

Eero Santamala

## **Taajuusmuuttajien käyttö kaivoksissa**

**Sähkötekniikan korkeakoulu**

Kandidaatintyö

Espoo 1.12.2014

**Vastuuopettaja ja ohjaaja:**

TkT Pekka Forsman



Tekijä: Eero Santamala

Työn nimi: Taajuusmuuttajien käyttö kaivoksissa

Päivämäärä: 1.12.2014

Kieli: Suomi

Sivumäärä: 5+26

Koulutusohjelma: Automaatio- ja systeemiteknikka

Vastuuopettaja ja ohjaaja: TkT Pekka Forsman

Tiiivistelmä suomeksi.

Avainsanat: Avainsanoiksi valitaan kirjoituksen sisältöä keskeisesti kuvaavia käsittteitä

## **Esipuhe**

Kiitos ABB ja sillee jee.

Otaniemi, 1.12.2014

Eero H. Santamala

# Sisällysluettelo

|   |            |
|---|------------|
| <b>Tiivistelmä</b>  | <b>ii</b>  |
| <b>Esipuhe</b>  | <b>iii</b> |
| <b>Sisällysluettelo</b>   | <b>iv</b>  |
| <b>Symbolit ja lyhenteet</b>  | <b>v</b>   |
| <b>1 Johdanto</b>   | <b>1</b>   |
| <b>2 Taajuusmuuttajien toiminnallisuus</b>                              | <b>3</b>   |
| 2.1 Toimintasykliit . . . . .   | 3          |
| 2.2 Ohjaus ja -valvontajärjestelmät . . . . .                           | 4          |
| 2.3 Turvallisuustoiminnot . . . . .                                     | 6          |
| 2.4 Verkkoon jarruttavat taajuusmuuttajat ja jaettu välimuuri . . . . . | 8          |
| <b>3 Kaivosympäristön vaatimukset taajuusmuuttajalle</b>                | <b>10</b>  |
| 3.1 Ympäristöolosuhteet . . . . .                                       | 10         |
| 3.1.1 Lämpö . . . . .   | 11         |
| 3.1.2 Kosteus . . . . .   | 11         |
| 3.1.3 Pienpartikkelimet . . . . .                                       | 13         |
| 3.1.4 Mekaaniset rasituukset . . . . .                                  | 14         |
| 3.2 Kaivoksen sähköverkko . . . . .                                     | 15         |
| 3.3 Käyttöikä ja luotettavuus . . . . .                                 | 16         |
| <b>4 Taajuusmuuttajien sovellukset kaivoksissa</b>                      | <b>17</b>  |
| 4.1 Taajuusmuuttajien kokoluokat ja sijoittelu . . . . .                | 18         |
| 4.2 Sovellukset . . . . .   | 18         |
| 4.2.1 Kaivoskoneet . . . . .  | 18         |
| 4.2.2 Kuljettimet . . . . .   | 18         |
| 4.2.3 Hissit . . . . .  | 21         |
| 4.2.4 Murskaimet ja sekoittimet . . . . .                               | 21         |
| 4.2.5 ilmanvaihto . . . . .   | 21         |
| 4.2.6 Pumput . . . . .  | 21         |
| 4.2.7 Paineilma . . . . .   | 21         |
| <b>5 Yhteenvetö</b>   | <b>22</b>  |
| <b>Viitteet</b>   | <b>23</b>  |
| <b>A Liite 1: Kotelointiluokitus standardin SFS-EN 60529 mukaan</b>     | <b>26</b>  |

# Symbolit ja lyhenteet

## Symbolit

## Operaattorit

## Lyhenteet

|            |   |
|------------|---|
| AC         | Vaihtovirta                                   |
| DC         | Tasavirta                                     |
| IEC        | International Electrotechnical Commission     |
| NEMA       | National Electrical Manufacturers Association |
| IP         | Ingress Protection marking                    |
| PLC        | Programmable Logic Controller                 |
| PID-Säädin | Proportional-Integral-Derivative-säädin       |
| STO        | Safe Torque Off                               |
| SIL        | Safety Integrity Level                        |
| VSI        | Voltage-Source Inverter                       |

# 1 Johdanto

Taajuusmuuttajia käytetään yhä enenemässä määrin vaihtovirtasähkömoottoreiden ohjaukseen kaikilla teollisuudenaloilla ja erityisesti kaivosteollisuudessa [2, s. 262]. Erilaiset käyttöympäristöt ja -sovellukset vaikuttavat taajuusmuuttajalta vaadittuun toiminnallisuuteen ja fyysisiin ominaisuuksiin. Käyttökohteesta riippuvat ominaisuudet luovat taajuusmuuttajavalmistajille näin tarpeen kartoittaa eri teollisuudenalojen erityisvaatimuksia, jotta tuotteet pystytään kehittämään vastaamaan asiakkaiden tarpeita mahdollisimman hyvin.

Tämän työn tarkoituksena on tarkastella kaivosteollisuuden asettamia vaatimuksia taajuusmuuttajan toiminnallisuudelle ja kestävyydelle sekä kartoittaa millaisia eri sovelluksia taajuusmuuttajille kaivostoiminnassa esiintyy. Tämän työn yhteydessä kaivosteollisuudella tarkoitetaan kaivosta ja sen välittömässä läheisyydessä tapahtuavaa malmin siirtoa ja käsittelyä ja tarkastelu keskittyy yksinomaan siihen. Mineraalien jatkokäsittely kaivosalueen ulkopuolella muistuttaa jo tavanomaista prosessiteollisuutta, eikä siksi ole tämän työn kannalta mielenkiintoista.

Yleisin taajuusmuuttajan sijoituspaikka on sisätiloissa esimerkiksi tuotantolaitoksen sähköhuoneessa. Tällöin ympäristöolosuhteet saadaan pysymään hyvin tasaisina ja taajuusmuuttajan toiminnalle edullisina. Lämpötila- tai kosteusvaihteluita ei ilmas-tointijärjestelmän ansiosta juuri ole ja huoneen ilma on suodatettu pienpartikkeleista jo ennen sen pääsyä kosketuksiin taajuusmuuttajan kanssa. Kaivosteollisuudessa vastaavan tasaisen käyttöympäristön järjestäminen voi olla epäkäytännöllistä tai taloudellisesti kannattamatonta, jolloin taajuusmuuttajalta itseltään edellytetään kestävyyttä ja toimintavarmuutta vaativissakin käyttöympäristöissä. Myös kaivoksen sähköverkko asettaa taajuusmuuttajalle omat vaatimuksensa.

Työn alussa esitellään kaivosympäristön erityisvaatimukset lähtien liikkeelle ympäristöolosuheteista. Osan tarkoituksena on luoda selvä kuva kaivoksen asettamista vaatimuksista siellä käytettävälle laitteistolle jotta voidaan ymmärtää mitä taajuusmuuttajilta vaaditaan. Tarkastelun alla ovat lisäksi standardit, jotka kaivosteollisuuden laitteita koskevat.

Seuraavassa osassa esitetään millaista toiminnallisuutta taajuusmuuttajien sisäillä logiikkapiireillä voidaan toteuttaa ja miten niitä voidaan hyödyntää kaivosteollisuuden sovelluksissa. Viimeisessä osassa esitetään taajuusmuuttajien käyttökohteita kaivoksissa lähtien liikkeelle taajuusmuuttajien tyypillisestä sijoittelusta sekä tyypillisistä teho- ja jänniteluokista. Sovellukset-osio käy läpi suurimmat teollisuudenalan sähkövoimaa käyttävät sovellukset ja kertoo millaisia taajuusmuuttajaratkaisuja niissä käytetään ja mitä hyötyjä taajuusmuuttajien käyttö niissä tuo verrattuna perinteisiin ohjausratkaisuihin.

Työssä on oleellista taajuusmuuttajien hyödyntäminen ja niistä saatava lisäarvo kaivosteollisuuden asiakkaan näkökulmasta. Se keskittyy sovelluksiin ja niiden vaa-

timuksiin eikä niinkään taajuusmuuttajan sisäisiin ratkaisuihin näiden hyötyjen aikaansaamiseksi. Työ esittää alan olemassa olevat taajuusmuuttajaratkaisut ja pohtii mitä lisäarvoa taajuusmuuttajilla voitaisiin vielä saavuttaa.

## 2 Taajuusmuuttajien toiminnallisuus

Taajuusmuuttajat ovat laitteita, jotka muuttavat siihen syötetyn vaihtovirran amplitudia eli jännitettä ja sen taajuutta syöttäen sen siihen kytketylle sähkömoottorille. Taajuusmuuttajia käytetään vaihtovirtasähkömoottoreiden tehokkaaseen ohjaamiseen kaikkialla niiden tuodessa merkittäviä kustannussäästöjä perinteisiin ohjausmenetelmiin verrattuna. Suoraan sähköverkkoon kytketyt sähkömoottorit pyörivät sähköverkon määräämällä vakiotaajuudella eli esimerkiksi suomessa käytössä olevalla 60Hz taajuudella, jolloin pyörimisnopeuden säätöön tarvitaan esimerkiksi moottoriin kytketty vaihteisto tai jarru. Näillä tavoilla ohjatun moottorin pyörittämiseen syötetystä energiasta suuri osa kuluu esimerkiksi jarrun lämpenemiseen. Taajuusmuuttajalla pystytään tehokkaan nopeussäädön lisäksi ohjaamaan myös moottorin tuottamaa momenttia, mikä on tietyissä sovelluksissa kuten vinsseissä olennainen tekijä.

Tarkan nopeus ja momenttisäädön lisäksi taajuusmuuttajiin on viimeisten vuosikymmenten aikana kehittynyt paljon moottorin ohjaukseen liittyviä ominaisuuksia. Nykyaisissa taajuusmuuttajissa sisäänrakennettu mikroprosessori kytkee käsittelyään suuren määän ohjaussignaaleja käyttäen perinteisiä digitaali- ja analogisia signaaleja sekä kenttäväyliä. Sisäiset funktiot kykenevät monimutkaisiin moottorinohjaussykleihin, mitkä vähentävät tarvetta ulkoisille logiikkaohjaimille.

Tässä osassa käsitellään taajuusmuuttajien sisäistä toiminnallisuutta ja toimintojen tuomia käytännön hyötyjä eri sovelluksissa. Tarkastelun alla ovat myös taajuusmuuttajien integrointi osaksi sovellusten automaatiojärjestelmää ja useita yhteen kytkettyjä taajuusmuuttajia käsittävien järjestelmien tuomat edut.

