



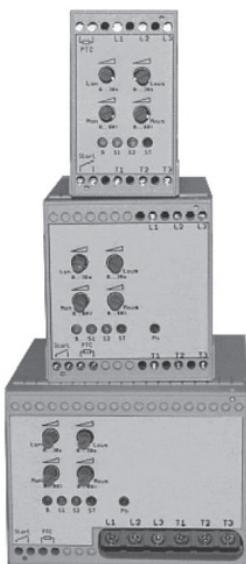
Eichelreuth 13
83224 Grassau

Telefon: 08641/598360
Telefax: 08641/598364

E-Mail: info@rs-steiner.com
Internet: <http://www.rs-steiner.com>

Kurzanleitung zur Inbetriebnahme

Elektronisches Sanftanlaufgerät Gerätetyp: Picostart



Inhaltsübersicht

	Seite
1. Allgemeine Beschreibung	2
2. Aufbau	2
3. EMV-gerechte Montage	2-3
4. Installation	4
5. Anschlusschema	4
6. Inbetriebnahme	5
7. Verlauf eines Start- und Auslaufvorgangs mit einem PICOSTART	5
8. Zusammenstellung der einzelnen Typen	6
9. Diagnosediagramm	7
10. Technische Daten	8

1. Allgemeine Beschreibung

Die häufigste in Industrie und Gewerbe verwendete Antriebsmaschine ist der Käfigläufer-Drehstrommotor. Beim direkten Einschalten dieser Motoren entwickelt sich ein hohes Drehmoment, das die mechanischen Teile des Motors und alle damit verbundenen Antriebsteile, wie Keilriemen oder Getriebe stark beansprucht.

Die Sanftanlaufgeräte der Serie Picostart arbeiten mit einer bewährten vollelektronischen Phasenanschnittsteuerung. An- und Auslaufzeiten, sowie An- und Auslaufmomente können getrennt eingestellt werden, wodurch sich die Geräte optimal an verschiedenste Anlagenvorgaben anpassen lassen.

2. Aufbau

Der Picostart ist modular aufgebaut. Dieser setzt sich aus zwei grundsätzlichen Komponenten zusammen:

- **Leistungsteil** mit zwei antiparallel geschalteten Thyristoren
- **Steuereinheit** mit Zünd- und Steuerelektronik

3. EMV-gerechte Montage

Elektronische Sanftanlaufgeräte zählen nach den EMV-Normen zu den Baugruppen, die für sich alleine keinen Verwendungszweck erfüllen. Die Geräte stellen eine funktionelle Einheit der gesamten Anlage dar. Die Steuerelektronik der Sanftanlaufgeräte ist nach den gültigen EMV-Anforderungen ausgeführt.

Der Errichter einer Anlage muss mit geeigneten Drosseln und Entstörfiltern diese Anlage entstören. Diese Komponenten können auch von uns bezogen werden. Zu beachten ist auch, dass falls die Normen der Betriebsmittelklasse A in einem speziellen Industriebereich nicht ausreichend sein sollten (z.B. bei Beeinträchtigung empfindlicher Messkanäle), der Anwender folglich Betriebsmittel der Klasse B einsetzen muss. Die Klasse A ist bei Betriebsmitteln die übliche Klasse, die in der Regel für den Einsatz im Industriebereich vorgesehen ist. Die Geräte sind über einen zugeordneten Transformator an das industrielle Netz angeschlossen. Softstarter der Klasse B werden benötigt, wenn diese in den Bereichen Gewerbe und Kleinindustrie eingesetzt und direkt an das öffentliche Niederspannungsnetz angeschlossen werden sollen.

Einsatz von Drosseln (nur bei erhöhten EMV-Anforderungen notwendig):

Auf der Eingangsseite der Softstarter reduzieren Drosseln die stromabhängigen Netzrückwirkungen und bewirken eine Verbesserung des Leistungsfaktors. Der Stromoberwellengehalt wird reduziert und die Netzqualität verbessert. Der Einsatz von Netzdrosseln empfiehlt sich besonders beim Anschluss von Softstartern, wenn sich das Leistungsteil (Thyristorsatz, W3C) fortwährend im Netz befindet und mit verschiedenen Anschnittswinkeln arbeitet (z.B. Option: Energieoptimierung). Bei durchgeschalteten oder überbrückten Leistungsteil entfällt dieser Umstand (siehe auch EN 60947-4-2, Abschnitt 8.3.2.1).

