

SIEMENS

SINAMICS

Umrichter SINAMICS V20

Betriebsanleitung

Vorwort

Sicherheitshinweise

1

Einführung

2

Mechanische Installation

3

Elektrische Installation

4

Inbetriebnahme

5

Kommunikation mit der PLC

6

Parameterliste

7

Stör- und Warncodes

8

Technische Daten

A

Optionen und Ersatzteile

B

Rechtliche Hinweise

Warnhinweiskonzept

Dieses Handbuch enthält Hinweise, die Sie zu Ihrer persönlichen Sicherheit sowie zur Vermeidung von Sachschäden beachten müssen. Die Hinweise zu Ihrer persönlichen Sicherheit sind durch ein Warndreieck hervorgehoben, Hinweise zu alleinigen Sachschäden stehen ohne Warndreieck. Je nach Gefährdungsstufe werden die Warnhinweise in abnehmender Reihenfolge wie folgt dargestellt.

GEFAHR

bedeutet, dass Tod oder schwere Körperverletzung eintreten **wird**, wenn die entsprechenden Vorsichtsmaßnahmen nicht getroffen werden.

WARNUNG

bedeutet, dass Tod oder schwere Körperverletzung eintreten **kann**, wenn die entsprechenden Vorsichtsmaßnahmen nicht getroffen werden.

VORSICHT

bedeutet, dass eine leichte Körperverletzung eintreten kann, wenn die entsprechenden Vorsichtsmaßnahmen nicht getroffen werden.

ACHTUNG

bedeutet, dass Sachschaden eintreten kann, wenn die entsprechenden Vorsichtsmaßnahmen nicht getroffen werden.

Beim Auftreten mehrerer Gefährdungsstufen wird immer der Warnhinweis zur jeweils höchsten Stufe verwendet. Wenn in einem Warnhinweis mit dem Warndreieck vor Personenschäden gewarnt wird, dann kann im selben Warnhinweis zusätzlich eine Warnung vor Sachschäden angefügt sein.

Qualifiziertes Personal

Das zu dieser Dokumentation zugehörige Produkt/System darf nur von für die jeweilige Aufgabenstellung **qualifiziertem Personal** gehandhabt werden unter Beachtung der für die jeweilige Aufgabenstellung zugehörigen Dokumentation, insbesondere der darin enthaltenen Sicherheits- und Warnhinweise. Qualifiziertes Personal ist auf Grund seiner Ausbildung und Erfahrung befähigt, im Umgang mit diesen Produkten/Systemen Risiken zu erkennen und mögliche Gefährdungen zu vermeiden.

Bestimmungsgemäßer Gebrauch von Siemens-Produkten

Beachten Sie Folgendes:

WARNUNG

Siemens-Produkte dürfen nur für die im Katalog und in der zugehörigen technischen Dokumentation vorgesehenen Einsatzfälle verwendet werden. Falls Fremdprodukte und -komponenten zum Einsatz kommen, müssen diese von Siemens empfohlen bzw. zugelassen sein. Der einwandfreie und sichere Betrieb der Produkte setzt sachgemäßen Transport, sachgemäße Lagerung, Aufstellung, Montage, Installation, Inbetriebnahme, Bedienung und Instandhaltung voraus. Die zulässigen Umgebungsbedingungen müssen eingehalten werden. Hinweise in den zugehörigen Dokumentationen müssen beachtet werden.

Marken

Alle mit dem Schutzrechtsvermerk ® gekennzeichneten Bezeichnungen sind eingetragene Marken der Siemens AG. Die übrigen Bezeichnungen in dieser Schrift können Marken sein, deren Benutzung durch Dritte für deren Zwecke die Rechte der Inhaber verletzen kann.

Haftungsausschluss

Wir haben den Inhalt der Druckschrift auf Übereinstimmung mit der beschriebenen Hard- und Software geprüft. Dennoch können Abweichungen nicht ausgeschlossen werden, so dass wir für die vollständige Übereinstimmung keine Gewähr übernehmen. Die Angaben in dieser Druckschrift werden regelmäßig überprüft, notwendige Korrekturen sind in den nachfolgenden Auflagen enthalten.

Vorwort

Zweck dieses Gerätehandbuchs

Dieses Gerätehandbuch enthält Informationen zur Installation, zur Inbetriebnahme, zum Betrieb und zur Wartung des Frequenzumrichters SINAMICS V20.

Komponenten der Benutzerdokumentation für SINAMICS V20

Dokument	Inhalt	Verfügbare Sprachen
Betriebsanleitung	(dieses Handbuch)	Englisch Chinesisch Deutsch Italienisch Koreanisch Portugiesisch Spanisch
Getting Started	Beschreibt die Installation, den Betrieb und die Durchführung der Grundinbetriebnahme des Umrichters SINAMICS V20.	Englisch Chinesisch Deutsch Italienisch Koreanisch Portugiesisch Spanisch
Produktinformation	Beschreibt, wie Sie die folgenden Optionen oder Ersatzteile installieren und betreiben: <ul style="list-style-type: none">• Parameterlader• Widerstandsbremssmodule• Externe Basic Operator Panels (BOPs)• BOP-Interfacemodule• Schirmanschlussätze• Austauschlüfter	Englisch Chinesisch

Technischer Support

Land	Hotline
China	+86 400 810 4288
Deutschland	+49 (0) 911 895 7222
Italien	+39 (02) 24362000
Brasilien	+55 11 3833 4040
Indien	+91 22 2760 0150
Korea	+82 2 3450 7114
Türkei	+90 (216) 4440747
USA	+1 423 262 5710
Weitere Kontaktinformationen für Service: Ansprechpartner für Unterstützung (http://support.automation.siemens.com/WW/view/de/16604999)	

Inhaltsverzeichnis

Vorwort	3
1 Sicherheitshinweise	9
2 Einführung	15
2.1 Komponenten des Umrichtersystems	15
2.2 Typenschild des Umrichters	17
3 Mechanische Installation	19
3.1 Montageausrichtung und -abstand	19
3.2 Schaltschrankmontage (Baugrößen A bis D)	20
3.3 SINAMICS V20 Modell Flat Plate	22
3.4 Push-Through-Montage (Baugrößen B bis D)	24
4 Elektrische Installation	27
4.1 Typische Systemanschlüsse	27
4.2 Klemmenbeschreibung	29
4.3 EMV-konforme Installation	34
4.4 EMV-konforme Schaltschrankausführung	36
5 Inbetriebnahme	37
5.1 Das integrierte Basic Operator Panel (BOP)	37
5.1.1 Einführung in das integrierte BOP	37
5.1.2 Menüstruktur des Umrichters	40
5.1.3 Anzeigen des Umrichterzustands	41
5.1.4 Bearbeiten von Parametern	41
5.1.5 Bildschirmanzeigen	43
5.1.6 LED-Zustände	45
5.2 Tests vor dem Einschalten	45
5.3 Einstellungen im Menü für die Auswahl 50/60 Hz	46
5.4 Starten des Motors für einen Testlauf	47
5.5 Grundinbetriebnahme	47
5.5.1 Grundinbetriebnahme über das Setup-Menü	47
5.5.1.1 Struktur des Setup-Menüs	47
5.5.1.2 Festlegen der Motordaten	49
5.5.1.3 Festlegen von Verbindungsmakros	50
5.5.1.4 Festlegen der Anwendungsmakros	64
5.5.1.5 Festlegen allgemeiner Parameter	67
5.5.2 Grundinbetriebnahme über das Parametermenü	69
5.6 Inbetriebnahme von Funktionen	72
5.6.1 Überblick über die Umrichterfunktionen	72

5.6.2	Inbetriebnahme von Grundfunktionen.....	74
5.6.2.1	Auswahl des Stoppmodus.....	74
5.6.2.2	Betrieb des Umrichters im JOG-Modus	77
5.6.2.3	Festlegen der Spannungsanhebung.....	79
5.6.2.4	Einstellen des PID-Reglers	82
5.6.2.5	Festlegen der Bremsfunktion	84
5.6.2.6	Festlegen der Hochlaufzeit	95
5.6.2.7	Einstellen des I _{max} -Reglers	97
5.6.2.8	Einstellen des V _{dc} -Reglers	99
5.6.2.9	Einrichten der Lastmomentüberwachung	100
5.6.3	Inbetriebnahme erweiterter Funktionen	101
5.6.3.1	Starten des Motors im Drehmoment-Einfachimpulsmodus	101
5.6.3.2	Starten des Motors im Drehmoment-Mehrfachimpulsmodus	104
5.6.3.3	Starten des Motors im Deblockierungsmodus	106
5.6.3.4	Betrieb des Umrichters im Economy-Modus.....	108
5.6.3.5	Festlegen des UL508C-konformen Motorüberhitzungsschutzes.....	109
5.6.3.6	Festlegung der freien Funktionsbausteine (FFBs).....	110
5.6.3.7	Einstellen der Funktion "Fangen"	111
5.6.3.8	Einstellen der Funktion "Wiedereinschaltautomatik".....	112
5.6.3.9	Betrieb des Umrichters im Frostschutzmodus	113
5.6.3.10	Betrieb des Umrichters im Kondensationsschutzmodus	114
5.6.3.11	Betrieb des Umrichters im Schlafmodus.....	116
5.6.3.12	Einstellen des Wobbelgenerators	117
5.6.3.13	Betrieb des Umrichters im Motor-Staging-Modus	119
5.6.3.14	Betrieb des Umrichters im Kavitationsschutzmodus.....	122
5.6.3.15	Festlegen benutzerdefinierter Standardparameter	123
5.6.3.16	Festlegen des Betriebs mit zweifacher Laufrate	125
5.7	Wiederherstellen von Standardwerten.....	126
6	Kommunikation mit der PLC	127
6.1	USS-Kommunikation.....	128
6.2	MODBUS-Kommunikation	132
7	Parameterliste	141
7.1	Einführung in die Parameter	141
7.2	Parameterliste	146
8	Stör- und Warncodes	279
A	Technische Daten.....	295
B	Optionen und Ersatzteile.....	301
B.1	Optionen.....	301
B.1.1	Parameterlader	301
B.1.2	Externes BOP und BOP-Schnittstellenmodul	306
B.1.3	Verbindungsleitung (externes BOP an DP-Master-Anschaltung des BOP)	312
B.1.4	Widerstandsbremsmodul	312
B.1.5	Bremswiderstand	315
B.1.6	Netzdrossel	319
B.1.7	Ausgangsdrossel.....	324
B.1.8	Externer EMV-Filter.....	326
B.1.9	Schirmanschlussätze	330

B.1.10	Speicherkarte	334
B.1.11	Bedienerdokumentation	334
B.2	Ersatzteile – Austauschlüfter	335
Index.....	339	

Sicherheitshinweise

Vor der Montage und Inbetriebnahme dieses Geräts bitte die folgenden Sicherheitshinweise und alle Warnschilder am Gerät sorgfältig lesen. Es ist dafür zu sorgen, dass die Warnschilder in einem lesbaren Zustand gehalten werden; fehlende oder beschädigte Schilder sind zu ersetzen.

Allgemeines

GEFAHR

Tod durch elektrischen Schlag

Nachdem die Stromversorgung getrennt wurde, besteht in den internen Zwischenkreiskondensatoren weiterhin eine gefährliche Spannung.

Das Berühren der Klemmen kann zu einem tödlichen elektrischen Schlag führen.

Nach dem Trennen der Stromversorgung des Umrichters fünf Minuten warten, bevor Klemmen berührt werden.

Strom im Schutzerdingsleiter

Durch den Umrichter kann im Schutzerdingsleiter ein Gleichstrom hervorgerufen werden. Da der Fehlerstrom des Umrichters potenziell größer als 3,5 mA Wechselstrom sein kann, ist ein fester Erdungsanschluss erforderlich und der Mindestquerschnitt des Schutzerdingsleiters muss den vor Ort geltenden Sicherheitsbestimmungen für Geräte mit hohem Kriechstrom entsprechen. Der SINAMICS V20 wurde nicht für den Betrieb mit einer Fehlerstrom-Schutzeinrichtung (RCD) oder einem Fehlerstromüberwachungsgerät (RCM) ausgelegt.

WARNUNG

Sicherer Einsatz von Umrichtern

Dieses Gerät enthält gefährliche Spannungen und steuert rotierende mechanische Teile, die ggf. gefährlich sein können. Bei Nichtbeachtung der in diesem Gerätehandbuch enthaltenen Anweisungen besteht Lebensgefahr und Gefahr schwerer Personen- und Sachschäden.

Mit diesem Gerät darf nur qualifiziertes Personal arbeiten, das sich zuvor mit sämtlichen in diesem Gerätehandbuch enthaltenen Sicherheitshinweisen und Installations-, Inbetriebnahme-, Betriebs- und Wartungsverfahren vertraut gemacht hat.

Sämtliche Änderungen an dem Gerät ohne eine entsprechende Genehmigung sind nicht zulässig.

Schutz bei direkter Berührung über Spannungen < 60 V (PELV = Schutzkleinspannung entsprechend EN 61800-5-1) ist nur in Bereichen mit Potenzialausgleich und in trockenen Innenräumen zulässig. Sind diese Bedingungen nicht erfüllt, sind andere Schutzmaßnahmen gegen elektrischen Schlag, z. B. Schutzisolierung, zu ergreifen.

Der Umrichter muss grundsätzlich geerdet sein. Eine falsche Erdung des Umrichters kann sehr gefährliche Zustände hervorrufen, die unter bestimmten Bedingungen zum Tod führen können.

Das Gerät muss von der Stromversorgung getrennt werden, bevor Geräteanschlüsse hergestellt oder auf irgendeine Weise geändert werden.

Den Umrichter auf einer Montageplatte aus Metall in einem Schaltschrank installieren. Die Montageplatte darf nicht lackiert sein und muss eine gute elektrische Leitfähigkeit aufweisen.

Es ist streng verboten, motorseitig Netztrennungen vorzunehmen, wenn der Umrichter läuft und der Ausgangstrom nicht gleich Null ist.

Die allgemeinen und regionalen Installations- und Sicherheitsbestimmungen für Arbeiten an Anlagen mit gefährlichen Spannungen (z. B. 61800-5-1) sowie die einschlägigen Bestimmungen bezüglich der richtigen Verwendung von Werkzeugen und der persönlichen Schutzausrüstung (PSA) sind besonders zu beachten.

ACHTUNG

Statische Entladung

Statische Entladungen an Schnittstellen (z. B. Klemmen oder Steckerstifte) können Fehlfunktionen oder Defekte verursachen. Deshalb sollten bei Arbeiten mit Umrichtern bzw. Umrichterkomponenten die EGB-Schutzmaßnahmen beachtet werden.

Transport und Lagerung

ACHTUNG

Übermäßige mechanische Stöße und Erschütterung

Das Gerät ist während des Transports und der Lagerung vor mechanischen Stößen und Erschütterungen zu schützen. Wichtig ist der Schutz des Geräts vor Wasser (Regen) und vor zu hohen/niedrigen Temperaturen.

Einbau

WARNUNG

Kabelanschluss

Es sind nur festverdrahtete Eingangsspannungsanschlüsse zulässig. Das Gerät muss geerdet werden (IEC 536 Klasse 1, NEC und andere relevante Richtlinien).

Fehler in Steuereinrichtungen

Für die Bereiche in den Steuereinrichtungen, in denen Fehler erhebliche Sachschäden oder sogar schwere Körperverletzung zur Folge haben können, müssen zusätzliche externe Vorsichtsmaßnahmen getroffen werden, um einen sicheren Betrieb auch dann zu gewährleisten, wenn ein Fehler auftritt (z. B. unabhängige Grenzschalter, mechanische Verriegelungen usw.).

Anforderungen für Anlagen in den Vereinigten Staaten/Kanada (UL/cUL)

Für die Verwendung in Stromkreisen für bis zu 40.000 A (symmetrisch, Effektivwert) und maximal 480 V Wechselstrom bei 400-V-Umrichtern bzw. maximal 240 V Wechselstrom bei 230-V-Umrichtern geeignet, vorausgesetzt, es werden UL/cUL-zertifizierte Sicherungen der Klasse J verwendet. Für alle Baugrößen von A bis B nur Kupferdraht der Klasse 1 75 °C verwenden.

Dieses Gerät ist darauf ausgelegt, einen internen Motorüberlastschutz gemäß UL508C zu gewährleisten. Um einen Schutz gemäß UL508C zu gewährleisten, muss beim Parameter P0610 die Werkseinstellung "6" übernommen werden.

Bei Anlagen in Kanada (cUL) muss die Netzversorgung des Umrichters mit einem der empfohlenen externen Entstörer mit folgenden Merkmalen ausgerüstet werden:

- Überspannungsschutzgeräte; Gerät soll ein Überspannungsschutzgerät mit Listed-Prüfzeichen sein (Kategoriekontrollnummer VZCA und VZCA7)
- Nennspannung 480/277 V Wechselstrom (für 400-V-Modelle) bzw. 240 V Wechselstrom (für 230-V-Modelle), 50/60 Hz, 3-phasisch (für 400-V-Modelle) oder 1-phasisch (für 230-V-Modelle)
- Klemmspannung VPR = 2000 V (für 400-V-Modelle)/1000 V (für 230-V-Modelle), IN = 3 kA min, MCOV = 508 V Wechselstrom (für 400-V-Modelle)/264 V Wechselstrom (für 230-V-Modelle), SCRR = 40 kA
- Geeignet für SPD-Anwendung, Typ 1 bzw. Typ 2
- Eine Klemmschaltung ist zwischen den Phasen und auch zwischen Phase und Masse vorzusehen.

WARNUNG

Schutzgerät im Zweistromkreis

Das Öffnen des Schutzgeräts im Zweistromkreis kann darauf hinweisen, dass ein Fehlerstrom unterbrochen wurde. Um die Gefahr eines Brands oder elektrischen Schlags zu reduzieren, sollten stromführende Teile und andere Komponenten des Reglers überprüft und die Steuerung bei Beschädigung ausgetauscht werden. Wenn das stromführende Element eines Überlastrelais durchbrennt, muss das komplette Überlastrelais ausgetauscht werden.

 **VORSICHT**

Kabelanschluss

Die Steuerungskabel soweit wie möglich von den Stromkabeln trennen.

Verbindungskabel von rotierenden mechanischen Teilen fernhalten.

ACHTUNG

Motorversorgungsspannung

Sicherstellen, dass der Motor für die richtige Versorgungsspannung konfiguriert ist.

Installation des Umrichters

Den Umrichter auf einer flachen und nicht brennbaren Fläche installieren.

Inbetriebnahme

 **WARNUNG**

Hochspannungsklemmen

Folgende Klemmen können gefährliche Spannungen führen, auch wenn der Umrichter außer Betrieb ist:

- Die Netzeingangsklemmen L1, L2, L3 und die PE-Klemme
- Die Motorklemmen U, V, W und die Ausgangserdungsklemme
- Die Zwischenkreisklemmen DC+ und DC-
- Die Bremswiderstandsklemmen R1 und R2 (nur Baugröße D)

Dieses Gerät darf nicht als "Not-Halt-Vorrichtung" eingesetzt werden (*siehe EN 60204, 9.2.5.4*).

Das Gerät darf während des Betriebs nicht geöffnet, verbunden oder getrennt werden.

Betrieb

 **WARNUNG**

Risiken durch fehlerhafte Parametrierung

Bestimmte Parametereinstellungen können dazu führen, dass der Umrichter nach einem Ausfall der Stromversorgung automatisch neu startet, beispielsweise die Funktion "Wiedereinschaltautomatik".

Die Motorparameter müssen präzise konfiguriert werden, damit der Motorüberlastschutz einwandfrei funktioniert.

Verwendung eines Bremswiderstands

Die Verwendung eines ungeeigneten Bremswiderstands kann zu Bränden sowie schweren Sach- und Personenschäden führen. Einen geeigneten Bremswiderstand verwenden und korrekt installieren.

Die Temperatur eines Bremswiderstands steigt während des Betriebs stark an. Direkter Kontakt mit Bremswiderständen ist zu vermeiden.



! WARNUNG

Heiße Oberfläche

Während des Betriebs und kurze Zeit nach dem Ausschalten des Umrichters können die gekennzeichneten Oberflächen des Umrichters eine hohe Temperatur erreichen. Direkter Kontakt mit diesen Oberflächen ist zu vermeiden.

! VORSICHT

Verwendung von Sicherungen

Dieses Gerät ist für die maximale Nennspannung + 10 % in einem Stromversorgungsnetz mit bis zu 40.000 A (symmetrisch, Effektivwert) geeignet, wenn es mit einer entsprechenden Standardsicherung abgesichert ist.

ACHTUNG

Elektromagnetische Störungen

Die Verwendung von Mobilfunkgeräten (z. B. Handys, Handfunkssprechgeräte) in unmittelbarer Nähe des Geräts (< 1,8 m) kann dessen Funktion stören.

Reparatur

! WARNUNG

Reparatur und Austausch des Geräts

Reparaturen an dem Gerät dürfen nur vom Siemens-Kundendienst, von Reparaturzentren, die von Siemens bevollmächtigt sind, oder von bevollmächtigtem Personal vorgenommen werden, das mit sämtlichen Warnungen und Arbeitsanweisungen gemäß diesem Gerätehandbuch gründlich vertraut ist.

Alle defekten Teile oder Komponenten müssen unter Verwendung von Teilen ausgetauscht werden, die sich in den einschlägigen Ersatzteillisten befinden.

Vor dem Öffnen des Geräts, um die Innenteile zugänglich zu machen, muss die Versorgungsspannung getrennt werden.

Demontage und Entsorgung

ACHTUNG

Entsorgung des Umrichters

Die Verpackung des Umrichters ist wiederverwendbar. Die Verpackung ist für den Wiedergebrauch aufzubewahren.

Die Verpackung kann mit Hilfe leicht lösbarer Schraub- und Schnappverschlüsse in ihre Einzelteile zerlegt werden. Diese Einzelteile können wieder verwertet, entsprechend den örtlichen Bestimmungen entsorgt oder an den Hersteller zurück gesendet werden.

Restrisiken

 VORSICHT
Restrisiken in Verbindung mit den Steuerungs- und Antriebskomponenten eines Leistungsantriebs
Die Regelungs- und Antriebskomponenten eines Leistungsantriebs sind für die industrielle und kommerzielle Nutzung in industriellen Versorgungsnetzen zugelassen. Ihr Einsatz in öffentlichen Versorgungsnetzen erfordert eine andere Konfiguration und/oder zusätzliche Maßnahmen.
Diese Komponenten dürfen nur in geschlossenen Gehäusen oder in Schaltschränken für übergeordnete Steuerungen mit geschlossenen Schutzbereichen und unter Einsatz aller Schutzeinrichtungen verwendet werden.
Diese Komponenten dürfen nur durch qualifiziertes und ausgebildetes technisches Personal gehandhabt werden, das sachkundig ist und alle Sicherheitsinformationen und -hinweise auf den Komponenten und in der zugehörigen technischen Benutzerdokumentation beachtet.
Bei Durchführung einer Risikobeurteilung einer Maschine gemäß der EU-Maschinenrichtlinie muss der Maschinenhersteller die folgenden Restrisiken in Verbindung mit den Regelungs- und Antriebskomponenten eines Leistungsantriebs berücksichtigen.
<ol style="list-style-type: none">1. Unbeabsichtigte Bewegungen von angetriebenen Maschinenkomponenten während Inbetriebnahme, Betrieb, Wartung und Reparaturen, z. B. verursacht durch:<ul style="list-style-type: none">- Hardwaredefekte und/oder Softwarefehler an den Sensoren, Reglern, Stellantrieben und der Verbindungstechnik- Ansprechzeiten des Reglers und des Antriebs- Betriebs- und/oder Umgebungsbedingungen, die außerhalb des Spezifikationsbereichs liegen- Kondensation/leitfähige Verunreinigungen- Parametrierungs-, Programmierungs-, Verkabelungs- und Installationsfehler- Verwendung von Funkgeräten/Mobiltelefonen in unmittelbarer Nähe des Reglers- Äußere Einflüsse/Beschädigungen2. Zu niedrige/hohe Temperaturen sowie Lärm-, Partikel- oder Gasemissionen, z. B. verursacht durch:<ul style="list-style-type: none">- Fehlfunktionen von Komponenten- Softwarefehler- Betriebs- und/oder Umgebungsbedingungen, die außerhalb des Spezifikationsbereichs liegen- Äußere Einflüsse/Beschädigungen3. Schädliche Stoßspannungen, z. B. verursacht durch:<ul style="list-style-type: none">- Fehlfunktionen von Komponenten- Einfluss von elektrostatischer Aufladung- Spannungsinduktion in sich bewegenden Motoren- Betriebs- und/oder Umgebungsbedingungen, die außerhalb des Spezifikationsbereichs liegen- Kondensation/leitfähige Verunreinigungen- Äußere Einflüsse/Beschädigungen4. Im Betrieb erzeugte elektrische, magnetische und elektromagnetische Felder, die bei zu geringem Abstand ein Risiko für Personen mit Herzschrittmacher, Implantaten oder künstlichen Gelenken aus Metall usw. darstellen können.5. Freisetzung von Umweltschadstoffen oder Emissionen infolge unsachgemäßen Betriebs des Systems und/oder Versäumnis der sicheren und ordnungsgemäßen Entsorgung.

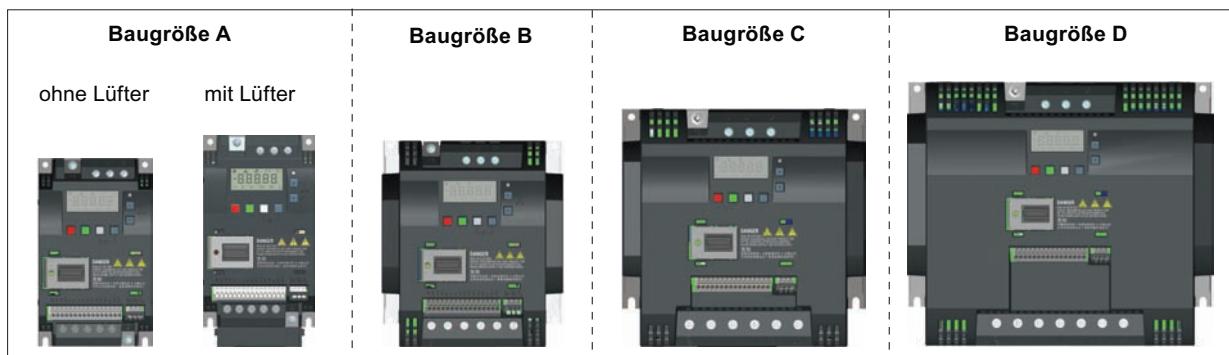
Einführung

2.1 Komponenten des Umrichtersystems

SINAMICS V20 bezeichnet eine Baureihe von Frequenzumrichtern zum Regeln der Drehzahl von Drehstrom-Asynchronmotoren.

3-phasige 400-Volt-Wechselstromumrichter

Die 3-phigen 400-V-Wechselstromumrichter sind in vier Baugrößen verfügbar.



Komponente	Bemessung sausgangsl eistung	Bemess ungsein gangsein gangsst rom	Bemess ungsaus gangsstr om	Ausgangsstrom bei 480 V bei 4 kHz / 40 °C	Bestellnummer	
					ohne Filter	mit Filter
Baugröße A (ohne Lüfter)	0,37 kW	1,7 A	1,3 A	1,3 A	6SL3210-5BE13-7UV0	6SL3210-5BE13-7CV0
	0,55 kW	2,1 A	1,7 A	1,6 A	6SL3210-5BE15-5UV0	6SL3210-5BE15-5CV0
	0,75 kW	2,6 A	2,2 A	2,2 A	6SL3210-5BE17-5UV0	6SL3210-5BE17-5CV0
	0,75 kW ¹⁾	2,6 A	2,2 A	2,2 A	-	6SL3216-5BE17-5CV0
Baugröße A (mit einem Lüfter)	1,1 kW	4,0 A	3,1 A	3,1 A	6SL3210-5BE21-1UV0	6SL3210-5BE21-1CV0
	1,5 kW	5,0 A	4,1 A	4,1 A	6SL3210-5BE21-5UV0	6SL3210-5BE21-5CV0
	2,2 kW	6,4 A	5,6 A	4,8 A	6SL3210-5BE22-2UV0	6SL3210-5BE22-2CV0
Baugröße B (mit einem Lüfter)	3,0 kW	8,6 A	7,3 A	-	6SL3210-5BE23-0UV0	6SL3210-5BE23-0CV0
	4,0 kW	11,3 A	8,8 A	8,24 A	6SL3210-5BE24-0UV0	6SL3210-5BE24-0CV0
Baugröße C (mit einem Lüfter)	5,5 kW	15,2 A	12,5 A	11 A	6SL3210-5BE25-5UV0	6SL3210-5BE25-5CV0
Baugröße D (mit zwei Lüftern)	7,5 kW	20,7 A	16,5 A	16,5 A	6SL3210-5BE27-5UV0	6SL3210-5BE27-5CV0
	11 kW	30,4 A	25 A	21 A	6SL3210-5BE31-1UV0	6SL3210-5BE31-1CV0
	15 kW	38,1 A	31 A	31 A	6SL3210-5BE31-5UV0	6SL3210-5BE31-5CV0

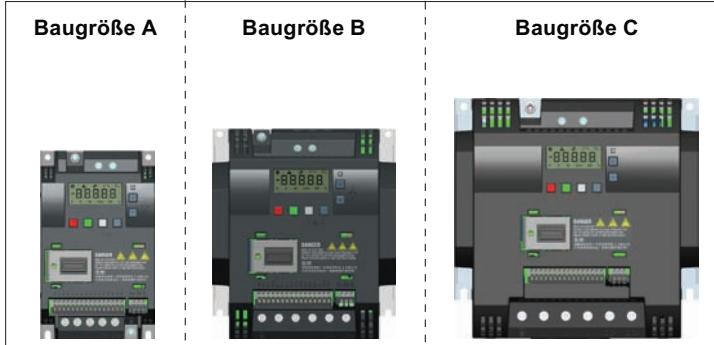
¹⁾ Diese Variante bezieht sich auf den Flat Plate-Umrichter mit einem Flat Plate-Kühlkörper.

Einführung

2.1 Komponenten des Umrichtersystems

1-phasige 230-Volt-Wechselstromumrichter

Die 1-phasigen 230-V-Wechselstromumrichter sind in drei Baugrößen verfügbar.

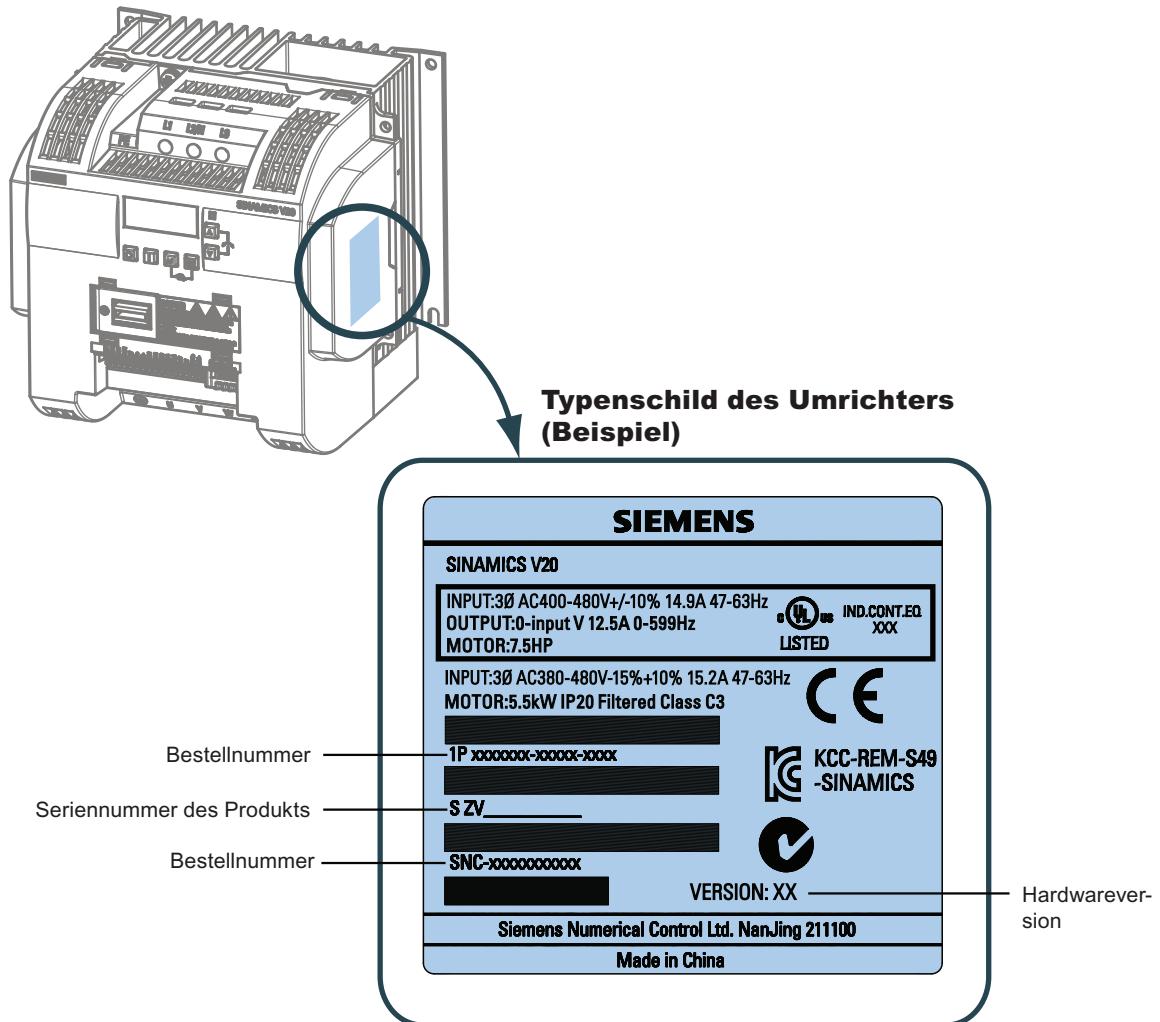


Komponente	Bemessungsausgangsleistung	Bemessungseingangsstrom	Bemessungsausgangsstrom	Bestellnummer	
				ohne Filter	mit Filter
Baugröße A (ohne Lüfter)	0,12 kW	2,3 A	0,9 A	6SL3210-5BB11-2UV0	6SL3210-5BB11-2AV0
	0,25 kW	4,5 A	1,7 A	6SL3210-5BB12-5UV0	6SL3210-5BB12-5AV0
	0,37 kW	6,2 A	2,3 A	6SL3210-5BB13-7UV0	6SL3210-5BB13-7AV0
	0,55 kW	7,7 A	3,2 A	6SL3210-5BB15-5UV0	6SL3210-5BB15-5AV0
	0,75 kW	10 A	3,9 A	6SL3210-5BB17-5UV0	6SL3210-5BB17-5AV0
Baugröße B (mit einem Lüfter)	1,1 kW	14,7 A	6,0 A	6SL3210-5BB21-1UV0	6SL3210-5BB21-1AV0
	1,5 kW	19,7 A	7,8 A	6SL3210-5BB21-5UV0	6SL3210-5BB21-5AV0
Baugröße C (mit einem Lüfter)	2,2 kW	27,2 A	11 A	6SL3210-5BB22-2UV0	6SL3210-5BB22-2AV0
	3,0 kW	32 A	13,6 A	6SL3210-5BB23-0UV0	6SL3210-5BB23-0AV0

Optionen und Ersatzteile

Detaillierte Informationen zu den Optionen und Ersatzteilen enthalten die Anhänge "Optionen (Seite 301)" und "Ersatzteile – Austauschlüfter (Seite 335)".