### 2.1 Toimintasykli

Olenainen osa taajuusmuuttajan toiminnallisuutta ovat siihen ohjelmoitut toimintasykli eli automaattinen moottorinohjaus tietyn ohjelmoidun sarjan mukaan. Toimintasykli voidaan käynnistää käyttäjän toimesta mitä tahansa sisääntuloa esimerkiksi kenttäväylää hyödyntäen.

Yleisin ja yksinkertaisin käytetty toimintasykli lienee ramppikäynnistys ja ramppisäyts. Ramppikäynnistys kiihyttää moottorin rammppimaisesti haluttuun pyörimisnopeuteen halutussa ajassa huolimatta moottoriin kytketystä kuormasta. Ramppikäynnistys on moottorin ja siihen kytketyn laitteiston rasituksen kannalta edullinen hitaan kiihytyksen aiheuttaessa pienien rasituksen kytketylle laitteistolle ja moottorille. Kytkettäessä ohjaamatona moottori sähköverkkoon, alkaa se pyöriä lähes välittömästi ominaistaajuudellaan aiheuttaen suuren rasituksen moottorille. Myös sähköverkon ja energiankulutuksen kannalta taajuusmuuttaja on hyödyllinen laite ohjaamattoman moottorin vetäessä käynnistyessään hyvin suuren virran. Taajuusmuuttajalla on mahdollista jännitettä ja taajuutta säätelemällä saavuttaa käynnityksessä 150% moottorin ominaismomentista käyttäen vain 50% ominaistehosta [5].

Ramppipysäytys on hyödyllinen jos kytketty laite, esimerkiksi paperikone, ei saa pysähtyä liian nopeasti. Taajuusmuuttajilla on myös mahdollista pysäyttää kytketty laite nopeammin, kuin mitä siltä itsestään vastusvoimien johdosta kestäisi pysähtyä. Tällöin voidaan käyttää taajuusmuuttajaan kytkettyä erillistä jarruvastusta, joka muuttaa moottorin jarruttamisesta syntyneen sähköenergian suoraan lämmöksi[5].

Taajuusmuuttajissa on myös edistyneempiä toimintoja kuten PID-säätimiä<sup>1</sup>, joilla voidaan pitää esimerkiksi vesisäiliön pinta halutulla tasolla taajuusmuuttajaohjattua pumpua käyttäen. Tällöin taajuusmuuttaja saa ohjaussignaalina esimerkiksi säiliöön kytketyn korkeusanturin dataa ja sen perusteella ohjaa pumpun pyörimisnopeutta. Joihinkin taajuusmuuttajiin voidaan ohjelmoida myös toiminallisuutta toimilohko-ohjelmoinnilla, esimerkiksi CodeSys-ohjelointikielellä [Lähde, esim joku codesys-manuaali tjsp]. Toimilohkoilla voidaan taajuusmuuttajaan toteuttaa yksinkertainen tilakone ja näin siirtää laskentaa automaatiojärjestelmältä taajuusmuuttajaan tai yksinkertaisissa tapauksissa korvata se kokonaan. Automaatiojärjestelmän siirtyminen yhä enemmän taajuusmuuttajiin laskee kustannuksia tehokkaiden logiikkaohjainten tarpeen vähentyessä.

## 2.2 Ohjaus ja -valvontajärjestelmät

Taajuusmuuttajaa on tyypillisesti mahdollista ohjata kolmea eri tapaa, paneelia, I/O:ta ja kenttäväylää, käyttäen. Näistä tyypillisesti vain yhtä pystytään käyttämään kerrallaan. Paneeli on taajuusmuuttajaan kiinteästi asennettu tai johdolla yhdistetty yksikkö, jolla taajuusmuuttajan toimintoja pystytään ohjaamaan käsin. Nykyaisissa taajuusmuuttajissa paneeli sisältää yleensä painikkeiden lisäksi pienen LCD-näytön, joka helpottaa taajuusmuuttajan asetusten säättämistä ja toimii samalla myös valvontatyökaluna. Kuvassa 1 on esimerkkinä ACS880 taajuusmuuttajan ohjauspaneeli.

---

<sup>1</sup>Proportional-integral-derivative-säädin, lyhyemmin PID-säädin, on yksi säätötekniikan perussäätimistä.



Kuva 1: ABB:n valmistaman ACS880 taajuusmuuttajan ohjauspaneeli. [25]

Toinen tapa taajuusmuuttajan ohjaukseen on I/O. I/O koostuu joukosta analogi- ja digitaalituloja, joilla taajuusmuuttajaa voidaan ohjata esimeriksi PLC:n avulla. Analogiliitännät käyttävät yleensä standardoitua 4-20mA virtasilmukkaa tai 0-10V jännitesilmukkaa. Digitaalituloissa on käytössä 24V jännitesilmukka, joissa alle 5V jännitetaso tarkoittaa tilaa 0 ja yli 15V tarkoittaa tilaa 1. Taajuusmuuttajan I/O:ssa on lisäksi analogi- ja digitaalilähtöjä, jotka pystytään taajuusmuuttajan sisäistä logiikkaa käytäen ohjelmoida ohjaamaan järjestelmän muita komponentteja. Nykyään suuremmissa automaatiojärjestelmissä ovat kenttäväylät alkaneet korvaamaan perinteisiä analogi- ja digitaaliliitintöitä mahdollistaen näin kattavamman ohjauksen ja kustannustehokkaamman järjestelmän.

Kenttäväylillä tarkoitetaan joukkoa verkkoprotokollia, jotka on määritelty IEC 61158-standardissa. Kenttäväylät ovat yleistyneet automaatiossa niiden tuomien kustannussäästöjen ja yksinkertaisuuden vuoksi. Aikaisemmin yleisesti käytössä olleet 4-20mA ja 0-10V analogi- 0-24V digitaalisignaalit mahdollistivat ainoastaan kahden laitteen välisen kommunikoinnin yhtä johdinta käytäen. Kenttäväyläprotokollat sallivat useiden laitteiden kytkemisen samaan verkkoon. Näin useita signaaleita voi kulkea eri laitteiden välillä samaa johdinta pitkin, jolloin kaapeloihin tarve vähenee huomattavasti. Nykyään lähes kaikki taajuusmuuttajat sisältävätkin mahdollisuuden kenttäväylän liittämiseen. Yleisesti taajuusmuuttajissa käytettyjä kenttäväyliä ovat esimeriksi PROFIbus ja ProfiNET. Muita kenttäväyliä voidaan yhdistää käyttäjän

tarpeen mukaan erillisten lisäkorttien avulla.

Kenttäväylät ovat mahdollistaneet yhä kattavampien automaatiojärjestelmien luomisen. Kenttäväyliä pitkin siirrettävän datan määrä on moninkertainen perinteisiin digitaalisignaaleihin verrattuna. Kenttäväylää hyödyntäviin taajuusmuuttajiin on esimerkiksi mahdollista ohjata etäältä tietokoneelle asennetun ohjelmiston kautta. Tällöin esimerkiksi virheitä voidaan ratkoaa ilman, että taajuusmuuttajan luokse täytyy fyysisesti mennä. Tämä voi esimerkiksi kaivoksissa, missä etäisyydet voivat olla kilometriluokkaa, olla merkittävä etu.

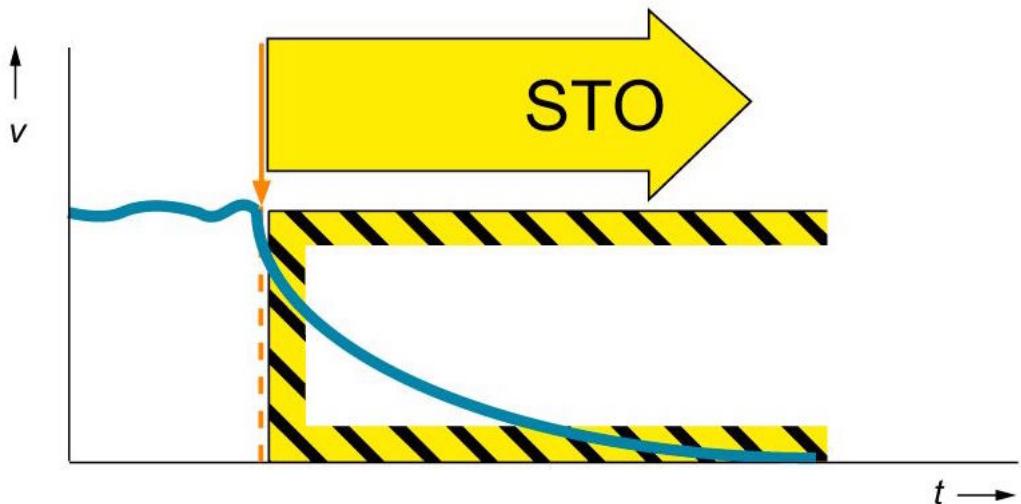
Yksinkertaisissa sovelluksissa taajuusmuuttajia voidaan myös kytkeä suoraan toisiinsa ilman hintavaaa kenttäväyläratkaisua. Tämä tulee kyseeseen esimerkiksi useamman pumpun muodostamissa pumppusysteemeissä, joissa yhden isäntälaitteen ohjaus halutaan saada aikaan kaikissa systeemin taajuusmuuttajissa. Tällöin voidaan käyttää niin sanottua master/slave topologiaa, jossa taajuusmuuttajat ovat kytetty ikään kuin yhdeksi yksiköksi. Tällöin master yksikön ohjaus välittyy suoraan samanlaisena yden tai useamman slave-yksikön ohjaukseksi. Lähes kaikki taajuusmuuttajavalmistajat sallivat master/slave, ratkaisun jotakin omaa kommunikointiväyläänsä hyödyntäen.