Einsatz von Filtern (nur bei erhöhten EMV-Anforderungen notwendig):

Funkentstörfilter und Netzfilter (Kombination von Funkentstörfilter sowie einer Netzdrossel) dienen dem Schutz vor hochfrequenten Störgrößen, die über das Netzkabel oder die Abstrahlung des Netzkabels ausgesendet werden und auf ein vorgeschriebenes bzw. gesetzliches Maß begrenzt werden sollen. Filter sollten möglichst in der Nähe des Softstarters montiert werden und zudem ist darauf zu achten, dass die Verbindungsleitung zwischen Softstarter und Filter so kurz wie möglich sein sollte.

ACHTUNG: Die Montageflächen von Softstartern und Funkentstörfilter müssen farbfrei und im Hochfrequenzbereich gut leitend sein.

Filter haben darüber hinaus Ableitströme, die im Fehlerfall (Phasenausfall, Schieflast) erheblich größer als die Nennwerte werden können. Zur Vermeidung gefährlicher Spannungen müssen die Filter geerdet sein. Da es sich bei den Ableitströmen um hochfrequente Störgrößen handelt, müssen die Erdungsmaßnahmen niederohmig und großflächig sein.

Bei Ableitströmen, die den Wert von 3,5mA übersteigen, muss nach VDE 0160 bzw. EN 60335 entweder:

- der Schutzleiter-Querschnitt > 10mm² sein
- der Schutzleiter auf Unterbrechung überwacht werden oder
- ein zweiter Schutzleiter zusätzlich verlegt werden.

Schirmungsmaßnahmen:

Schirmungsmaßnahmen dienen zur Reduzierung der gestrahlten Störenergie. Leitungen zwischen Softstarter und Last können geschirmt verlegt werden. Der Schirm darf dabei nicht die PE-Leitung ersetzen. Empfohlen werden vieradrige Leitungen (drei Phasen + PE), deren Schirm beidseitig und großflächig auf Erdpotential gelegt wird (PES). Der Schirm darf nicht über die Anschlussdrähte aufgelegt werden. Schirmunterbrechungen z.B. bei Klemmen, Schützen, Drosseln usw. müssen niederohmig und großflächig überbrückt werden.

Praktisch kann dies z.B. dadurch geschehen, indem der Schirm in der Nähe der Baugruppe unterbrochen und dann großflächig mit dem Erdpotential (PES, Schirmklemme) verbunden wird. Die freien Leitungen, bei denen keine Abschirmung erfolgt, sollten nicht länger als 100mm sein.

Erdungsmaßnahmen:

Erdungsmaßnahmen sind zwingend notwendig, um die gesetzlichen Vorschriften zu erfüllen und ist die Voraussetzung für den wirkungsvollen Einsatz weiterer Maßnahmen wie Filter und Schirmung. Alle leitfähigen, metallischen Gehäuseteile müssen elektrisch leitend mit dem Erdpotential verbunden werden. Dabei ist für die EMV-Maßnahme nicht der Querschnitt der Leitung maßgebend, sondern die Oberfläche, auf der hochfrequente Ströme abfließen können. Alle Erdungspunkte müssen abermals möglichst niederohmig und gut leitend auf unmittelbaren Weg an den zentralen Erdungspunkt (Potentialausgleichsschiene, sternförmiges Erdungssystem) geführt werden. Die Kontaktstellen müssen farb- und korrosionsfrei sein (verzinkte Montageplatten und Materialien verwenden).

4. Installation

Zunächst ist die Verbindung zum Netz (L1, L2, L3) über einen abgesicherten Trennschalter herzustellen. Die Anschlüsse T1, T2, T3 sind mit den Motoranschlüssen zu verbinden. Aufgrund der internen Verschaltung ist der Betrieb von Verbrauchern nur ohne Anschluss des Neutralleiters möglich.