2.2 Typenschild des Umrichters



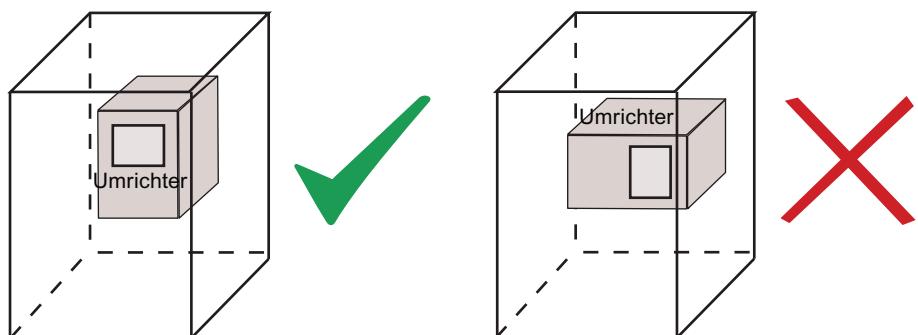
Mechanische Installation

3.1 Montageausrichtung und -abstand

Der Umrichter muss in einem geschlossenen elektrischen Betriebsraum oder in einem Schaltschrank installiert werden.

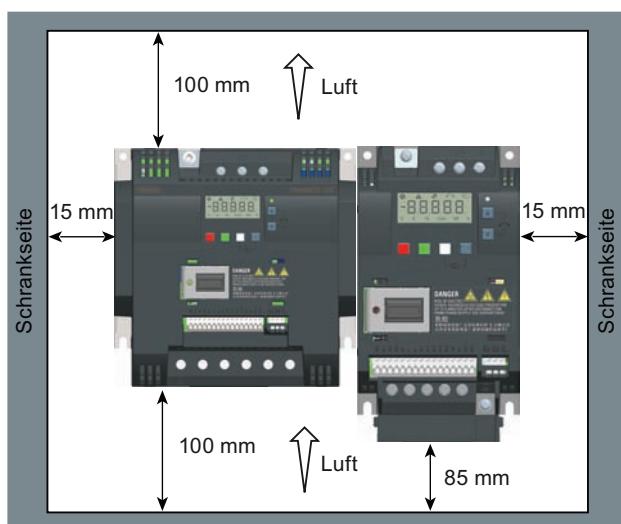
Montageausrichtung

Den Umrichter immer in senkrechter Position installieren.



Montageabstand

Oben	$\geq 100 \text{ mm}$
Unten	$\geq 100 \text{ mm}$ (für die Baugrößen B bis D und die Baugröße A ohne Lüfter) $\geq 85 \text{ mm}$ (für die Baugröße A mit Eigenlüftung)
Seite	$\geq 0 \text{ mm}$



Mechanische Installation

3.2 Schaltschrankmontage (Baugrößen A bis D)

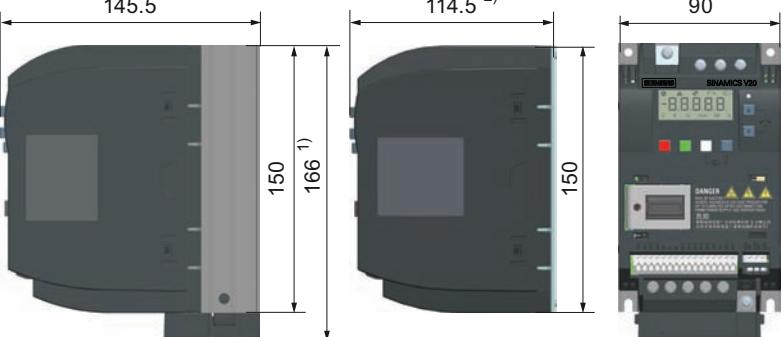
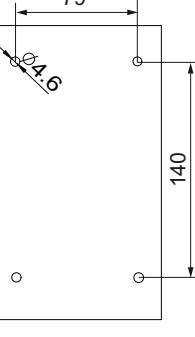
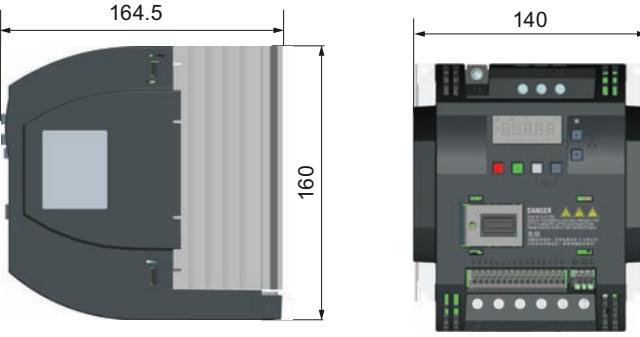
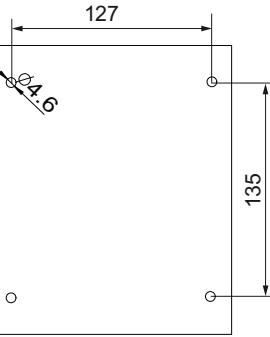
3.2 Schaltschrankmontage (Baugrößen A bis D)

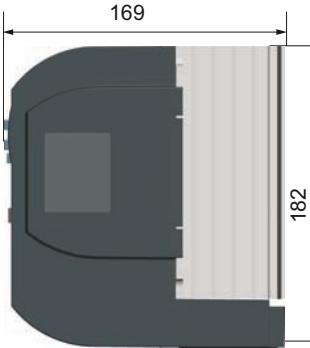
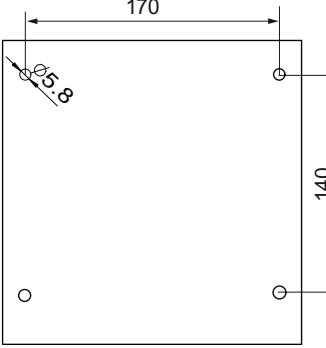
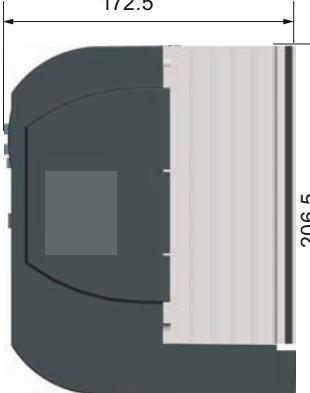
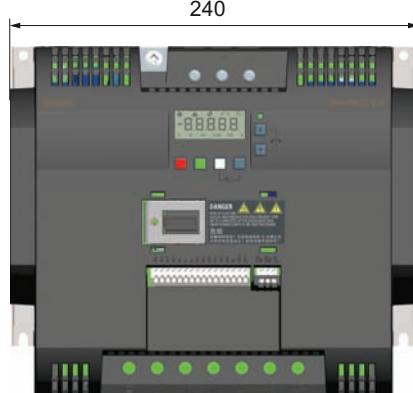
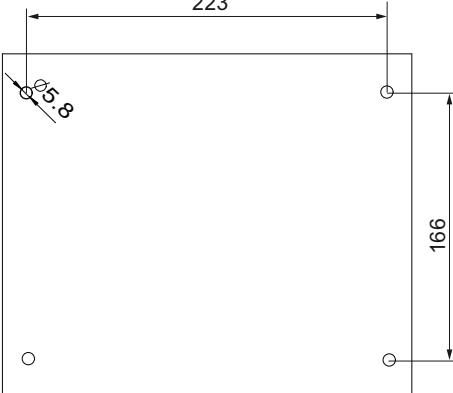
Der Umrichter kann direkt an der Fläche des Schaltschranks installiert werden.

Ein zusätzliches Montageverfahren steht auch für verschiedene Baugrößen zur Verfügung.
Weitere Informationen enthält der folgende Abschnitt:

- Push-Through-Montage (Baugrößen B bis D) (Seite 24)

Abmaße und Bohrbilder

Maße (mm)	Bohrbild (mm)
Baugröße A  <p>1)¹⁾ Höhe von Baugröße A mit Lüfter 2)²⁾ Tiefe des Flat Plate-Umrichters (nur Variante mit 400 V / 0,75 kW)</p>	 <p>Befestigungsmittel: 4 x M4-Schrauben 4 x M4-Muttern 4 x M4-Scheiben Anzugsdrehmoment: 1,8 Nm ± 10 %</p>
Baugröße B 	 <p>Befestigungsmittel: 4 x M4-Schrauben 4 x M4-Muttern 4 x M4-Scheiben Anzugsdrehmoment: 1,8 Nm ± 10 %</p>

Maße (mm)	Bohrbild (mm)
Baugröße C  	 <p>Befestigungsmittel: 4 x M5-Schrauben 4 x M5-Muttern 4 x M5-Scheiben Anzugsdrehmoment: 2,5 Nm ± 10 %</p>
Baugröße D  	 <p>Befestigungsmittel: 4 x M5-Schrauben 4 x M5-Muttern 4 x M5-Scheiben Anzugsdrehmoment: 2,5 Nm ± 10 %</p>

3.3

SINAMICS V20 Modell Flat Plate

Der SINAMICS V20 Flat Plate ist darauf ausgelegt, Ihnen mehr Flexibilität bei der Installation des Umrichters zu bieten. Es sind geeignete Maßnahmen zu ergreifen, um die ordnungsgemäße Entwärmung sicherzustellen, wofür ein zusätzlicher externer Kühlkörper außerhalb des elektrischen Gehäuses erforderlich sein kann.



! WARNUNG

Zusätzliche Wärmelast

Der Betrieb mit einer Eingangsspannung größer als 400 V und 50 Hz oder mit einer Pulsfrequenz größer als 4 kHz führt zu einer zusätzlichen Wärmelast für den Umrichter. Diese Faktoren müssen berücksichtigt werden, wenn die Einbaubedingungen festgelegt werden, und sind durch einen praktischen Lasttest zu überprüfen.

! VORSICHT

Hinweise zur Kühlung

Der vertikale Mindestabstand von 100 mm über und unter den Umrichtern ist zu beachten. Die Umrichter SINAMICS V20 eignen sich nicht für die Stapelmontage.

Technische Daten

	Mittlere Ausgangsleistung		
	370 W	550 W	750 W
Betriebstemperatur	0 °C bis 40 °C		
Max. Kühlkörperverlust	24 W	27 W	31 W
Max. Steuerungsverlust *	9,25 W	9,25 W	9,25 W
Empfohlener thermischer Widerstand des Kühlkörpers	1,8 K/W	1,5 K/W	1,2 K/W
Empfohlener Ausgangsstrom	1,3 A	1,7 A	2,2 A

* Bei voll ausgelastetem E/A

Einbau

1. Bereiten Sie die Montagefläche für den Umrichter mit den Maßen in Abschnitt „Schaltschrankmontage (Baugrößen A bis D) (Seite 20)“ vor.
2. Stellen Sie sicher, dass die gebohrten Löcher keine scharfen Kanten aufweisen, der Flat Plate-Kühlkörper sauber und frei von Staub und Fett ist sowie die Montagefläche und ggf. der externe Kühlkörper glatte Oberflächen aufweisen und aus unlackiertem Metall bestehen (Stahl oder Aluminium).
3. Tragen Sie eine nicht silikonhaltige Wärmeleitpaste mit einem minimalen Wärmedurchgangskoeffizienten von 0,9 W/m.K gleichmäßig auf die rückwärtige Oberfläche des Flat Plate-Kühlkörpers und die Oberfläche der Rückwand auf.
4. Montieren Sie den Umrichter mit M4-Schrauben und einem Anzugsdrehmoment von 1,8 Nm (Toleranz: $\pm 10\%$). $\pm 10\%$).
5. Wenn ein externer Kühlkörper verwendet werden muss, tragen Sie zuerst die in Schritt 3 genannte Paste gleichmäßig auf die Oberfläche des externen Kühlkörpers und der Rückwand auf und schließen Sie dann den externen Kühlkörper an der anderen Seite der Rückwand an.
6. Wenn der Einbau abgeschlossen ist, lassen Sie den Umrichter in der vorgesehenen Anwendung laufen, während Sie Parameter r0037[0] (gemessene Kühlkörpertemperatur) überwachen, um die Kühlwirkung zu überprüfen.
Die Kühlkörpertemperatur darf im Normalbetrieb 90 °C nicht überschreiten, nachdem die erwartete Umgebungstemperatur für die Anwendung hinzugerechnet wurde.

Beispiel:

Wenn die Messungen bei 20 °C Umgebungstemperatur vorgenommen werden und die Maschine für bis zu 40 °C spezifiziert ist, muss der Messwert für die Kühlkörpertemperatur um $[40-20] = 20$ °C erhöht werden, und das Ergebnis muss unter 90 °C liegen.

Wenn die Kühlkörpertemperatur diesen Grenzwert übersteigt, ist eine weitere Kühlung vorzusehen (z. B. mit einem zusätzlichen Kühlkörper), bis die Bedingungen erfüllt sind.

Hinweis

Der Umrichter schaltet sich mit dem Fehler F4 ab, wenn die Kühlkörpertemperatur über 100 °C ansteigt. Dies schützt den Umrichter vor Schäden durch hohe Temperaturen.

3.4 Push-Through-Montage (Baugrößen B bis D)

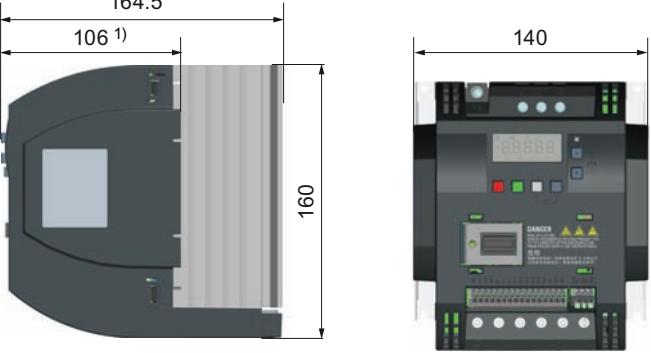
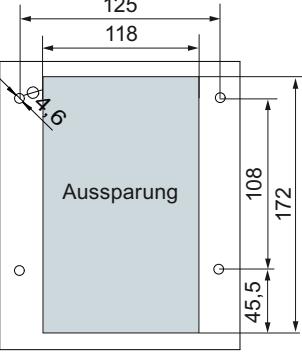
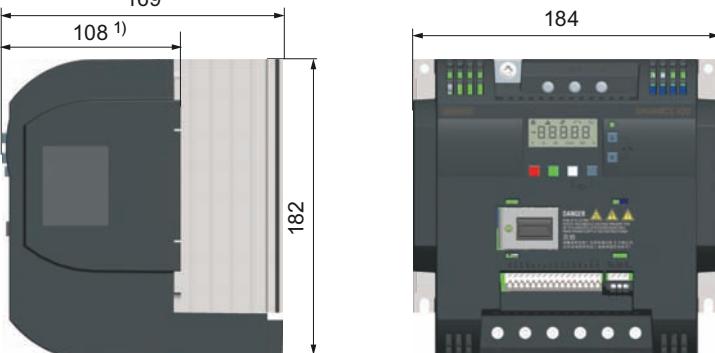
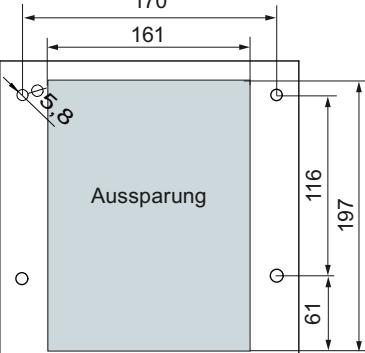
3.4 Push-Through-Montage (Baugrößen B bis D)

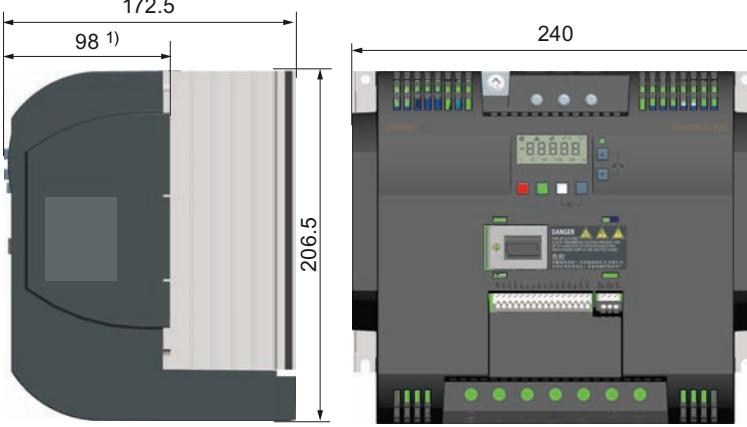
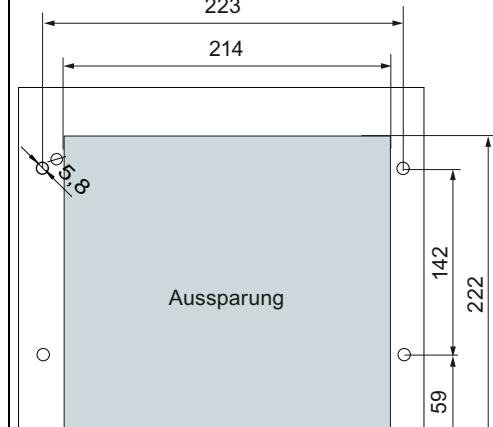
Die Baugrößen B bis D sind mit "Push-Through"-Anwendungen kompatibel, sodass das Kühlprofil des Umrichters über die Rückseite des Schaltschranks installiert werden kann. Bei einer Push-Through-Montage des Umrichters wird keine höhere Schutzklasse erreicht. Sicherstellen, dass die erforderliche Schutzklasse für das Gehäuse erhalten bleibt.

Ein zusätzliches Montageverfahren steht auch für verschiedene Baugrößen zur Verfügung. Weitere Informationen enthält der folgende Abschnitt:

- Schaltschrankmontage (Baugrößen A bis D) (Seite 20)

Abmaße, Bohrbilder und Einbauöffnungen

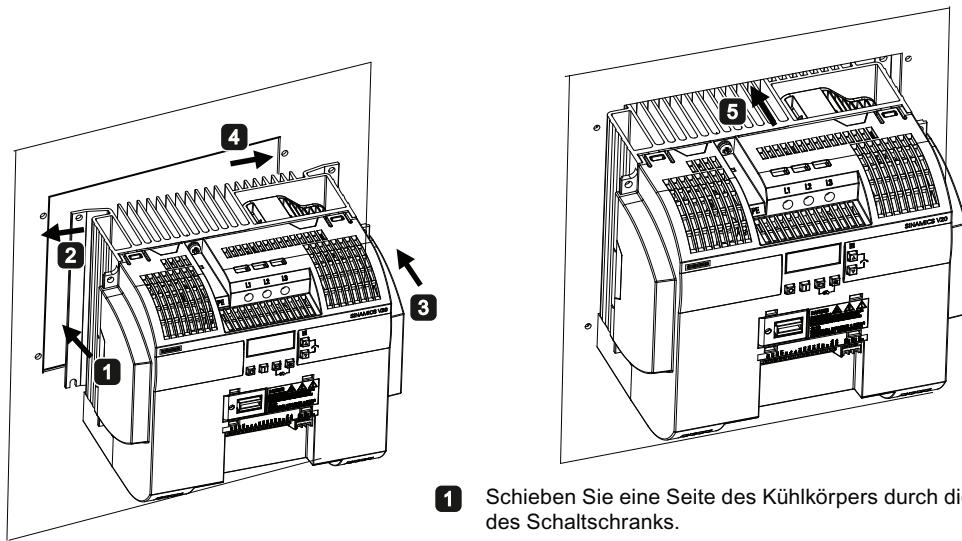
Maße (mm)	Bohrbild und Einbauöffnung (mm)
Baugröße B	   <p>Befestigungsmittel: 4 x M4-Schrauben Anzugsdrehmoment: 1,8 Nm ± 10 %</p>
Baugröße C	   <p>Befestigungsmittel: 4 x M5-Schrauben Anzugsdrehmoment: 2,5 Nm ± 10 %</p>

Maße (mm)	Bohrbild und Einbauöffnung (mm)
Baugröße D  <p>1) Tiefe im Schaltschrank</p>	 <p>Aussparung</p> <p>Befestigungsmittel: 4 x M5-Schrauben Anzugsdrehmoment: 2,5 Nm ± 10 %</p>

Mechanische Installation

3.4 Push-Through-Montage (Baugrößen B bis D)

Montage



1 Schieben Sie eine Seite des Kühlkörpers durch die Rückseite des Schaltschranks.

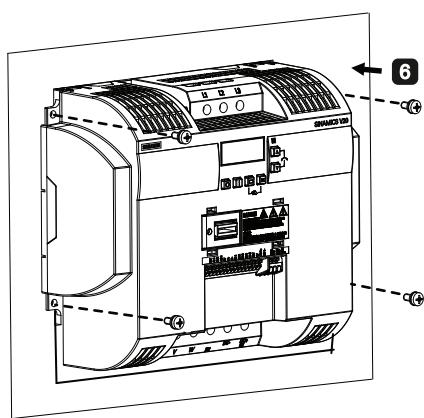
2 Schieben Sie den Kühlkörper bis zum Rand der Aussparung, bis die konkave Nut am Kühlkörper an der Kante der Aussparung einrastet.

3 Schieben Sie die andere Seite des Kühlkörpers durch die Rückseite des Schaltschranks.

4 Schieben Sie den Kühlkörper bis zum Rand der Aussparung, sodass ausreichend Platz bleibt, um den gesamten Kühlkörper durch die Rückseite des Schaltschranks zu schieben.

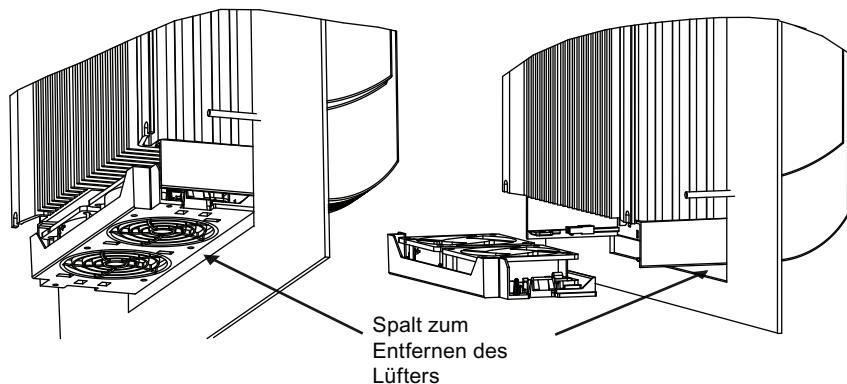
5 Schieben Sie den gesamten Kühlkörper durch die Rückseite des Schaltschranks.

6 Richten Sie die vier Montagebohrungen am Umrichter an den entsprechenden Bohrungen im Schaltschrank aus. Fixieren Sie die ausgerichteten Bohrungen mit vier Schrauben.



Hinweis

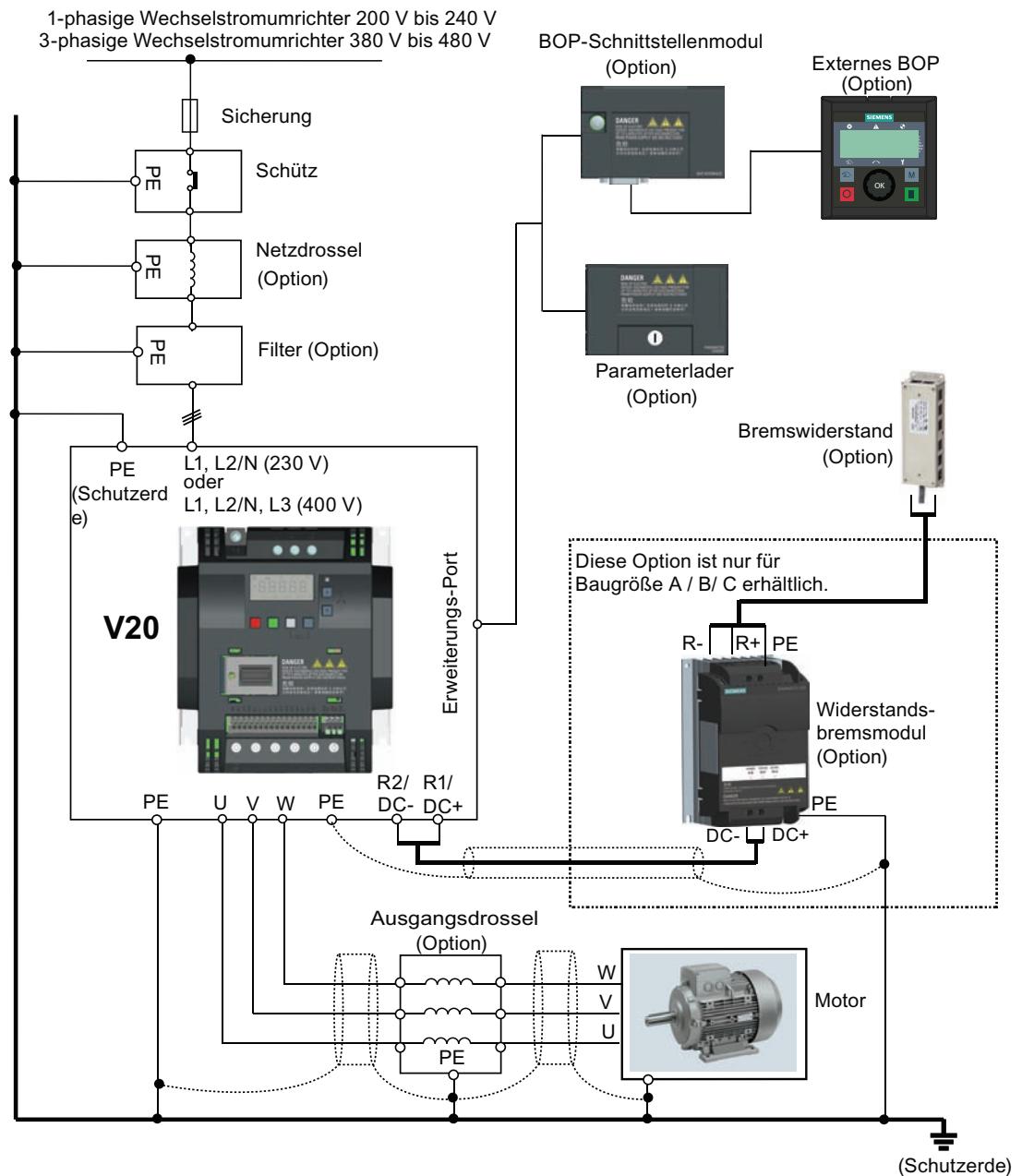
Am unteren Bereich der Einbauöffnung befindet sich ein Ausschnitt, der es ermöglicht, den Lüfter ohne Ausbau des Umrichters von außen aus dem Schaltschrank zu entfernen.



Elektrische Installation

4.1 Typische Systemanschlüsse

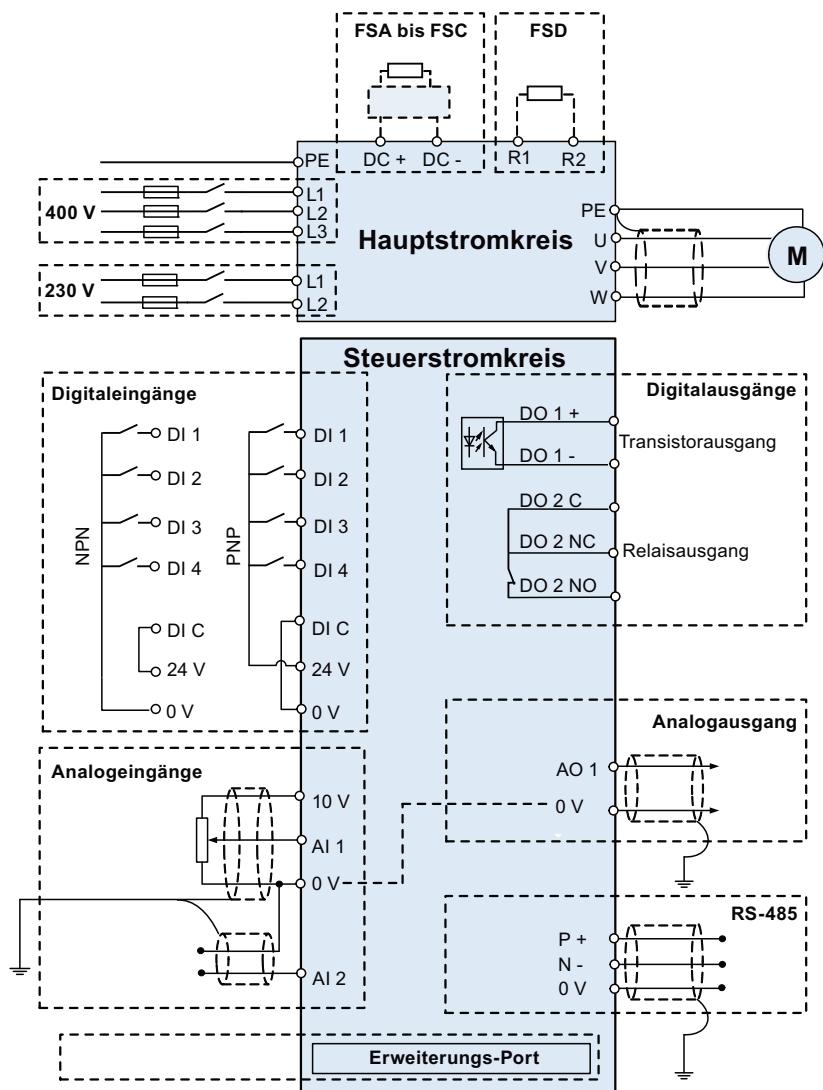
Typische Systemanschlüsse



Empfohlene Sicherungstypen

Baugröße	Empfohlener Sicherungstyp		Baugröße	Empfohlener Sicherungstyp			
	CE-konform (Siba URZ)	UL-konform		CE-konform (Siba URZ)	UL-konform		
400 V	A	50 124 34 (16 A)	15 A, 600 V Wechselstrom, Klasse J	230 V	A	3NA3805 (16 A)	15 A, 600 V Wechselstrom, Klasse J
	B	50 124 34 (20 A)	20 A, 600 V Wechselstrom, Klasse J		B	3NA3812 (32 A)	30 A, 600 V Wechselstrom, Klasse J
	C	50 140 34 (30 A)	30 A, 600 V Wechselstrom, Klasse J		C	3NA3820 (50 A)	50 A, 600 V Wechselstrom, Klasse J
	D	50 140 34 (63 A)	60 A, 600 V Wechselstrom, Klasse J				

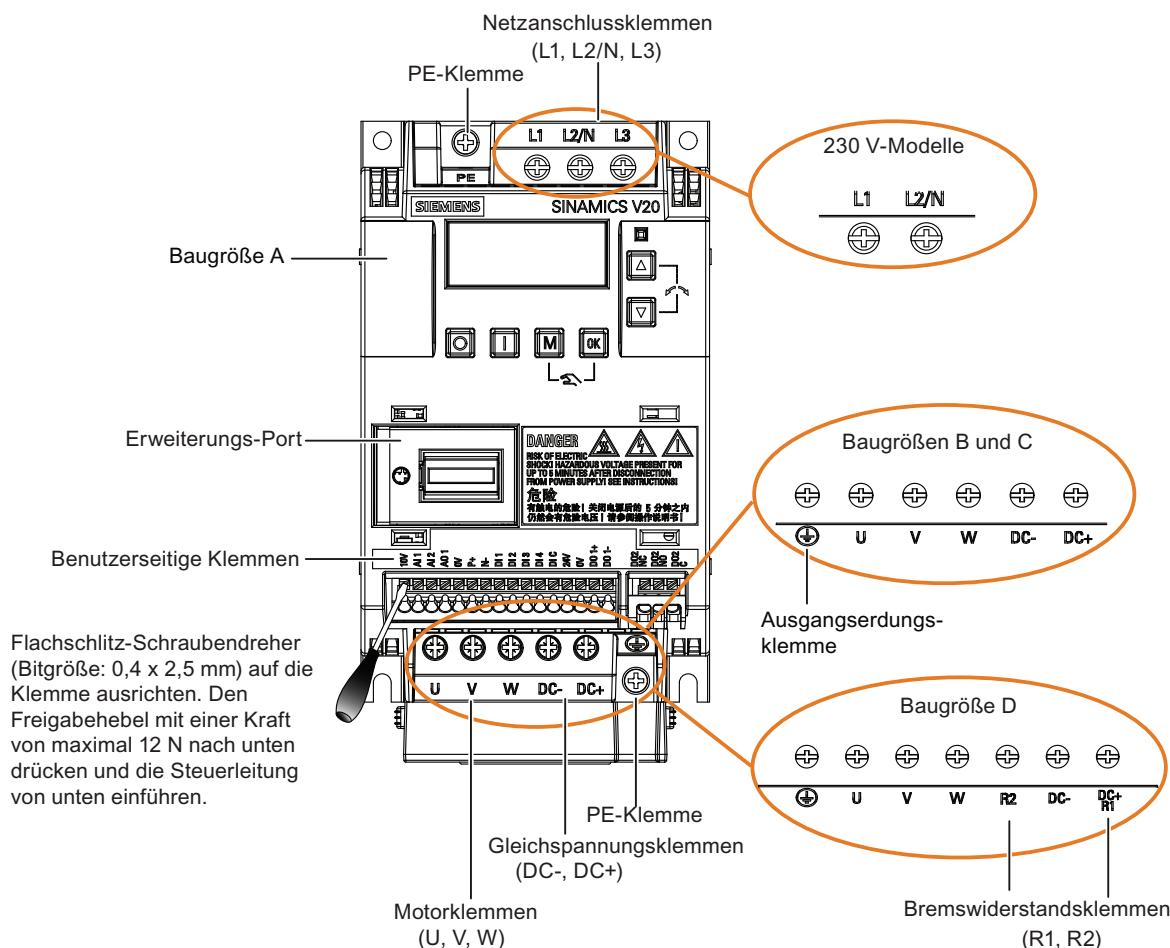
Schaltplan



Siehe auch "Festlegen von Verbindungsmaßen (Seite 50)".