### **2.3 Turvallisuustoiminnot**

Yhä tiukentuvat turvallisuusmääräykset eri teollisuuden aloilla ovat saaneet taajuusmuuttajavalmistajat kehittämään taajuusmuuttajiin sisäisiä turvallisuustoimintoja. Turvallisuustoiminnolta vaaditaan erittäin korkeaa luotettavuutta ja ne ovatkin useiden standardien määrittelemiä. Jotta toiminta voidaan hyväksyä viralliseksi standardin määräämäksi turvallisuustoiminnoksi, täytyy se testata perinpohjaisesti. Turvallisuustoimintojen luotettavuus ilmoitetaan IEC EN 61508 standardin mukaisella SIL-tunnusella (Safety Integrity Level). SIL kuvailee todennäköisyyttä, jolla turvallisuustoiminto lopettaa toimintansa vaaraa aiheuttaen. SIL1 on tasoista vähiten varma aiheuttaen vaarallisen toiminnon tunnin sisällä  $10^{-3}$ - $10^{-5}\%$  todennäköisyydellä. SIL4 on vastaavasti luotettavin turvallisuustaso aiheuttaen vaarallisen toiminnon seuraavan tunnin sisällä  $10^{-6}$ - $10^{-7}\%$  todennäköisyydellä.[Lähde IEC EN 61508]

Näistä yksinkertaisin ja yleisimmin toteutettu on STO-toiminto (Safe Torque Off). STO on EN 60204-1 -standardin määrittelemä turvallisuustoiminto, joka aktivoitues-saan katkaisee moottorin akselille momenttia aiheuttavan sähkövirran. Käytännössä STO on siis hätäpysäytystoiminto, jolla moottori saadaan lopettamaan momentin tuottaminen. STO ei kuitenkaan välittämättä pysäytä moottoria nopeasti, vaan kuormaan kertynyt pyörimismäärä voi pitää kuorman liikkeessä vielä pitkään STO:n kytkeytyksen jälkeenkin. Kuva 2 esittää STO-funktion toiminnan kun se kytketään päälle moottorin pyöriessä. STO on erityisen hyödyllinen toiminto, koska hätäpysätyksen toiminnallisuus pystytään toteuttamaan täysin ohjelmallisesti taajuusmuutta-

jan sisällä. Tämä poistaa hintavien kontaktorien<sup>2</sup> tarpeen tuoden kustannussäästöjä ja helpottaen asennustyötä.

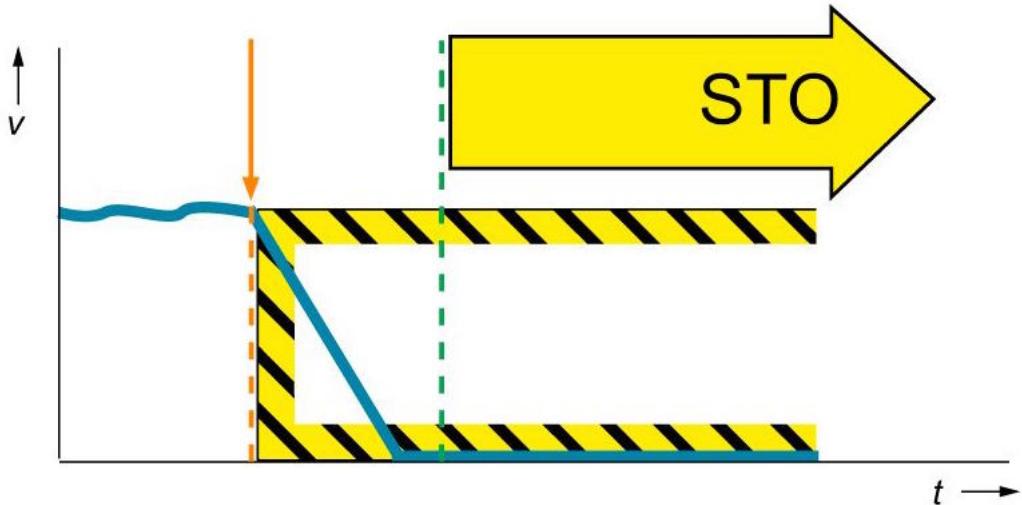


Kuva 2: Moottorin pyörimisnopeus V esitettyynä ajan t suhteeseen STO toiminnon kytkkeytyessä. [21]

STO Toiminnon lisäksi EN 60204-1 -standardi määrittelee sarjan muita turvallisuustoimintoja, jotka tekevät kytkkeytyessään määritellyn toimintasyklin. Esimerkiksi SS1-toiminto (Safe Stop 1), joka on kuvattu kuvassa 3, hidastaa moottorin ramppimaisesti pysähdyksiin ja aktivoi tämän jälkeen STO:n. Nämä toiminnot on yleensä toteutettu taajuusmuuttajaan lisäosana saatavassa turvamoduulissa. Moduuleissa voi olla turvatoiminnot laukaisevien tuloporttien lisäksi rele- tai analogilähtöjä. Lähöillä pystytään ohjaamaan laitteiston muita turvalaitteita kuten kuormaan kytkettyä mekaanista jarrua, joka voidaan ohjelmoida kytketymään samaan aikaan esimerkiksi STO-toiminnon kanssa[24].

---

<sup>2</sup>Kontaktori on sähköisesti ohjattava kytkin, joita on perinteisesti käytetty moottorille menevän virran katkaisemiseen.



Kuva 3: Moottorin pyörimisnopeus V esitettyynä ajan t suhteeseen SS1 toiminnon kytkeytyessä. [22]

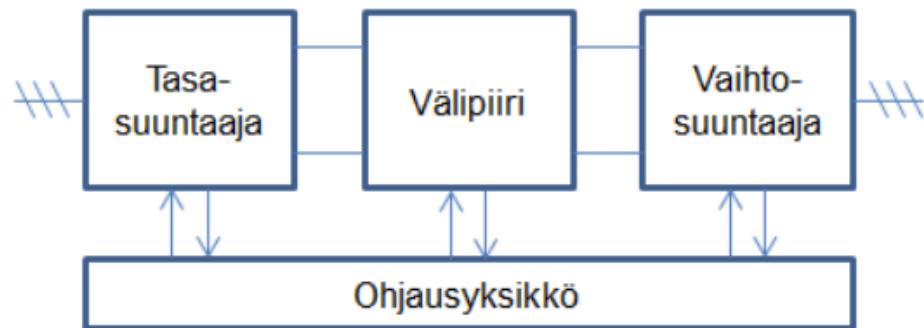
STO ja muiden turvallisuustoimintojen on standardin mukaan oltava eristettyjä järjestelmiä, tarkoittaen että muiden järjestelmien toiminta ei saa vaikuttaa turvallisuustoiminnon toimintaan. Tämä on järkevä turvallisuustoimintojen luotettavuuden kannalta, mutta epätehokasta koska turvasignaalit vaativat oman signaaliväyläänsä. Suuressa automaatiojärjestelmässä signaalijohdinten määrä voi kasvaa ongelmalliseksi. Nykyään turvasignaalit onkin mahdollista kuljettaa myös osana kenttäväylän prosessidataa esimerkiksi PROFIsafe kommunikointiteknologiaa käyttäen. PROFIsafea pystytään käyttämään PROFIBUS tai PROFINET kenttäväylän kanssa samassa kenttäväyläkaapelissa. Turvasignaalien yhdistäminen samaan kenttäväylään prosessidatan kanssa vähentää asennus- ja kaapeloinkuluja ja yksinkertaistaa automaatiojärjestelmää[20]. Kenttäväylien yleistyessä prosessiautomaatiossa, myös turvatoiminnot toteutetaan yhä enemmässä määrin kenttäväyläliä hyödyntäen[23].

## 2.4 Verkkoon jarruttavat taajuusmuuttajat ja jaettu välipiiri

Taajuusmuuttajatekniikan kehittyessä ovat yhä monimutkaisemmat taajuusmuuttajajärjestelmät tulleet madollisiksi. Esimerkkeinä näistä tekniikoista ovat nykyään jo yleisesti käytössä olevat verkkoon jarruttavat taajuusmuuttajat ja välipiirin välityksellä toisiinsa kytketyt taajuusmuuttajat. Jotta nämä tekniikat voidaan ymmärtää täytyy tietää perusteet taajuusmuuttajan sisäisestä rakenteesta.

Yleisin käytössä oleva taajuusmuuttajarakenne on niin sanottu välipiirillinen taajuusmuuttaja (Voltage-Source Inverter, VSI). Kuvassa 4 nähdään VSI-taajuusmuuttajan kolme pääkomponenttia tasasuuntaaja, välipiiri ja vaihtosuuntaaja. Syöttöverkon

vaihtojännite muutetaan ensin tasasuuntaajalla välipiirin tasajännitteeksi ja sitten taas moottorille syöttäväksi vaihtojännitteeksi vaihtosuuntaajalla. Ohjausyksikkö tarkkailee ja säätää kaikkia kolmea komponenttia siten, että ulos tulevan sähkön ominaisuudet ovat halutunlaiset.



Kuva 4: Välipiirillisen (VSI) taajuusmuuttajan rakenne. [26, s. 2]

Välipiiriin varastoitu tasajännite toimii energiavarastona vaihtosuuntaajalle, jonka vaatima virta voi vaihdella suuresti kuorman muuttuessa. Useissa sovelluksissa, kuten liukuhihnoissa, tarvitaan useita moottoreita ohjaamaan samaa laitetta. Tällöin on mahdollista, että osa samaan laitteeseen kytketyistä moottoreista on jarruttavassa tilassa ja osa kiihyttävässä. Kuten aikaisemmin todettiin, jarruttavat taajuusmuuttajat joutuvat purkamaan ylimääräisen energian välipiiristä esimerkiksi jarruvastukseen, jolloin energia menee hukkaan. Yhdistämällä useita taajuusmuuttavia välipiirin välityksellä toisiinsa voidaan vähentää hukkaenergian määrää. Tällöin jarruttavan taajuusmuuttajan luoma ylimääräinen tasavirta pystytään käyttämään toisessa samaan välipiiriin kytketyssä taajuusmuuttajassa moottorin kiihyttämiseen.

Taajuusmuuttajista on myös saatavilla malleja, joita on mahdollista käyttää generaattoreina, eli laitteina, jotka muuttavat kuorman mekaanista energiota verkon sähköenergiaksi. Tällöin puhutaan niin sanotusta verkoon jarruttavaista taajuusmuuttajista. Välipiiriin kertyvä ylimääräinen jännite on siis mahdollista purkaa jarruvastuksen sijasta takaisin sähköverkkoon. Ne ovat rakenteeltaan samankaltaisia VSI-tyyppisiin taajuusmuuttajiin verrattuna, mutta tasasuuntaaja on korvattu toisella vaihtosuuntaajalla. Tällöin taajuusmuuttaja kykenee siis ottamaan välipiiristä energiaa kumpaa tahansa vaihtosuuntaajaa käyttäen ja syöttämään sitä moottorille tai sähköverkkoon. Ominaisuus on hyödyllinen esimerkiksi tuotantolaitoksen sisäisessä sähköverkossa, missä laitteet ovat ajoittain kiihyttävässä ja jarruttavassa liikkeessä. Tällöin hidastuksista aiheutuvaa energiota ei tarvitse purkaa hukkalämöksi, vaan se voidaan syöttää takaisin laitoksen sähköverkkoon ja näin käyttää missä tahansa laitoksen prosessissa.