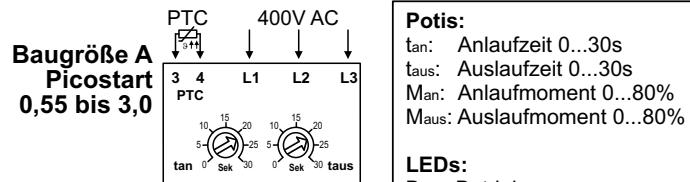
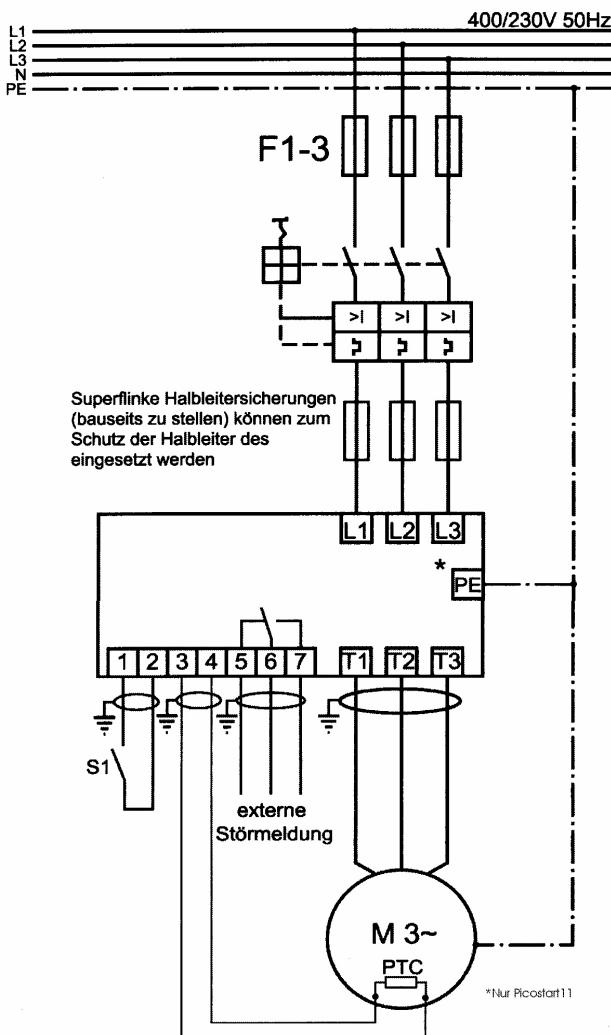
Stellen Sie sicher, dass der Steuereingang 3-4 entweder mit dem PTC des Motors verbunden oder gebrückt ist (Auslieferungszustand).

Die Verdrahtung für die Steuerelektronik des Picostarts muss in getrennten Kanälen oder Schutzrohren verlegt werden. Zur Vermeidung von Störungen sind die Hin- und Rückleitungen der Signalleitungen zu verdrillen. Es wird empfohlen, die Geräte mit genügend Abstand (ca. 100mm) von anderen wärmeerzeugenden Geräten zu montieren. Für ausreichende Belüftung der Geräte ist zu sorgen.

Grundsätzlich sind bei der Verdrahtung bzw. Installation die allgemeinen VDE- Bestimmungen einzuhalten. (VDE 0100, VDE 0113, VDE 160)

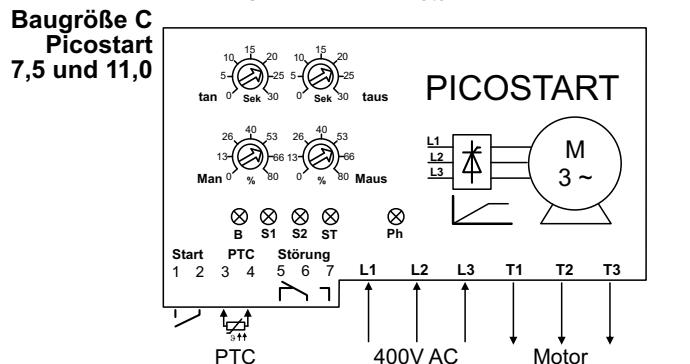
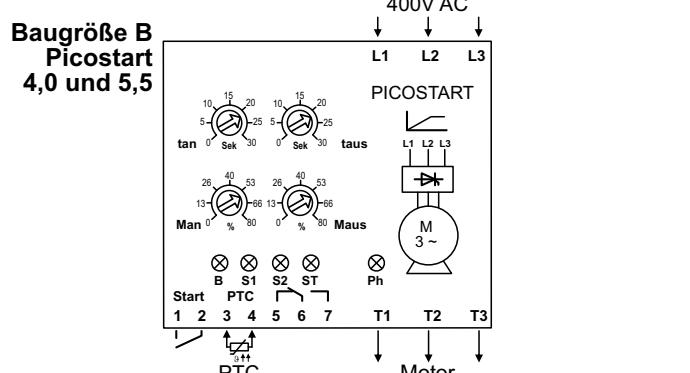
Die Montage, Inbetriebnahme und Reparatur darf nur durch Fachpersonal erfolgen. Es sind sowohl die allgemeinen als auch die örtlich geltenden Bestimmungen und Vorschriften für elektronische Sanftanlaufgeräte und Geräte der Leistungselektronik einzuhalten.