4.2 Klemmenbeschreibung

Klemmenanordnung



10 V	AI 1	AI 2	AO 1	0 V	P +	N -	DI 1	DI 2	DI 3	DI 4	DI C	24 V	0 V	DO 1+	DO 1-	DO 2	DO 2 NC	DO 2 NO	DO 2 C
1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	

Analogeingänge RS485 Digitaleingänge Digitalausgänge

Analogausgang Bezugspotenzial für Analog-E/A und RS485 Bezugspotenzial für Digitaleingänge

Elektrische Installation

4.2 Klemmenbeschreibung

Empfohlene Kabelquerschnitte und Schraubenanzugsdrehmomente

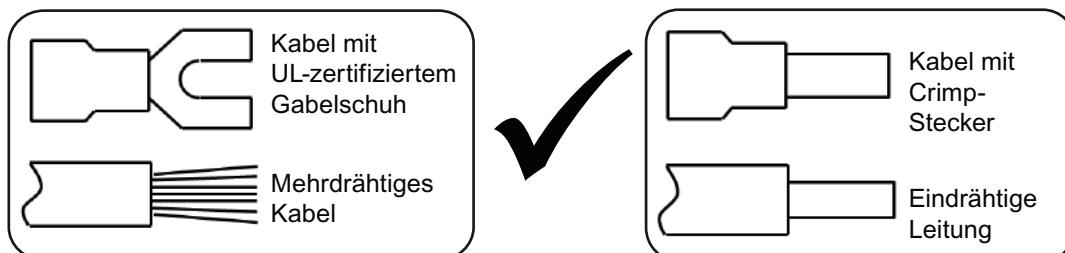
Baugröße	Bemessungsausgangsleistung	Netz- und PE-Klemmen		Motor-/Zwischenkreis-/Bremswiderstands-/Ausgangserdungsklemmen	
		Kabelquerschnitt	Schraubenanzugsdrehmoment (Toleranz: ± 10 %)	Kabelquerschnitt	Schraubenanzugsdrehmoment (Toleranz: ± 10 %)
400 V					
A	0,37 bis 0,75 kW	1,0 mm ²	1,0 Nm	1,0 mm ²	1,0 Nm
	1,1 bis 2,2 kW	1,5 mm ²		1,5 mm ²	
	3,0 bis 4,0 kW	2,5 mm ²		2,5 mm ²	1,5 Nm
C	5,5 kW	4,0 mm ²	2,4 Nm	4,0 mm ²	2,4 Nm
D	7,5 kW	6,0 mm ²		6,0 mm ²	
	11 bis 15 kW	10 mm ²		10 mm ²	
230 V					
A	0,12 bis 0,25 kW	1,5 mm ²	1,0 Nm	1,0 mm ²	1,0 Nm
	0,37 bis 0,55 kW	2,5 mm ²			
	0,75 kW	4,0 mm ²			
B	1,1 bis 1,5 kW	6,0 mm ² *		2,5 mm ²	1,5 Nm
C	2,2 bis 3,0 kW	10 mm ²	2,4 Nm	4,0 mm ²	2,4 Nm

* mit geeignetem, UL-zertifiziertem Gabelschuh

ACHTUNG

Beschädigung der Netzanschlussklemmen

Während der elektrischen Installation der Umrichter der Baugröße A und B für den Anschluss der Netzklemmen nur mehrdrähtige Kabel oder Kabel mit UL-zertifizierten Gabelschuhen verwenden.



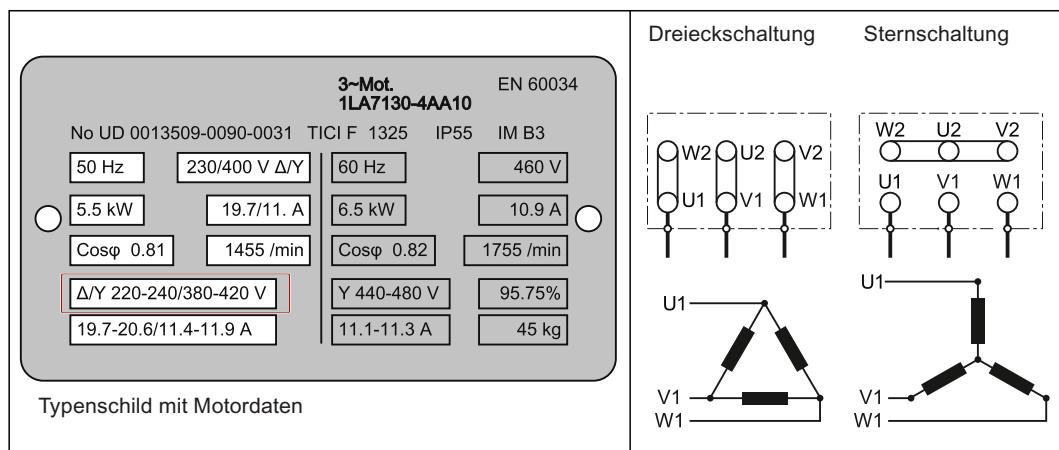
Maximale Motorkabellängen

Umrichtermodell	Maximale Kabellänge			
	Ohne Ausgangsdrossel		Mit Ausgangsdrossel	
	Ungeschirmtes Kabel	Geschirmtes Kabel	Ungeschirmtes Kabel	Geschirmtes Kabel
400 V	50 m	25 m (10 m*)	150 m	150 m
230 V	50 m	25 m (10 m*)	200 m	200 m

* Nur für Umrichtermodelle mit Filter der Baugröße A.

Sterndreieckschaltung des Motors

Dreieckschaltung auswählen, wenn entweder ein 230/400-V-Motor mit einem 400-V-Umrichter oder ein 120/230-V-Motor mit einem 230-V-Umrichter bei 87 Hz statt 50 Hz betrieben werden soll.



Benutzerseitige Klemmen

10 V	AI 1	AI 2	AO 1	0 V	P +	N -	DI 1	DI 2	DI 3	DI 4	DI C	24 V	0 V	DO 1+	DO 1-	DO 2	DO 2 NC	DO 2 NO	DO 2 C
1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	

	Nr.	Klemmenbezeichnung	Beschreibung
	1	10 V	10 V Ausgang (Toleranz $\pm 5\%$) bezogen auf 0 V, max. 11 mA, kurzschlussgeschützt
Analogeingänge	2	AE1 AE2	Modus: AE1: Bipolarer Strom- und Spannungsmodus mit einseitiger Erdung AE2: Unipolarer Strom- und Spannungsmodus mit einseitiger Erdung
			Trennung zum Regelkreis: Keine
			Spannungsbereich: AE1: -10 bis 10 V; AI2: 0 bis 10 V
			Strombereich: 0 bis 20 mA (4 bis 20 mA per Software auswählbar)
			Genauigkeit des Spannungsmodus: $\pm 5\%$ Endwert
			Genauigkeit des Strommodus: $\pm 5\%$ Endwert
			Eingangsimpedanz: Spannungsmodus: > 30 K Strommodus: 235 R
			Auflösung: 10 Bit
			Drahtbrucherkennung: Ja
			Schwellenwert 0 \Rightarrow 1 (gemäß DIN): 4,0 V
			Schwellenwert 1 \Rightarrow 0 (gemäß DIN): 1,6 V
			Antwortzeit (Digitaleingangsmodus): 4 ms \pm 4 ms

Elektrische Installation

4.2 Klemmenbeschreibung

	Nr.	Klemmenbezeichnung	Beschreibung	
Analogausgang	4	AA1	Modus:	Unipolarer Strommodus mit einseitiger Erdung
			Trennung zum Regelkreis:	Keine
			Strombereich:	0 bis 20 mA (4 bis 20 mA per Software auswählbar)
			Genauigkeit (0 bis 20 mA):	± 1 mA
			Ausgangsleistung:	20 mA in 500 R
	5	0 V	Gesamtbezugspotenzial für die RS485-Kommunikation und Analogeingänge/-ausgänge	
	6	P+	RS485 P +	
	7	N-	RS485 N -	
Digitaleingänge	8 9 10 11 12	DE1 DE2 DE3 DE4 DE C	Modus:	PNP (Bezugsklemme niedrig) NPN (Bezugsklemme hoch) Die Kennlinienwerte werden im NPN-Modus umgekehrt.
			Trennung zum Regelkreis:	500 V Gleichstrom (Funktionsniederspannung)
			Absolute Maximalspannung:	± 35 V für 500 ms alle 50 Sekunden
			Betriebsspannung:	- 3 V bis 30 V
			Schwellenwert 0 → 1 (max.):	11 V
			Schwellenwert 1 → 0 (min.):	5 V
			Eingangsstrom (garantiert aus):	0,6 bis 2 mA
			Eingangsstrom (max. ein):	15 mA
			Kompatibilität mit 2-adriegen BEROs:	Nein
			Antwortzeit:	4 ms ± 4 ms
			Impulsfolgeeingang:	Nein
	13	24 V	24-V-Ausgang (Toleranz -15 % bis +20 %) bezogen auf 0 V, max. 50 mA, potenzialgebunden	
	14	0 V	Gesamtbezugspotenzial für Digitaleingänge	
Digitalausgang (Transistor)	15 16	DA1 + DA1 -	Modus:	Spannungsfreie Klemmen (Schließer), gepolt
			Trennung zum Regelkreis:	500 V Gleichstrom (Funktionsniederspannung)
			Max. Spannung an den Klemmen:	± 35 V
			Max. Laststrom:	100 mA
			Antwortzeit:	4 ms ± 4 ms
Digitalausgang (Relais)	17 18 19	DA2 NC DA2 NO DA2 C	Modus:	Spannungsfreie Klemmen (Wechsler), nicht gepolt
			Trennung zum Regelkreis:	4 kV (230 V Netzspannung)
			Max. Spannung an den Klemmen:	240 V Wechselstrom/30 V Gleichstrom + 10 %
			Max. Laststrom:	0,5 A bei 250 V Wechselstrom, ohmsch 0,5 A bei 30 V Gleichstrom, ohmsch
			Antwortzeit:	Öffnen: 7 ms ± 7 ms Schließen: 10 ms ± 9 ms

 **WARNUNG**

Gefahr elektrischer Schläge

Die von 1 bis 16 nummerierten Eingangs- und Ausgangsklemmen sind für Schutzkleinspannung (SELV) ausgelegt und dürfen nur an Niederspannungsversorgungen angeschlossen werden.

Zulässige Querschnitte der E/A-Klemmenkabel

Kabelftyp	Zulässiger Kabelquerschnitt
ein- oder mehrdrähtige Kabel	0,5 bis 1,5 mm ²
Aderendhülse ohne Isoliermantel	0,5 bis 1,0 mm ²
Aderendhülse mit Isoliermantel	0,5 mm ²

Erweiterungs-Port

Der Erweiterungs-Port dient dem Anschluss des Umrichters an das externe Optionsmodul – BOP-Interfacemodule oder Parameterlader, um folgende Funktionen zu ermöglichen:

- Betrieb des Umrichters über das externe BOP
- Klonen von Parametern zwischen dem Umrichter und einer standardmäßigen MMC/SD-Karte
- Stromversorgung des Umrichters über den Parameterlader, wenn kein Netzstrom verfügbar ist

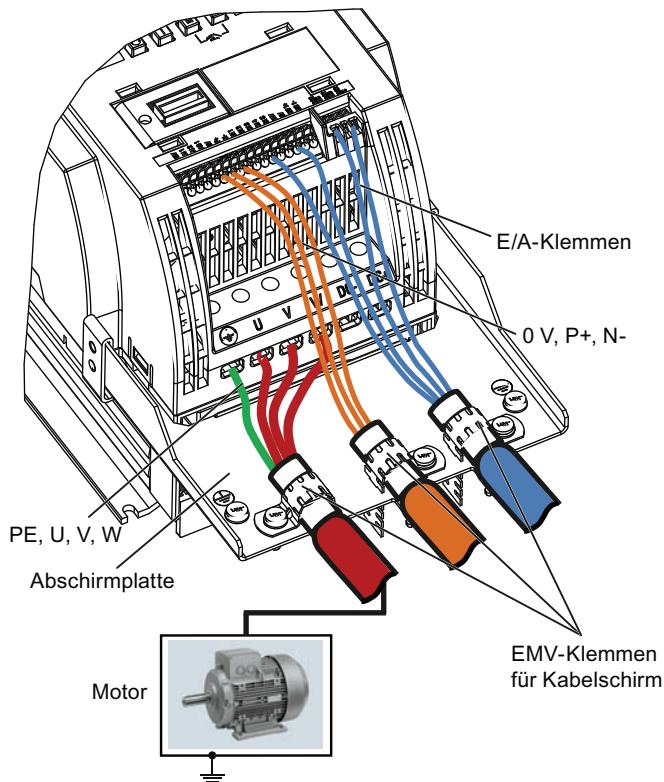
Weitere Informationen zu diesen beiden Optionsmodulen finden Sie unter "Parameterlader (Seite 301)" und "Externes BOP und BOP-Schnittstellenmodul (Seite 306)".

4.3 EMV-konforme Installation

EMV-konforme Installation des Umrichters

Der Schirmanschlussatz ist als Option für jede Baugröße erhältlich. (Weitere Informationen zu dieser Option enthält der Anhang "Schirmanschlussätze (Seite 330)".) Hiermit kann auf einfache und effiziente Weise die Abschirmung angeschlossen werden, die für eine EMV-konforme Installation des Umrichters erforderlich ist. Wenn kein Schirmanschlussatz verwendet wird, können Sie das Gerät und weitere Komponenten alternativ auch an einer Montageplatte aus Metall mit einer hervorragenden elektrischen Leitfähigkeit und einem großen Kontaktbereich installieren. Diese Montageplatte muss mit dem Schaltschrank und der Schutzerdung oder der EMV-Erdungsschiene verbunden sein.

Das folgende Diagramm zeigt ein Beispiel einer EMV-konformen Installation des Umrichters in der Baugröße B/C.



EMV-konforme Installation von Optionen für externe EMV-Filter

Für ungefilterte 400-V-Umrichter der Baugröße C mit den in Abschnitt B1.8 genannten Filtern:

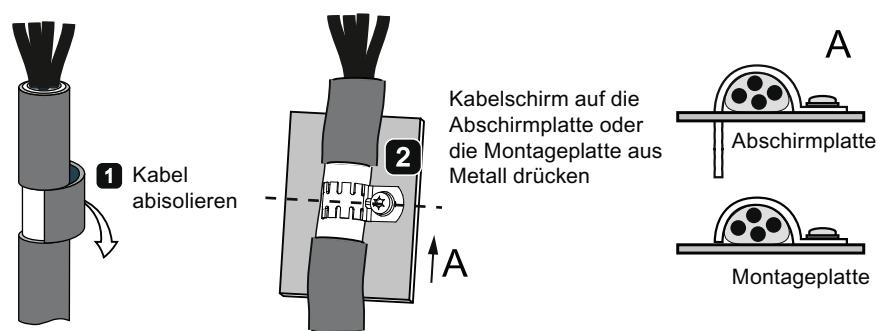
Um die Anforderungen der Klasse A für leitungsgeführte Störaussendungen zu erfüllen, bringen Sie einen Ferritkern des Typs „Würth 742-715-4“ oder gleichwertig in der Nähe der Netzklemmen des Umrichters an.

Für ungefilterte 400-V-Umrichter der Baugröße D mit den in Abschnitt B1.8 genannten Filtern:

Um die Anforderungen der Klasse A für leitungsgeführte Störaussendungen zu erfüllen, bringen Sie zwei Ferritkerne des Typs „Würth 742-715-5“ oder gleichwertig in der Nähe der Netzklemmen des Umrichters an sowie einen Ferritkern des Typs „Würth 742-712-21“ oder gleichwertig in der Nähe der Netzklemmen des externen EMV-Filters an.

Abschirmungsmethode

Die folgende Darstellung zeigt ein Beispiel mit und ohne Abschirmplatte.



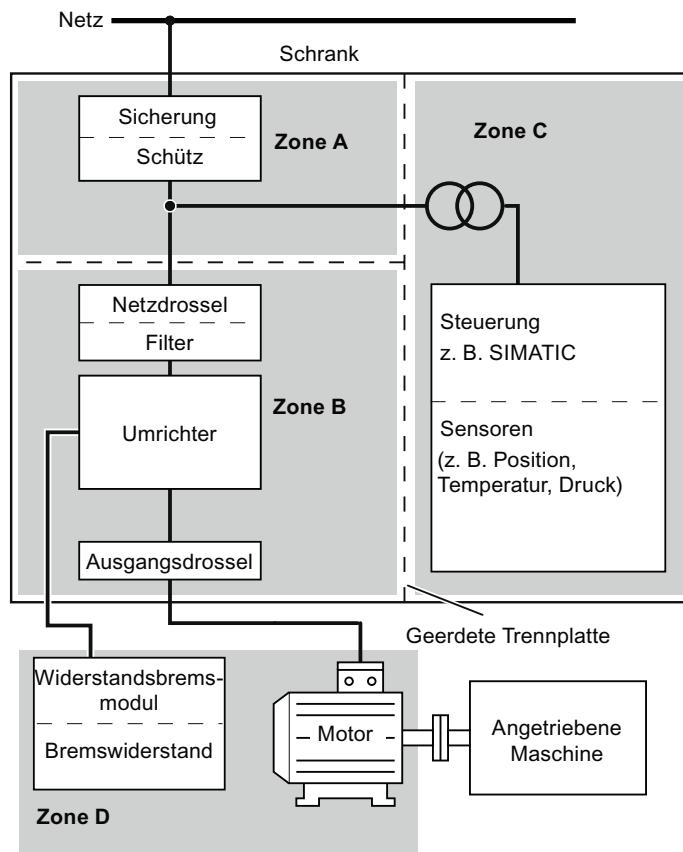
4.4

EMV-konforme Schaltschrankausführung

Entstörmaßnahmen innerhalb des Schaltschranks lassen sich am einfachsten und kostengünstigsten realisieren, indem Störquellen und Störsenken räumlich voneinander getrennt aufgebaut werden.

Anschließend müssen der Schaltschrank in EMV-Zonen eingeteilt und die Geräte im Schaltschrank gemäß den folgenden Regeln den Zonen zugeordnet werden.

- Die einzelnen Zonen müssen elektromagnetisch getrennt werden, indem separate Gehäuse aus Metall oder geerdete Trennplatten verwendet werden.
- Gegebenenfalls müssen an den Schnittstellen der Zonen Filter und/oder Koppelmodule eingesetzt werden.
- Leitungen verschiedener Zonen sind zu trennen und dürfen nicht in gemeinsamen Kabelbüumen oder Kabelkanälen verlegt werden.
- Alle Kommunikations- (z. B. RS485) und Signalleitungen, die den Schaltschrank verlassen, müssen geschirmt ausgeführt werden.



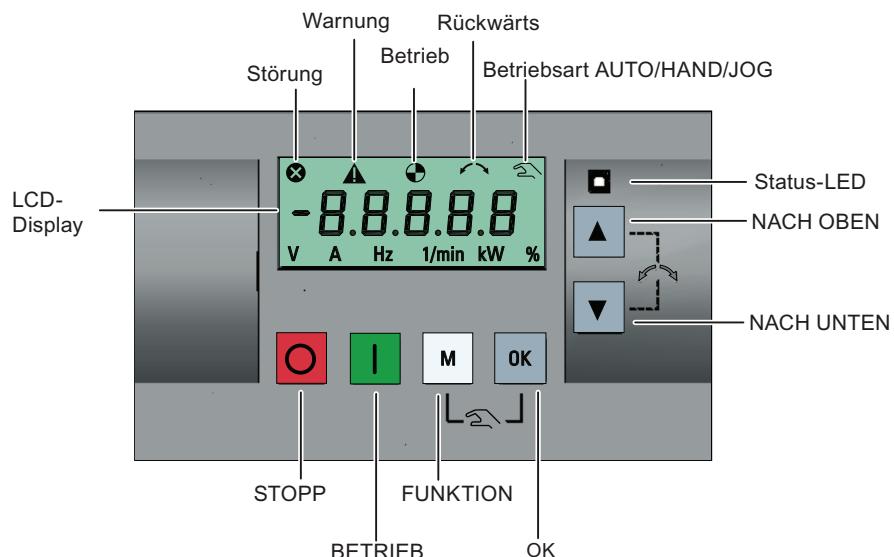
Inbetriebnahme

Hinweis

Eine detaillierte Beschreibung der Parametereinstellungen für die Grundinbetriebnahme enthält das Thema "Grundinbetriebnahme (Seite 47)".

5.1 Das integrierte Basic Operator Panel (BOP)

5.1.1 Einführung in das integrierte BOP



Funktion der Tasten

Stoppt den Umrichter		
	Einmal drücken	OFF1-Stopp-Reaktion: Der Umrichter bringt den Motor entsprechend der in Parameter P1121 eingestellten Rücklaufzeit zum Stillstand. Hinweis: Bei einer Konfiguration als OFF1-Stopp ist diese Taste in der Betriebsart AUTO inaktiv.
	Zweimal drücken (< 2 s) oder lang drücken (> 3 s)	OFF2-Stopp-Reaktion: Der Umrichter erlaubt dem Motor ohne Verwendung von Rücklaufzeiten zum Stillstand auszulaufen.

Inbetriebnahme

5.1 Das integrierte Basic Operator Panel (BOP)

I	Startet den Umrichter Wenn der Umrichter in der Betriebsart HAND/TIPPEN gestartet wird, wird das Symbol "Umrichter in Betrieb" (◐) angezeigt. Hinweis: Diese Taste ist inaktiv, wenn der Umrichter für die Steuerung über Klemmen (P0700 = 2, P1000 = 2) konfiguriert ist und sich in der Betriebsart AUTO befindet.	
M	Multifunktionstaste Kurz drücken (< 2 s) <ul style="list-style-type: none"> • Öffnet das Menü mit den Parametereinstellungen oder wechselt zum nächsten Bildschirm. • Startet die ziffernweise Bearbeitung beim ausgewählten Element neu. • Bei zweimaligem Drücken im Modus für die ziffernweise Bearbeitung wird wieder der vorherige Bildschirm angezeigt, ohne dass das bearbeitete Element geändert wird. Lang drücken (> 2 s) <ul style="list-style-type: none"> • Kehrt zum Statusbildschirm zurück. • Ruft das Setup-Menü auf. 	
OK	Kurz drücken (< 2 s) <ul style="list-style-type: none"> • Wechselt zwischen Statuswerten. • Ruft den Bearbeitungsmodus auf oder wechselt zur nächsten Ziffer. • Löscht Störungen. Lang drücken (> 2 s) <ul style="list-style-type: none"> • Schnelle Bearbeitung von Parameternummern oder -werten. 	
M + OK	Hand / Jog / Auto Drücken, um zwischen verschiedenen Betriebsarten umzuschalten: <pre> graph TD MOK[M + OK] --> AUTO[Betriebsart AUTO (Kein Symbol)] AUTO --> HAND[Betriebsart HAND (Mit Hand-Symbol)] HAND --> JOG[Betriebsart JOG (Mit blinkendem Hand-Symbol)] </pre> <p>Hinweis: Die Betriebsart TIPPEN ist nur bei angehaltenem Motor verfügbar.</p>	
▲	<ul style="list-style-type: none"> • Beim Navigieren durch ein Menü werden die verfügbaren Bildschirme durch Drücken der Taste nach oben durchlaufen. • Beim Ändern eines Parameterwerts wird der angezeigte Wert durch Drücken der Taste erhöht. • Wenn sich der Umrichter in der Betriebsart RUN befindet, wird die Drehzahl erhöht. • Wenn die Taste lang gedrückt wird (> 2 s), wird ein Bildlauf nach oben durch Parameternummern, -indizes oder -werte ausgeführt. 	
▼	<ul style="list-style-type: none"> • Beim Navigieren durch ein Menü werden die verfügbaren Bildschirme durch Drücken der Taste nach unten durchlaufen. • Beim Ändern eines Parameterwerts wird der angezeigte Wert durch Drücken der Taste verringert. • Wenn sich der Umrichter in der Betriebsart RUN befindet, wird die Drehzahl reduziert. • Wenn die Taste lang gedrückt wird (> 2 s), wird ein Bildlauf nach unten durch Parameternummern, -indizes oder -werte ausgeführt. 	
▲ + ▼	Kehrt die Drehrichtung des Motors um. Wenn beide Tasten einmal gedrückt werden, wird die Motordrehung in die umgekehrte Richtung aktiviert. Wenn beide Tasten noch einmal gedrückt werden, wird die Motordrehung in die umgekehrte Richtung deaktiviert. Das Symbol für die Umkehr der Drehrichtung (↗↖) auf der Anzeige zeigt an, dass sich die Ausgabedrehzahl in umgekehrter Drehrichtung bis zum Sollwert bewegt.	

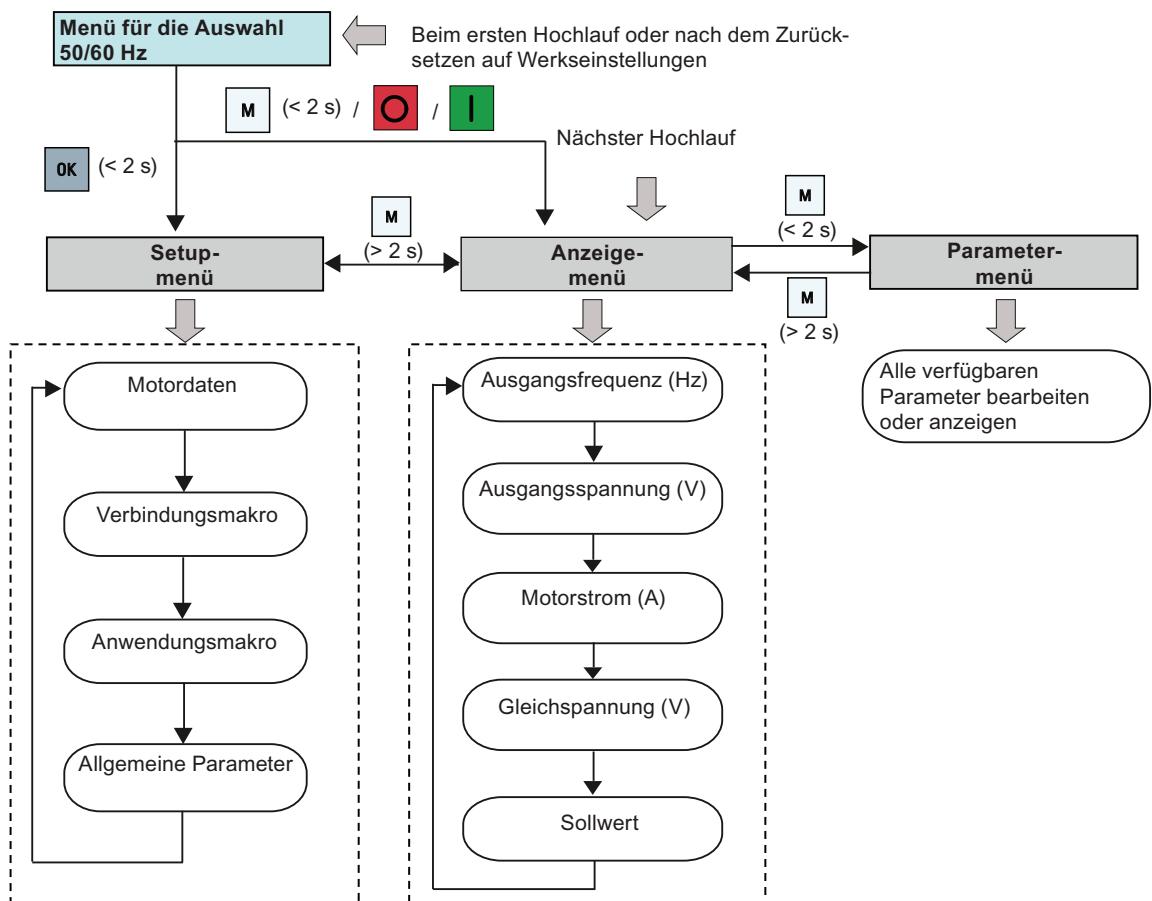
Statussymbole am Umrichter

	Am Umrichter liegt mindestens ein nicht behobener Fehler vor.	
	Beim Umrichter liegt mindestens ein Alarm vor.	
	:	Der Umrichter ist in Betrieb (Motorfrequenz ist möglicherweise 0 U/min).
	(Blinken):	Der Umrichter kann unerwartet angesteuert werden (z. B. in der Frostschutzbetriebsart).
	Der Motor dreht sich in umgekehrter Richtung.	
	:	Der Umrichter befindet sich in der Betriebsart HAND.
	(Blinken):	Der Umrichter befindet sich in der Betriebsart TIPPEN.

5.1.2 Menüstruktur des Umrichters

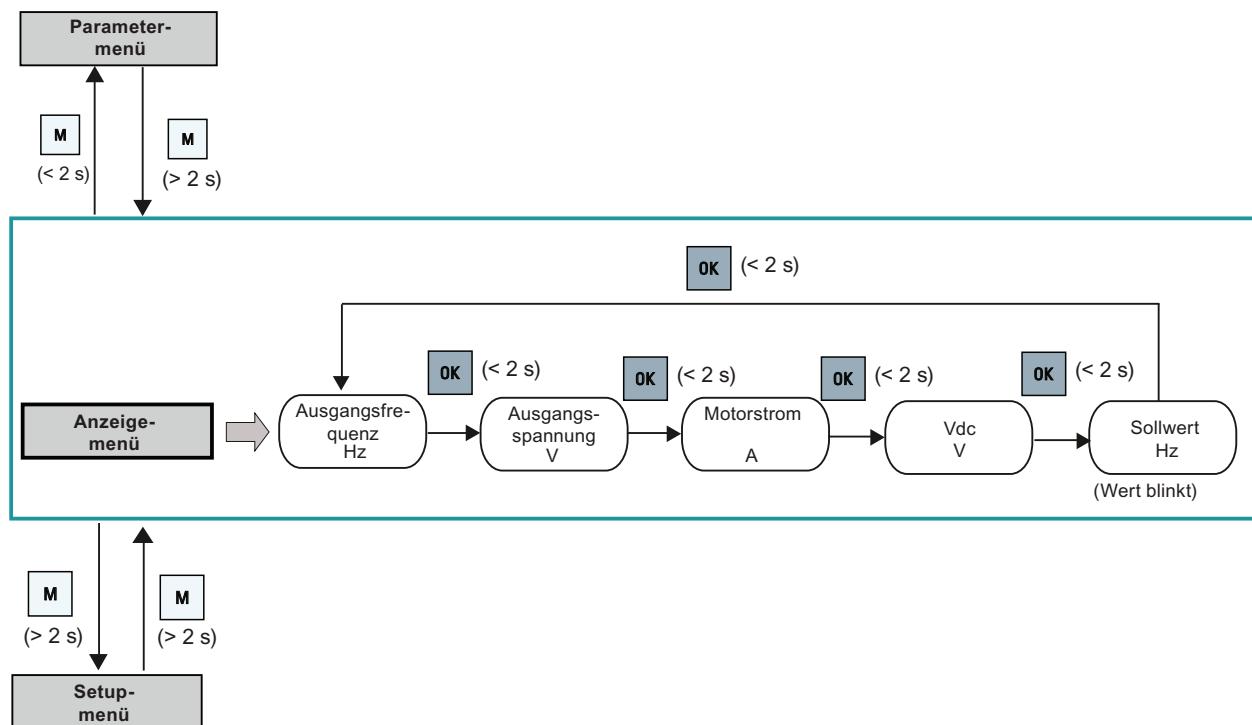
Menüstruktur des Umrichters

Menü	Beschreibung
Menü für die Auswahl 50/60 Hz	Dieses Menü wird nur beim ersten Einschalten oder nach einem Reset auf die Werkseinstellungen angezeigt.
Hauptmenü	
Anzeigemenü (Standardanzeige)	Grundlegende Überwachungsansicht wichtiger Parameter wie Frequenz, Spannung, Strom oder Zwischenkreisspannung.
Setup-Menü	Parameterzugriff für die Grundinbetriebnahme des Umrichtersystems.
Parametermenü	Zugriff auf alle verfügbaren Umrichterparameter.



5.1.3 Anzeigen des Umrichterzustands

Das Anzeigemenü bietet eine grundlegende Überwachungsansicht einiger wichtiger Parameter wie Frequenz, Spannung oder Strom.



5.1.4 Bearbeiten von Parametern

In diesem Abschnitt wird das Bearbeiten von Parametern beschrieben.