### 3 Kaivosympäristön vaatimukset taajuusmuuttajalle

#### 3.1 Ympäristöolosuhteet

Kuten todettu, kaivosympäristö on sähkölaitteille toimintaympäristönä erittäin rasitava [2, s. 251]. Sähkölaitteille kaivoksissa rasitusta aiheuttavia tekijöitä ovat

- Lämpötila
- Kosteus
- Ilman epäpuhtaudet
- Mekaaniset rasitukset

Suurin ympäristön aiheuttama vaara taajuusmuuttajien toiminnalle on ylikuumeneminen ja elektronisten komponenttien vaurioituminen kosteuden, ilman epäpuhtauksien, mekaanisten iskujen tai tärinän seurauksena. Jotta taajuusmuuttajan luotettava toiminta voidaan taata, täytyy taajuusmuuttajan koteloinnin olla soveltuva käyttöympäristöönsä. Lähes kaikki taajuusmuuttajavalmistajat valmistavatkin taajuusmuuttajia eri suojausluokissa vastaamaan sovellusten vaatimuksia.

Euroopassa yleisesti käytössä oleva luokitus sähkölaiteen vesi- ja pölytiiveydlle on kansainväisen sähköalan standardointitoimiston IEC:n IP-luokitus. Luokitus on kaksiosainen lähtien täysin suojaamattomasta IP00-luokasta ja päätyen täysin vesi- ja pölytiiviiseen IP69-luokitukseen. Liite A kuvaaa eri tasoisten IP-luokitusten mukaiset suojaustasot. Pohjois-Amerikassa on käytössä vastaava NEMA-tiiveyshuokitus.

Markkinoilla olevat taajuusmuuttajat ulottuvat suojaamattomista IP00-laitteista aina lähes vesitiiviisiin IP66-laitteisiin. IP00 taajuusmuuttajat asennetaan poikkeuksetta ulkoisiin koteloihin, jännitteellisten komponenttien ollessa täysin esillä. IP21 on yleinen käytössä oleva luokka taajuusmuuttajille, jotka tulevat kuivaan tilaan esimerkiksi tehtaan sisälle. Märkiin tai muuten erityistä suojausta vaativiin soveltuksiin tarkoitettut IP66 laitteet kestävät suoran painevesiruiskun kaikista suunnista ja ovat täysin pölysuojattuja. Suuremman suojausluokituksen omaavat laitteet ovat luonollisesti fyysisesti suurempia ja mekaanisesti haastavampia rakentaa jäähdytyksen ongelmallisuuden vuoksi.

Seuraavissa kappaleissa eritellään eri ympäristötekijöiden merkitsevyys kaivosympäristössä. Tarkastelun alla ovat myös vaikutukset mitä näillä olosuhteilla on taajuusmuuttajien toiminnalle sekä miten nämä asiat on otettu huomioon taajuusmuuttajien suunnittelussa. Käsittely koskee pääosin maanalaisia kaivoksia avolouhosten olosuhteiden ollessa tavallista ulkoilmakäyttöä vastaavat.

### 3.1.1 Lämpö

Maanalaisissa kaivoksissa lämpöolosuhteet eroavat huomattavasti maanpääällisistä. Kaivoksessa lämpöä aiheuttaa itse kallioperän lämpö, ilman puristuminen, lämpimät pohjavesivuodot, koneet, valaistus ja räjäytykset[2, s.305].

Etenkin syvissä kaivoksissa kallioperän lämpö on suurimpia kaivoksen sisäilman lämmittäjiä. Kallioperän lämpötila kasvaa syvemmälle mentäessä noin 25-30°C/km, joten jo kilometrin syvyisessä kaivoksessa lämpötila voi yltää 30-40°C riippuen paikallisesta ilmastosta [1, s. 62]. Esimerkkinä todettakoon Suomen syvin metallikaivos Pyhäsalmissa on 1400 metriä syvä, jolloin lämpötila ilman ilmanvaihtoa kohoaa yli kolmeenkymmeneen asteeeseen. Hyvin suunnitellussa kaivoksessa kuitenkaan harvoin on ongelmana, että kaivoksen sisälämpötila olisi liian korkea laitteiden toiminnalle. Olennaista on, että lämpö pystytään johtamaan ulos sitä tuottavista laitteista ja ilmaa lämmittävästä kallioperästä jotta lämpötila pysyy koneille ja henkilöstölle edullisena. Ilmanvaihtojärjestelmän suunnittelun tärkeys tulee tässä vahvasti esille. Taajuusmuuttajien käyttöä osana kaivoksen ilmanvaihtojärjestelmää käsitellään tarkemmin luvussa *4.2.5 Tuulettimet ja ilmanvaihto*. Kaivoksen lämpötilan noustessa esimerkiksi tuuletusjärjestelmän häiriön takia taajuusmuuttajien sisäinen lämpötilan tarkkailu osaa automaattisesti alentaa tuottua sähkövirtaa ja näin komponenteissa syntynnä lämpömääriä. Tämä estää laitteen vioittumisen ylikuumenemisen takia.

Taajuusmuuttajat ovat hyvin energiatehokkaita laitteita siirtäen noin 98% vastaanottamastaan energiasta moottorille[12]. Energiasta 2% kuitenkin muuttuu taajuusmuuttajan sisäisenä häviönä lämpöenergiaksi. Tämä tarkoittaa esimerkiksi 500kW taajuusmuuttajan vaativan noin 10kW jäähdytystehon toimiakseen jatkuvasti. Tämä lämpöenergia poistetaan taajuusmuuttajasta ilma- tai nestejäähdityksen avulla ympäristöön.

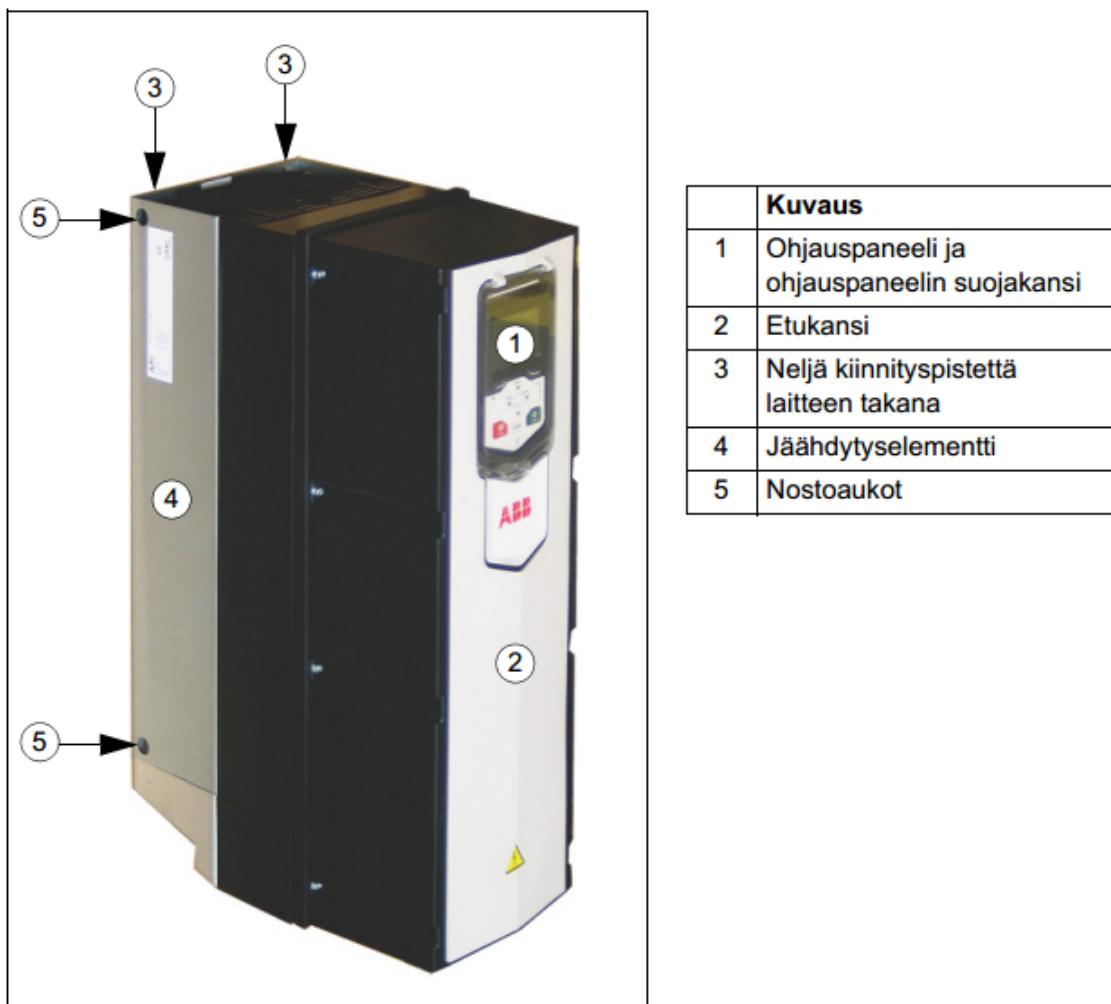
### 3.1.2 Kosteus

Kosteus ilmenee kaivoksissa kahtena ilmiönä: ilmankosteutena ja nestemäisenä vetenä. Suurimman uhan sähkölaitteen toiminnalle aiheuttaa nestemäinen vesi, jota kondensoituu kosteasta ilmasta. Kaivoksissa suhteellinen ilmankosteus saattaa nousta hyvinkin korkeaksi suljetun tilan sitoessa kostean ilmamassan. Syvimmissä kaivoksissa voidaan saavuttaa jopa yli 95% suhteellinen ilmankosteus [13]. Kondensoituvan veden lisäksi kaivoksissa tätyy ottaa huomion myös katosta mahdollisesti tikuva vesi.

Kaivoksen tekniikkaa suunniteltaessa on otettava huomioon sähkölaitteiden kosteudensieto ja sijoitettava laitteet joko eristettyyn sähkötilaan tai hankkia ne riittävällä suojausluokituksesta varustettuna. Ilmajäähdytteisten laitteiden haasteena on yleisesti niiden pienempi IP-luokitus, mikä sallii veden kondensoitumisen laitteen sisälle[15]. Vesijäähdys tarjoaa yleisesti paremman tiiveysluokituksesta, sillä laitetta viilentää ilman sijasta suljettu nestejärjestelmä, jolloin ilmalla ei ole lainkaan pääsyä kosketuksiin elektroniikan kanssa. Kaivoksen tilapäisen luonteen vuoksi nestejärjes-

telmät voivat kuitenkin osoittautua epäkannattaviksi.

