009-2021 ARM Limited.

Alle Rechte vorbehalten.

Weiterverbreitung und Verwendung in Quell- und Binärformen, mit oder ohne Änderung, sind zulässig, sofern die folgenden Bedingungen erfüllt sind:

- Die Weiterverbreitung des Quellcodes muss den obigen Urheberrechtshinweis, diese Liste der Bedingungen und den folgenden Haftungsausschluss enthalten.
- Die Weiterverbreitung in Binärform muss den obigen Urheberrechtshinweis, diese Liste der Bedingungen und den folgenden Haftungsausschluss in der Dokumentation und/oder anderen mit der Verbreitung gelieferten Materialien wiedergeben.
- Der Name ARM oder der Name der Beitragenden darf ohne vorherige schriftliche Genehmigung nicht zum Schutz oder zur Verkaufsförderung von Produkten verwendet werden, die von dieser Software abgeleitet wurden.

DIESE SOFTWARE WIRD VON DEN URHEBERRECHTSINHABERN BEREITGESTELLT UND AUSDRÜCKLICHE ODER STILLSCHWEIGENDE GEWÄHRLEISTUNGEN, EINSCHLISSLICH, ABER NICHT BESCHRÄNKT AUF, SIND DIE IMPLIZITEN GEWÄHRLEISTUNGEN DER MARKTGÄNGIGKEIT UND EIGNUNG FÜR EINEN BESTIMMTEN ZWECK NICHT GELTEND GEMACHT. IN KEINEM FALL HAFTEN DIE URHEBERRECHTSINHABER FÜR UNMITTELBARE, INDIREKTE, ZUFÄLLIGE, SPEZIELLE, BEISPIELHAFT ODER FOLGESCHÄDEN (EINSCHLISSLICH, ABER NICHT BESCHRÄNKT AUF DIE BESCHAFFUNG VON ERSATZGÜTERN ODER LEISTUNGEN; VERLUST DER NUTZUNG, DATEN ODER GEWINNE; ODER BETRIEBSUNTERBRECHUNG) JEDOCH UND AUF JEDE HAFTUNGSPHILOSOPHIE, OB IM VERTRAG, IN DER STRENGEN HAFTUNG ODER AUF ANDERE WEISE (EINSCHLISSLICH FAHRLÄSSIGKEIT ODER ANDERWEITIG), DIE SICH AUS DER VERWENDUNG DIESER SOFTWARE ERGIBT, AUCH WENN DARAUF HINGEWIESEN WIRD.



Großhandels- und Handwerkskunden:

Busch-Jaeger Elektro GmbH

Freisenbergstraße 2
58513 Lüdenscheid, Deutschland
info.bje@de.abb.com

Zentraler Vertriebsservice:
Tel.: +49 (0) 2351 956-1600
Fax: +49 (0) 2351 956-1700

Industriekunden:

ABB STOTZ-KONTAKT GmbH

Kundencenter
Eppelheimer Straße 82
69123 Heidelberg, Deutschland
Tel.: +49 (0) 6221 701-777
Fax: +49 (0) 6221 701-771
info.stotz@de.abb.com

abb.com/stotzkontakt
abb.com/novolink

Technische Änderungen der Produkte sowie Änderungen im Inhalt dieses Dokuments behalten wir uns jederzeit ohne Vorankündigung vor. Bei Bestellungen sind die jeweils vereinbarten Spezifikationen maßgebend. ABB übernimmt keinerlei Verantwortung für eventuelle Fehler oder Unvollständigkeiten in diesem Dokument.

Wir behalten uns alle Rechte an diesem Dokument und den darin enthaltenen Gegenständen und Abbildungen vor. Jede Vervielfältigung, Offenlegung gegenüber Dritten oder Verwendung der Inhalte – sowohl in ihrer Gesamtheit als auch teilweise – ist ohne die vorherige schriftliche Zustimmung von ABB untersagt.
Copyright© 2021 ABB
Alle Rechte vorbehalten