Parametertypen

Parametertyp	Beschreibung	
CDS-abhängige Parameter	<ul style="list-style-type: none"> Abhängig vom Befehlsdatensatz (CDS) Immer mit [0...2] indiziert. Verfügbar für CDS-Umschaltung über P0810 und P0811. 	
DDS-abhängige Parameter	<ul style="list-style-type: none"> Abhängig vom Umrichterdatensatz (DDS) Immer mit [0...2] indiziert. Verfügbar für DDS-Umschaltung über P0820 und P0821. 	
Weitere Parameter	Mehrach indizierte Parameter	Diese Parameter sind mit dem Bereich der Indizes indiziert, der vom jeweiligen Parameter abhängt.
	Nicht indizierte Parameter	Diese Parameter sind nicht indiziert.

Normale Parameterbearbeitung

Hinweis

Das Drücken von oder für mehr als zwei Sekunden, um die Parameternummern oder -indizes schnell zu erhöhen oder zu reduzieren, ist nur im Parametermenü möglich.

Diese Bearbeitungsmethode eignet sich am besten, um kleine Änderungen an Parameternummern, -indizes oder -werten vorzunehmen.

- Zum Erhöhen oder Reduzieren von Parameternummern, -indizes oder -werten, oder für weniger als zwei Sekunden drücken.
- Zum schnellen Erhöhen oder Reduzieren von Parameternummern, -indizes oder -werten, oder für mehr als zwei Sekunden drücken.
- Zum Bestätigen der Einstellung drücken.
- Zum Abbrechen der Einstellung drücken.

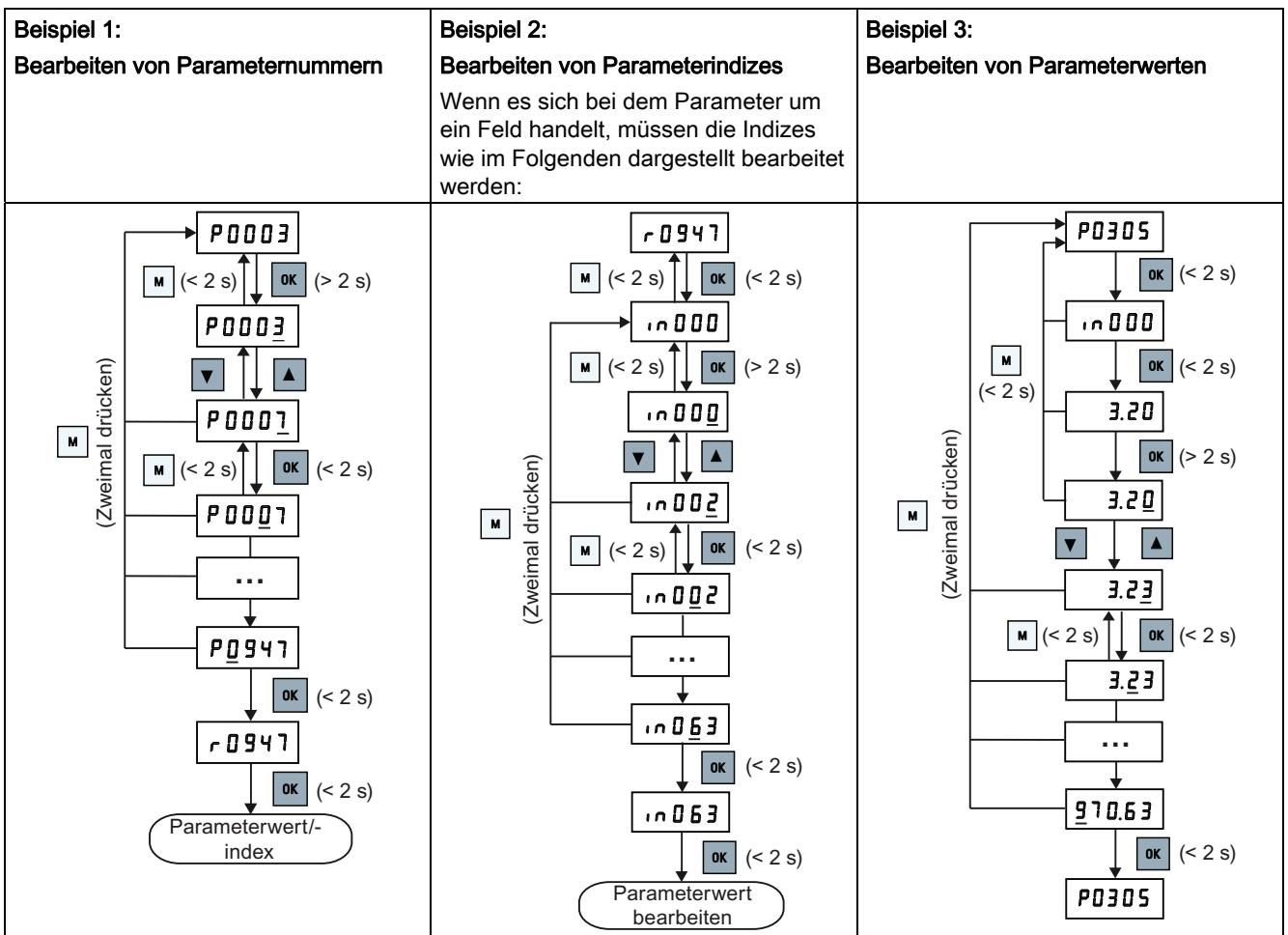
Ziffernweise Bearbeitung

Hinweis

Die ziffernweise Bearbeitung von Parameternummern oder -indizes ist nur im Parametermenü möglich.

Die ziffernweise Bearbeitung kann bei Parameternummern, Parameterindizes oder Parameterwerten vorgenommen werden. Diese Bearbeitungsmethode eignet sich am besten, um große Änderungen an Parameternummern, -indizes oder -werten vorzunehmen. Informationen zur Struktur des Umrichtermenüs enthält der Abschnitt "Menüstruktur des Umrichters (Seite 40)".

- In jedem Bearbeitungs- oder Bildlaufmodus wird die ziffernweise Bearbeitung aktiviert, indem die Taste lang (> 2 s) gedrückt wird.
- Die ziffernweise Bearbeitung beginnt immer bei der rechten Ziffer.
- Alle Ziffern werden nacheinander ausgewählt, wenn auf die Taste gedrückt wird.
- Durch Drücken der Taste wird der Mauszeiger zur rechten Ziffer des aktuellen Elements bewegt.
- Wenn die Taste zweimal nacheinander gedrückt wird, wird die ziffernweise Bearbeitung beendet, ohne dass das bearbeitete Element geändert wird.
- Wenn bei einer Ziffer die Taste gedrückt wird und links davon keine weiteren Ziffern vorhanden sind, wird der Wert gespeichert.
- Wenn auf der linken Seite weitere Ziffern erforderlich sind, müssen diese hinzugefügt werden, indem die Ziffer ganz links durch Blättern nach oben auf einen Wert von über 9 gesetzt wird.
- Wenn oder für mehr als zwei Sekunden gedrückt wird, wird das schnelle Blättern durch die Ziffern aktiviert.



5.1.5 Bildschirmanzeigen

Die beiden folgenden Tabellen enthalten grundlegende Bildschirmanzeigen:

Bildschirminformationen	Anzeige	Bedeutung
"8 8 8 8 8"		Im Umrichter wird eine interne Datenverarbeitung ausgeführt.
"- - - - -"		Die Aktion wurde nicht abgeschlossen oder ist nicht möglich.
"Pxxxx"		Schreibbarer Parameter
"rxxxx"		Schreibgeschützter Parameter

Inbetriebnahme

5.1 Das integrierte Basic Operator Panel (BOP)

Bildschirminformationen	Anzeige	Bedeutung
"inxxx"		Indizierter Parameter
Hexadezimalzahl		Parameterwert im Hexadezimalformat
"bxz x"		Parameterwert im Bit-Format
"Fxxx"		Störcode
"Axxx"		Störcode
"Cnxxx"		Einstellbares Verbindungsmakro
"-Cnxxx"		Aktuell ausgewähltes Verbindungsmakro
"APxxx"		Einstellbares Anwendungsmakro
"-APxxx"		Aktuell ausgewähltes Anwendungsmakro

"A"	R	"G"	g	"N"	n	"T"	t
"B"	b	"H"	h	"O"	o	"U"	u
"C"	c	"I"	i	"P"	p	"V"	v
"D"	d	"J"	j	"Q"	q	"X"	x
"E"	E	"L"	l	"R"	r	"Y"	y
"F"	F	"M"	m	"S"	s	"Z"	z
0 bis 9	0 1 2 3 4 5 6 7 8 9			"?"	.		?

5.1.6 LED-Zustände

Der SINAMICS V20 verfügt über nur eine LED für Zustandsangaben. Die LED kann orange, grün oder rot angezeigt werden.

Bei mehreren Umrichterzuständen werden diese auf der LED in der folgenden Reihenfolge angezeigt:

- Klonen von Parametern
- Betriebsart für die Inbetriebnahme
- Alle Fehler
- Bereit (kein Fehler)

Wenn beispielsweise ein aktiver Fehler vorliegt und sich der Umrichter in der Betriebsart für die Inbetriebnahme befindet, blinkt die LED grün bei 0,5 Hz.

Umrichterzustand	LED-Farbe
Hochlauf	Orange
Bereit (kein Fehler)	Grün
Betriebsart für die Inbetriebnahme	Langsames grünes Blinken bei 0,5 Hz
Alle Fehler	Schnelles rotes Blinken bei 2 Hz
Klonen von Parametern	Oranges Blinken bei 1 Hz

5.2 Tests vor dem Einschalten

Vor dem Einschalten des Umrichtersystems müssen folgende Tests ausgeführt werden:

- Sicherstellen, dass alle Kabel korrekt angeschlossen und alle relevanten Sicherheitsvorkehrungen für das Produkt und die Anlage/den Standort getroffen wurden.
- Sicherstellen, dass der Motor und der Umrichter für die richtige Versorgungsspannung konfiguriert sind.
- Alle Schrauben mit dem angegebenen Anzugsdrehmoment festziehen.

5.3

Einstellungen im Menü für die Auswahl 50/60 Hz

Hinweis

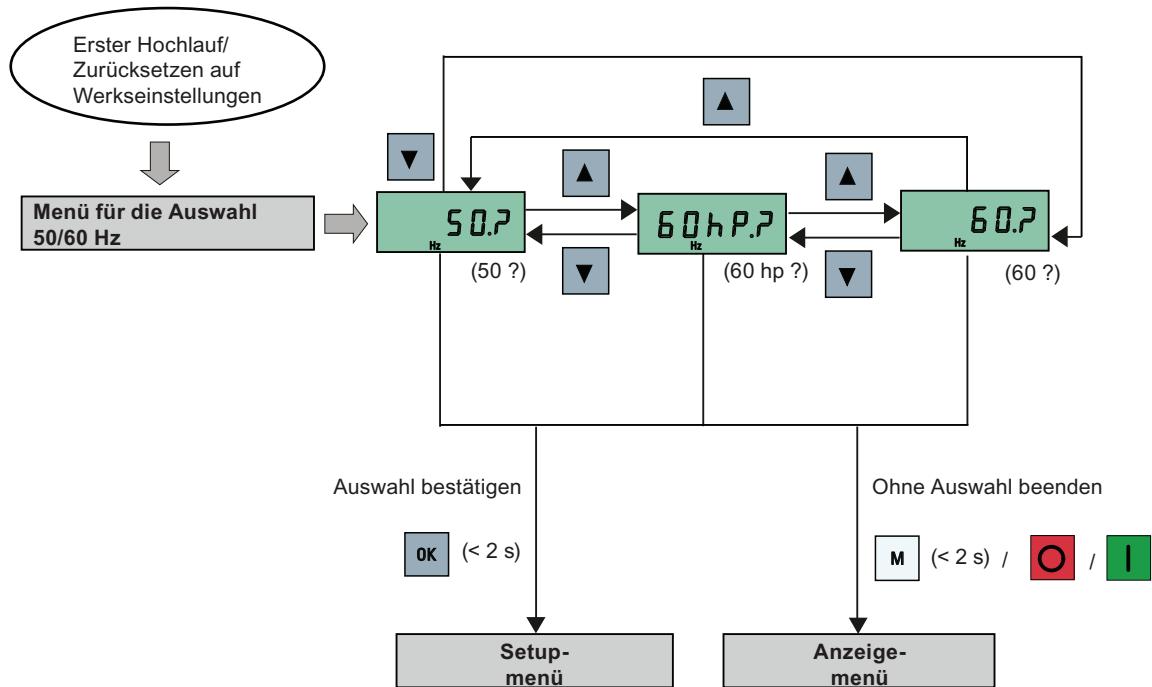
Das Menü für die Auswahl 50/60 Hz wird nur beim ersten Einschalten oder nach einem Reset auf die Werkseinstellungen (P0970) angezeigt. Es kann eine Auswahl über das BOP vorgenommen werden oder das Menü kann geschlossen werden, ohne eine Auswahl zu treffen. Danach wird das Menü nur angezeigt, wenn ein Reset auf die Werkseinstellungen erfolgt.

Die Motor-Grundfrequenz kann auch ausgewählt werden, indem P0100 auf den gewünschten Wert geändert wird.

Funktionen

Über dieses Menü wird die Motor-Grundfrequenz je nach der Region eingestellt, in der der Motor verwendet wird. Über das Menü wird bestimmt, ob Leistungseinstellungen (z. B. die Motornennleistung P0307) in [kW] oder [PS] angegeben werden.

Parameter	Wert	Beschreibung
P0100	0	Motor-Grundfrequenz von 50 Hz (Standard) → Europa [kW]
	1	Motor-Grundfrequenz von 60 Hz → USA/Kanada [PS]
	2	Motor-Grundfrequenz von 60 Hz → USA/Kanada [kW]



5.4 Starten des Motors für einen Testlauf

In diesem Abschnitt wird beschrieben, wie der Motor für einen Testlauf gestartet wird, um sicherzustellen, dass die Drehzahl und Drehrichtung des Motors richtig sind.

Hinweis

Zum Starten des Motors muss sich der Umrichter im Anzeigemenü (Standardanzeige) und im Standardzustand für das Einschalten mit P0700 (Auswahl der Befehlsquelle) = 1 befinden.

Wenn gerade das Setup-Menü geöffnet ist (auf dem Umrichter wird "P0304" angezeigt), die Taste **M** länger als zwei Sekunden drücken, um das Setup-Menü zu beenden und das Anzeigemenü zu öffnen.

Der Motor kann in der Betriebsart HAND oder TIPPEN gestartet werden.

Starten des Motors in der Betriebsart HAND

1. Die Taste **I** drücken, um den Motor zu starten.
2. Die Taste **C** drücken, um den Motor anzuhalten.

Starten des Motors in der Betriebsart TIPPEN

1. Die Tasten **M** + **OK** drücken, um von der Betriebsart HAND in die Betriebsart TIPPEN umzuschalten (es blinkt das Symbol .
2. Die Taste **I** drücken, um den Motor zu starten. Die Taste **I** loslassen, um den Motor anzuhalten.

5.5 Grundinbetriebnahme

5.5.1 Grundinbetriebnahme über das Setup-Menü

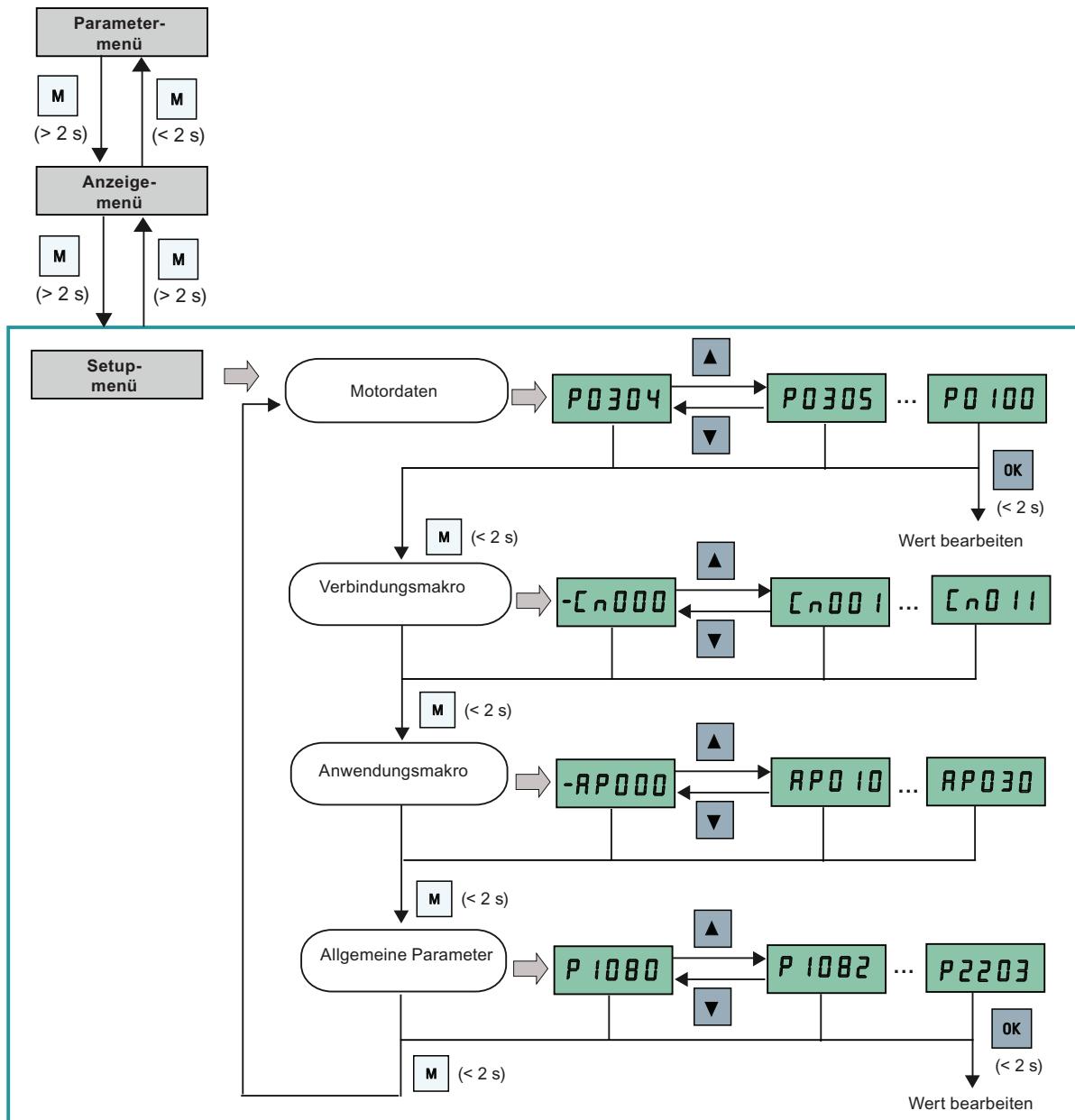
5.5.1.1 Struktur des Setup-Menüs

Funktionen des Setup-Menüs

Das Setup-Menü führt Sie durch die Hauptschritte, die für die Grundinbetriebnahme des Umrichtersystems erforderlich sind. Es besteht aus den folgenden vier Untermenüs:

	Untermenü	Funktionen
1	Motordaten	Richtet Motorenparameter für die Grundinbetriebnahme ein.
2	Auswahl von Verbindungsmakros	Richtet Makros ein, die für Standardverkabelungsarten erforderlich sind.
3	Auswahl von Anwendungsmakros	Richtet Makros ein, die für bestimmte allgemeine Anwendungen erforderlich sind.
4	Auswahl allgemeiner Parameter	Richtet Parameter ein, die zur Optimierung der Umrichterleistung erforderlich sind.

Menüstruktur



5.5.1.2 Festlegen der Motordaten

Funktionen

Dieses Menü ermöglicht das einfache Festlegen der Motorenndaten auf dem Typenschild.

Textmenü

Wenn Sie P8553 auf 1 festlegen, werden die Parameternummern in diesem Menü durch einen kurzen Text ersetzt.

Festlegen der Parameter

Hinweis

In der folgenden Tabelle weist die Kennzeichnung "●" darauf hin, dass der Wert für diesen Parameter entsprechend dem Typenschild des Motors festgelegt werden muss.

Parameter	Zugriffsstufe	Funktion	Textmenü (wenn P8553 = 1)
P0100	1	Auswahl 50/60 Hz =0: Europa [kW], 50 Hz (Werkseinstellung) =1: Nordamerika [PS], 60 Hz =2: Nordamerika [kW], 60 Hz	EU - US (EU - US)
P0304[0] ●	1	Motornennspannung [V] Die Eingabe der Typenschilddaten muss mit der Motorschaltung (Stern/Dreieck) übereinstimmen.	Not u (MOT V)
P0305[0] ●	1	Motornennstrom [A] Die Eingabe der Typenschilddaten muss mit der Motorschaltung (Stern/Dreieck) übereinstimmen.	Not A (MOT A)
P0307[0] ●	1	Motornennleistung [kW/PS] Wenn P0100 = 0 oder 2 ist, dann ist die Einheit der Motorleistung = [kW]. Wenn P0100 = 1 ist, dann ist die Einheit der Motorleistung = [PS].	P0100 = 0 oder 2: Not P (MOT P) P0100 = 1: Not hP (MOT HP)
P0308[0] ●	1	Faktor Motornennleistung ($\cos\phi$) Wird nur angezeigt, wenn P0100 = 0 oder 2 ist.	Not C (M COS)

Inbetriebnahme

5.5 Grundinbetriebnahme

Parameter	Zugriffsstufe	Funktion	Textmenü (wenn P8553 = 1)
P0309[0] •	1	Motornennwirkungsgrad [%] Wird nur angezeigt, wenn P0100 = 1 ist. Einstellung 0 bewirkt die interne Berechnung des Wertes.	M EFF (M EFF)
P0310[0] •	1	Motornennfrequenz [Hz]	M FREQ (M FREQ)
P0311[0] •	1	Motorenndrehzahl [U/min]	M RPM (M RPM)
P1900	2	Auswahl Motordatenidentifikation = 0: Deaktiviert = 2: Identifizierung aller Parameter im Stillstand	MOT ID (MOT ID)

Siehe auch

Parameterliste (Seite 141)

5.5.1.3 Festlegen von Verbindungsmakros

ACHTUNG

Einstellungen von Verbindungsmakros

Die Festlegung der Verbindungsmakros ist eine einmalig vorzunehmende Einstellung bei der Inbetriebnahme des Umrichters. Folgende Vorgehensweise einhalten, wenn Verbindungsmakros auf einen Wert geändert werden, der nicht der zuletzt verwendeten Einstellung entspricht:

1. Führen Sie einen Reset auf die Werkseinstellungen durch (P0010 = 30, P0970 = 1).
2. Die Grundinbetriebnahme wiederholen und das Verbindungsmakro ändern.

Bei Nichteinhaltung dieser Vorgehensweise übernimmt der Umrichter möglicherweise die Einstellungen sowohl der aktuell als auch der zuvor ausgewählten Makros, was unvorhergesehene und unerklärliche Funktionsabläufe zur Folge haben kann.

Die Verbindungsparameter P2010, P2011, P2021 und P2023 für die Verbindungsmakros Cn010 und Cn011 werden bei einem Reset auf die Werkseinstellungen jedoch nicht automatisch zurückgesetzt. Diese müssen gegebenenfalls manuell zurückgesetzt werden.

Nach dem Ändern der Einstellung P2023 für Cn010 oder Cn011 den Umrichter aus- und wieder einschalten. Warten Sie nach dem Ausschalten, bis die LED oder die Anzeige erloschen ist (kann einige Sekunden dauern), bevor Sie das Gerät wieder einschalten.

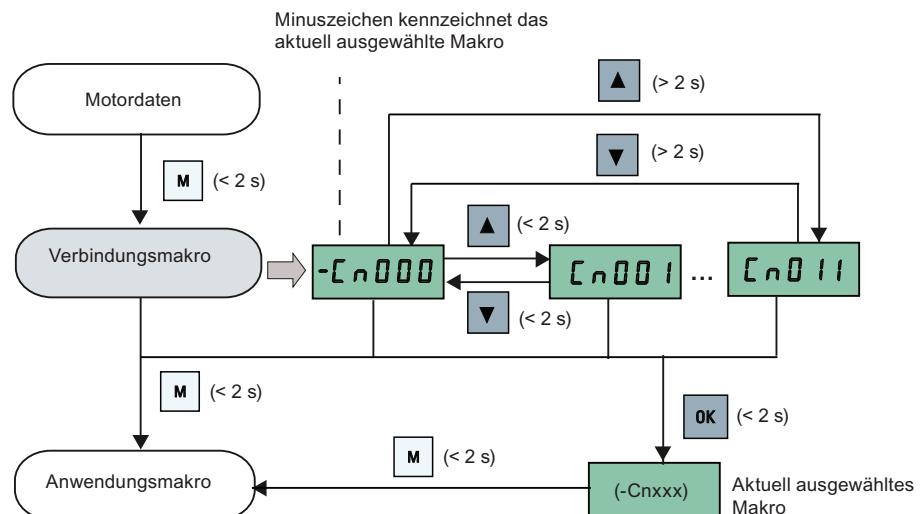
Funktionen

In diesem Menü wird ausgewählt, welches Makro für Standardverkabelungsarten erforderlich ist. Der Standard ist "Cn000" für das Verbindungsmakro 0.

Alle Verbindungsmakros ändern nur die Parameter von CDS0 (Befehlsdatensatz 0). Die Parameter von CDS1 werden für die BOP-Regelung verwendet.

Verbindungsmakro	Beschreibung	Anzeigbeispiel
Cn000	Standardeinstellung ab Werk. Bewirkt keine Parameteränderungen.	-Cn000
Cn001	BOP als einzige Regelungsquelle	Cn001
Cn002	Regelung über die Klemmen (PNP/NPN)	
Cn003	Festdrehzahlen	
Cn004	Binäre Betriebsart mit Festdrehzahl	
Cn005	Analogeingang und Festfrequenz	
Cn006	Externe Tastenregelung	
Cn007	Externe Taste mit Analogsollwert	
Cn008	PID-Regelung mit Analogeingangsreferenz	
Cn009	PID-Regelung mit Festwertreferenz	
Cn010	USS-Regelung	
Cn011	MODBUS RTU-Regelung	

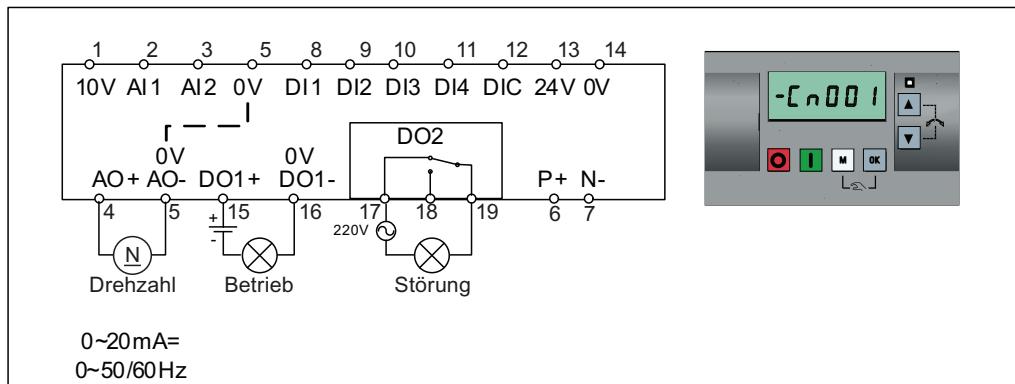
Festlegen von Verbindungsmakros



Inbetriebnahme

5.5 Grundinbetriebnahme

Verbindungsmaiko Cn001 – BOP als einzige Regelungsquelle



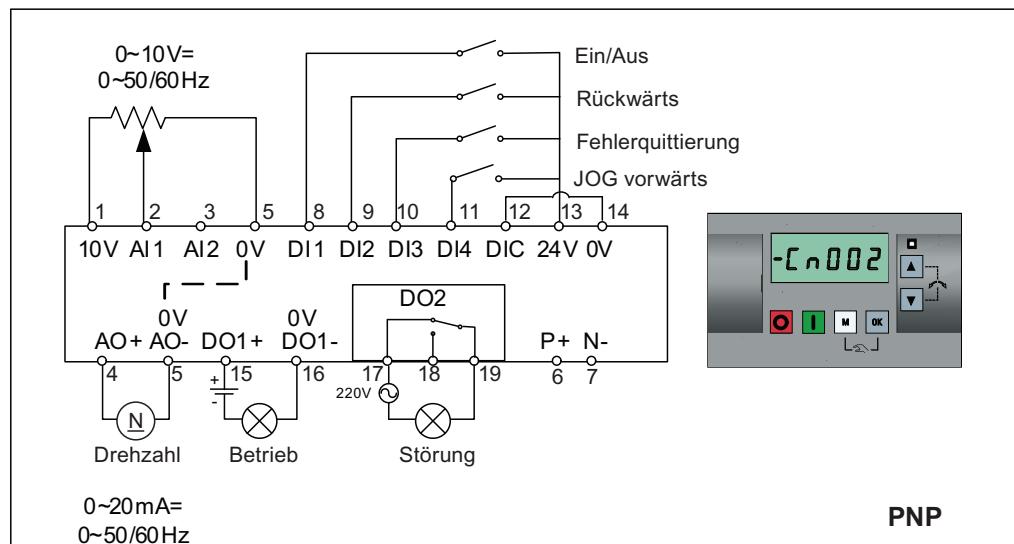
Einstellungen von Verbindungsmaikros:

Parameter	Beschreibung	Werkseinstellung	Standard für Cn001	Bemerkungen
P0700[0]	Auswahl der Befehlsquelle	1	1	BOP
P1000[0]	Auswahl der Frequenz	1	1	BOP-MOP
P0731[0]	Bl: Funktion des Digitalausgangs 1	52,3	52,2	Umrichter in Betrieb
P0732[0]	Bl: Funktion des Digitalausgangs 2	52,7	52,3	Umrichterfehler aktiv
P0771[0]	Cl: Analogausgang	21	21	Tatsächliche Frequenz
P0810[0]	Bl: CDS-Bit 0 (Hand/Auto)	0	0	Betriebsart HAND

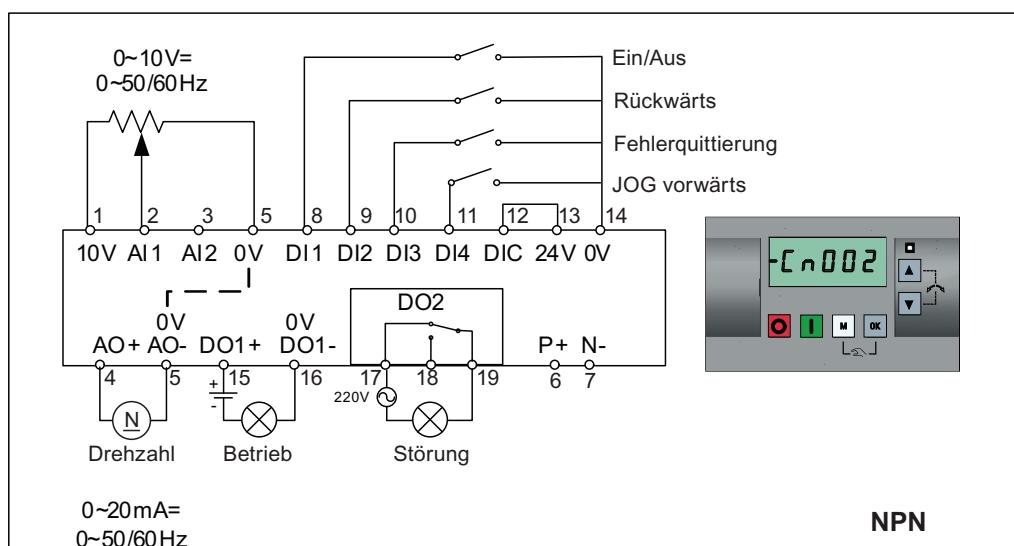
Verbindungsmaiko Cn002 – Regelung über die Klemmen (PNP/NPN)

Externe Regelung – Potentiometer mit Sollwert

- Umschaltung "Hand/Auto" zwischen dem BOP und den Klemmen durch Drücken von **M** + **OK**
- Für NPN und PNP können dieselben Parameter verwendet werden. Der Anschluss der allgemeinen Digitaleingangsklemme kann auf 24 V oder 0 V geändert werden, um die Betriebsart auszuwählen.



PNP



NPN

Inbetriebnahme

5.5 Grundinbetriebnahme

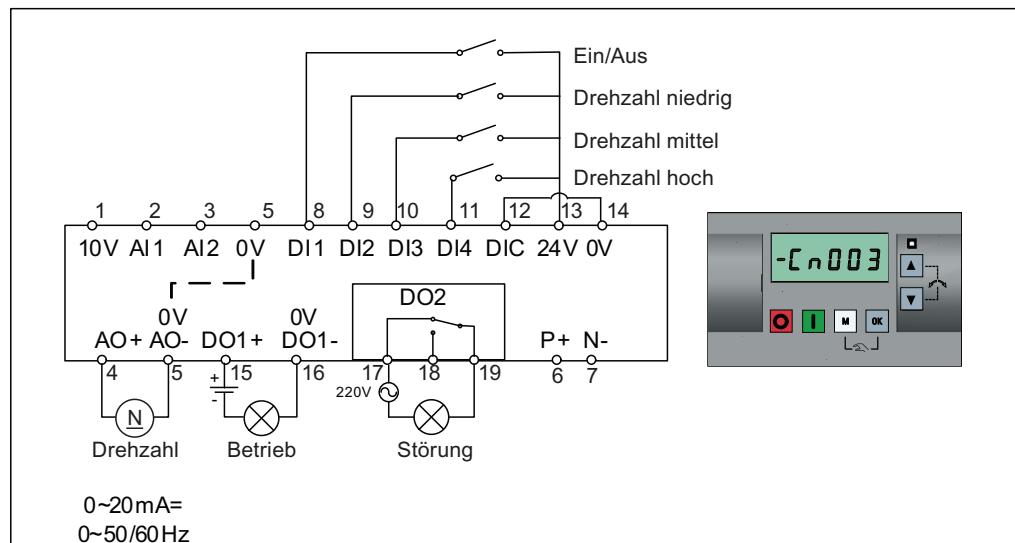
Einstellungen von Verbindungsmaßros:

Parameter	Beschreibung	Werkseinstellung	Standard für Cn002	Bemerkungen
P0700[0]	Auswahl der Befehlsquelle	1	2	Klemme als Befehlsquelle
P1000[0]	Auswahl der Frequenz	1	2	Analog als Drehzahlsollwert
P0701[0]	Funktion des Digitaleingangs 1	0	1	ON/OFF
P0702[0]	Funktion des Digitaleingangs 2	0	12	Rückwärts
P0703[0]	Funktion des Digitaleingangs 3	9	9	Fehlerquittierung
P0704[0]	Funktion des Digitaleingangs 4	15	10	TIPPEN vorwärts
P0771[0]	Cl: Analogausgang	21	21	Tatsächliche Frequenz
P0731[0]	Bl: Funktion des Digitalausgangs 1	52,3	52,2	Umrichter in Betrieb
P0732[0]	Bl: Funktion des Digitalausgangs 2	52,7	52,3	Umrichterfehler aktiv

Verbindungsmakro Cn003 – Festdrehzahlen

Drei Festdrehzahlen mit ON/OFF

- Umschaltung "Hand/Auto" zwischen dem BOP und der Klemme durch Drücken von **M** + **OK**
- Bei gleichzeitiger Auswahl mehrerer Festfrequenzen werden diese summiert, z. B. FF1 + FF2 + FF3.