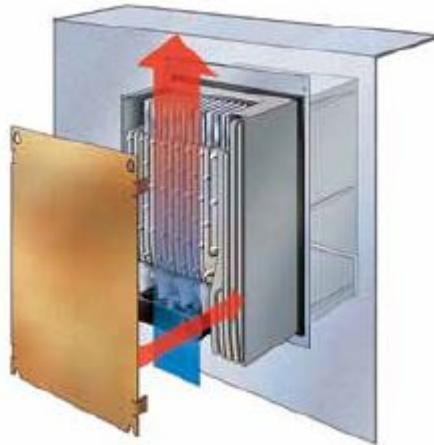
Jotta myös ilmajäähdytteisiä laitteita pystytään käyttämään vaativissa olosuhteissa täytyy korkeamman suojausluokan laitteissa jäähdytysilma johtaa laitteen läpi sen pääsemättä kosketuksiin elektroniikan kanssa. Tämä on usein toteutettu jakamalla laite sisäisesti kahteen osaan: kosteudelle herkän elektroniikan sisältävään ilmalta eristettyyn osioon ja jäähdytysosioon, jossa jäähdyytselementti sijaitsee. Lämpö johtuu komponenteista jäähdyytselementin säleikköön, josta se johtuu säleikön läpi kulkevaan ilmaan. Ilma kierrätetään laitteen läpi tuulettimilla, joiden täytyy kestää ympäristön olosuhteet. Tuuletin onkin yksi ilmajäähdytteisen taajuusmuuttajan herkimmin hajoavia komponentteja [8]. Kuva 5 esittää IP55 luokitellun taajuusmuuttajan, jossa jäähdytysilma ohjataan jäähdyytselementin kautta sen pääsemättä kosketuksiin elektroniikan kanssa.



Kuva 5: ACS880-01 taajuusmuuttaja IP55-koteloinnilla [14, s.28]

Toinen mahdollisuus on sijoittaa jäähdyytselementti laitteen ulkopuolelle, jolloin

yleisesti puhutaan niin sanotusta laippa-asennuksesta (flange-installation). Tällä teknikalla taajuusmuuttaja pysytään upottamaan ulkoiseen koteloon ja kierrättämään jäähdytysilma kotelon ulkopuolella esimerkiksi tuuletuskanavassa. Tämä eristää taajuusmuuttajan täysin tuuletusilmasta ja sallii tehokkaan lämmön poistamisen tuuletuskanavan välityksellä. Kuvassa 2 esitetään hahmotelma laippa-asennetusta taajuusmuuttajasta, jossa jäähdytyselementti on eristetty omaan tilaan.



Kuva 6: Hahmotelma laippa-asennetusta taajuusmuuttajasta [18, s.6]

Kaivoksen kiinteissä asennuksissa on mahdollista rakentaa myös kokonaisia kosteuden- ja pölykestäviä sähköhuoneita, joissa pystytään käyttämään normaalilin IP21 tai IP20 tiiveysluokitukseen omaavia sähkölaitteita [2, s.253]. Taajuusmuuttajien sijoittelu näihin pysyviin rakennelmiin voi kuitenkin olla kannattamatonta moottorikaapelien pituuskien kasvaessa kohtuuttoman pitkiksi.

### 3.1.3 Pienpartikkelite

Kaivoksen ilmassa on kosteuden lisäksi pölyä ja muita kemikaaleja, joita muodostuu työkoneiden toiminnan ja räjäytysten seurauksena. Samoista seikoista johtuen myös hiekkaa voi kulkeutua kosketuksiin sähkölaitteiden kanssa. Hiekkaa ja pölyä esiintyy kaikissa ulkoypäristöissä, mutta niiden laatu haitallisuus sähkölaitteiden toiminnalle määräytyy paljolti ympäröivän kosteuden ja maaperän laadun seurauksena. Kaivosypäristössä pölyn joukossa on kaivoksen luonteesta riippuen vaihtelevat määrität yhdisteitä, jotka kosteuden kanssa voivat aiheuttaa korroosiota.

Korroosio on tietyissä olosuhteissa merkittävä sähkölaitteita rasittava tekijä. Korroosiota tapahtuu varuksellisen hiukkasen joutuessa kosketuksiin sähkölaitteen metallisen pinnan kanssa elektrolyytin, esimerkiksi veden, välityksellä. Voimakas korroosiota aiheuttava ioni on esimerkiksi kloridi ( $\text{Cl}^-$ ), jota esiintyy kaikissa suolaisissa ympäristöissä. Lisäksi voimakkaasti korrosoivia ioneja ovat myös dieselkoneiden pakokaasuuista vapautuvat rikin ( $\text{SO}^x$ ) ja typen oksidit( $\text{NO}^x$ ). Sähkölaitetta suunniteltaessa

käyttöympäristön mahdolliset korroosiovaikutukset täytyy ottaa huomioon laitteen materiaalivalinnoissa. Esimerkiksi muovit ja alumiini ovat korroosionkestoltaan hyviä materiaaleja ja ovatkin yleisesti käytössä taajuusmuuttajien kuorissa.

Korroosion lisäksi pöly ja hiekka voivat aiheuttaa sähkölaitteen ylikuumenemisen tai sähkövian. Pölyisissä ympäristöissä on pidettävä huoli että pöly ja muu hienorakeinen aines kuten hiekka ei pääse tukkimaan sähkölaitteiden mekaanisia tai sähköisiä osia. Yleisin pölyn aiheuttama ongelma lienee ilmajäähdysteisen sähkölaitteen jäähdystyselementin peittymisen pölyllä ja muilla epäpuhtauksilla alentaaen jäähdystyselementin lämmönsiirtokykyä. Ilman epäpuhtaudet voivat vaikuttaa haitallisesti myös ilmaa jäähdystyselementin läpi puhaltavaan puhaltimeen, mikä voi pahimmassa tapauksessa estää puhaltimen toiminnan.[15]

Hienorakeinen pöly voi helposti kulkeutua kosketuksiin myös sähkölaitteen elektronisten osien kanssa. Yhdistettynä kosteuden kanssa elektroniikan päälle kertynyt pöly voi muuttua johtavaksi aiheuttaen pahimmassa tapauksessa vuotovirtoja tai läpilyönnin. [15] Pölyn ja muiden hiukkasten aiheuttamien sähkö-, lämpö-, ja korroosio-ongelmien takia on tärkeää huolehtia sähkölaitteiden asianmukaisesta huollossa. Sähkölaitteen kotelo tulisi säänöllisesti puhdistaa kertyneestä liasta ja tarkistaa ettei korroosioa ole päässyt syntymään. Kaivossuunnittelussa tulisi ottaa huomioon kaivoksen ilmanlaatu ja mitoitaa laitteiden suojausluokitus sitä vastaavaksi. Vaihtoehtoisesti voidaan käyttää muita tapoja kuten ulkoista sähköhuonetta tai aikaisemmin mainittua laippa-asennusta.

### **3.1.4 Mekaaniset rasitukset**

Sähkölaitteet voivat kuljetuksen, asennuksen ja käytön aikana altistua tärinälle ja iskuille. Tärinä ja iskut rasittavat laitteen komponentteja lyhentäen sen elinikää. Turvatakseen toimintansa ovat useat taajuusmuuttajavalmistajat määritelleet suurimmat tärinän ja iskujen arvot, joita taajuusmuuttaja luotettavasti kestää. IEC 60082-2 standardi määrittelee tavat sähkölaitteiden tärinän- ja iskunkeston mittaumiselle. Standardissa tärinä ilmaistaan sen amplitudin, taajuuden ja kiihtyvyyden summana ja iskut kiihtyvytenä.[19]

Kaivosympäristössä taajuusmuuttajaan kohdistuvat mekaniset rasitukset riippuvat paljolti laitteen asennuspaikasta. Kaivoksen kiinteissä järjestelmissä kuten ilmanvaihdossa taajuusmuuttajat on tyypillisesti asennettu seinälle tai lattialle sähkötiloihin. Suuremmissa laitteissa kuten murskaimissa ja työkoneissa taajuusmuuttajat ovat asennettuna osaksi koneen rakennetta ja liikkuvat koneen mukana altistuen tätien vaihteleville olosuhteille.

Kaivoksen kiinteät taajuusmuuttajat on tyypillisesti asennettu eristettyyn sähkötilaan. Jos kaivoksessa louhitaan malmia käytäen räjähteitä täytyy laitteiden sijoituksissa ottaa huomioon etäisyys räjäytyspaikkaan tärinän kulkeutuessa kallioperässä pitkiäkin matkoja. Jos laitteita ei pystytä sijoittamaan tarpeeksi kauas, voidaan

käyttää tärinänvaimentimia, jotka asennetaan taajuusmuuttajan ja asennuskohteen väliin. Tärinänvaimentimet muuttavat tärinän liike-energian kitkan avulla lämmöksi. Kumi on tyypillinen tärinänvaimentimissa käytetty materiaali sen elastisten ominaisuuksien vuoksi.

Hyvin tärinäsuojatun taajuusmuuttajan suurimmat mekaaniset rasituksset aiheutuvat kuljetuksesta ja asennuksesta. Vaikkakin mahdollista, on laitteen vaurioituminen kuljetuksen tai asennuksen aikana epätodennäköistä. Sijoitetun pääoman suuruudesta johtuen kaivosteollisuuden taajuusmuuttajat asennetaan pääosin ammattilaisten toimesta. Kestäväällä pakkauksella voidaan varmistaa laitteen päätyminen ehjänä sovelluskohteesseen saakka.

Työkoneisiin kuten murskaimiin asennetut taajuusmuuttajat altistuvat vaihtelevalle tärinälle laitteen sovelluskohteesta riippuen. Kiinteästä asennuksesta poiketen työkoneissa voi esiintyä jatkuva jaksollista tärinää mikä voi aiheuttaa resonointia<sup>3</sup> laitteen komponenteissa. Haitallisen resonanssin kannalta olennaisimpia ovat matalat värähtelytaajuudet, jotka aiheuttavat suurimmat siirtymät ja siten myös jännitykset sähkölaitteen komponenteissa.[Lähde]. Laitteen kuori ja komponentit tulisi suunnitella siten, että matalia resonanssitaajuuksia ei olisi käytettävän moottorin käyttöalueella.[Lähde?]