5. Anschlussschema



Pots:	
tan:	Anlaufzeit 0...30s
taus:	Auslaufzeit 0...30s
Man:	Anlaufmoment 0...80%
Maus:	Auslaufmoment 0...80%

LEDs:	
B:	Betrieb
S1:	Startphase
S2:	Rampenende
ST:	Störung intern
Ph:	Phasenausfall oder Phasendrehrichtung



6. Inbetriebnahme

Bei der Inbetriebnahme ist darauf zu achten, dass der PICOSTART nicht durch zu kurz aufeinander folgende Anläufe oder zu hohe Anlaufströme überlastet wird. Daher sollten die Phasenströme während der Einstellung mittels eines TRMS Strommessgerätes überwacht werden und zwischen den jeweils notwendigen Testanläufen entsprechende Wartezeiten eingeplant werden.

Überprüfen Sie, ob das Gerät korrekt angeschlossen ist, bzw. alle Leitungen fest mit dem Gerät verbunden sind (siehe Anschlusschema).

Ein Vorhandensein der Versorgungsspannung wird durch die LED B signalisiert. Das Starten erfolgt durch Brücken der Startkontakte (Klemmen 1-2). Ist der Start aktiviert, fängt bei Beginn der Anlauframpe die LED S1 zu leuchten an. Hat die Motorspannung 100% erreicht, wird dies durch Aufleuchten der LED S2 signalisiert.

Abhängig von der Einstellung der Potentiometer t_{an} und M_{an} ergeben sich unterschiedliche Anlaufcharakteristika.

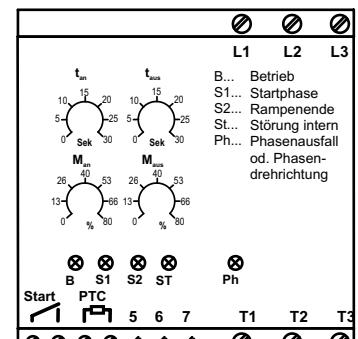
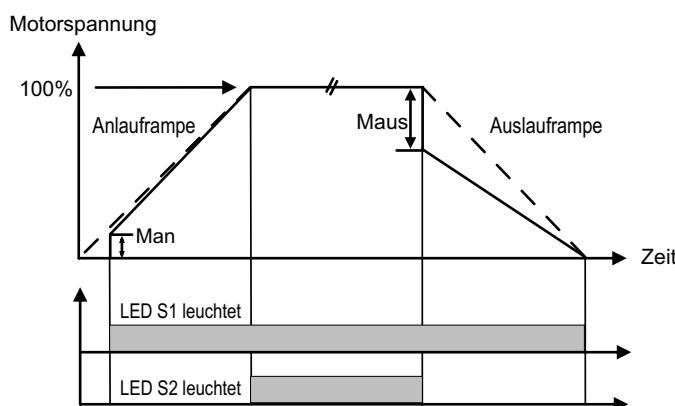
Ein Deaktivieren der Startkontakte hat den Beginn der Auslauframpe zur Folge. LED S2 erlischt kurz darauf. Hat die Motorspannung 0% erreicht, erlischt die LED S1. Für den Auslaufvorgang sind die Potentiometer t_{aus} und M_{aus} ausschlaggebend (nur Bauform B, C).