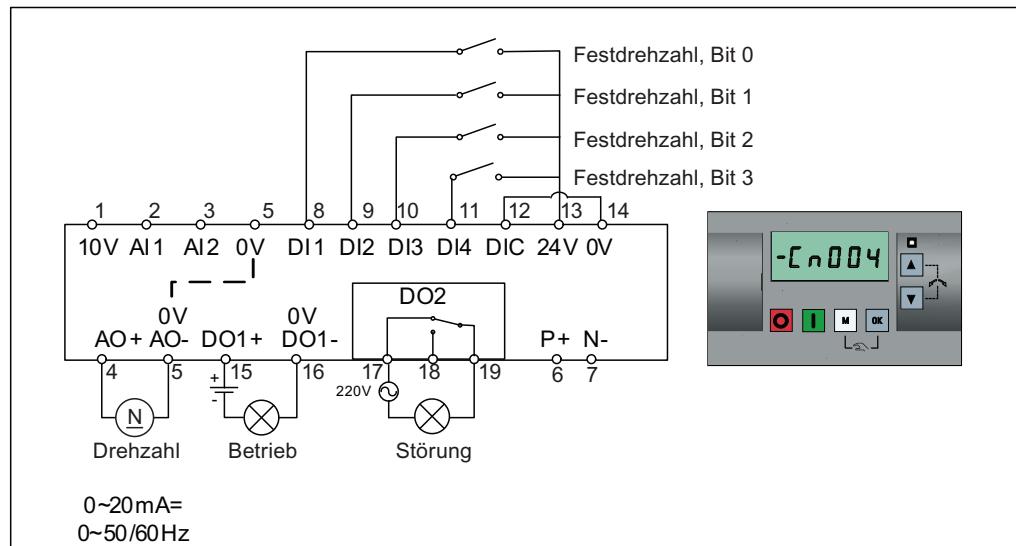
Einstellungen von Verbindungsmakros:

Parameter	Beschreibung	Werkseinstellung	Standard für Cn003	Bemerkungen
P0700[0]	Auswahl der Befehlsquelle	1	2	Klemme als Befehlsquelle
P1000[0]	Auswahl der Frequenz	1	3	Festfrequenz
P0701[0]	Funktion des Digitaleingangs 1	0	1	ON/OFF
P0702[0]	Funktion des Digitaleingangs 2	0	15	Festdrehzahl-Bit 0
P0703[0]	Funktion des Digitaleingangs 3	9	16	Festdrehzahl-Bit 1
P0704[0]	Funktion des Digitaleingangs 4	15	17	Festdrehzahl-Bit 2
P1016[0]	Betriebsart Festfrequenz	1	1	Betriebsart "Direktauswahl"
P1020[0]	Bl: Festfrequenzauswahl, Bit 0	722,3	722,1	DE2
P1021[0]	Bl: Festfrequenzauswahl, Bit 1	722,4	722,2	DE3
P1022[0]	Bl: Festfrequenzauswahl, Bit 2	722,5	722,3	DE4
P1001[0]	Festfrequenz 1	10	10	Drehzahl niedrig
P1002[0]	Festfrequenz 2	15	15	Drehzahl mittel
P1003[0]	Festfrequenz 3	25	25	Drehzahl hoch
P0771[0]	Cl: Analogausgang	21	21	Tatsächliche Frequenz
P0731[0]	Bl: Funktion des Digitalausgangs 1	52,3	52,2	Umrichter in Betrieb
P0732[0]	Bl: Funktion des Digitalausgangs 2	52,7	52,3	Umrichterfehler aktiv

Verbindungsmakro Cn004 – Festdrehzahlen in der binären Betriebsart

Festdrehzahlen mit ON-Befehl in der binären Betriebsart

- Bis zu 16 verschiedene Festfrequenzwerte (0 Hz, P1001 bis P1015) können über die Festfrequenzwähler (P1020 bis P1023) ausgewählt werden.



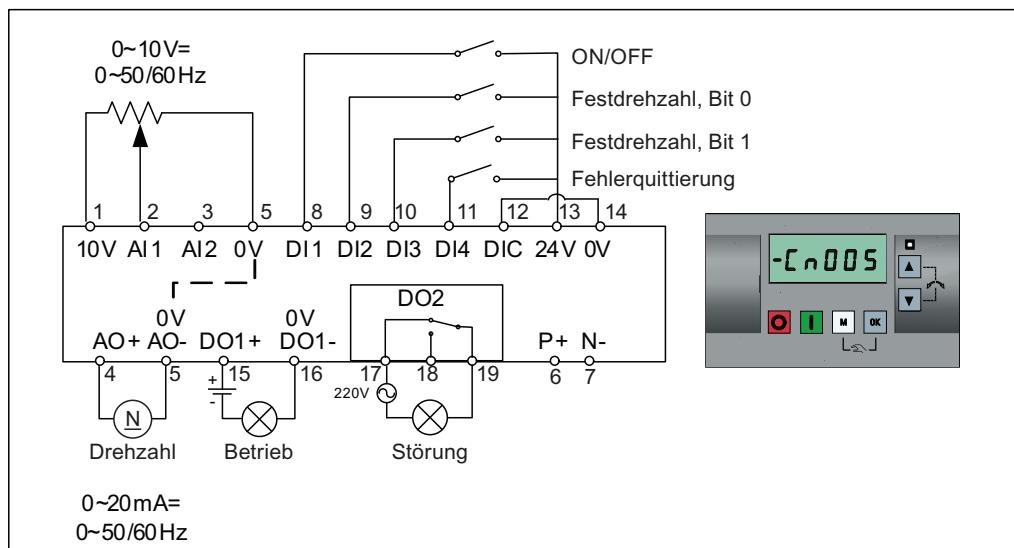
Einstellungen von Verbindungsmakros:

Parameter	Beschreibung	Werkseinstellung	Standard für Cn004	Bemerkungen
P0700[0]	Auswahl der Befehlsquelle	1	2	Klemmen als Befehlsquelle
P1000[0]	Auswahl der Frequenz	1	3	Festfrequenz
P0701[0]	Funktion des Digitaleingangs 1	0	15	Festdrehzahl-Bit 0
P0702[0]	Funktion des Digitaleingangs 2	0	16	Festdrehzahl-Bit 1
P0703[0]	Funktion des Digitaleingangs 3	9	17	Festdrehzahl-Bit 2
P0704[0]	Funktion des Digitaleingangs 4	15	18	Festdrehzahl-Bit 3
P1016[0]	Betriebsart Festfrequenz	1	2	Binäre Betriebsart
P0840[0]	BI: ON/OFF1	19,0	1025,0	Der Umrichter wird bei der ausgewählten Festdrehzahl gestartet.
P1020[0]	BI: Festfrequenzauswahl, Bit 0	722,3	722,0	DE1
P1021[0]	BI: Festfrequenzauswahl, Bit 1	722,4	722,1	DE2
P1022[0]	BI: Festfrequenzauswahl, Bit 2	722,5	722,2	DE3
P1023[0]	BI: Festfrequenzauswahl, Bit 3	722,6	722,3	DE4
P0771[0]	CI: Analogausgang	21	21	Tatsächliche Frequenz
P0731[0]	BI: Funktion des Digitalausgangs 1	52,3	52,2	Umrichter in Betrieb
P0732[0]	BI: Funktion des Digitalausgangs 2	52,7	52,3	Umrichterfehler aktiv

Verbindungsmakro Cn005 – Analogeingang und Festfrequenz

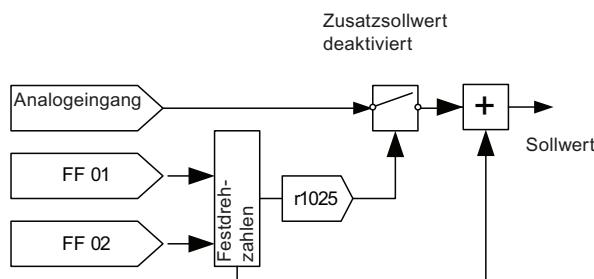
Der Analogeingang fungiert als zusätzlicher Sollwert.

- Wenn DE2 und DE3 zusammen aktiv sind, werden die ausgewählten Frequenzen summiert, also FF1 + FF2.



Funktionsdiagramm

Bei Auswahl der Festdrehzahl wird der zusätzliche Sollwertkanal vom Analogeingang deaktiviert. Wenn kein Festdrehzahlsollwert vorhanden ist, wird der Sollwertkanal mit dem Analogeingang verbunden.



Einstellungen von Verbindungsmakros:

Parameter	Beschreibung	Werkseinstellung	Standard für Cn005	Bemerkungen
P0700[0]	Auswahl der Befehlsquelle	1	2	Klemmen als Befehlsquelle
P1000[0]	Auswahl der Frequenz	1	23	Festfrequenz + Analogsollwert
P0701[0]	Funktion des Digitaleingangs 1	0	1	ON/OFF
P0702[0]	Funktion des Digitaleingangs 2	0	15	Festdrehzahl-Bit 0
P0703[0]	Funktion des Digitaleingangs 3	9	16	Festdrehzahl-Bit 1
P0704[0]	Funktion des Digitaleingangs 4	15	9	Fehlerquittierung
P1016[0]	Betriebsart Festfrequenz	1	1	Betriebsart "Direktauswahl"
P1020[0]	BI: Festfrequenzauswahl, Bit 0	722,3	722,1	DE2

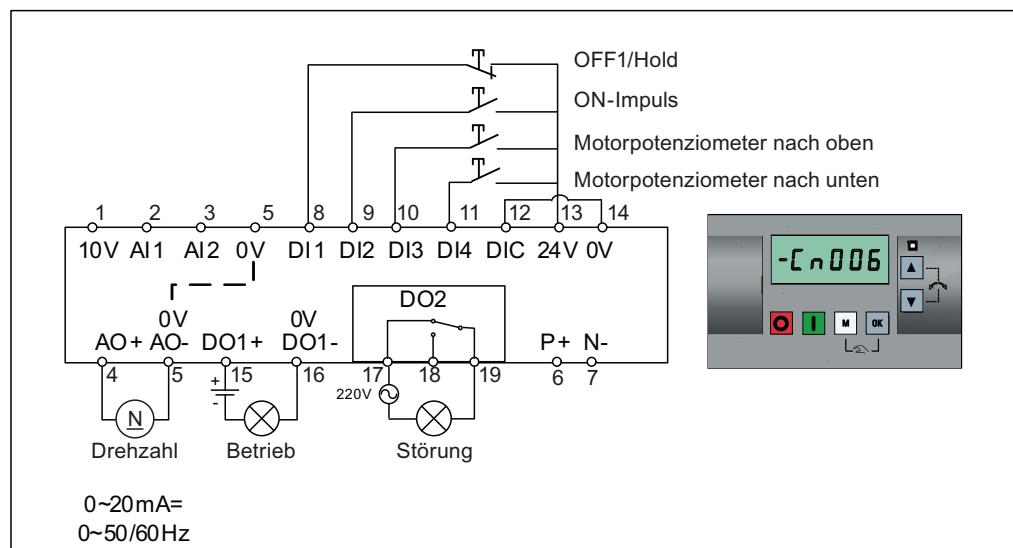
Inbetriebnahme

5.5 Grundinbetriebnahme

Parameter	Beschreibung	Werkseinstellung	Standard für Cn005	Bemerkungen
P1021[0]	BI: Festfrequenzauswahl, Bit 1	722,4	722,2	DE3
P1001[0]	Festfrequenz 1	10	10	Festdrehzahl 1
P1002[0]	Festfrequenz 2	15	15	Festdrehzahl 2
P1074[0]	BI: Zusatzsollwert deaktivieren	0	1025,0	FF deaktiviert den Zusatzsollwert.
P0771[0]	CI: Analogausgang	21	21	Tatsächliche Frequenz
P0731[0]	BI: Funktion des Digitalausgangs 1	52,3	52,2	Umrichter in Betrieb
P0732[0]	BI: Funktion des Digitalausgangs 2	52,7	52,3	Umrichterfehler aktiv

Verbindungsmakro Cn006 – Externe Tastenregelung

Bei den Befehlsquellen handelt es sich um Impulssignale.



Einstellungen von Verbindungsmakros:

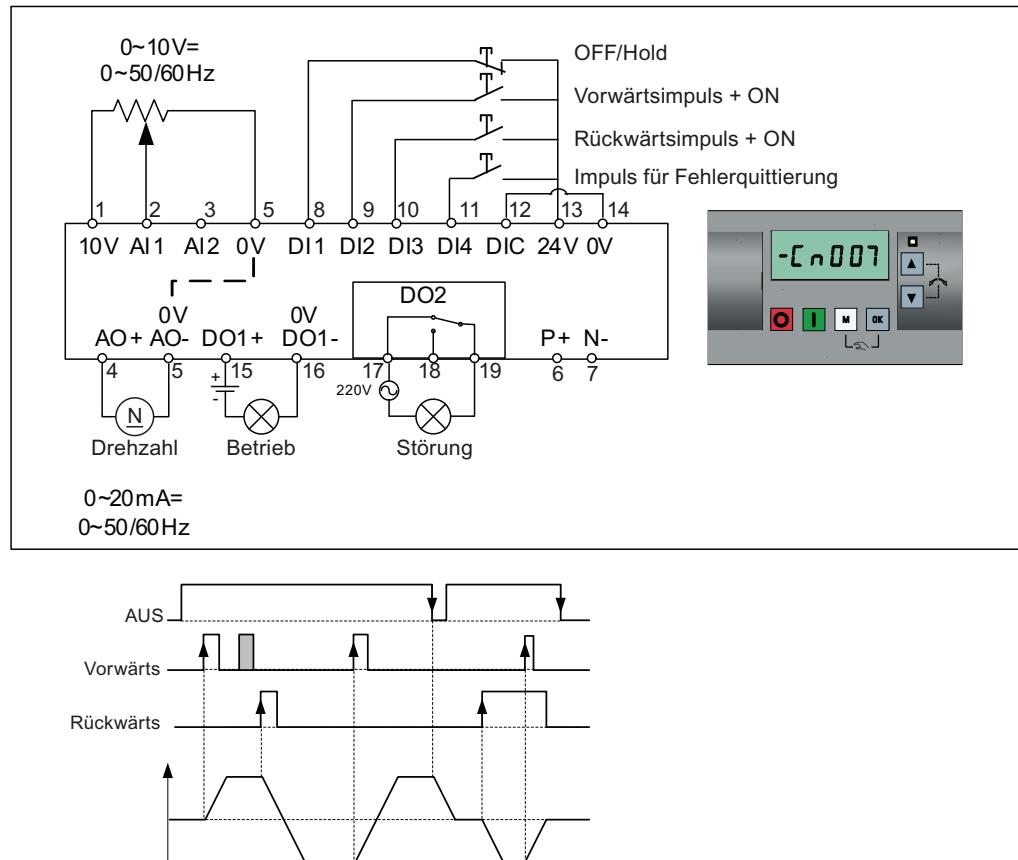
Parameter	Beschreibung	Werkseinstellung	Standard für Cn006	Bemerkungen
P0700[0]	Auswahl der Befehlsquelle	1	2	Klemmen als Befehlsquelle
P1000[0]	Auswahl der Frequenz	1	1	BOP-MOP
P0701[0]	Funktion des Digitaleingangs 1	0	2	OFF1/Hold
P0702[0]	Funktion des Digitaleingangs 2	0	1	ON-Impuls
P0703[0]	Funktion des Digitaleingangs 3	9	13	MOP-auf-Impuls
P0704[0]	Funktion des Digitaleingangs 4	15	14	MOP-ab-Impuls
P0727[0]	Auswahl Zweileiter/Dreileiter-Technik	0	3	Dreileiter-Technik ON-Impuls + OFF1/HOLD + Rückwärts
P0771[0]	Cl: Analogausgang	21	21	Tatsächliche Frequenz
P0731[0]	Bl: Funktion des Digitalausgangs 1	52,3	52,2	Umrichter in Betrieb
P0732[0]	Bl: Funktion des Digitalausgangs 2	52,7	52,3	Umrichterfehler aktiv
P1040[0]	Sollwert des MOP	5	0	Anfangsfrequenz
P1047[0]	MOP-Hochlaufzeit des Hochlaufgebers	10	10	Hochlaufzeit von Null bis zur Maximalfrequenz
P1048[0]	MOP-Rücklaufzeit des Hochlaufgebers	10	10	Rücklaufzeit von der Maximalfrequenz bis Null

Inbetriebnahme

5.5 Grundinbetriebnahme

Verbindungsmakro Cn007 – Externe Taste mit Analogregelung

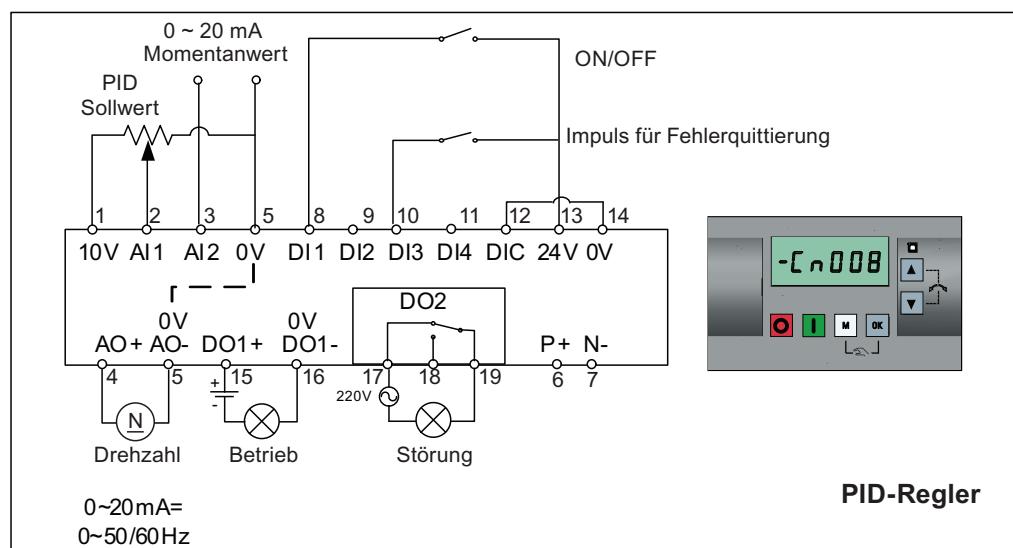
Bei den Befehlsquellen handelt es sich um Impulssignale.



Einstellungen von Verbindungsmakros:

Parameter	Beschreibung	Werkseinstellung	Standard für Cn007	Bemerkungen
P0700[0]	Auswahl der Befehlsquelle	1	2	Klemmen als Befehlsquelle
P1000[0]	Auswahl der Frequenz	1	2	Analog
P0701[0]	Funktion des Digitaleingangs 1	0	1	OFF Hold
P0702[0]	Funktion des Digitaleingangs 2	0	2	Vorwärtsimpuls + ON
P0703[0]	Funktion des Digitaleingangs 3	9	12	Rückwärtsimpuls + ON
P0704[0]	Funktion des Digitaleingangs 4	15	9	Fehlerquittierung
P0727[0]	Auswahl Zweileiter/Dreileiter-Technik	0	2	Dreileiter-Technik STOP + Vorwärtsimpuls + Rückwärtsimpuls
P0771[0]	Cl: Analogausgang	21	21	Tatsächliche Frequenz
P0731[0]	Bl: Funktion des Digitalausgangs 1	52,3	52,2	Umrichter in Betrieb
P0732[0]	Bl: Funktion des Digitalausgangs 2	52,7	52,3	Umrichterfehler aktiv

Verbindungsmaiko Cn008 – PID-Regelung mit Analogreferenz



Hinweis

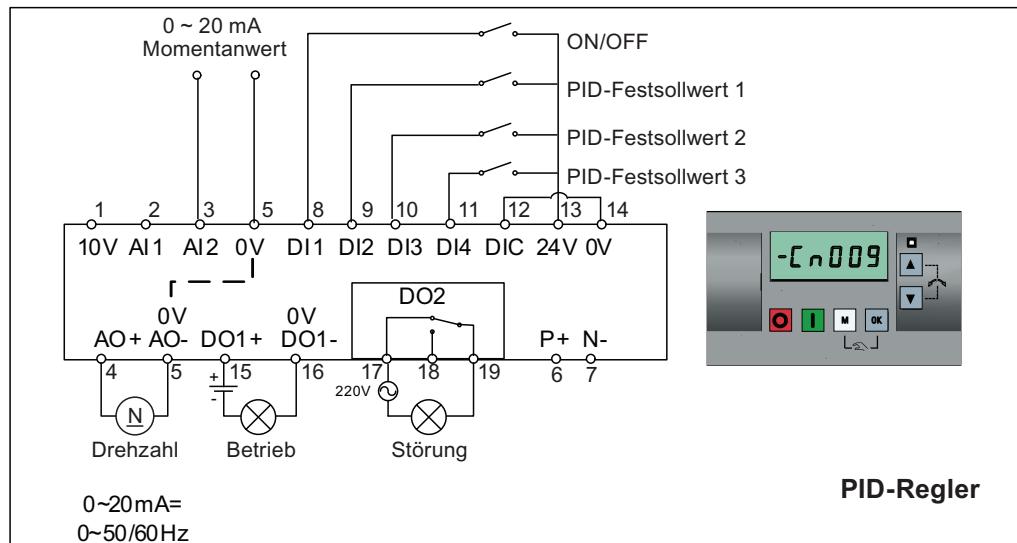
Wenn der Sollwert für die PID-Regelung negativ sein soll, die Verkabelung für den Sollwert und die Rückführung entsprechend ändern.

Wenn von der Betriebsart mit PID-Regelung in die Betriebsart HAND umgeschaltet wird, wird P2200 zu 0, um die PID-Regelung zu deaktivieren. Beim erneuten Umschalten in die Betriebsart AUTO wird P2200 zu 1, um die PID-Regelung wieder zu aktivieren.

Einstellungen von Verbindungsmaikros:

Parameter	Beschreibung	Werkseinstellung	Standard für Cn008	Bemerkungen
P0700[0]	Auswahl der Befehlsquelle	1	2	Klemmen als Befehlsquelle
P0701[0]	Funktion des Digitaleingangs 1	0	1	ON/OFF
P0703[0]	Funktion des Digitaleingangs 3	9	9	Fehlerquittierung
P2200[0]	PID-Regler aktivieren	0	1	PID aktivieren
P2253[0]	CI: PID-Sollwert	0	755,0	PID-Sollwert = Analogeingang 1
P2264[0]	CI: PID-Rückführung	755,0	755,1	PID-Rückführung = Analogeingang 2
P0756[1]	Typ des AE	0	2	Analogeingang 2, 0 bis 20 mA
P0771[0]	CI: Analogausgang	21	21	Tatsächliche Frequenz
P0731[0]	BI: Funktion des Digitalausgangs 1	52,3	52,2	Umrichter in Betrieb
P0732[0]	BI: Funktion des Digitalausgangs 2	52,7	52,3	Umrichterfehler aktiv

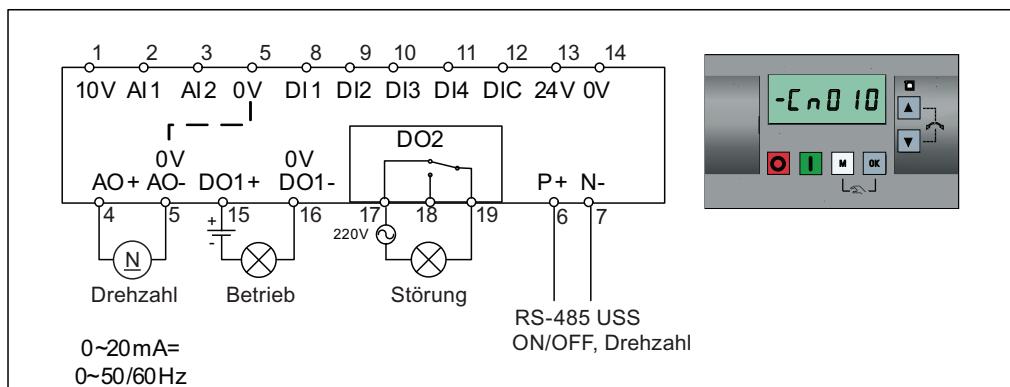
Verbindungsmakro Cn009 – PID-Regelung mit Festwertreferenz



Einstellungen von Verbindungsmakros:

Parameter	Beschreibung	Werkseinstellung	Standard für Cn009	Bemerkungen
P0700[0]	Auswahl der Befehlsquelle	1	2	Klemmen als Befehlsquelle
P0701[0]	Funktion des Digitaleingangs 1	0	1	ON/OFF
P0702[0]	Funktion des Digitaleingangs 2	0	15	DE2 = PID-Festwert 1
P0703[0]	Funktion des Digitaleingangs 3	9	16	DE3 = PID-Festwert 2
P0704[0]	Funktion des Digitaleingangs 4	15	17	DE4 = PID-Festwert 3
P2200[0]	PID-Regler aktivieren	0	1	PID aktivieren
P2216[0]	Betriebsart PID-Festsollwert	1	1	Direktauswahl
P2220[0]	BI: Auswahl PID-Festsollwert, Bit 0	722,3	722,1	BICO-Verbindung DE2
P2221[0]	BI: Auswahl PID-Festsollwert, Bit 1	722,4	722,2	BICO-Verbindung DE3
P2222[0]	BI: Auswahl PID-Festsollwert, Bit 2	722,5	722,3	BICO-Verbindung DE4
P2253[0]	CI: PID-Sollwert	0	2224	PID-Sollwert = Festwert
P2264[0]	CI: PID-Rückführung	755,0	755,1	PID-Rückführung = AI2

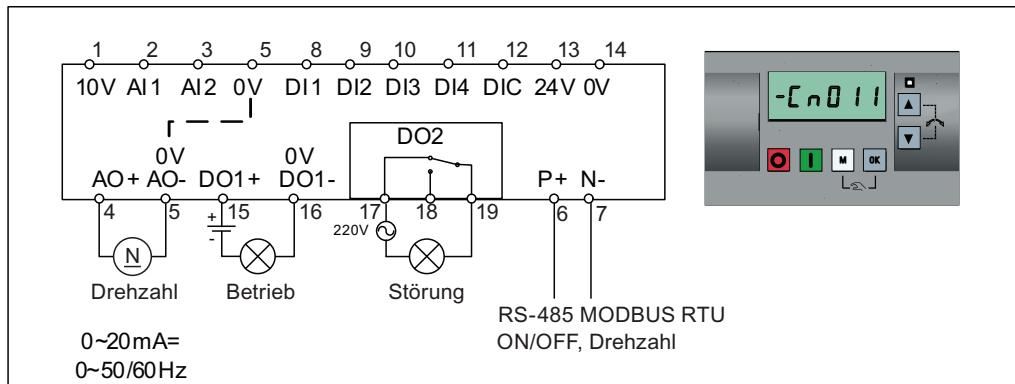
Verbindungsmaiko Cn010 – USS-Regelung



Einstellungen von Verbindungsmaikros:

Parameter	Beschreibung	Werkseinstellung	Standard für Cn010	Bemerkungen
P0700[0]	Auswahl der Befehlsquelle	1	5	RS485 als Befehlsquelle
P1000[0]	Auswahl der Frequenz	1	5	RS485 als Drehzahlsollwert
P2023[0]	Auswahl RS485-Protokoll	1	1	USS-Protokoll
P2010[0]	USS/MODBUS-Baudrate	8	8	Baudrate 38400 Bit/s
P2011[0]	USS-Adresse	0	1	USS-Adresse für den Umrichter
P2012[0]	USS-Prozessdatenlänge	2	2	Anzahl von Prozessdatenwörtern
P2013[0]	USS PKW-Länge	127	127	Variable PKW-Wörter
P2014[0]	USS-/MODBUS-Telegramm-Auszeit	2000	500	Zeit bis zum Datenempfang

Verbindungsmakro Cn011 – MODBUS RTU-Regelung



Einstellungen von Verbindungsmakros:

Parameter	Beschreibung	Werkseinstellung	Standard für Cn011	Bemerkungen
P0700[0]	Auswahl der Befehlsquelle	1	5	RS485 als Befehlsquelle
P1000[0]	Auswahl der Frequenz	1	5	RS485 als Drehzahlsollwert
P2023[0]	Auswahl RS485-Protokoll	1	2	MODBUS RTU-Protokoll
P2010[0]	USS/MODBUS-Baudrate	8	6	Baudrate 9600 Bit/s
P2021[0]	MODBUS-Adresse	1	1	MODBUS-Adresse für den Umrichter
P2022[0]	Zeitüberschreitung für MODBUS-Antwort	1000	1000	Maximale Zeit für das Senden einer Antwort an den Master
P2014[0]	USS-/MODBUS-Telegramm-Auszeit	2000	100	Zeit bis zum Datenempfang

5.5.1.4 Festlegen der Anwendungsmakros

ACHTUNG
Einstellungen von Anwendungsmakros
Die Festlegung der Anwendungsmakros ist eine einmalig vorzunehmende Einstellung bei der Inbetriebnahme des Umrichters. Halten Sie folgende Vorgehensweise ein, wenn Sie die Anwendungsmakros auf einen Wert ändern, der nicht der zuletzt verwendeten Einstellung entspricht:

1. Führen Sie einen Reset auf die Werkseinstellungen durch (P0010 = 30, P0970 = 1).
 2. Wiederholen Sie die Grundinbetriebnahme, und ändern Sie das Anwendungsmakro.

Bei Nichteinhaltung dieser Vorgehensweise übernimmt der Umrichter möglicherweise die Einstellungen sowohl der aktuell als auch der zuvor ausgewählten Makros, was unvorhergesehene und unerklärliche Funktionsabläufe zur Folge haben kann.

Funktionen

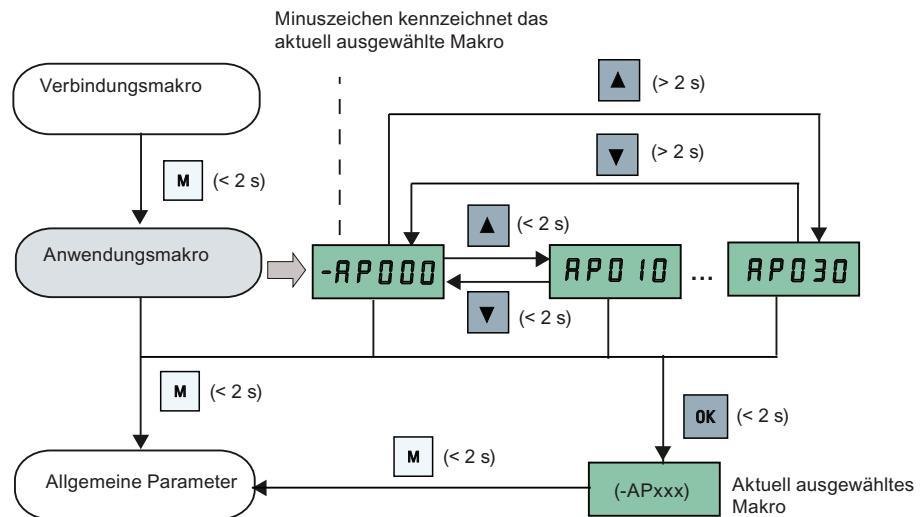
Dieses Menü enthält eine Reihe gängiger Anwendungen. Jedes Anwendungsmakro umfasst einen Satz an Parametereinstellungen für eine bestimmte Anwendung. Nachdem Sie ein Anwendungsmakro ausgewählt haben, werden die entsprechenden Einstellungen auf den Umrichter angewendet, um die Inbetriebnahme zu vereinfachen.

Das Standard-Anwendungsmakro ist "AP000" für Anwendungsmakro 0. Wenn keines der Anwendungsmakros zu Ihrer Anwendung passt, wählen Sie das Makro aus, das Ihrer Anwendung am nächsten kommt, und nehmen Sie weitere Parameteranpassungen wie gewünscht vor.

Anwendungsmakro	Beschreibung	Anzeigbeispiel
AP000	Standardeinstellung ab Werk. Bewirkt keine Parameteränderungen.	-AP000
AP010	Einfache Pumpenanwendungen	AP010
AP020	Einfache Lüfteranwendungen	
AP021	Kompressoranwendungen	
AP030	Bandförderanwendungen	

Das Minuszeichen deutet darauf hin, dass es sich um das aktuell ausgewählte Makro handelt.