### 3.2 Kaivoksen sähköverkko

Kaivokset ovat suuria sähkökuluttajia. Kaivosalueella sähköä kuluttavat itse kaivanto, rikastamo, toimistotilat ja joskus myös asuinrakennukset. Jos sähkö tilataan ulkoiselta toimittajalta, toimitetaan se yleensä 110kV suurjännitelinja pitkin ja muunnetaan kaivosalueella jakelujännitteeksi. Suomessa suurin sallittu jakeluverkon jännite on 20kV. Suuren jakelujännitteen etuna ovat pienemmät häviöt pitkillä etäisyyksillä ja mahdollisuus käyttää poikkipinta-alaltaan pienempiä siirtokaapeleita. [2, s. 251-253]

Jakelujännite muunnetaan edelleen käyttöjännitteeksi jakelumuuntajilla. Kaivosalueilla on yleisesti käytössä 400V:n kolmivaihejärjestelmä. 400V järjestelmän etuna, en että tavallista 230V vaihtovirtaa saadaan suoraan samasta järjestelmästä yhden vaihe- ja nollaohjimen väliltä. Toinen standardisoitu jännite on 690V käyttöjännite, jota käytetään päästään pitempiin kaapelietäisyyskiin tai pienempiin poikkipinta-aloihin. [2, s. 251-253]

Joissakin tapauksissa voi myös olla kannattavaa tuottaa kaivosalueen tarvitsema sähköenergia paikanpäällä. Syrjäisillä alueilla vai olla mahdollista että tarpeeksi vahvaa verkkoa ei ole saatavilla tai että verkkoa ei ole ollenkaan. Tämä tulee harvoin kysymykseen Suomessa vahvan ja kattavan sähköverkon ansiosta. Myös sähköverkon luotettavuus pitää olla korkea. Jos katkokset sähköjakelussa ovat alueella yleisiä voi voiman tuotanto paikanpäällä olla kannattavampi vaihtoehto suuremmista

---

<sup>3</sup>resonanssi on ebin

kustannuksista huolimatta. Voimantuotanto paikanpäällä toteutetaan yleensä dieselvoimalaitoksella, jossa dieselmoottorit tuottavat sähköenergiaa generaattoreiden välityksellä. Kompromissi näiden kahden väliltä on varavoimalaitos, joka tuottaa vaaditun energian paikanpäällä sähkökatkoksen aikana. [2, s. 251-253]

Ilman taajuusmuuttajaa ohjatut sähkömoottorit vaativat käynnistyksessä moninkertaisen virran normaalialajoon verrattuna. Tämä voi heikon kantaverkon alueella muodostua ongelmaksi suurten sähkömoottoreiden aiheuttaessa käynnistyksessä suuren heilahduksen sähköverkon virtaan. Taajuusmuuttajalla ohjattu moottori ottaa verkosta kohtuullisen tasaista virtaa, jolloin suuria verkon heilahteluita ei pääse muodostumaan. Tämä voi muodostua kynnyskysymykseksi alueilla, joissa siirtoverkko ei kestä suuria virtapiikkejä. [20]

### 3.3 Käyttöökä ja luotettavuus

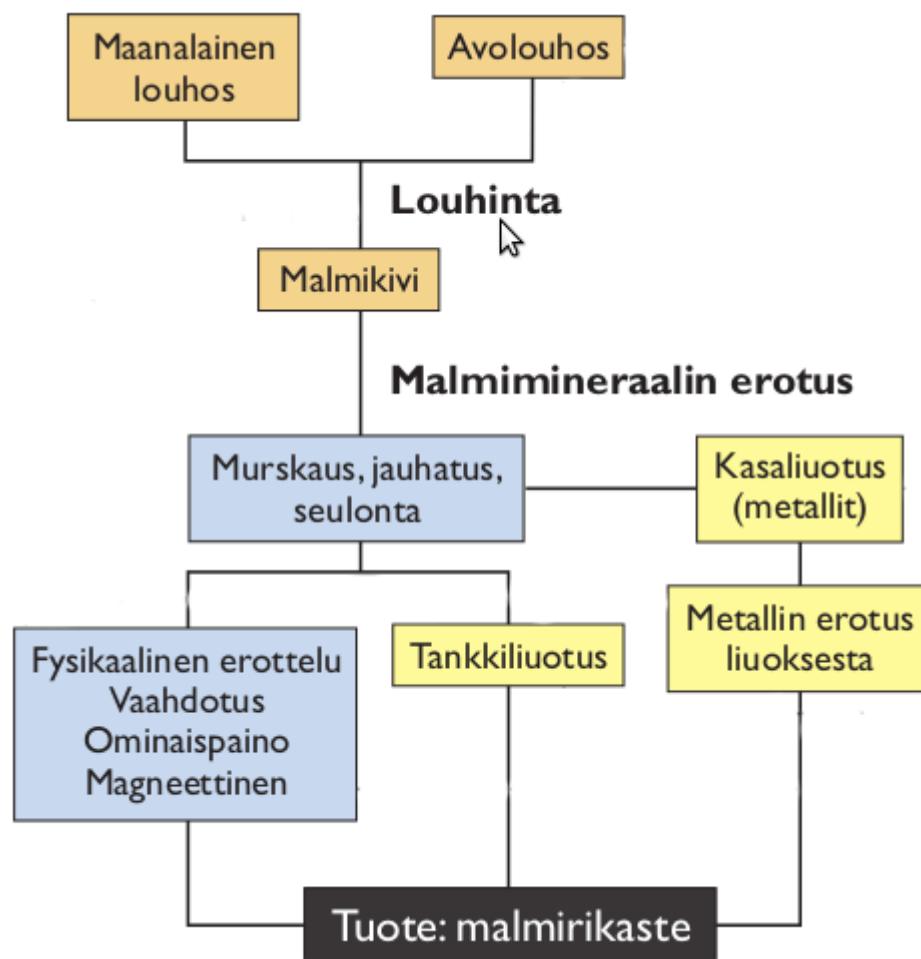
Luontestaan johtuen kaivokset ovat tilapäisiä rakennelmia eliniän riippuessa monista seikoista kuten esiintymän suuruudesta, esiintymän syvyydestä ja louhittavan malmin markkinahinnan kehityksestä. Rajatusta käyttöajasta ja suuresta alkuinvestoinnista johtuen laitteiden halutaan ensiasennuksen jälkeen lähtökohtaisesti toimivan koko kaivoksen elinkaaren ajan. Toisin sanoen luotettavaksi osoittautuneita järjestelmiä harvoin lähdetään vaihtamaan kesken kaivoksen toiminnan vaikka uusia mahdollisesti parempia olisi saatavilla. Tässä korostuvat asiakkaan kokemukset taajuusmuuttajien luotettavuudesta. Teknisesti kehittyneempi ratkaisu voi hävitä tarjouskilpailun asiakkaan kokemusten perusteella luotettavammalle laitteelle. [20]

Kaivosteollisuuden vaatiman huomattavan suuren alkuinvestoinnin seurauksena lähes kaikki kaivosteollisuuden toimijat ovat suurikokoisia yrityksiä, joilla on näin resurssit suunnitella kaivosten automaatiojärjestelmä itse aina logiikkaohjainten (PLC, Programmable Logic Controller) ohjelmistoja myöten. Yrityksen oman logiikkasuunnittelun ansiosta taajuusmuuttajan sisäisen älyn tarve vähenee. Oman automaatiojärjestelmän käyttö on yrityksen kannalta järkevää, sillä korjaus ja päivitys voidaan näin hoitaa oman henkilöstön avulla ilman tarvetta ulkoisille toimijoille. [20]

Kaivostoiminnassa käyttökatkot eli kaivostoiminnan pysähtyminen tai hidastuminen tietyn järjestelmän komponentin kuten taajuusmuuttajan rikkoutumisen seurauksena on merkittävä kaivoksen kannattavuuteen vaikuttava tekijä kiinteiden kulujen ollessa suuret tuotannon määristä huolimatta. Lisäksi taajuusmuuttaja käytetään turvallisuuden kannalta kriittisissä toimintoissa kuten ilmanvaihdossa. Tämän takia taajuusmuuttajilta edellytetään ensisijaisesti korkeaa luotettavuutta ja hyviä tukitoimintoja.[20]

## 4 Taajuusmuuttajien sovellukset kaivoksissa

Kaivosteollisuus käsitteää laajan joukon aliprosesseja, joissa kussakin käytetään siihen suunniteltuja koneita. Näitä kaivosalueella tapahtuvia malmin rikastamisen väli-vaiheita ovat louhiminen räjäyttämällä tai poraamalla, louheen siirto, murskaus ja rikastus. Kuvassa 7 nähdään kaivosprosessin päävaiheet. Polttoaineen hinnan kasvaessa kaivoksissa on siirrytty pääosin sähköö voimanaan käyttäviin koneisiin, mikä on luonut tarpeen sähkömoottorien tehokkaalle ohjauselle taajuusmuuttajilla. Nykyään dieselkoneita käytetään lähinnä vain liikkuvassa kalustossa, mihin sähkönsiirto johdinta pitkin tai akiston avulla voi olla hankalaa tai epäkannattavaa.



Kuva 7: Kaivosprosessin päävaiheet. [30]

Louhe saadaan irti maaperästä räjäyttämällä tai louhimalla. Louhinnassa voidaan käyttää useita eri menetelmiä, mitkä riippuvat paljolti maaperän laadusta ja louhittavasta mineraalista. Irroitettu louhe täytyy ennen rikastusprosessia hienontaa

murskaamalla. Murskaus tapahtuu yleensä kahdessa tai kolmessa osassa, esi-, väli- ja hienomurskauksessa, jossa kussakin raekoko pienenee noin kuudenekseen alkuperäisestä [2, s. 198]. Esimurskaus voidaan suorittaa jo kaivoksen sisällä, jolloin murskattu malmi on helppo siirtää kaivoksesta esimerkiksi kuljetinta käyttäen. Suurirakeinen malmi täytyy kuljettaa dumpbereilla eli kaivoskäytöön suunnitellulla siirkoneilla murskattavaksi.