Das Auslösen der Überwachung für die Kühlkörperübertemperatur bzw. der Phasenfolge oder des Motorthermistors führen zum Abschalten des Leistungsteiles und Sperren der Elektronik. Gleichzeitig blinkt bei einem Störzustand die LED St auf. Bei falsch anliegendem Drehfeld blinkt zusätzlich die LED Ph. Bei Phasenausfall schaltet das Gerät ab (aufgrund interner Spannungsversorgung), bzw. blinken die LED Ph und LED St. Es erfolgt die Abschaltung des Leistungsteils. Optional kann eine Störmeldung über Relaiskontakte angezeigt werden (Klemmen 5, 6, 7).

Nach Beseitigung einer Störung erfolgt ein Zurücksetzen der Störmeldung durch Deaktivieren der Startkontakte. Ein erneutes Brücken bewirkt, dass ein neuer Startvorgang eingeleitet wird.

Bauform A ist ohne Störmeldung und -kontakte bei Phasenausfall und -folge ausgestattet.

7. Verlauf eines Start- und Auslaufvorgangs mit einem PICOSTART

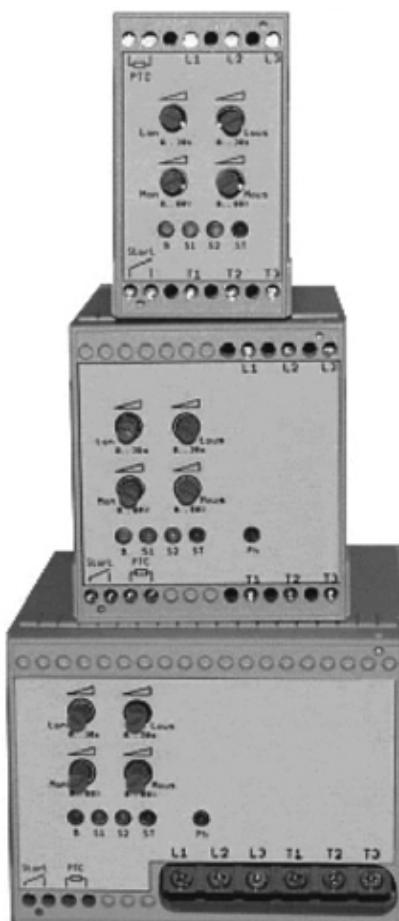


Einstellbereiche:
 t_{an} : 0...30s t_{aus} : 0...30s
 M_{an} : 0...80% M_{aus} : 0...80%

8. Zusammenstellung der einzelnen Typen

Typ	Motorleistung [kW]	Maximaler Analaufstrom [A]	Empfohlene Halbleitersicherung [A]	Leitungssicherung [A]	Empfohlener Querschnitt [mm ²]	Gewicht [kg]	Baugröße	Maße BxHxT [mm]	Störmeldekontakt
Picostart 0,55	0,55	5	8	16	1,5	0,3	A	45x75x110	-
Picostart 0,75	0,75	8	8	16	1,5	0,3	A	45x75x110	-
Picostart 1,5	1,5	10	15	25	2,5	0,3	A	45x75x110	-
Picostart 2,2	2,2	15	20	25	2,5	0,3	A	45x75x110	-
Picostart 3,0	3,0	18	25	25	2,5	0,3	A	45x75x110	-
Picostart 4,0	4,0	24	30	25	2,5	0,4	B	70x75x110	x
Picostart 5,5	5,5	30	35	25	2,5	0,4	B	70x75x110	x
Picostart 7,5	7,5	45	40	25	4,0	0,8	C	100x100x110	x
Picostart 11,0	11,0	60	40	32	4,0	0,8	C	100x100x110	x

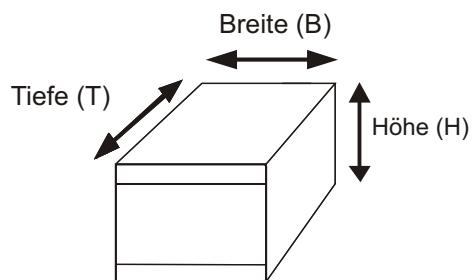
Irrtümer und technische Änderungen vorbehalten (Stand: Juli 2008)