Festlegen der Anwendungsmakros



Inbetriebnahme

5.5 Grundinbetriebnahme

Anwendungsmakro AP010 - Einfache Pumpenanwendungen

Parameter	Beschreibung	Werkseinstellung	Standard für AP010	Bemerkungen
P1080[0]	Minimalfrequenz	0	15	Ein Umrichter, der mit einer niedrigeren Drehzahl läuft, ist gesperrt.
P1300[0]	Regelungsart	0	7	U/f mit quadratischer Kennlinie
P1110[0]	Bl: Negative Frequenzsollwertsperre	0	1	Gegendrehrichtung der Pumpe gesperrt
P1210[0]	Wiedereinschaltautomatik	1	2	Fehlerquittierung beim Einschalten
P1120[0]	Hochlaufzeit	10	10	Hochlaufzeit von Null bis zur Maximalfrequenz
P1121[0]	Rücklaufzeit	10	10	Rücklaufzeit von der Maximalfrequenz bis Null

Anwendungsmakro AP020 - Einfache Lüfteranwendungen

Parameter	Beschreibung	Werkseinstellung	Standard für AP020	Bemerkungen
P1110[0]	Bl: Negative Frequenzsollwertsperre	0	1	Gegendrehrichtung des Lüfters gesperrt
P1300[0]	Regelungsart	0	7	U/f mit quadratischer Kennlinie
P1200[0]	Fangen	0	2	Suche nach der Drehzahl des laufenden Motors, dessen Last ein hohes Trägheitsmoment aufweist, sodass der Motor bis zum Sollwert hochläuft.
P1210[0]	Wiedereinschaltautomatik	1	2	Fehlerquittierung beim Einschalten
P1080[0]	Minimalfrequenz	0	20	Ein Umrichter, der mit einer niedrigeren Drehzahl läuft, ist gesperrt.
P1120[0]	Hochlaufzeit	10	10	Hochlaufzeit von Null bis zur Maximalfrequenz
P1121[0]	Rücklaufzeit	10	20	Rücklaufzeit von der Maximalfrequenz bis Null

Anwendungsmakro AP021 - Kompressoranwendungen

Parameter	Beschreibung	Werkseinstellung	Standard für AP021	Bemerkungen
P1300[0]	Regelungsart	0	0	U/f mit linearer Kennlinie
P1080[0]	Minimalfrequenz	0	10	Ein Umrichter, der mit einer niedrigeren Drehzahl läuft, ist gesperrt.
P1312[0]	Startanhebung	0	30	Die Anhebung ist nur beim erstmaligen Beschleunigen (aus dem Stillstand) wirksam.
P1311[0]	Beschleunigungsanhebung	0	0	Die Anhebung ist nur beim Beschleunigen oder Bremsen wirksam.
P1310[0]	Ständige Anhebung	50	50	Zusätzliche Anhebung über den gesamten Frequenzbereich hinweg
P1120[0]	Hochlaufzeit	10	10	Hochlaufzeit von Null bis zur Maximalfrequenz
P1121[0]	Rücklaufzeit	10	10	Rücklaufzeit von der Maximalfrequenz bis Null

Anwendungsmakro AP030 - Bandförderanwendungen

Parameter	Beschreibung	Werkseinstellung	Standard für AP030	Bemerkungen
P1300[0]	Regelungsart	0	1	U/f-Steuerung mit FCC
P1312[0]	Startanhebung	0	30	Die Anhebung ist nur beim erstmaligen Beschleunigen (aus dem Stillstand) wirksam.
P1120[0]	Hochlaufzeit	10	5	Hochlaufzeit von Null bis zur Maximalfrequenz
P1121[0]	Rücklaufzeit	10	5	Rücklaufzeit von der Maximalfrequenz bis Null

5.5.1.5 Festlegen allgemeiner Parameter

Funktionen

Dieses Menü enthält eine Reihe gängiger Parameter zur Optimierung der Umrichterleistung.

Textmenü

Wenn Sie P8553 auf 1 festlegen, werden die Parameternummern in diesem Menü durch einen kurzen Text ersetzt.

Festlegen der Parameter

Parameter	Zugriffsstufe	Funktion	Textmenü (wenn P8553 = 1)
P1080[0]	1	Minimalfrequenz Motor	M i n F (MIN F)
P1082[0]	1	Maximalfrequenz Motor	M A X F (MAX F)
P1120[0]	1	Hochlaufzeit	r M P U P (RMP UP)
P1121[0]	1	Rücklaufzeit	r M P D N (RMP DN)
P1058[0]	2	JOG-Frequenz	J o g P (JOG P)
P1060[0]	2	JOG-Hochlaufzeit	J o g U P (JOG UP)
P1001[0]	2	Festsollwert 1 Frequenz	F , H F 1 (FIX F1)
P1002[0]	2	Festsollwert 2 Frequenz	F , H F 2 (FIX F2)
P1003[0]	2	Festsollwert 3 Frequenz	F , H F 3 (FIX F3)
P2201[0]	2	Festsollwert 1 PID-Frequenz	P , d F 1 (PID F1)
P2202[0]	2	Festsollwert 2 PID-Frequenz	P , d F 2 (PID F2)
P2203[0]	2	Festsollwert 3 PID-Frequenz	P , d F 3 (PID F3)

5.5.2 Grundinbetriebnahme über das Parametermenü

Als Alternative zur Grundinbetriebnahme über das Setup-Menü ist auch eine Inbetriebnahme über das Parametermenü als zweite Möglichkeit der Grundinbetriebnahme möglich. Diese Vorgehensweise ist hilfreich für alle, die an die Inbetriebnahme des Umrichters auf diesem Wege gewohnt sind.

Festlegen der Parameter

Hinweis

In der folgenden Tabelle weist die Kennzeichnung "●" darauf hin, dass der Wert für diesen Parameter entsprechend dem Typenschild des Motors festgelegt werden muss.

Parameter	Funktion	Einstellung
P0003	Anwender-Zugriffsstufe	= 3 (Experten-Zugriffsstufe)
P0010	Inbetriebnahmeparameter	= 1 (Grundinbetriebnahme)
P0100	Auswahl 50/60 Hz	Legen Sie einen Wert fest, falls erforderlich: =0: Europa [kW], 50 Hz (Werkseinstellung) =1: Nordamerika [PS], 60 Hz =2: Nordamerika [kW], 60 Hz
P0304[0] ●	Motornennspannung [V]	Bereich: 10 bis 2000 Hinweis: Die Eingabe der Typenschilddaten muss mit der Motorschaltung (Stern/Dreieck) übereinstimmen.
P0305[0] ●	Motornennstrom [A]	Bereich: 0,01 bis 10000 Hinweis: Die Eingabe der Typenschilddaten muss mit der Motorschaltung (Stern/Dreieck) übereinstimmen.
P0307[0] ●	Motornennleistung [kW/PS]	Bereich: 0,01 bis 2000,0 Hinweis: Wenn P0100 = 0 oder 2 ist, dann ist die Einheit der Motorleistung = [kW]. Wenn P0100 = 1 ist, dann ist die Einheit der Motorleistung = [PS].
P0308[0] ●	Faktor Motornennleistung ($\cos\varphi$)	Bereich: 0,000 bis 1,000 Hinweis: Dieser Parameter wird nur angezeigt, wenn P0100 = 0 oder 2 ist.
P0309[0] ●	Motornennwirkungsgrad [%]	Bereich: 0,0 bis 99,9 Hinweis: Wird nur angezeigt, wenn P0100 = 1 ist. Einstellung 0 bewirkt die interne Berechnung des Wertes.
P0310[0] ●	Motornennfrequenz [Hz]	Bereich: 12,00 bis 599,00
P0311[0] ●	Motorenndrehzahl [U/min]	Bereich: 0 bis 40000

Inbetriebnahme

5.5 Grundinbetriebnahme

Parameter	Funktion	Einstellung
P0335[0]	Motorkühlung	Festlegung gemäß der tatsächlichen Motorkühlmethode = 0: Selbstkühlung (Werkseinstellung) = 1: Fremdkühlung = 2: Selbstkühlung mit Innenlüfter = 3: Fremdkühlung und Innenlüfter
P0640[0]	Motorüberlastfaktor [%]	Bereich: 10,0 bis 400,0 (Werkseinstellung: 150,0) Hinweis: Dieser Parameter legt die Stromgrenze für die Motorüberlast in Relation zu P0305 (Motornennstrom) fest.
P0700[0]	Auswahl der Befehlsquelle	= 0: Standardeinstellung ab Werk = 1: Operator Panel (Rücksetzen auf Werkseinstellung) = 2: Anschluss = 5: USS/MODBUS an RS485
P1000[0]	Auswahl des Frequenzsollwertes	Bereich: 0 bis 77 (Werkseinstellung: 1) = 0: Kein Hauptsollwert = 1: MOP-Sollwert = 2: Analogsollwert = 3: Festfrequenz = 5: USS an RS485 = 7: Analogsollwert 2 Weitere Einstellungen sind im Kapitel "Parameterliste (Seite 141)" aufgeführt.
P1080[0]	Minimalfrequenz [Hz]	Bereich: 0,00 bis 599,00 (Werkseinstellung: 0,00) Hinweis: Der hier eingestellte Wert gilt für Drehungen sowohl im Uhrzeigersinn als auch gegen den Uhrzeigersinn.
P1082[0]	Maximalfrequenz [Hz]	Bereich: 0,00 bis 599,00 (Werkseinstellung: 50,00) Hinweis: Der hier eingestellte Wert gilt für Drehungen sowohl im Uhrzeigersinn als auch gegen den Uhrzeigersinn.
P1120[0]	Hochlaufzeit [s]	Bereich: 0,00 bis 650,00 (Werkseinstellung: 10,00) Hinweis: Der hier festgelegte Wert bezeichnet die Zeitspanne, die der Motor benötigt, um vom Stillstand zur MotorMaximalfrequenz (P1082) hochzufahren, wenn keine Verrundungszeit verwendet wird.
P1121[0]	Rücklaufzeit [s]	Bereich: 0,00 bis 650,00 (Werkseinstellung: 10,00) Hinweis: Der hier festgelegte Wert bezeichnet die Zeitspanne, die der Motor benötigt, um von der MotorMaximalfrequenz (P1082) zum Stillstand herunterzufahren, wenn keine Verrundungszeit verwendet wird.

Parameter	Funktion	Einstellung
P1300[0]	Regelungsart	= 0: U/f mit linearer Kennlinie (Werkseinstellung) = 1: U/f-Steuerung mit FCC = 2: U/f mit quadratischer Kennlinie = 3: U/f mit programmierbarer Kennlinie = 4: U/f mit linearer Kennlinie und Economy-Modus = 5: U/f für Textilanwendungen = 6: U/f mit FCC für Textilanwendungen = 7: U/f mit quadratischer Kennlinie und Economy-Modus = 19: U/f-Steuerung mit unabhängigem Spannungssollwert
P3900	Ende der Grundinbetriebnahme	= 0: Keine Grundinbetriebnahme (Werkseinstellung) = 1: Ende der Grundinbetriebnahme mit Zurücksetzen auf Werkseinstellung = 2: Ende der Grundinbetriebnahme = 3: Ende der Grundinbetriebnahme nur für Motordaten Hinweis: Nach Abschluss der Berechnung werden P3900 und P0010 automatisch auf ihren Ursprungswert 0 zurückgesetzt. Der Umrichter zeigt "8.8.8.8" an, was darauf hinweist, dass eine interne Datenverarbeitung erfolgt.
P1900	Auswahl Motordatenidentifikation	= 0: Deaktiviert = 2: Identifizierung aller Parameter im Stillstand

5.6 Inbetriebnahme von Funktionen

5.6.1 Überblick über die Umrichterfunktionen

Die nachfolgende Liste gibt einen Überblick über die von SINAMICS V20 unterstützten Hauptfunktionen. Eine detaillierte Beschreibung der einzelnen Parameter finden Sie im Kapitel "Parameterliste (Seite 141)".

- Regelung der Anwender-Zugriffsstufen (P0003)
- Anpassung 50/60 Hz (Seite 46) (P0100)
- Textmenüanzeige (P8553) (s. auch "Festlegen der Motordaten (Seite 49)" und "Festlegen allgemeiner Parameter (Seite 67)")
- Schutz benutzerdefinierter Parameter (P0011, P0012, P0013)
- Vorkonfigurierte Verbindungs- und Anwendungsmakros (P0507, P0717) (s. auch "Festlegen von Verbindungsmakros (Seite 50)" und "Festlegen der Anwendungsmakros (Seite 64)")
- Überwachung des Energieverbrauchs (r0039, P0040, P0042, P0043)
- Fortlaufender Umrichterbetrieb (P0503)
- Anzeigeskalierung Motorfrequenz (P0511, r0512)
- Funktionskontrolle DE-Anschluss (P0701 bis P0713, r0722, r0724)
- Funktionskontrolle AE-Anschluss (P0712, P0713, r0750 bis P0762)
- Funktionskontrolle DA-Anschluss (P0731, P0732, P0747, P0748)
- Funktionskontrolle AA-Anschluss (P0773 bis r0785)
- 2-/3-Leiter-Regelung (P0727)
- Parameter-Cloning (Seite 301) (P0802 bis P0804, P8458)
- Befehlsdatensatz (CDS) und Umrichterdatensatz (DDS) (r0050, r0051, P0809 bis P0821)
- Auswahl verschiedener Stoppmodi (Seite 74) (P0840 bis P0886)
- Auswahl der Befehls- und Sollwertquelle (P0700, P0719, P1000 bis r1025, P1070 bis r1084)
- Festlegung der Reaktion bei Fehlern und Warnungen (r0944 bis P0952, P2100 bis P2120, r3113, P3981)
- Auswahl des MOP-Modus (motorisierter Potentiometer) (P1031 bis r1050)
- Betrieb im JOG-Modus (Seite 77) (P1055 bis P1061)
- Überspringen der Frequenz- und Resonanzdämpfung (P1091 bis P1101, P1338)
- Betrieb mit zweifacher Laufrate (Seite 125) (r1119 bis r1199, P2150 bis P2166)
- Fangen (Seite 111) (P1200 bis r1204)
- Wiedereinschaltautomatik (Seite 112) (P1210, P1211)

- Regelung der Motorbremsung (Seite 84) (Haltebremse, Gleichstrombremse, Compound-Bremse und dynamische Bremse) (P1212 bis P1237)
- Regelung der Zwischenkreisspannung (Seite 99) (P0210, P1240 bis P1257)
- I_{max}-Regelung (Seite 97) (P1340 bis P1346)
- Niveauregelung für ständige Anhebung, Beschleunigungsanhebung und Startanhebung (Seite 79) (P1310 bis P1316)
- Programmierbare U/f-Koordinaten (P1320 bis P1333)
- Schlupfkompensation (P1334 bis P1338)
- Economy-Modus (Seite 108) (P1300, r1348)
- Drehmoment-Einfachimpulsmodus (Seite 101) (P3350 bis P3356)
- Drehmoment-Mehrfachimpulsmodus (Seite 104) (P3350 bis P3354, P3357 bis P3360)
- Deblockierungsmodus (Seite 106) (P3350 bis P3353, P3361 bis P3364)
- Einstellbare Pulsweitenmodulation (P1800 bis P1803)
- USS/MODBUS-Kommunikation an RS485 (Seite 127) (P2010 bis P2037)
- Kavitationsschutz (Seite 122) (P2360 bis P2362)
- Schlafmodus (Energiesparmodus) (Seite 116) (P2365 bis P2367)
- Motor-Staging (Seite 119) (P2370 bis P2380)
- PID-Regler (Seite 82) (P2200 bis P2355)
- Motor blockiert, Last fehlt, Bandausfallerkennung (Seite 100) (P2177 bis r2198)
- Freie Funktionsbausteine (FFBs) (Seite 110) (P2800 bis P2890)
- Frostschutz (Seite 113) (P3852 bis P3853)
- Kondensationsschutz (Seite 114) (P3854)
- Wobbelfunktion (Seite 117) (P2940 bis r2955)
- BICO-Funktion (r3978)

5.6.2 Inbetriebnahme von Grundfunktionen

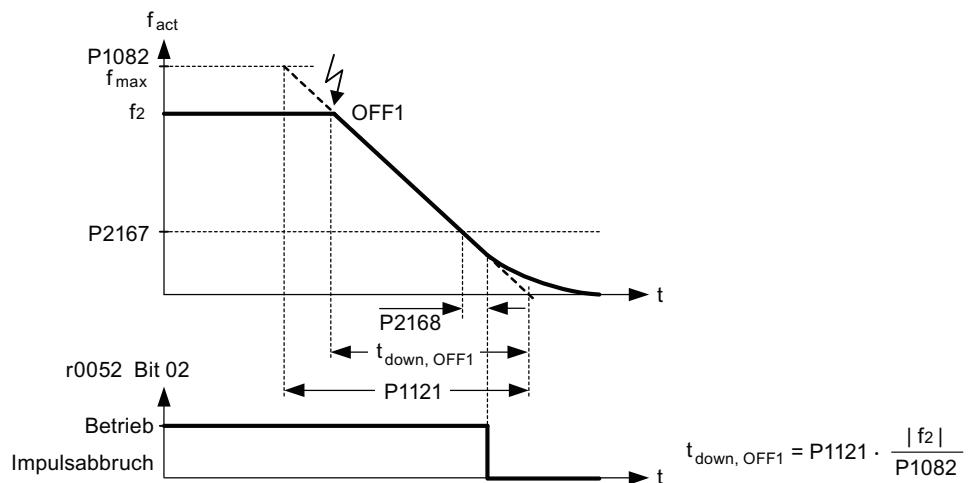
5.6.2.1 Auswahl des Stoppmodus

Funktionen

Sowohl der Umrichter selbst auch der Anwender müssen auf zahlreiche verschiedene Situationen reagieren und den Umrichter im Bedarfsfall anhalten. Aus diesem Grunde sind nicht nur Betriebsanforderungen, sondern auch Umrichter-Schutzfunktionen (z. B. gegen elektrische oder thermische Überlast) bzw. Mensch-Maschine-Schutzfunktionen zu berücksichtigen. Dank der verschiedenen OFF-Funktionen (OFF1, OFF2, OFF3) kann der Umrichter flexibel auf die erwähnten Anforderungen reagieren. Beachten Sie, dass nach dem Aufruf eines OFF2/OFF3-Befehls die Einschaltsperrre des Umrichters aktiv ist. Zum erneuten Einschalten des Motors benötigen Sie ein Signal "low → high" des Einschaltbefehls (ON).

OFF1

Der Befehl OFF1 ist mit dem ON-Befehl eng gekoppelt. Wird der ON-Befehl zurückgenommen, dann wird OFF1 direkt aktiviert. Der Umrichter wird durch OFF1 mit der Rücklaufzeit P1121 abgebremst. Wenn die Ausgangsfrequenz unter den Wert des Parameters P2167 fällt und die Zeit in P2168 abgelaufen ist, dann werden die Umrichterimpulse gesperrt.

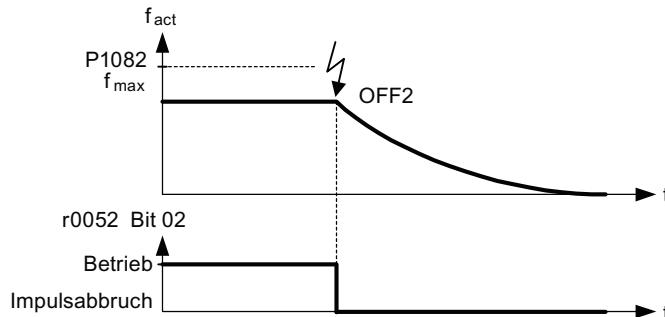


Hinweis

- OFF1 kann mithilfe einer Vielzahl von Befehlsquellen über den BICO-Parameter P0840 (BI: ON/OFF1) und P0842 (BI: ON/OFF1 mit Umkehrung) eingegeben werden.
- Der BICO-Parameter P0840 wird durch Festlegung der Befehlsquelle über P0700 vorweg zugewiesen.
- Der ON-Befehl und der folgende OFF1-Befehl müssen aus der gleichen Quelle stammen.
- Wird der ON/OFF1 -Befehl für mehr als einen Digitaleingang eingestellt, dann gilt nur der zuletzt festgelegte Digitaleingang.
- OFF1 ist im Zustand "low" aktiv.
- Bei gleichzeitiger Auswahl der verschiedenen OFF-Befehle gilt folgende Priorität: OFF2 (höchste Priorität) – OFF3 – OFF1.
- OFF1 kann mit der Gleichstrombremsung oder der Compound-Bremsung kombiniert werden.
- Ist die Motorhaltebremse MHB (P1215) aktiviert, dann werden bei einem OFF1-Befehl P2167 und P2168 nicht berücksichtigt.

OFF2

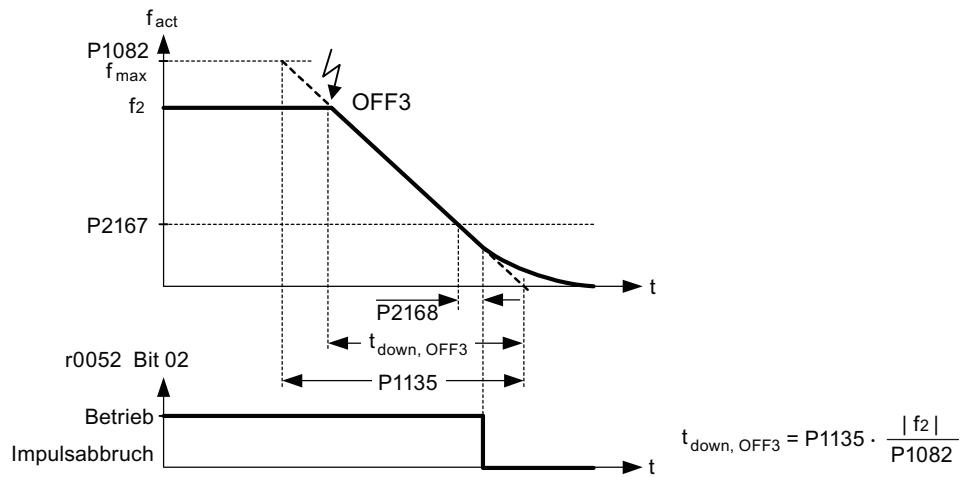
Durch den OFF2-Befehl können die Umrichterimpulse unverzüglich gesperrt werden. Das heißt, dass der Motor ausläuft und nicht auf geregelte Weise angehalten werden kann.

**Hinweis**

- Der OFF2-Befehl kann über eine oder mehrere Quellen eingegeben werden. Die Befehlsquellen werden mithilfe der BICO-Parameter P0844 (BI: 1. OFF2) und P0845 (BI: 2. OFF2) festgelegt.
- Infolge der Vorbelegung (Standardeinstellung) wird der Befehl OFF2 dem BOP zugewiesen. Diese Befehlsquelle steht auch dann noch zur Verfügung, wenn eine andere Befehlsquelle festgelegt wird (z.B. Klemme als Befehlsquelle → P0700 = 2 und OFF2 wird über DI2 → P0702 = 3 ausgewählt).
- OFF2 ist im Zustand "low" aktiv.
- Bei gleichzeitiger Auswahl der verschiedenen OFF-Befehle gilt folgende Priorität: OFF2 (höchste Priorität) – OFF3 – OFF1.

OFF3

Das Bremsverhalten von OFF3 ist mit dem von OFF1 identisch, mit Ausnahme der unabhängigen OFF3-Rücklaufzeit P1135. Fällt die Ausgangsfrequenz unter den Wert des Parameters P2167 und ist die Zeit in P2168 abgelaufen, dann werden die Umrichterimpulse gesperrt wie beim Befehl OFF1.



Hinweis

- OFF3 kann unter Verwendung zahlreicher Befehlsquellen über die BICO-Parameter P0848 (Bl: 1. OFF3) und P0849 (Bl: 2. OFF3) eingegeben werden.
- OFF3 ist im Zustand "low" aktiv.
- Bei gleichzeitiger Auswahl der verschiedenen OFF-Befehle gilt folgende Priorität: OFF2 (höchste Priorität) – OFF3 – OFF1.

5.6.2.2 Betrieb des Umrichters im JOG-Modus

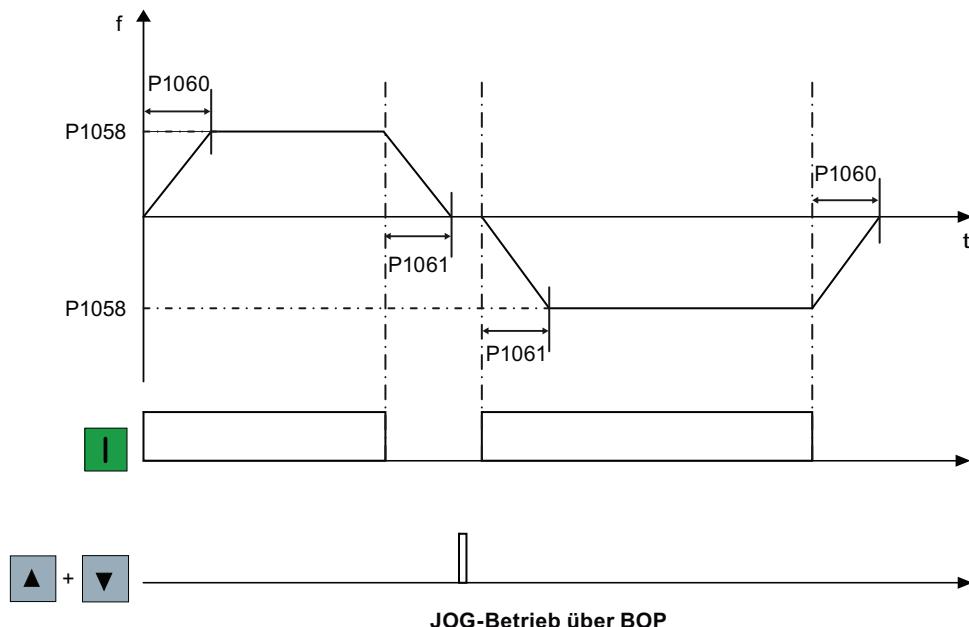
Funktionen

Die JOG-Funktion lässt sich entweder über den (integrierten) BOP oder die Digitaleingänge regeln. Wenn bei der Regelung über den BOP die Taste RUN gedrückt wird, fährt der Motor an und dreht mit der vorab festgelegten JOG-Frequenz (P1058). Beim Loslassen der Taste RUN hält der Motor an.

Bei Verwendung der Digitaleingänge als JOG-Befehlsquelle wird die JOG-Frequenz über P1058 für JOG rechts und P1059 für JOG links festgelegt.

Die JOG-Funktion ermöglicht Folgendes:

- Prüfung der Funktionalität von Motor und Umrichter nach beendeter Inbetriebnahme (die erste Verfahrbewegung, Kontrolle der Drehrichtung usw.)
- Positionierung eines Motors oder einer Motorlast in eine bestimmte Lage
- Verfahren eines Motors, z. B. nach einer Programmunterbrechung



Festlegen der Parameter

Parameter	Funktion	Einstellung
P1055[0...2]	BI: JOG rechts aktivieren	Dieser Parameter bestimmt die Quelle von JOG rechts, wenn P0719 = 0 ist (automatische Auswahl der Befehls-/Sollwertquelle). Werkseinstellung: 19,8
P1056[0...2]	BI: JOG links aktivieren	Dieser Parameter bestimmt die Quelle von JOG links, wenn P0719 = 0 ist (automatische Auswahl der Befehls-/Sollwertquelle). Werkseinstellung: 0
P1057	JOG aktivieren	= 1: Der Tippbetrieb ist aktiviert (Standard)

Inbetriebnahme

5.6 Inbetriebnahme von Funktionen

Parameter	Funktion	Einstellung
P1058[0...2]	JOG-Frequenz [Hz]	Dieser Parameter bestimmt die Frequenz, mit der der Umrichter läuft, wenn der Tippbetrieb aktiv ist. Bereich: 0,00 bis 599,00 (Werkseinstellung: 5,00)
P1059[0...2]	JOG-Frequenz links [Hz]	Dieser Parameter bestimmt die Frequenz, mit der der Umrichter läuft, während JOG links ausgewählt ist. Bereich: 0,00 bis 599,00 (Werkseinstellung: 5,00)
P1060[0...2]	JOG-Hochlaufzeit [s]	Dieser Parameter bestimmt die Hochlaufzeit, die verwendet wird, solange der Tippbetrieb aktiv ist. Bereich: 0,00 bis 650,00 (Werkseinstellung: 10,00)
P1061[0...2]	JOG-Rücklaufzeit [s]	Dieser Parameter bestimmt die Rücklaufzeit, die verwendet wird, solange der Tippbetrieb aktiv ist. Bereich: 0,00 bis 650,00 (Werkseinstellung: 10,00)

5.6.2.3 Festlegen der Spannungsanhebung

Funktionen

Die U/f-Kennlinien liefern bei niedrigen Ausgangsfrequenzen nur eine niedrige Ausgangsspannung. Der ohmsche Widerstand der Ständerwicklung spielt bei niedrigen Frequenzen eine Rolle; diese werden jedoch bei der Bestimmung des Motormagnetflusses bei der U/f-Steuerung vernachlässigt. Das bedeutet, dass die Ausgangsspannung zu folgenden Zwecken zu niedrig sein kann:

- Zur Magnetisierung eines Asynchronmotors
- Zum Halten der Last
- Zum Ausgleich von Verlusten im System

Beim Umrichter kann die Ausgangsspannung mit den in folgender Tabelle aufgeführten Parametern angehoben werden.

Parameter	Anhebungstyp	Beschreibung
P1310	Ständige Anhebung [%]	<p>Dieser Parameter bestimmt die Anhebung in Relation zu P0305 (Motornennstrom) bei linearen und quadratischen U/f-Kennlinien. Bereich: 0,0 bis 250,0 (Werkseinstellung: 50,0)</p> <p>Die Spannungsanhebung ist über den gesamten Frequenzbereich wirksam, wobei der Wert bei hohen Frequenzen kontinuierlich abnimmt.</p>

Inbetriebnahme

5.6 Inbetriebnahme von Funktionen

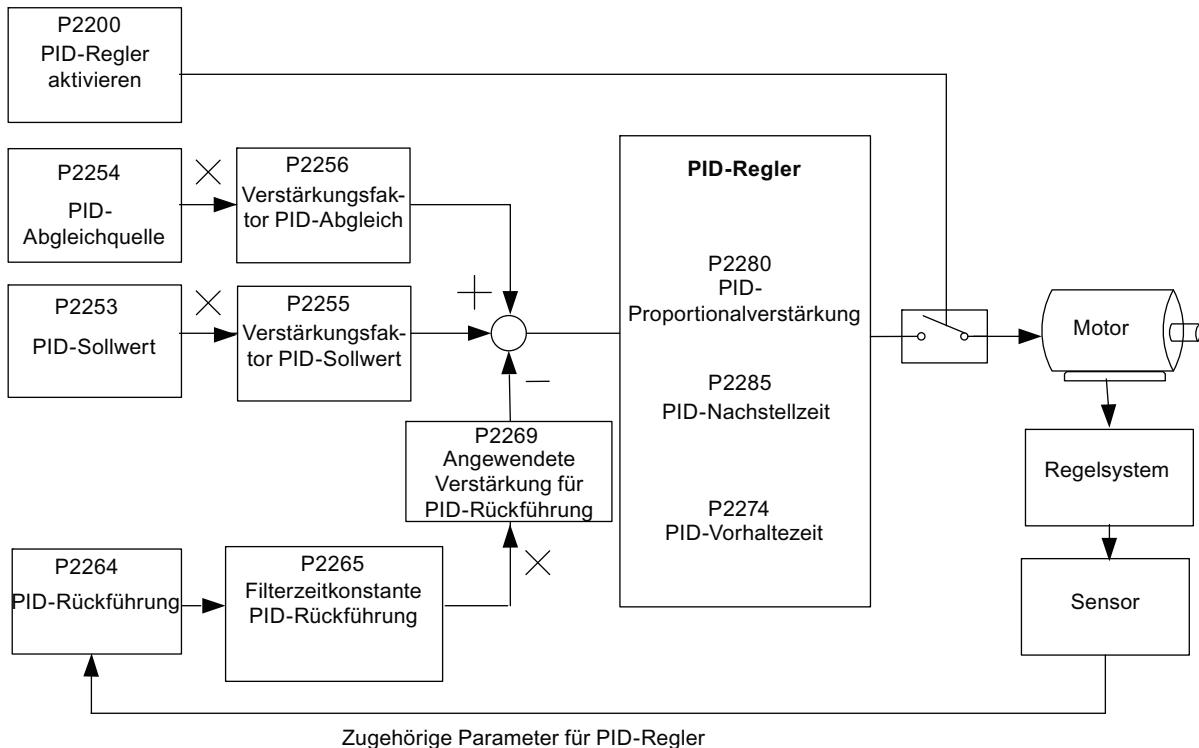
Parameter	Anhebungstyp	Beschreibung
P1311	Beschleunigungsanhebung [%]	<p>Dieser Parameter stellt die Spannungsanhebung bei Beschleunigungen ein, und zwar in Relation zu P0305 (Motornennstrom). Sie wird auf eine Sollwertänderung hin aktiviert und bei Erreichen des Sollwertes wieder abgebaut.</p> <p>Bereich: 0,0 bis 250,0 (Werkseinstellung: 0,0)</p> <p>Die Spannungsanhebung ist nur beim Beschleunigen oder Bremsen wirksam.</p>

Parameter	Anhebungstyp	Beschreibung
P1312	Startanhebung [%]	<p>Dieser Parameter bewirkt in Relation zu P0305 (Motornennstrom) eine konstante, lineare Verschiebung auf die aktive U/f-Kennlinie (linear oder quadratisch) nach einem ON-Befehl und bleibt aktiv bis:</p> <ul style="list-style-type: none"> • der Hochlaufgeberausgang das erste Mal den Sollwert erreicht bzw. • der Sollwert auf einen Wert unterhalb des gegenwärtigen Hochlaufgeberausgangs vermindert wird <p>Bereich: 0,0 bis 250,0 (Werkseinstellung: 0,0)</p> <p>Die Spannungsanhebung ist nur bei erstmaligem Beschleunigen (vom Stillstand) wirksam.</p> <p>The graph illustrates the effect of P1312 on the U/f characteristic. A normal U/f curve is shown as a straight line from the origin. A second curve, labeled "U/f mit normaler Kennlinie", is shifted upwards by a constant amount. This shift is indicated by a shaded area under the curve. The shift is active until the frequency f_n (P0310) is reached, at which point the original U/f curve becomes active again. The parameter V_n (P0304) defines the maximum voltage reached during this shift. The parameter $V_{StartBoost}$ defines the initial voltage boost at low frequencies. The parameter f_{set} defines the frequency at which the high-speed sensor begins to act. The parameter f_{max} (P1082) defines the maximum frequency at which the shift is active.</p>

5.6.2.4 Einstellen des PID-Reglers

Funktionen

Der integrierte PID-Regler (Technologieregler) unterstützt einfache Aufgaben unterschiedlicher Art zur Prozesskontrolle, z. B. Druck-, Stufen- oder Fördermengenkontrolle. Der PID-Regler legt den Drehzahlsollwert des Motors so fest, dass die zu regelnde Prozessvariable ihrem Sollwert entspricht.