Murskauksessa louhe murskataan pienempään muotoon puristamalla tai iskemällä. Louhe syötetään murskaimeen syöttimellä, jonka tyyppi riippuu siirrettävän louheen luonteesta. Ennen murskaimia louhe voidaan syöttää seulaan joka erottlee suuren ja pienen aineksen toisistaan niin, ettei seuraavaan murskausvaiheeseen päädy tarpeettomasti sille liian pientä ainesta. Hienonnusprosessin jälkeen malmi rikastetaan. Rikastuksessa malmista erotetaan tarpeeton sivuaines, jotta halutun mineraalin pitoisuus nousee. Tämä voidaan tehdä malmista riippuen usealla tavalla. [2, s. 197-199]

Tämä kappale käsittelee mainittujen prosessivaiheiden suorittamiseen tarvittavien laitteiden toimintaa. Tarkastelun alla ovat koneet, joissa erityisesti käytetään taajuusmuuttajia tai niille olisi potentiaalisia käyttömahdollisuksia. Tarkastelussa on myös taajuusmuuttajien yleinen teholuokka kyseissä sovelluksissa ja niiden sijoittelu kaivosympäristöön.

## 4.1 Taajuusmuuttajien kokoluokat ja sijoittelu

- Teho- ja jänniteluokat (kuvia!)
- Seinä,lattia,floorstanding
- Asennuspaikat
- fyysinen koko?
- Hyvät/huonot puolet
- kaapelien pituus, EMC -Kommunikointi (kenttäväylät, analogisignaalit)

## 4.2 Sovellukset

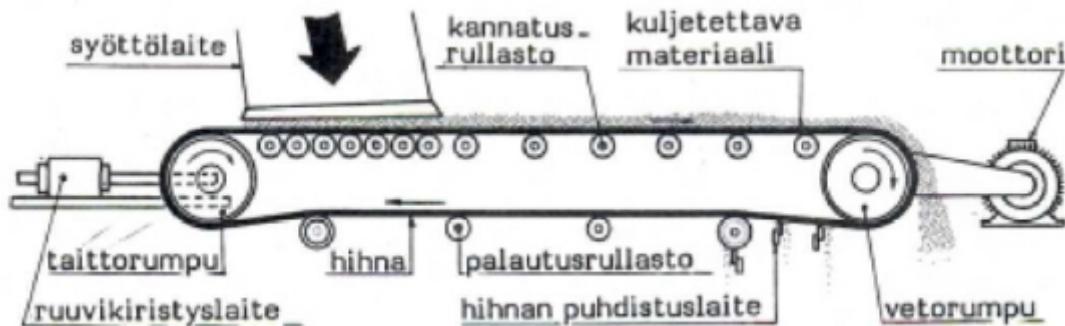
### 4.2.1 Kaivoskoneet

Kaivoksessa on useita erilaisia liikkuvia kaivoskoneita, joita käytetään pääasiassa malmin liikuttamiseen ja käsittelyyn. Näitä ovat Kaivinkoneet, louhosautot, kauha-kuormaajat, porausvaunut ja LHD:t (Load Haul Dump).

### 4.2.2 Kuljettimet

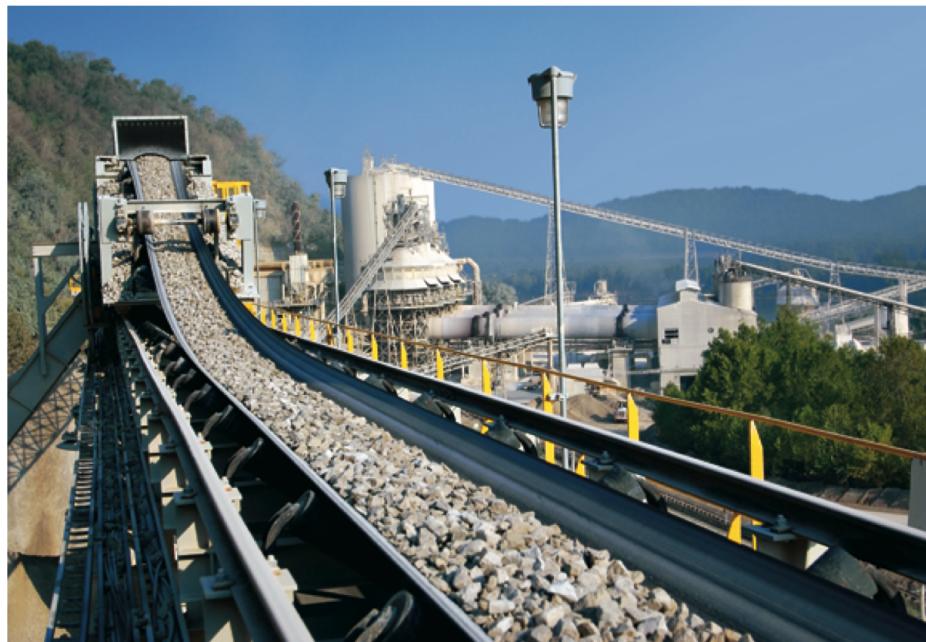
Kuljettimet ovat yleinen ratkaisu kaivoksissa murskatun malmin kuljettamiseen paikasta toiseen. Yleisin käytetty kuljetintyyppi on hihnakuljetin, jossa kannatusrullaston pääällä kulkee tekstiili- tai vajjerivahvisteinen hihna. Hihnaa liikuttaa hihnaston toisessa päässä oleva vеторумpu, jonka akselille on kytketty sitä pyörittävä sähkömoottori. Toisessa päässä sijaitsee kääntrulla, jonka on yleensä vapaasti pyörivä.

Kuva 8 esittää perinteisen hihnakuljettimen suurpiirteisen rakenteen. Hihnan kireytä säädetään ruuvikirityslaitteella, jolla rumpujen etäisyyttä pystytään säätämään. Pidemmissä, jopa kilometrien mittaisissa kuljettimissa vетору́лля voi olla useampia kuljettimen varrella.[2]



Kuva 8: Hihnakuljettimen perusrakenne. [27]

Hihnakuljettimien alkuinvestointi on melko suuri, mutta käyttökustannukset ovat pienet ja toimintavarmuuks hyvä [2]. Hihnakuljetuksen etuja ovat myös tasainen malmivirta jatkokäsittelyyn ja täysi sähkökäyttöisyys, mikä vähentää tuuletuksen tarvetta maanalaisissa kaivoksissa verrattuna dieselkäyttöiseen malminsiirtoon. Hihnakuljetinta pyörittäviltä sähkömoottoreilta vaaditaan tasaista momentin ja pyörimisnopeuden säilyttämistä, jotta hihna ja muut järjestelmän komponentit kuluват mahdollisimman vähän. Tuotannon vaihtelusta johtuen moottorille aiheutuva kokonaiskuorma voi vaihdella ajoittain, mutta äkillisiä kuormanvaihteluita ei pääse juuri syntymään hihnan hyvin rajallisen syöttökapasiteetin vuoksi. Kuussa 9 nähdään kalkkikivikaivoksella malmin siirtoon käytetty hihnakuljetin.



Kuva 9: Hihnakuljetin. [28]

Hihnakuljettimet on perinteisesti varustettu sähkömoottorilla, joka on vaihteiston väilyksellä kytketty vеторумпун. Tällöin kuljetin pystytään ainoastaan kytkemään päälle ja pois, ja sen päällä ollessa ajamaan vain vakionopeudella. Ohjaamattoman sähkömoottorin kytkeminen suureen kuormaan kuten valmiiksi täyneen kuljettimeen aiheuttaa suuret niin mekaaniset kuin sähköiset rasitusketkuljettimen rakenteelle. Kuljettimen vaatima momentti likkeelle lähtiessä on lisäksi lepokitkan vaikutuksen takia huomattavan suuri, mikä aiheuttaa moottorissa hyvin suuren virrantarpeen. Tämä voi kaivoksesta riippuen aiheuttaa häiriötä koko sähköverkon toiminnassa.[20]

Tätä käynnistysprosessia voidaan tehdä tehokkaammaksi ja laitteiston kannalta ystäväillisemmäksi käyttämällä taajuusmuuttajaa. Kuten aikaisemmin kappaleessa 2.1 todettiin, taajuusmuuttajalla pystytään tuottamaan huomattavasti moottorin ominaismomenttia suurempi vään tö hitailla nopeuksilla. Tämän lisäksi taajuusmuuttajalla on mahdollista käyttää hyvinkin pitkää ramppikäynnistysaikaa, mikä kiihyttää kuljettimen hitaasti haluttuun nopeuteen. Myös turvallisuusjärjestelmä on edullisempi toteuttaa kun hintavien kontaktoreiden sijaan voidaan käyttää STO-toimintoa.

Hihnakuljettimiin yhdistetyillä taajuusmuuttajilla voidaan lisäksi saavuttaa säästöjä ja tuottaa sähköä, jos käytetään verkkoon jarruttavia taajuusmuuttajia. Jos malmin siirto on alamäkeen, joudutaan hihnan pyörimistä hidastamaan. Tämä on perinteisesti tehty mekaanisen jarrun avulla, missä malmin liike-energia on mennyt hukkaan. Verkkoon jarruttavalla taajuusmuuttajalla voidaan kaivoksen sähköverkkoon tuottaa energiaa malmin potentiaalienergiasta. Espanjassa on toteutettu liukuhihnan jarrutusenergian talteen ottava järjestelmä, joka nyt tuottaa kaivoksen sähköverkkoon 15

megawatin tehon [29].

Taajuusmuuttajien käyttö kuljettimien ohjaukseen on yksinkertaista toteuttaa ja niiden käyttö tuo useita hyötyjä. Tapauksesta riippuen niiden vaatimat investoinnit voivat kuitenkin rajoittaa käyttöönottoa. Yksikertaisissa sovelluksissa, missä kuljettimen pituus on pieni, voi taajuusmuuttajan lisäämisestä saatava hyöty olla liian pieni tarvittavaan investointiin verrattuna.

#### **4.2.3 Hissit**

asdadasdasdasd -Henkilöhissit, junat, kärryt. Millä ihmiset liikkuu?

#### **4.2.4 Murskaimet ja sekoittimet**

- Millaisia? kuinka isoja?
- Toimintasyklit? [10]
- Automaation taso?

#### **4.2.5 ilmanvaihto**

- Kaivoksen tuulettaminen!
- Miten tehty?
- Ohjaus, valvonta?
- Varajärjestelmät?

#### **4.2.6 Pumput**

- mutapumput, vesipumput.
- puhdistus
- mittaukset

#### **4.2.7 Paineilma**

Paljon sähköä kuluttava?  
 Mihin käytetään kaivoksissa?  
 Miten tamuja voidaan hyödyntää?