Baugröße A

Baugröße B

Baugröße C



9. Diagnosediagramm

Fehler	Mögliche Ursache	Behebung
<ul style="list-style-type: none"> • keine LED leuchtet • Störmeldeausgang gibt eine Störmeldung aus 	<ul style="list-style-type: none"> • Keine Versorgungsspannung • Phasenausfall oder andere Störung • Störausgang verriegelt das Netzschütz 	<ul style="list-style-type: none"> • Überprüfen Sie die Anschlüsse und Zuleitungen der Spannungsversorgung • Störmeldeausgang kurz trennen, damit Netzschütz wieder einschaltet
<ul style="list-style-type: none"> • LED B und S1 leuchten • LED ST und Ph blitzen • Störmeldeausgang ist aktiviert 	Ausfall einer Phase oder falsch anliegendes Drehfeld	Verdrahtung und Sicherungen der Installation prüfen
<ul style="list-style-type: none"> • LED ST blinkt • Motor startet nicht 	<ul style="list-style-type: none"> • Brücke oder PTC an Kl. 3-4 nicht vorhanden • Motor ist überhitzt • PTC nicht vorhanden oder defekt 	<ul style="list-style-type: none"> • Brücke an Klemmen 3-4 einsetzen • Ursache für Überhitzung beheben und neu starten • PTC und Zuleitung auf Fehler prüfen
<ul style="list-style-type: none"> • sofortiges Anlaufen des Motors nach Anlegen der Versorgungsspannung mit verminderter Leistung • bei Aktivierung der Starttaste Hochlauf in der eingestellten Zeit 	Motor in Sternschaltung und Sternpunkt mit Neutralleiter verbunden	Neutralleiter vom Sternpunkt entfernen
<ul style="list-style-type: none"> • sofortiges Anlaufen des Motors nach Anlegen der Versorgungsspannung mit verminderter Leistung • Stellung der Starttaste hat keinen Einfluss auf Motorstrom 	<ul style="list-style-type: none"> • Fehlerhafte Verdrahtung • Defekter Halbleiter 	<ul style="list-style-type: none"> • Verdrahtung überprüfen • Gerät zur Reparatur senden
<ul style="list-style-type: none"> • LED B leuchtet • LED S1, S2 leuchten • Motor brummt, läuft jedoch nicht oder erst nach Ablauf der Anlaufzeit an 	<ul style="list-style-type: none"> • Fehlerhafte Verdrahtung • Defekter Halbleiter • Falsch dimensionierter Motor oder nicht für Sanftanlauf geeignet. 	<ul style="list-style-type: none"> • Verdrahtung überprüfen • Gerät zur Reparatur senden • Motordaten prüfen, eventuell Händler kontaktieren

10. Technische Daten

Bemessungssteuerspannung: (Betrieb- und Steuerspannung)	110-440V AC +- 20 %
Frequenz	50-60Hz +- 10 % (Netz- oder Steuerspannung)
Drehfeld	selbstsynchonisierend
Anzahl der gesteuerten Phasen	L1, L2, L3 (W3C-Schaltung)
Starts pro Stunde	30 Anläufe mit mittlerer Belastung
Betriebstemperatur	-20°C bis +45°C
Lagertemperatur	-25°C bis +75°C
Relative Luftfeuchte	95% (nicht kondensierend)
Max. Aufstellhöhe	1000m
Gehäuseschutzart	IP 40
LED-Anzeigen	Betriebsbereit, Start, 100 % U _{motor}
Gerätegrößen	0,55kW bis 11kW (gemäß Motorenrennormreihe)
Schutzeinrichtung (Störungs- überwachung)	<ul style="list-style-type: none"> • Überwachung der Gerätetemperatur • PTC-Eingang für Motorthermistor • Phasenfolgeerkennung und Phasenausfall (nur in B u.C)
Verwendungskategorie	AC-53a nach IEC
Einbau	senkrecht, Leistungsanschlüsse unten
Steuereingänge	galvanisch getrennt
Störmeldeausgang (optionell)	250V AC, 5A (Baugr. B und C)
CE-Zeichen	EMV-Richtlinie 2014/30/EU Niederspannungsrichtlinie 2014/35/EU

Irrtümer und technische Änderungen vorbehalten (Stand: Mai 2016)