Festlegen der Parameter

Parameter	Funktion	Einstellung
Hauptfunktionsparameter		
P2200[0...2]	BI: PID-Regler aktivieren	Dieser Parameter ermöglicht die Aktivierung und Deaktivierung des PID-Reglers. Einstellung 1 aktiviert den PID-Regler mit geschlossenem Regelkreis. Einstellung 1 deaktiviert automatisch die normalen Rampenzeiten, die in P1120 und P1121 festgelegt sind, sowie die normalen Frequenzsollwerte. Werkseinstellung: 0
P2235[0...2]	BI: PID-MOP aktivieren (UP-Befehl)	Dieser Parameter bestimmt die Quelle des UP-Befehls. Mögliche Quellen: 19.13 (BOP), 722.x (Digitaleingang), 2036.13 (USS an RS485)

Parameter	Funktion	Einstellung
P2236[0...2]	BI: PID-MOP aktivieren (DOWN-Befehl)	Dieser Parameter bestimmt die Quelle des DOWN-Befehls. Mögliche Quellen: 19.14 (BOP), 722.x (Digitaleingang), 2036.14 (USS an RS485)
Zusätzliche Inbetriebnahme-Parameter		
P2251	PID-Modus	= 0: PID als Sollwert (Werkseinstellung) = 1: PID als Abgleichquelle
P2253[0...2]	CI: PID-Sollwert	Dieser Parameter bestimmt die Sollwertquelle für die Eingabe des PID-Sollwerts. Mögliche Quellen: 755[0] (Analogeingang 1), 2018.1 (USS PZD 2), 2224 (Istwert PID-Festsollwert), 2250 (Sollwertausgabe des PID-MOP)
P2254[0...2]	CI: PID-Abgleichquelle	Dieser Parameter bestimmt die Abgleichquelle für den PID-Sollwert. Mögliche Quellen: 755[0] (Analogeingang 1), 2018.1 (USS PZD 2), 2224 (Istwert PID-Festsollwert), 2250 (Sollwertausgabe des PID-MOP)
P2255	Verstärkungsfaktor PID-Sollwert	Bereich: 0,00 bis 100,00 (Werkseinstellung: 100,00)
P2256	Verstärkungsfaktor PID-Abgleich	Bereich: 0,00 bis 100,00 (Werkseinstellung: 100,00)
P2257	Hochlaufzeit für PID-Sollwert [s]	Bereich: 0,00 bis 650,00 (Werkseinstellung: 1,00)
P2258	Rücklaufzeit für PID-Sollwert [s]	Bereich: 0,00 bis 650,00 (Werkseinstellung: 1,00)
P2263	PID-Reglertyp	= 0: D-Komponente im Rückführsignal (Werkseinstellung) = 1: D-Komponente bei Fehlersignal
P2264[0...2]	CI: PID-Rückführung	Mögliche Quellen: 755[0] (Analogeingang 1), 2224 (Istwert PID-Festsollwert), 2250 (Sollwertausgabe des PID-MOP) Werkseinstellung: 755[0]
P2265	Filterzeitkonstante PID-Rückführung [s]	Bereich: 0,00 bis 60,00 (Werkseinstellung: 0,00)
P2267	Höchstwert für PID-Rückführung [%]	Bereich: -200,00 bis 200,00 (Werkseinstellung: 100,00)
P2268	Mindestwert für PID-Rückführung [%]	Bereich: -200,00 bis 200,00 (Werkseinstellung: 0,00)
P2269	Angewendete Verstärkung für PID-Rückführung	Bereich: 0,00 bis 500,00 (Werkseinstellung: 100,00)
P2270	Funktionsauswahl PID-Rückführung	= 0: Deaktiviert (Werkseinstellung) = 1: Quadratwurzel (Wurzel aus x) = 2: Quadrat (x^2) = 3: Kubik (x^3)
P2271	PID-Wandlertyp	= 0 : Deaktiviert (Werkseinstellung) = 1: Invertierung des PID-Rückföhrrsignals
P2274	PID-Vorhaltezeit [s]	Bereich: 0,000 bis 60,000 Werkseinstellung: 0,000 (die Vorhaltezeit hat keine Auswirkungen)
P2280	PID-Proportionalverstärkung	Bereich: 0,000 bis 65,000 (Werkseinstellung: 3,000)
P2285	PID-Nachstellzeit [s]	Bereich: 0,000 bis 60,000 (Werkseinstellung: 0,000)
P2291	PID-Ausgang obere Grenze [%]	Bereich: -200,00 bis 200,00 (Werkseinstellung: 100,00)
P2292	PID-Ausgang untere Grenze [%]	Bereich: -200,00 bis 200,00 (Werkseinstellung: 0,00)
P2293	Hoch-/Rücklaufzeit der PID-Grenze [s]	Bereich: 0,00 bis 100,00 (Werkseinstellung: 1,00)

Inbetriebnahme

5.6 Inbetriebnahme von Funktionen

Parameter	Funktion	Einstellung
P2295	Angewendete Verstärkung für PID-Ausgang	Bereich: -100,00 bis 100,00 (Werkseinstellung: 100,00)
P2350	PID-Selbstoptimierung aktivieren	= 0: PID-Selbstoptimierung deaktiviert (Werkseinstellung) = 1: PID-Selbstoptimierung mit Ziegler Nichols (ZN)-Standard = 2: PID-Selbstoptimierung wie 1, zusätzlich leichtes Überschwingen (O/S) = 3: PID-Selbstoptimierung wie 2, wenig oder kein Überschwingen (O/S) = 4: PID-Selbstoptimierung nur PI, viertel-gedämpfte Antwort
P2354	Dauer der Zeitüberschreitung PID-Abgleich [s]	Bereich: 60 bis 65000 (Werkseinstellung: 240)
P2355	Verschiebung PID-Abgleich [%]	Bereich: 0,00 bis 20,00 (Werkseinstellung: 5,00)
Ausgangswerte		
r2224	CO: Istwert PID-Festsollwert [%]	
r2225.0	BO: Zustand PID-Festfrequenz	
r2245	CO: PID-MOP Eingangs frequenz des Hochlaufgebers [%]	
r2250	CO: Sollwertausgabe des PID-MOP [%]	
r2260	CO: PID-Sollwert nach PID-Hochlaufgeber [%]	
P2261	Filterzeitkonstante PID-Sollwert [s]	
r2262	CO: Gefilterter PID-Sollwert nach Hochlaufgeber [%]	
r2266	CO: Gefilterte PID-Rückführung [%]	
r2272	CO: Skalierte PID-Rückführung [%]	
r2273	CO: PID-Fehler [%]	
r2294	CO: Istwert PID-Ausgabe [%]	

5.6.2.5 Festlegen der Bremsfunktion

Funktionen

Der Motor kann vom Umrichter über folgende Bremsen elektrisch oder mechanisch gebremst werden:

- Elektrische Bremsen
 - Gleichstrombremse
 - Compound-Bremse
 - Dynamische Bremse
- Mechanische Bremse
 - Motorhaltebremse

Gleichstrombremsung

Die Gleichstrombremsung bewirkt einen schnellen Stillstand des Motors durch Anwendung eines DC-Bremsstroms, der auch die Welle stillstehen lässt. Bei der Gleichstrombremsung wird in die Ständerwicklung ein Gleichstrom eingeprägt, der bei einem Asynchronmotor ein erhebliches Bremsmoment erzeugt.

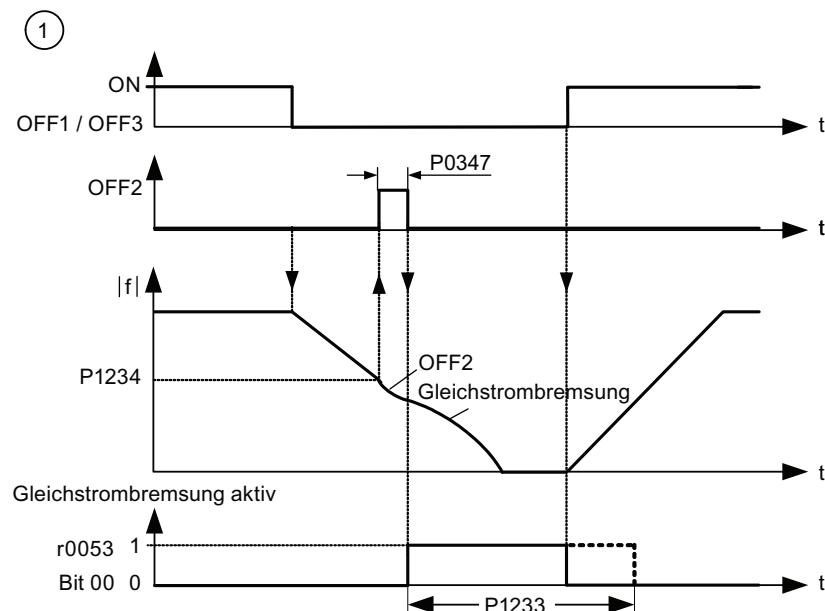
Die Gleichstrombremsung wird wie folgt ausgewählt:

- ① Nach OFF1 oder OFF3 (die Gleichstrombremse wird über P1233 ausgelöst)
- ② Direkte Auswahl mit dem BICO-Parameter P1230

Ablauf 1

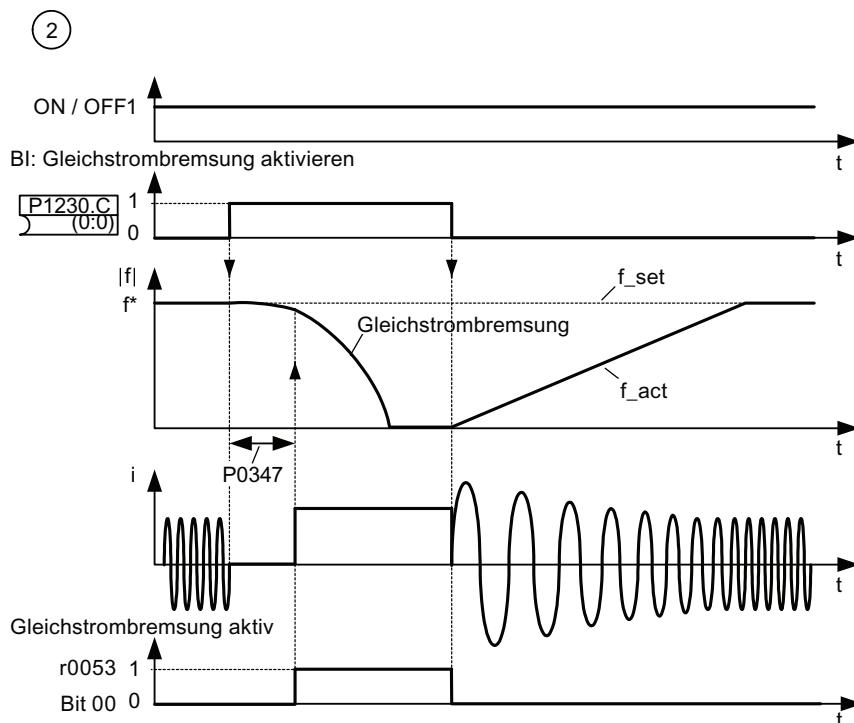
1. Aktiviert über P1233
2. Die Gleichstrombremsung wird mit dem Befehl OFF1 oder OFF3 aktiviert (siehe nachstehende Abbildung).
3. Die Umrichterfrequenz wird gemäß einer parametrierten OFF1- oder OFF3-Laufrate bis auf die Frequenz abgesenkt, bei der die Gleichstrombremsung beginnen soll (P1234).
4. Die Umrichterimpulse werden für die Dauer der Entmagnetisierungszeit in P0347 gesperrt.
5. Danach wird der gewünschte Bremsstrom (P1232) für die gewählte Bremsdauer (P1233) eingeprägt. Dieser Zustand wird durch das Signal r0053, Bit 00 angezeigt.

Nach Ablauf der Bremszeit werden die Umrichterimpulse gesperrt.



Ablauf 2

1. Aktivierung und Auswahl über BICO-Parameter P1230 (siehe nachstehende Abbildung).
2. Die Umrichterimpulse werden für die Dauer der Entmagnetisierungszeit in P0347 gesperrt.
3. Der gewünschte Bremsstrom (P1232) wird für die gewählte Zeit aufgeprägt und der Motor gebremst. Dieser Zustand wird durch das Signal r0053, Bit 00 angezeigt.
4. Nach dem Aufheben der DC-Bremsung beschleunigt der Umrichter wieder auf die Sollwertfrequenz, bis die Motordrehzahl mit der Ausgangsfrequenz des Umrichters übereinstimmt.



Festlegen der Parameter

Parameter	Funktion	Einstellung
P1230[0...2]	Bl: Gleichstrombremsung aktivieren	Dieser Parameter aktiviert die Gleichstrombremsung durch ein Signal, das über eine externe Quelle eingeht. Die Funktion bleibt aktiviert, solange das externe Eingangssignal aktiv ist. Werkseinstellung: 0
P1232[0...2]	DC-Bremsstrom [%]	Dieser Parameter bestimmt das Niveau des DC-Bremsstroms in Relation zum Motornennstrom (P0305). Bereich: 0 bis 250 (Werkseinstellung: 100)
P1233[0...2]	Dauer der Gleichstrombremsung [s]	Dieser Parameter bestimmt die Dauer, für die die Gleichstrombremsung nach einem OFF1- oder OFF3-Befehl aktiv ist. Bereich: 0,00 bis 250,00 (Werkseinstellung: 0,00)

Parameter	Funktion	Einstellung
P1234[0...2]	Anfangsfrequenz Gleichstrombremsung [Hz]	Dieser Parameter bestimmt die Anfangsfrequenz der Gleichstrombremsung. Bereich: 0,00 bis 599,00 (Werkseinstellung: 599,00)
P0347[0...2]	Entmagnetisierungsdauer [s]	Dieser Parameter bestimmt die zulässige Dauer nach OFF2/Fehlerzustand, bevor eine erneute Impulsaktivierung möglich ist. Bereich: 0,000 bis 20,000 (Werkseinstellung: 1,000)

 **WARNUNG**

Überhitzung des Motors

Bei der Gleichstrombremsung wird die kinetische Energie des Motors in Wärmeenergie im Motor umgewandelt. Bei zu langer Bremsdauer kann der Motor überhitzen.

Hinweis

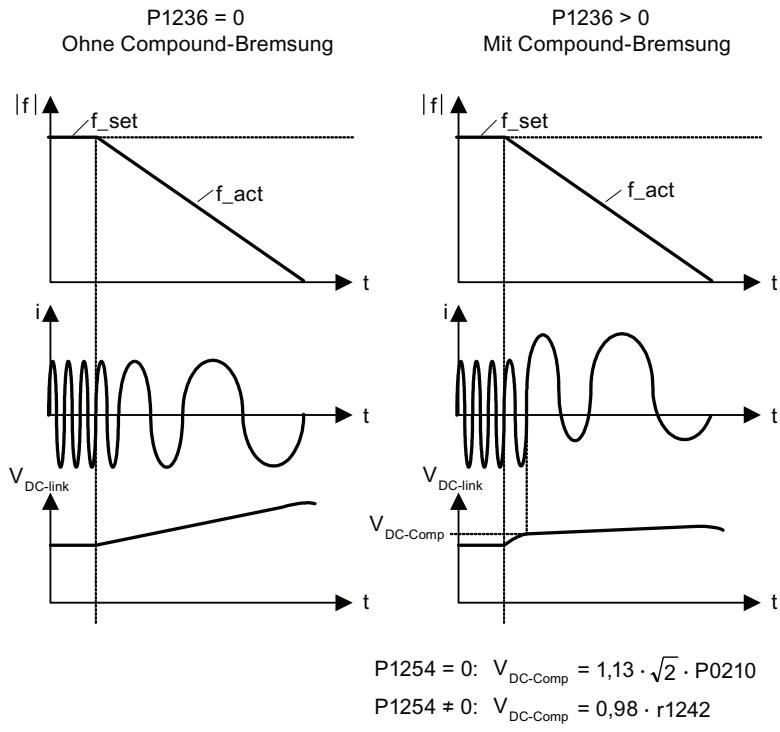
Die Funktion "Gleichstrombremsung" ist nur für Asynchronmotoren geeignet.

Die Gleichstrombremsung ist zum Halten schwebender Lasten nicht geeignet.

Während der Gleichstrombremsung gibt es keine andere Möglichkeit, die Umrichterdrehzahl durch externe Regelung zu beeinflussen. Bei der Parametrierung und Einstellung des Umrichtersystems soll die Prüfung nach Möglichkeit mit echten Lasten vorgenommen werden.

Compound-Bremsung

Bei der Compound-Bremsung (aktiviert über P1236) wird die Gleichstrombremsung mit einer generatorischen Bremsung überlagert (bei der der Umrichter während des Abbremsens gemäß einer Laufrate in den Zwischenkreis zurückspeist). Effektives Bremsen ohne Einsatz zusätzlicher Komponenten lässt sich durch Optimierung der Rücklaufzeit (P1121 für OFF1 oder Abbremsen von f1 auf f2, P1135 für OFF3) und durch Einsatz der Compound-Bremsung P1236 erzielen.



Festlegen der Parameter

Parameter	Funktion	Einstellung
P1236[0...2]	Compound-Bremsstrom [%]	<p>Dieser Parameter bestimmt das Gleichstromniveau, mit dem die Wechselstrom-Schwingungsform überlagert wird, nachdem der Schwellenwert der Zwischenkreisspannung für Compound-Bremsung überschritten wurde. Der Wert wird als Prozentsatz [%] bezogen auf den Motornennstrom (P0305) angegeben.</p> <p>Bereich: 0 bis 250 (Werkseinstellung: 0)</p>
P1254	Autom. Erkennung der Vdc-Einschaltschwellen	<p>Dieser Parameter aktiviert/deaktiviert die automatische Erkennung von Einschaltschwellen für den Vdc_max-Regler.</p> <p>= 0: Deaktiviert = 1: Aktiviert (Werkseinstellung)</p> <p>Es wird empfohlen, P1254 auf 1 einzustellen (automatische Erkennung der Vdc-Einschaltschwellen ist aktiviert). Beachten Sie, dass die automatische Erkennung nur funktioniert, wenn der Umrichter länger als 20 Sekunden im Standby-Modus gewesen ist.</p>

! WARNUNG

Überhitzung des Motors

Bei der Compound-Bremsung wird die Gleichstrombremsung mit generatorischer Bremsung überlagert (Bremsen gemäß einer Laufrate). Das bedeutet, dass Anteile der kinetischen Energie von Motor und Motorlast im Motor in Wärmeenergie umgesetzt werden. Ist dieser Leistungsverlust zu hoch oder dauert der Bremsvorgang zu lange, kann es zu einer Überhitzung des Motors kommen!

Hinweis

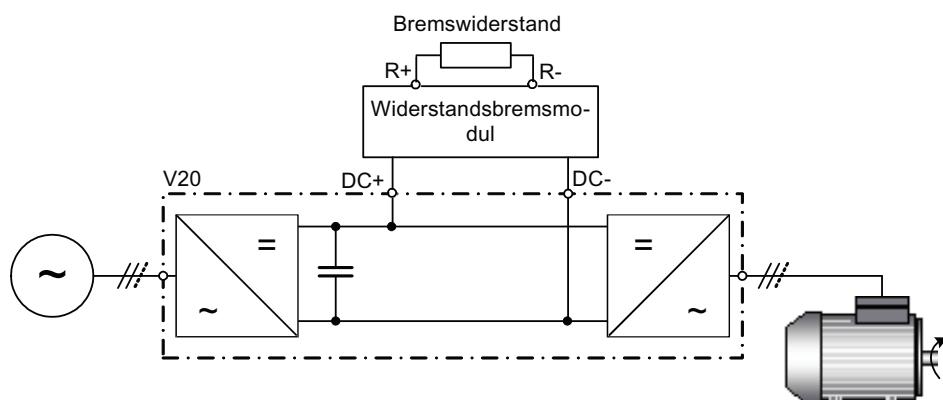
Die Compound-Bremsung hängt lediglich von der Zwischenkreisspannung ab (s. Schwellenwert im obigen Diagramm). Sie wird bei OFF1, OFF3 und allen generatorischen Zuständen ausgelöst. Die Compound-Bremsung wird deaktiviert, wenn:

- die Funktion "Fangen" aktiv ist.
- die Gleichstrombremsung aktiv ist.

Widerstandsbremsung

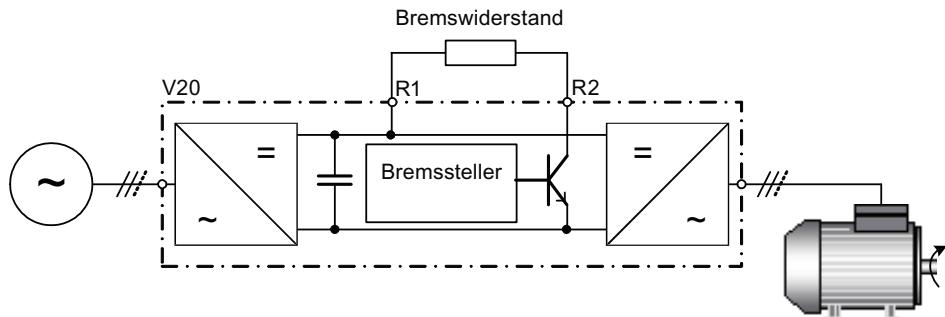
Bei der dynamischen Bremsung wird die beim Herunterfahren des Motors freigesetzte generatorische Energie in Wärme umgewandelt. Für die Widerstandsbremsung ist ein interner Bremssteller erforderlich oder ein externes Widerstandsbremsmodul, das einen externen Bremswiderstand regeln kann. Der Umrichter oder das externe Widerstandsbremsmodul regeln die Widerstandsbremsung abhängig von der Zwischenkreisspannung. Im Gegensatz zu der Gleichstrom- und der Compound-Bremsung erfordert diese Technik, dass ein externer Bremswiderstand eingebaut wird.

Baugröße A/B/C



Weitere Informationen zum dynamischen Bremsmodul finden Sie im Anhang "Widerstandsbremsmodul (Seite 312)".

Baugröße D

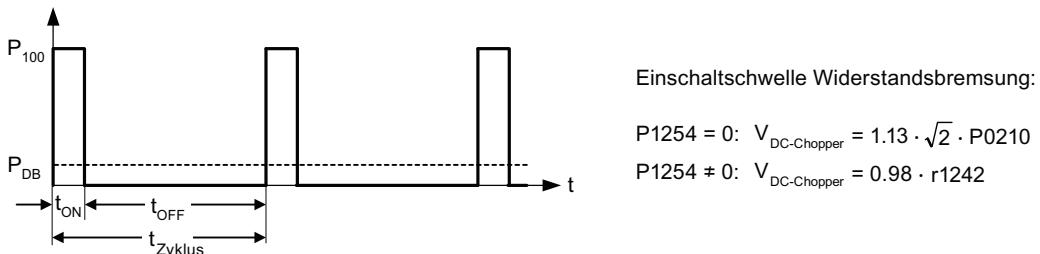


Die Dauerleistung P_{DB} und das Lastspiel für den Bremswiderstand lassen sich mit dem dynamischen Bremsmodul (für die Baugrößen A, B und C) oder über den Parameter P1237 (für Baugröße D) ändern.

ACHTUNG

Beschädigung des Bremswiderstands

Die durchschnittliche Leistung des Widerstandsbremsungsmoduls (Bremssteller) darf die Leistung des Bremswiderstandes nicht überschreiten.



Lastspiel	t _{ON} (s)	t _{OFF} (s)	t _{cycle} (s)	P _{DB}
5%	12.0	228.0	240.0	0.05
10%	12.6	114.0	126.6	0.10
20%	14.2	57.0	71.2	0.20
50%	22.8	22.8	45.6	0.50
100%	unendlich	0	unendlich	1.00

Festlegen der Parameter

Parameter	Funktion	Einstellung
P1237	Widerstandsbremsung	<p>Dieser Parameter bestimmt das Nennlastspiel des Bremswiderstandes (Stellerwiderstand). Die Widerstandsbremsung ist aktiv, wenn die Funktion aktiviert ist und die Zwischenkreisspannung die Einschaltschwelle der Widerstandsbremsung überschreitet.</p> <p>= 0: Deaktiviert (Werkseinstellung) = 1: 5 % Lastspiel = 2: 10 % Lastspiel = 3: 20 % Lastspiel = 4: 50 % Lastspiel = 5: 100 % Lastspiel</p> <p>Hinweis: Dieser Parameter gilt nur für Umrichter der Baugröße D. Für die Baugrößen A, B und C kann das Lastspiel des Bremswiderstandes mit dem dynamischen Bremsmodul ausgewählt werden.</p>
P1240[0...2]	Konfiguration des Vdc-Reglers	<p>Dieser Parameter aktiviert/deaktiviert den Vdc-Regler.</p> <p>= 0: Vdc-Regler deaktiviert</p> <p>Hinweis: Dieser Parameter muss auf 0 eingestellt werden (Vdc-Regler deaktiviert), um die Widerstandsbremsung zu aktivieren.</p>
P1254	Autom. Erkennung der Vdc-Einschaltschwellen	<p>Dieser Parameter aktiviert/deaktiviert die automatische Erkennung von Einschaltschwellen für den Vdc_max-Regler.</p> <p>= 0: Deaktiviert = 1: Aktiviert (Werkseinstellung)</p> <p>Es wird empfohlen, P1254 auf 1 einzustellen (automatische Erkennung der Vdc-Einschaltschwellen ist aktiviert). Beachten Sie, dass die automatische Erkennung nur funktioniert, wenn der Umrichter länger als 20 Sekunden im Standby-Modus gewesen ist. Wenn P1240 auf 0 eingestellt ist, gilt P1254 nur für Umrichter der Baugröße D.</p>

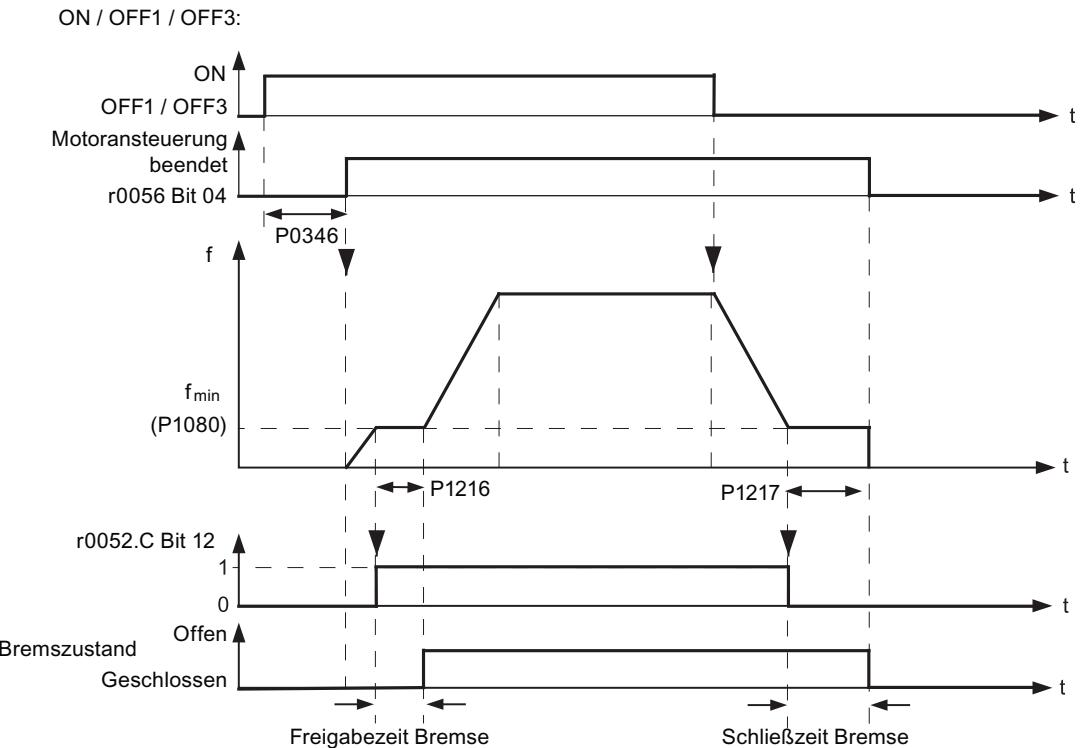
WARNUNG

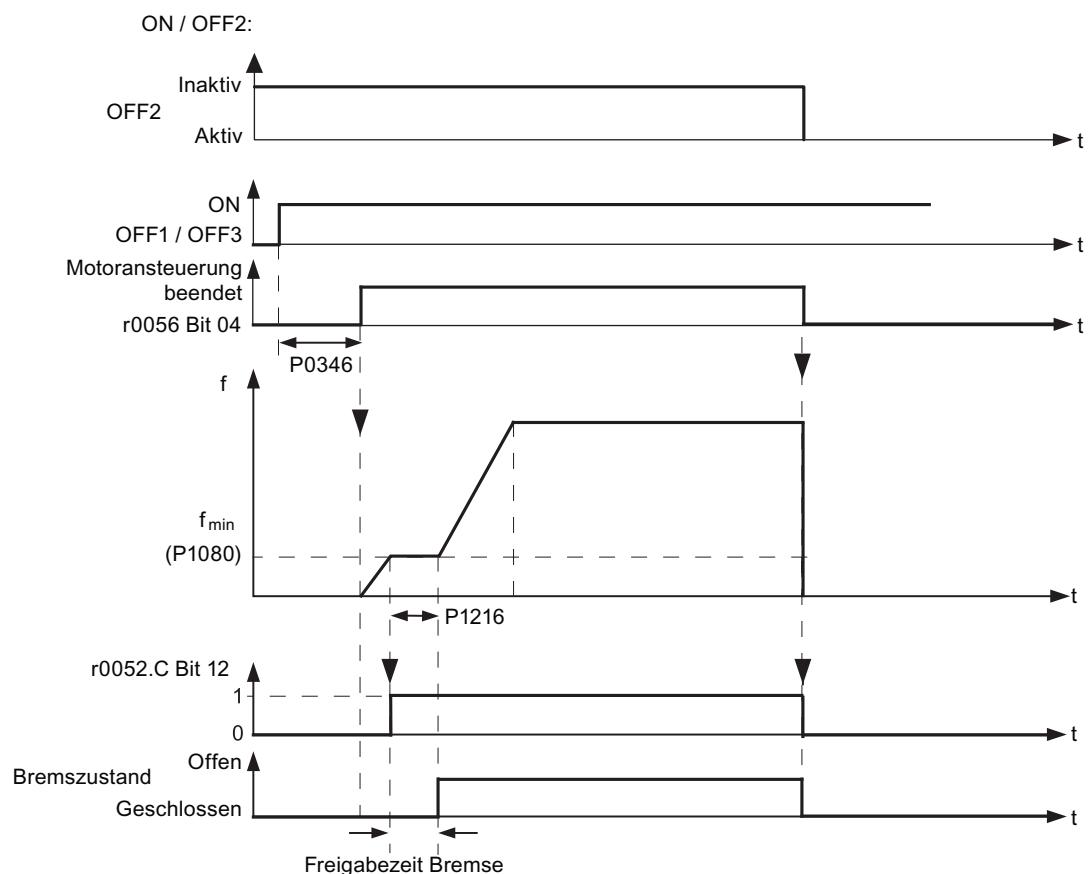
Risiken durch die Verwendung von ungeeigneten Bremswiderständen

Bremswiderstände, die am Umrichter montiert werden sollen, müssen so ausgelegt sein, dass sie mit der abzuführenden Leistung belastbar sind. Bei Verwendung eines ungeeigneten Bremswiderstandes besteht die Gefahr eines Brandes und einer schwerwiegenden Beschädigung des zugehörigen Umrichters.

Motorhaltebremse

Durch die Motorhaltebremse wird unerwünschtes Drehen des Motors bei abgeschaltetem Umrichter vermieden. Der Umrichter verfügt über eine interne Logik zur Regelung einer Motorhaltebremse.



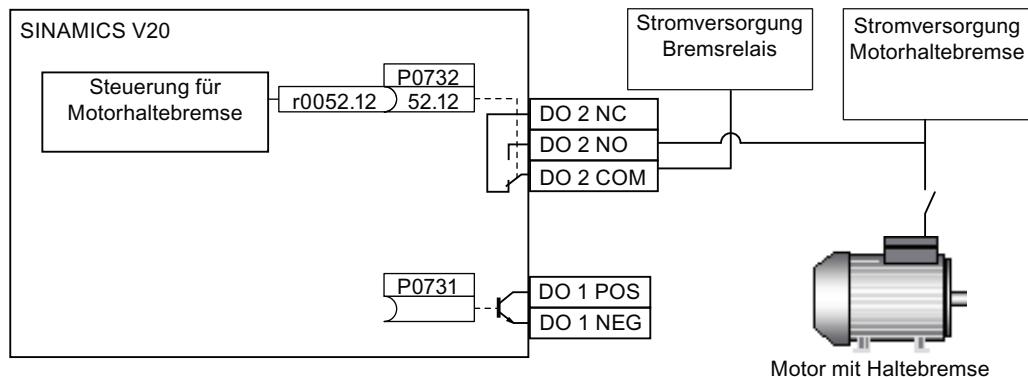


Festlegen der Parameter

Parameter	Funktion	Einstellung
P1215	Haltebremse aktivieren	Dieser Parameter aktiviert/deaktiviert die Haltebremsenfunktion. Die Motorhaltebremse (MHB) wird über Zustandswort 1, r0052, Bit 12 geregelt. = 0: Motorhaltebremse deaktiviert (Werkseinstellung) = 1: Motorhaltebremse aktiviert
P1216	Freigabeverzögerung Haltebremse [s]	Dieser Parameter bestimmt, wie lange der Umrichter mit Minimalfrequenz (P1080) läuft, bevor er hochfährt. Bereich: 0,0 bis 20,0 (Werkseinstellung: 1,0)
P1217	Haltezeit nach Rampenrücklauf [s]	Dieser Parameter bestimmt, wie lange der Umrichter nach dem Rücklauf mit Minimalfrequenz (P1080) läuft. Bereich: 0,0 bis 20,0 (Werkseinstellung: 1,0)

Anschließen der Motorhaltebremse

Die Motorhaltebremse kann über Digitalausgänge (DA 1/DA 2) an den Umrichter angeschlossen werden. Es ist ein zusätzliches Relais erforderlich, damit der Digitalausgang die Motorhaltebremse aktivieren oder deaktivieren kann.