## 5 Yhteenveto

- Energiansäästö
- Kustannukset
- Tarkemmat prosessit
- Tulevaisuus?
  - >profit

## Viitteet

- [1] Fridleifsson, Ingvar B., Bertani, Ruggero, Huenges, Ernst, Lund, John W., Ragnarsson, Arni ja Rybach, Ladislaus. *The possible role and contribution of geothermal energy to the mitigation of climate change.* IPCC Scoping Meeting on Renewable Energy Sources. Luebeck, Germany, 2008, Saatavissa: <http://www.ipcc.ch/pdf/supporting-material/proc-renewables-lubeck.pdf>
- [2] Hakapää, A. ja Lappalainen, P. *Kaivos- ja louhintateknikka.* 2. painos. Helsinki, Vammalan kirjapaino Oy, 2007.
- [3] IEC 60529. *Degrees of protection provided by enclosures (IP Code).* Versio 2.1, Geneve, Sveitsi, International Electrotechnical Commission, 2001.
- [4] Rumpunen, A. *Tuulivoiman vaatimukset taajuusmuuttajalle.* Kandidaatintyö. Aalto-yliopisto. Insinööritytieteiden korkeakoulu. Espoo. 2012.
- [5] ABB Drives *Technical guide book*, 2008.
- [6] Lukkarinen T. *Mineraaliteknikka Osa 1 Mineraalien hienonnus.* Hki: Insinööritieto Oy, 1984.
- [7] Anttila A. *Kaivosten tuuletusilman energiatehokas lämmitys Suomessa.* Kandidaatintyö. Aalto-yliopisto. Insinööritytieteiden korkeakoulu. Espoo. 2014.
- [8] Muttilainen, A. *Lifetime and Reliability of a Frequency Converter's Fan.* Diplomityö. Aalto-yliopisto. Sähköteknikan korkeakoulu. Espoo. 2013
- [9] Karlsson, S. *Murskaintyyppien ominaisuuksien vertailu.* Kandidaatintyö. Aalto-yliopisto. Insinööritytieteiden korkeakoulu. Espoo. 2011.
- [10] Erik Hulthén, C. Evertsson, M. *Real-time algorithm for cone crusher control with two variables.* Minerals Engineering. 24. Painos. Numero 9. Elokuu 2011. s. 987-994. Saatavissa: <http://dx.doi.org/10.1016/j.mineng.2011.04.007>.
- [11] CUPP, *Pyhäsalmen kaivos.* Verkkodokumentti. Päivitetty 26.3.2013. Viitattu 6.10.2014. Saatavissa: [http://www.cupp.fi/index.php?option=com\\_content&view=article&id=3&Itemid=41&lang=fi](http://www.cupp.fi/index.php?option=com_content&view=article&id=3&Itemid=41&lang=fi)
- [12] ABB Oy. *ABB drives in mining.* Päivitetty 2012. Viitattu 6.10.2014. Saatavissa: [http://www05.abb.com/global/scot/scot216.nsf/veritydisplay/2205e72865c2c747c1257a620026d001/\\$file/Mining%20brochure\\_EN\\_lowres.pdf](http://www05.abb.com/global/scot/scot216.nsf/veritydisplay/2205e72865c2c747c1257a620026d001/$file/Mining%20brochure_EN_lowres.pdf)
- [13] Man-chao, H. *Application of HEMS cooling technology in deep mine heat hazard control.* Mining Science and Technology (China). 19. Painos, Numero 3. Toukokuu 2009. S. 269-275. Saatavissa: [http://dx.doi.org/10.1016/S1674-5264\(09\)60051-X](http://dx.doi.org/10.1016/S1674-5264(09)60051-X).

- [14] ABB Oy. 2012. *Laiteopas, ACS880-01-taajuusmuuttajat, Rev E.* Saatavissa: [http://www05.abb.com/global/scot/scot201.nsf/veritydisplay/71ce8071e2a7ae2bc1257bd70046ade1/\\$file/FI\\_ACS880-01\\_0\\_55to250kW\\_HW\\_E\\_plus\\_update\\_notice\\_screen.pdf](http://www05.abb.com/global/scot/scot201.nsf/veritydisplay/71ce8071e2a7ae2bc1257bd70046ade1/$file/FI_ACS880-01_0_55to250kW_HW_E_plus_update_notice_screen.pdf). Päivitetty 29.6.2012. Viitattu 9.10.2014.
- [15] Pallasmaa, A. *Ulkokäyttöön Tarkoitetun Tehoelektroniikkalaitteen Konseptisuunnittelu*. Diplomityö. Teknillinen korkeakoulu. Espoo. 2009.
- [16] Hartman, H. Mutmansky, J. Ramani, R. Wang, Y. *Mine Ventilation and Air Conditioning*. New York, Yhdysvallat. John Wiley & Sons Inc. 1997.
- [17] Louhintatyöstä syntyvän tärinän riskiarviointi. Saatavissa: <http://www.theseus.fi/handle/10024/42462>
- [18] Saatavissa: [http://www.danfoss.com/NR/rdonlyres/2270DF18-D4AD-4808-824E-4942B247F078/0/2011\\_AutomationDrive\\_176R0571\\_Web.pdf](http://www.danfoss.com/NR/rdonlyres/2270DF18-D4AD-4808-824E-4942B247F078/0/2011_AutomationDrive_176R0571_Web.pdf)
- [19] IEC 60082-2. *Environmental testing - Part 2-6: Tests - Test Fc: Vibration (sinusoidal)*. 7.painos. Geneve, Sveitsi. IEC. 2007. 86 s.
- [20] Antti Hedman. Myyntipäällikkö. ABB Oy. Haastattelu. 17.10.2014. Pitäjänmäki, Helsinki.
- [21] Siemens AG. *Safe Torque Off (STO)*. Saatavissa: <http://www.industry.siemens.com/topics/global/en/safety-integrated/machine-safety/product-portfolio/drive-technology/safety-functions/pages/safe-torque-off.aspx>. Päivitetty 10.3.2014. Viitattu 27.10.2014.
- [22] Siemens AG. *Safe Stop 1 (SS1)*. Saatavissa: <http://www.industry.siemens.com/topics/global/en/safety-integrated/machine-safety/product-portfolio/drive-technology/safety-functions/Pages/safe-stop1.aspx>. Päivitetty 10.3.2014. Viitattu 27.10.2014.
- [23] PROFIBUS & PROFINET International (PI). *PROFIsafe*. <http://www.profibus.com/technology/profisafe/>. Päivitetty 10.3.2014. Viitattu 27.10.2014.
- [24] ABB Oy. *User's manual: FSO-12 Safety functions module*. [http://www05.abb.com/global/scot/scot201.nsf/veritydisplay/80fd1fe025d402d7c1257d0000408aa6/\\$file/EN\\_FSO\\_12 UM\\_A\\_A5.pdf](http://www05.abb.com/global/scot/scot201.nsf/veritydisplay/80fd1fe025d402d7c1257d0000408aa6/$file/EN_FSO_12 UM_A_A5.pdf). Päivitetty 26.3.2014. Viitattu 27.10.2014.
- [25] ABB Oy. *ACS880 Control Panel*. Kuva. Saatavissa: [http://www04.abb.com/global/seitp/seitp202.nsf/0/2996a31f6d99e961c1257864004ae0c1/\\$file/HM2011-02b.jpg](http://www04.abb.com/global/seitp/seitp202.nsf/0/2996a31f6d99e961c1257864004ae0c1/$file/HM2011-02b.jpg). Viitattu 28.10.2014

- [26] Joensuu, T. Eronen, T. *Taajuusmuuttajan ohjauksen suunnittelu*. Insinöörityö. Metropolia Ammattikorkeakoulu. 2013. Saatavissa: [http://www.theseus.fi/bitstream/handle/10024/67121/Taajuusmuuttajan\\_ohjauksen\\_suunnittelu.pdf?sequence=1](http://www.theseus.fi/bitstream/handle/10024/67121/Taajuusmuuttajan_ohjauksen_suunnittelu.pdf?sequence=1).
- [27] Ruokolainen P. *Louheensiirtomenetelmät suurella louhoksella*. Kandidaatintyö. Aalto-yliopisto. Kemian tekniikan korkeakoulu. Espoo. 2011.
- [28] Carmeuse Lime & Rock. Kuva. Saatavissa: <http://www.carmeuseky.com/wp-content/uploads/2012/07/conveyor.png>. Viitattu 9.11.2014
- [29] Rodriguez, J. Pontt, J. Becker, N. Weinstein, A. *Regenerative drives in the megawatt range for high-performance downhill belt conveyors*. Industry Applications. IEEE Transactions painos.38, numero 1. s. 203-210. 2002.
- [30] opasnet.org. Kuva. Saatavissa: <http://fi.opasnet.org/fi/Tiedosto:Kaivostointiminnanyleisprosessi.png>. Päivitetty 11.2.2012. Viitattu 12.11.2014.

## A Liite 1: Koteloointiluokitus standardin SFS-EN 60529 mukaan

EN 60529 -standardin mukaisen IP-koodin ensimmäisen tunnusnumeron merkitys

| <b>Ensimmäinen tunnusnumero</b> | <b>Suojaus vaarallisten osien kosketukselta</b> | <b>Suojaus vierailta esineiltä ja pölyltä</b> |
|---------------------------------|---|---|
| 0                               | Suojaamaton                                     | Suojaamaton                                   |
| 1                               | Kosketussuojattu nyrkiltä                       | Halkaisijaltaan yli 50 mm esineiltä           |
| 2                               | Sormelta  | Halkaisijaltaan yli 12,5 mm esineiltä         |
| 3                               | Työkalulta                                      | Halkaisijaltaan yli 2,5 mm esineiltä          |
| 4                               | Langalta  | Halkaisijaltaan yli 1 mm esineiltä            |
| 5                               | Langalta  | Pölysuojattu                                  |
| 6                               | Langalta  | Pölytiivis                                    |

EN 60529 -standardin mukaisen IP-koodin toisen tunnusnumeron merkitys

| <b>Toinen tunnusnumero</b> | <b>Vesisuojaus</b>   |
|----------------------------|--|
| 0                          | Suojaamaton  |
| 1                          | Suojattu pystysuoraan tippuvalta vedeltä                         |
| 2                          | Suojattu korkeintaan 15 asteen kulmassa tippuvalta vedeltä       |
| 3                          | Suojattu korkeintaan 60 asteen kulmassa satavalta vedeltä        |
| 4                          | Suojattu kaikista suunnista roiskuvalta vedeltä                  |
| 5                          | Suojattu kaikista suunnista tulevalta vesisuihkulta              |
| 6                          | Suojattu kaikista suunnista tulevalta voimakkaalta vesisuihkulta |
| 7                          | Suojattu lyhytaikaisen veteen upottamisen haittavaikutuksilta    |
| 8                          | Suojattu jatkuvan veteen upottamisen haittavaikutuksilta         |