⚠️ WARNUNG

Potenziell gefährliche Lasten

Wenn der Umrichter die Motorhaltebremse regelt, darf bei potenziell gefährlichen Lasten (z. B. schwebende Lasten bei Krananwendungen) nur dann eine Inbetriebnahme erfolgen, wenn die Last gesichert wurde.

Es ist nicht zulässig, die Motorhaltebremse als Betriebsbremse zu verwenden, da die Haltebremse in der Regel nur für eine begrenzte Anzahl an Notbremsungen konzipiert ist.

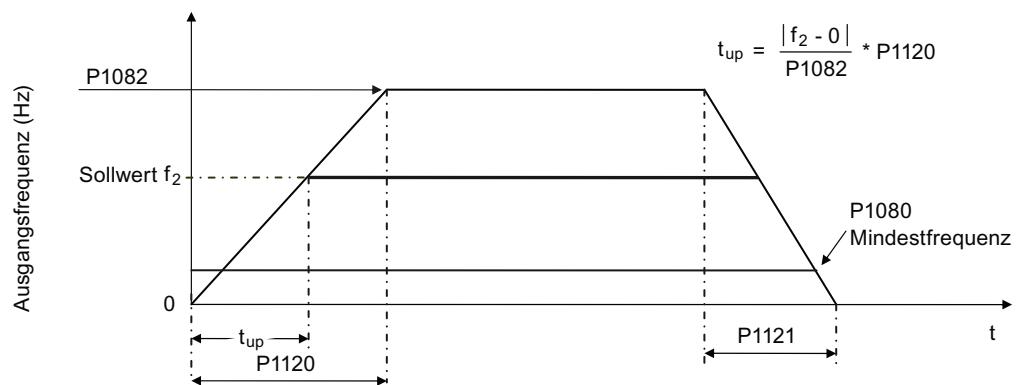
5.6.2.6 Festlegen der Hochlaufzeit

Funktionen

Der Hochlaufgeber im Sollwertkanal schränkt die Häufigkeit der Sollwertänderungen ein. Dadurch kann der Motor gleichmäßiger beschleunigen und herunterfahren, wodurch die mechanischen Komponenten der angetriebenen Maschine geschont werden.

Festlegen der Hochlauf-/Rücklaufzeit

Die Hoch- und Rücklaufzeiten können unabhängig voneinander über P1120 und P1121 festgelegt werden.



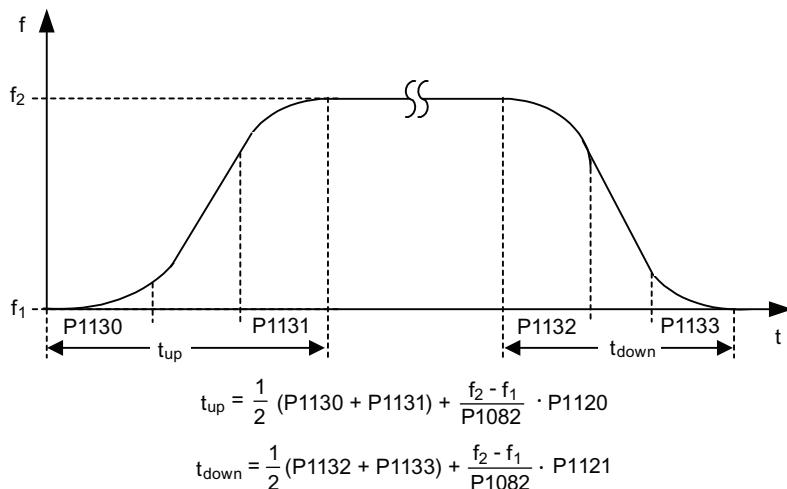
Festlegen der Parameter

Parameter	Funktion	Einstellung
P1082[0...2]	Maximalfrequenz [Hz]	Dieser Parameter bestimmt die MotorMaximalfrequenz, bei der der Motor ungeachtet des Frequenzsollwerts läuft. Bereich: 0,00 bis 599,00 (Werkseinstellung: 50,00)
P1120[0...2]	Hochlaufzeit [s]	Dieser Parameter bestimmt die Zeitspanne, die der Motor benötigt, um vom Stillstand zur MotorMaximalfrequenz (P1082) hochzufahren, wenn keine Verrundungszeit verwendet wird. Bereich: 0,00 bis 650,00 (Werkseinstellung: 10,00)
P1121[0...2]	Rücklaufzeit [s]	Dieser Parameter bestimmt die Zeitspanne, die der Motor benötigt, um von der MotorMaximalfrequenz (P1082) zum Stillstand herunterzufahren, wenn keine Verrundungszeit verwendet wird. Bereich: 0,00 bis 650,00 (Werkseinstellung: 10,00)

Festlegen der Hochlauf-/Rücklauf-Verrundungszeit

Verrundungszeiten werden empfohlen, da sie eine abrupte Reaktion und dadurch Schäden an mechanischen Teilen verhindern.

Verrundungszeiten werden bei Verwendung analoger Eingänge nicht empfohlen, da sie in diesem Fall zum Überschwingen/Unterschwingen der Umrichterreaktion führen würden.



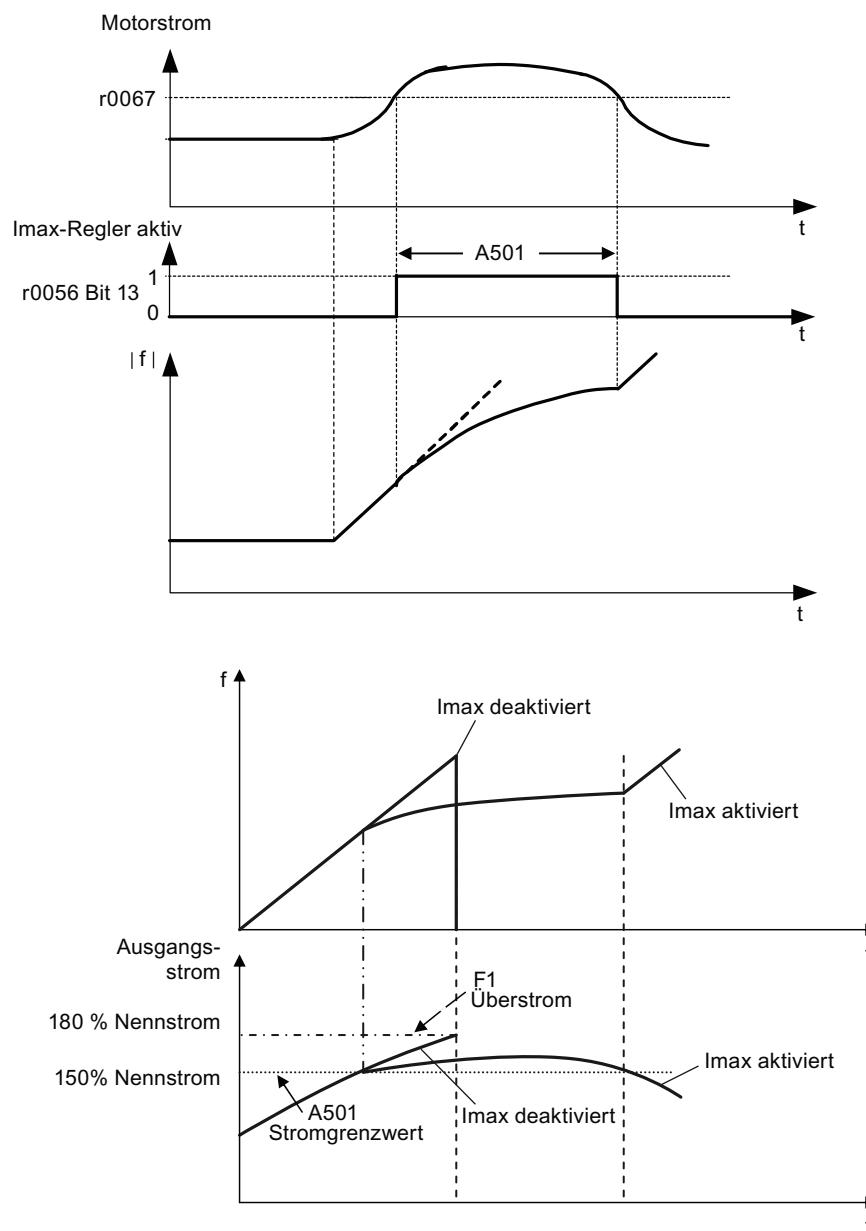
Festlegen der Parameter

Parameter	Funktion	Einstellung
P1130[0...2]	Anfängliche Hochlaufverrundungszeit [s]	Dieser Parameter bestimmt die Verrundungszeit zu Beginn des Hochfahrens. Bereich: 0,00 bis 40,00 (Werkseinstellung: 0,00)
P1131[0...2]	Abschließende Hochlaufverrundungszeit [s]	Dieser Parameter bestimmt die Verrundungszeit am Ende des Hochfahrens. Bereich: 0,00 bis 40,00 (Werkseinstellung: 0,00)
P1132[0...2]	Anfängliche Rücklaufverrundungszeit [s]	Dieser Parameter bestimmt die Verrundungszeit zu Beginn des Herunterfahrens. Bereich: 0,00 bis 40,00 (Werkseinstellung: 0,00)
P1133[0...2]	Abschließende Rücklaufverrundungszeit [s]	Dieser Parameter bestimmt die Verrundungszeit am Ende des Herunterfahrens. Bereich: 0,00 bis 40,00 (Werkseinstellung: 0,00)

5.6.2.7 Einstellen des Imax-Reglers

Funktionen

Wenn die Hochlaufzeit zu kurz ist, zeigt der Umrichter möglicherweise den Alarm A501 an, der darauf hinweist, dass der Ausgangsstrom zu hoch ist. Der Imax-Regler verringert den Umrichterstrom, wenn der Ausgangsstrom den in r0067 festgelegten Grenzwert für den maximalen Ausgangsstrom überschreitet. Dazu verringert der Regler die Ausgangsfrequenz oder die Ausgangsspannung des Umrichters.



Inbetriebnahme

5.6 Inbetriebnahme von Funktionen

Festlegen der Parameter

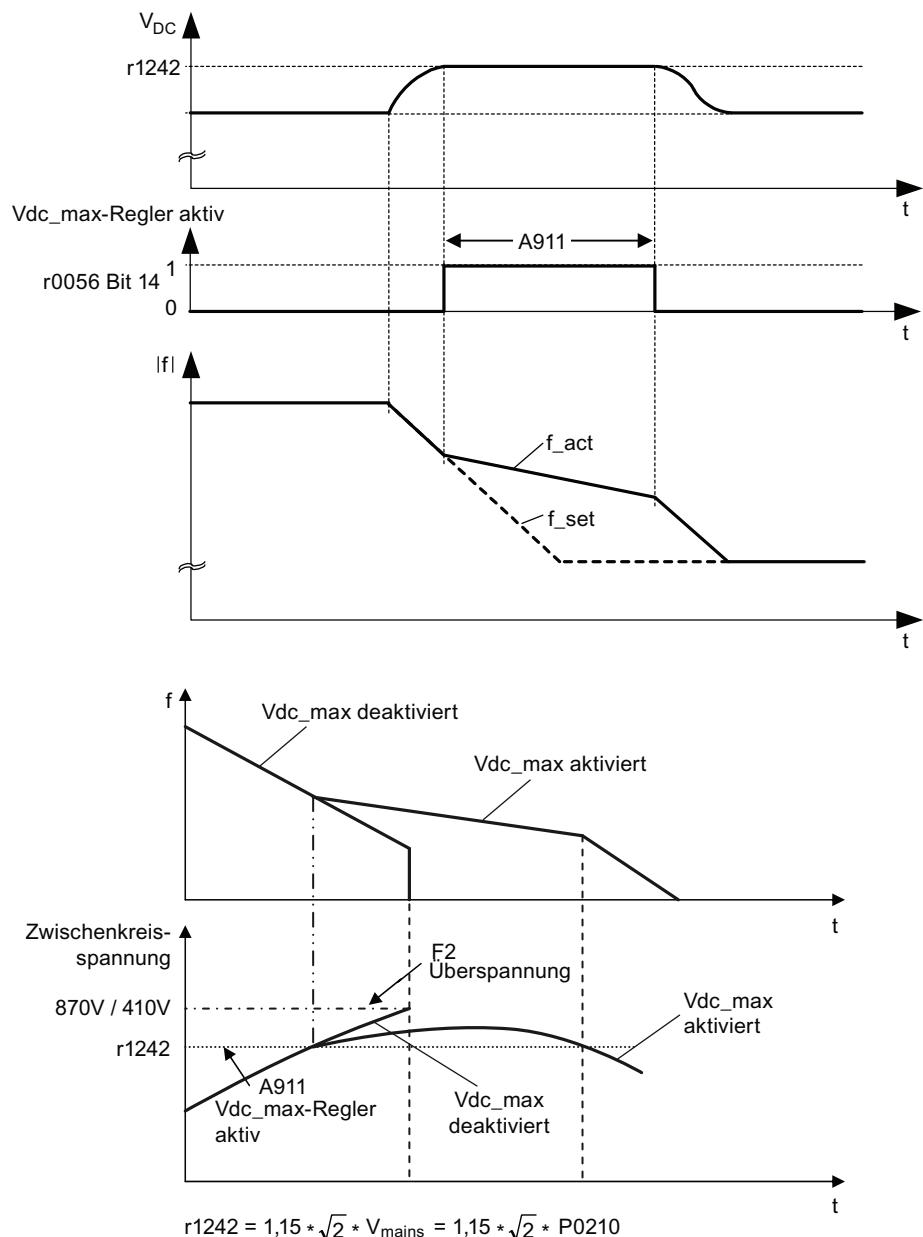
Die Werkseinstellungen des Imax-Reglers müssen nur dann geändert werden, wenn der Umrichter bei Erreichen des Stromgrenzwerts vibriert oder wenn er wegen Überstrom abgeschaltet wird.

Parameter	Funktion	Einstellung
P0305[0..2]	Motornennstrom [A]	Dieser Parameter bestimmt den nominalen Motorstrom gemäß Typenschild.
P0640[0..2]	Motorüberlastfaktor [%]	Dieser Parameter bestimmt die Motorüberlaststromgrenze in Relation zu P0305 (Motornennstrom).
P1340[0..2]	Proportionalverstärkung Imax-Regler	Dieser Parameter bestimmt die Proportionalverstärkung des Imax-Reglers. Bereich: 0,000 bis 0,499 (Werkseinstellung: 0,030)
P1341[0..2]	Nachstellzeit Imax-Regler [s]	Dieser Parameter bestimmt die Nachstellzeitkonstante des Imax-Reglers. Die Einstellung von P1341 auf 0 deaktiviert den Imax-Regler. Bereich: 0,000 bis 50,000 (Werkseinstellung: 0,300)
P1345[0..2]	Proportionalverstärkung Imax-Spannungsregler	Dieser Parameter bestimmt die Proportionalverstärkung des Imax-Spannungsreglers. Wenn der Ausgangstrom (r0068) den Maximalstrom (r0067) überschreitet, wird der Umrichter durch Verringerung der Ausgangsspannung dynamisch geregelt. Bereich: 0,000 bis 5,499 (Werkseinstellung: 0,250)
P1346[0..2]	Nachstellzeit Imax-Spannungsregler [s]	Dieser Parameter bestimmt die Nachstellzeitkonstante des Imax-Spannungsreglers. Bereich: 0,000 bis 50,000 (Werkseinstellung: 0,300)
r0056.13	Zustand der Motorregelung: Imax-Regler aktiv	

5.6.2.8 Einstellen des Vdc-Reglers

Funktionen

Wenn die Rücklaufzeit zu kurz ist, zeigt der Umrichter möglicherweise den Alarm A911 an, der darauf hinweist, dass die Zwischenkreisspannung zu hoch ist. Der Vdc-Regler regelt die Zwischenkreisspannung dynamisch, um bei Systemen mit hohem Trägheitsmoment Überspannungsabschaltungen zu verhindern.



Inbetriebnahme

5.6 Inbetriebnahme von Funktionen

Festlegen der Parameter

Parameter	Funktion	Einstellung
P1240[0..2]	Konfiguration des Vdc-Reglers	Dieser Parameter aktiviert/deaktiviert den Vdc-Regler. = 0: Vdc-Regler deaktiviert = 1: Vdc_max-Regler aktiviert (Werkseinstellung) = 2: Vdc_min-Regelung aktiviert = 3: Vdc_max-Regler und Vdc_min-Regelung aktiviert Hinweis: Dieser Parameter muss auf 0 eingestellt werden (Vdc-Regler deaktiviert), wenn ein Bremswiderstand verwendet wird.
P0210	Versorgungsspannung [V]	Dieser Parameter bestimmt die Versorgungsspannung. Der Standardwert hängt von der Art des Umrichters ab. Bereich: 0 bis 1000

5.6.2.9 Einrichten der Lastmomentüberwachung

Funktionen

Mit der Lastmomentüberwachung kann die mechanische Kraftübertragung zwischen dem Motor und der angetriebenen Last überwacht werden. Mit dieser Funktion lässt sich erkennen, ob die angetriebene Last blockiert ist oder die Kraftübertragung unterbrochen wurde.

Der Umrichter überwacht das Lastmoment des Motors auf unterschiedliche Weise:

- Erkennung einer Motorblockierung
- Erkennung einer fehlenden Last
- Erkennung eines Bandausfalls

Festlegen der Parameter

Parameter	Funktion	Einstellung
P2177[0..2]	Verzögerungszeit für Motorblockierung [ms]	Bestimmt die Verzögerungsdauer bei der Erkennung einer Motorblockierung. Bereich: 0 bis 10000 (Werkseinstellung: 10)
P2179	Stromgrenzwert für Erkennung einer fehlenden Last [%]	Dieser Parameter bestimmt die Stromschwelle für A922 (Last fehlt) in Relation zu P0305 (Motornennstrom). Bereich: 0,0 bis 10,0 (Werkseinstellung: 3,0)
P2180	Verzögerungszeit für fehlende Last [ms]	Bestimmt die Verzögerungsdauer bei der Erkennung einer fehlenden Last. Bereich: 0 bis 10000 (Werkseinstellung: 2000)

Parameter	Funktion	Einstellung
P2181[0...2]	Methode zur Bandausfallerkennung	Die Erkennung eines Bandausfalls erfolgt über den Vergleich der aktuellen Frequenz-/Drehmomentkurve mit einem programmierten Wertbereich (festgelegt in den Parametern P2182 bis P2190). Wenn die Kurve außerhalb dieses Wertbereichs liegt, wird eine Warnung ausgegeben oder eine Abschaltung ausgelöst. = 0: Bandausfallerkennung deaktiviert (Werkseinstellung) = 1: Warnung: Drehmoment/Frequenz niedrig = 2: Warnung: Drehmoment/Frequenz hoch = 3: Warnung: Drehmoment/Frequenz hoch/niedrig = 4: Abschaltung: Drehmoment/Frequenz niedrig = 5: Abschaltung: Drehmoment/Frequenz hoch = 6: Abschaltung: Drehmoment/Frequenz hoch/niedrig
P2182[0...2]	Frequenzschwelle Band 1 [Hz]	Bereich: 0,00 bis 599,00 (Werkseinstellung: 5,00)
P2183[0...2]	Frequenzschwelle Band 2 [Hz]	Bereich: 0,00 bis 599,00 (Werkseinstellung: 30,00)
P2184[0...2]	Frequenzschwelle Band 3 [Hz]	Bereich: 0,00 bis 599,00 (Werkseinstellung: 30,00)
P2185[0...2]	Oberer Drehmoment-Schwellenwert 1 [Nm]	Bereich: 0,0 bis 99999,0 (Werkseinstellung: Wert in r0333)
P2186[0...2]	Unterer Drehmoment-Schwellenwert 1 [Nm]	Bereich: 0,0 bis 99999,0 (Werkseinstellung: 0,0)
P2187[0...2]	Oberer Drehmoment-Schwellenwert 2 [Nm]	Bereich: 0,0 bis 99999,0 (Werkseinstellung: Wert in r0333)
P2188[0...2]	Unterer Drehmoment-Schwellenwert 2 [Nm]	Bereich: 0,0 bis 99999,0 (Werkseinstellung: 0,0)
P2189[0...2]	Oberer Drehmoment-Schwellenwert 3 [Nm]	Bereich: 0,0 bis 99999,0 (Werkseinstellung: Wert in r0333)
P2190[0...2]	Unterer Drehmoment-Schwellenwert 3 [Nm]	Bereich: 0,0 bis 99999,0 (Werkseinstellung: 0,0)
P2192[0...2]	Zeitverzögerung bei Bandausfall [s]	Bereich: 0 bis 65 (Werkseinstellung: 10)

5.6.3 Inbetriebnahme erweiterter Funktionen

5.6.3.1 Starten des Motors im Drehmoment-Einfachimpulsmodus

Funktionen

Bei dieser Startmethode wird für eine bestimmte Zeit ein Drehmomentimpuls abgegeben, um den Motor beim Anfahren zu unterstützen.

Gängiger Anwendungsbereich

Pumpen für zähflüssige Substanzen

Festlegen der Parameter

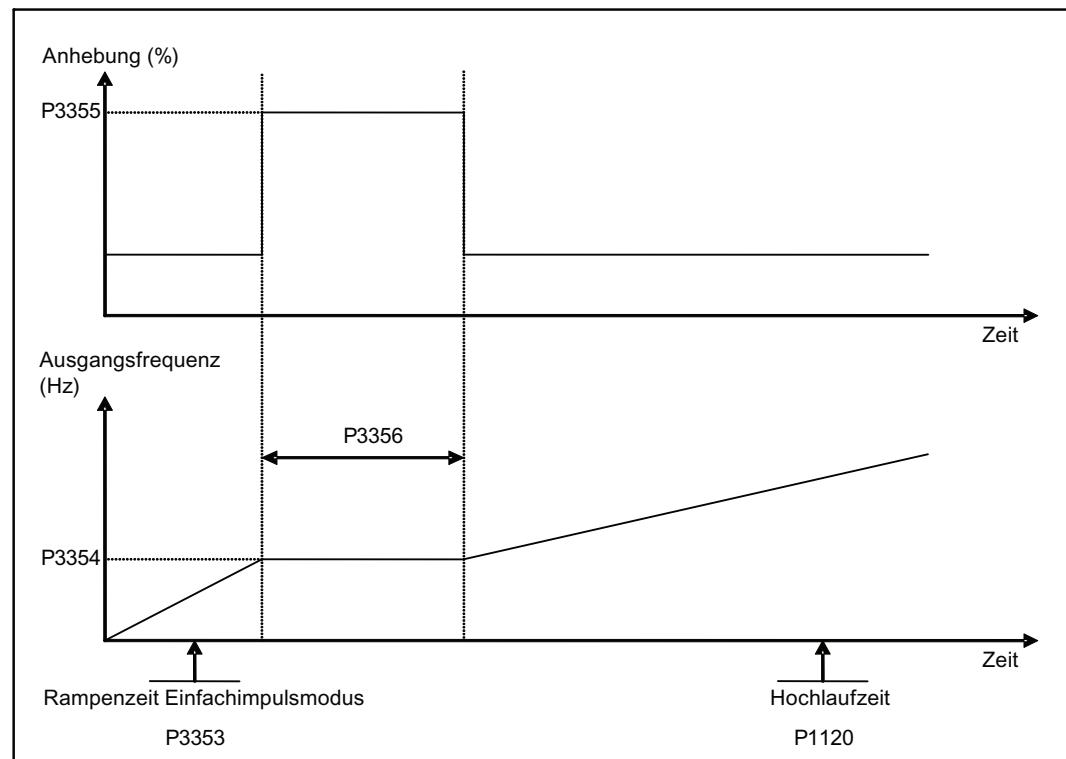
Parameter	Funktion	Einstellung
P3350[0...2]	Drehmomentimpulsmodi	= 1: Drehmoment-Einfachimpulsmodus aktivieren Hinweis: Wenn der Wert von P3350 geändert wird, ändert sich der Wert von P3353 wie folgt: <ul style="list-style-type: none"> • P3350 = 2: P3353 = 0,0 s • P3350 ≠ 2: P3353 = Standard Die Rampenzzeit von 0 Sekunden gibt bei Verwendung des Mehrfachimpulsmodus einen zusätzlichen Schubeffekt.
P3351[0...2]	BI: Einfachimpulsmodus aktivieren	Dieser Parameter bestimmt die Aktivierungsquelle des Einfachimpulsmodus. Diese Einstellung ist wirksam, wenn P3352 = 2 ist. Werkseinstellung: 0 (niemals aktiviert)
P3352[0...2]	Start Einfachimpulsmodus	Dieser Parameter bestimmt, wann die Einfachimpulsfunktion aktiv wird. = 0: Aktiviert beim ersten Durchlauf nach dem Hochfahren = 1: Aktiviert bei jedem Durchlauf = 2: Aktiviert über den Digitaleingang (Aktivierungsquelle wird bestimmt von P3351; 0 = niemals aktiviert, 1 = bei jedem Durchlauf aktiviert)
P3353[0...2]	Rampenzzeit Einfachimpulsmodus [s]	Dieser Parameter bestimmt, welche Hochlaufzeit beim Hochfahren auf die Einfachimpulsfrequenz zu verwenden ist. Bereich: 0,0 bis 650,0 (Werkseinstellung: 5,0)
P3354[0...2]	Einfachimpulsfrequenz [Hz]	Dieser Parameter bestimmt die Frequenz, bei der im Drehmoment-Einfachimpulsmodus die zusätzliche Anhebung angewendet wird. Bereich: 0,0 bis 599,0 (Werkseinstellung: 5,0)
P3355[0...2]	Anhebungsniveau Einfachimpulsmodus [%]	Dieser Parameter bestimmt das vorübergehende Anhebungsniveau für den Einfachimpulsmodus. Die Anhebung erfolgt in [%] in Relation zu P0305 (Motornennstrom), sobald die Einfachimpulsfrequenz für die in P3356 festgelegte Dauer erreicht wurde. Bereich: 0,0 bis 200,0 (Werkseinstellung: 150,0)
P3356[0...2]	Anhebungszeit Einfachimpulsmodus [s]	Dieser Parameter bestimmt, wie lange eine zusätzliche Anhebung angewendet wird, wenn die Ausgabefrequenz bei dem in P3354 festgelegten Wert gehalten wird. Bereich: 0,0 bis 20,0 (Werkseinstellung: 5,0)

Funktionsdiagramm

Beschreibung:

Der Drehmoment-Einfachimpulsmodus wird bei Erteilung eines ON-Befehls aktiviert und gemäß dieser Abfolge durchgeführt:

- Hochfahren mit dem in P1310, P1311 und P1312 festgelegten Anhebungsniveau bis auf die in P3354 festgelegte Frequenz.
- Beibehaltung des in P3355 festgelegten Anhebungsniveaus für die in P3356 festgelegte Dauer.
- Rückfahren des Anhebungsniveaus auf das in P1310, P1311 und P1312 festgelegte Niveau.
- Rückkehr zum "normalen" Sollwert. Ermöglicht das Hochfahren gemäß P1120.



Inbetriebnahme

5.6 Inbetriebnahme von Funktionen

5.6.3.2 Starten des Motors im Drehmoment-Mehrfachimpulsmodus

Funktionen

Bei diesem Startmodus wird eine Abfolge mehrerer Drehmomentimpulse zum Anfahren des Motors angewendet.

Gängiger Anwendungsbereich

Pumpen für äußerst zähflüssige Substanzen

Festlegen der Parameter

Parameter	Funktion	Einstellung
P3350[0..2]	Drehmomentimpulsmodi	= 2: Mehrfachimpulsmodus starten Hinweis: Wenn der Wert von P3350 geändert wird, ändert sich der Wert von P3353 wie folgt: <ul style="list-style-type: none">• P3350 = 2: P3353 = 0,0 s• P3350 ≠ 2: P3353 = Standard Die Rampenzzeit von 0 Sekunden gibt bei Verwendung des Mehrfachimpulsmodus einen zusätzlichen Schubeffekt.
P3351[0..2]	BI: Einfachimpulsmodus aktivieren	Dieser Parameter bestimmt die Aktivierungsquelle des Einfachimpulsmodus. Diese Einstellung ist wirksam, wenn P3352 = 2 ist. Werkseinstellung: 0 (niemals aktiviert)
P3352[0..2]	Start Einfachimpulsmodus	Dieser Parameter bestimmt, wann die Einfachimpulsfunktion aktiv wird. = 0: Aktiviert beim ersten Durchlauf nach dem Hochfahren = 1: Aktiviert bei jedem Durchlauf = 2: Aktiviert über den Digitaleingang (Aktivierungsquelle wird bestimmt von P3351; 0 = niemals aktiviert, 1 = bei jedem Durchlauf aktiviert)
P3353[0..2]	Rampenzzeit Einfachimpulsmodus [s]	Dieser Parameter bestimmt, welche Hochlaufzeit beim Hochfahren auf die Einfachimpulsfrequenz zu verwenden ist. Bereich: 0,0 bis 650,0 (Werkseinstellung: 5,0)
P3354[0..2]	Einfachimpulsfrequenz [Hz]	Dieser Parameter bestimmt die Frequenz, bei der im Drehmoment-Einfachimpulsmodus die zusätzliche Anhebung angewendet wird. Bereich: 0,0 bis 599,0 (Werkseinstellung: 5,0)
P3357[0..2]	Anhebungsniveau Mehrfachimpulsmodus [%]	Dieser Parameter bestimmt das vorübergehende Anhebungsniveau für den Mehrfachimpulsmodus. Die Anhebung erfolgt in [%] in Relation zu P0305 (Motornennstrom), sobald die Einfachimpulsfrequenz für die in P3356 festgelegte Dauer erreicht wurde. Bereich: 0,0 bis 200,0 (Werkseinstellung: 150,0)
P3358[0..2]	Anzahl der Impulszyklen	Dieser Parameter bestimmt, wie viele Male das Anhebungsniveau des Mehrfachimpulsmodus angewendet wird. Bereich: 1 bis 10 (Werkseinstellung: 5)

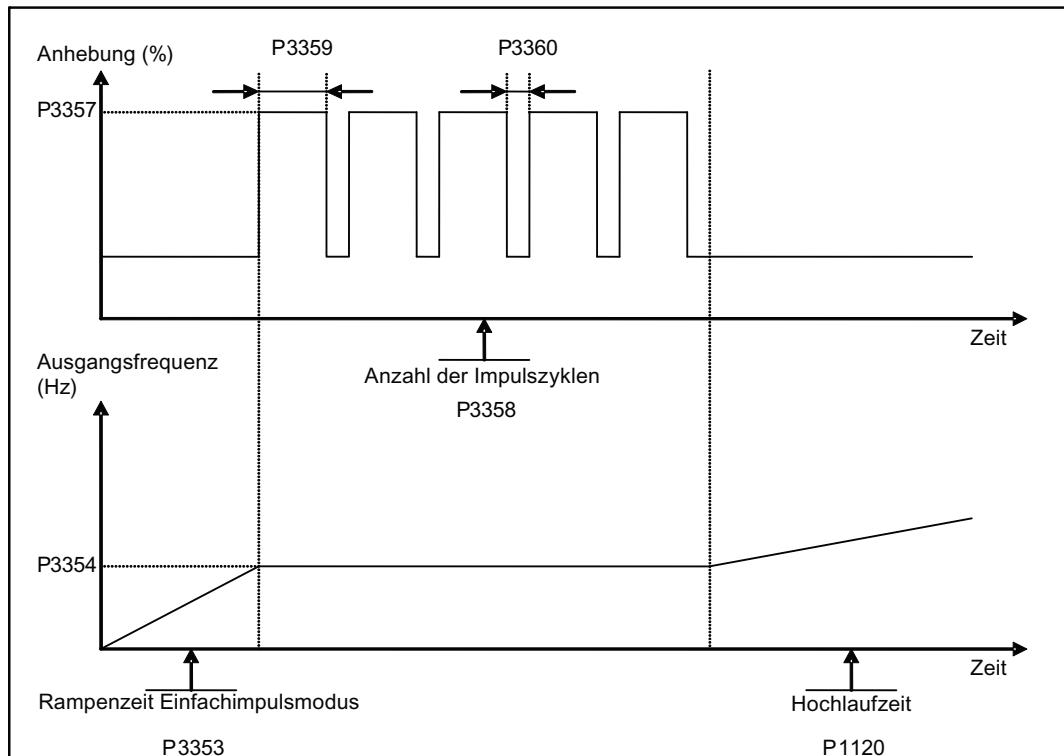
Parameter	Funktion	Einstellung
P3359[0...2]	Dauer der Impulsanwendung [ms]	Dieser Parameter bestimmt, wie lange die zusätzliche Anhebung für jede Wiederholung angewendet wird (muss mindestens das 3-fache der Magnetisierungsdauer des Motors betragen). Bereich: 0 bis 1000 (Werkseinstellung: 300)
P3360[0...2]	Dauer der Impulspausierung [ms]	Dieser Parameter bestimmt, wie lange die zusätzliche Anhebung für jede Wiederholung ausgesetzt wird (muss mindestens das 3-fache der Magnetisierungsdauer des Motors betragen). Bereich: 0 bis 1000 (Werkseinstellung: 100)

Funktionsdiagramm

Beschreibung:

Der Drehmoment-Mehrfachimpulsmodus wird bei Erteilung eines ON-Befehls aktiviert und gemäß dieser Abfolge durchgeführt:

- Hochfahren mit dem in P1310, P1311 und P1312 festgelegten Anhebungsniveau bis auf die in P3354 festgelegte Frequenz.
- Rückfahren des Anhebungsniveaus auf das in P1310, P1311 und P1312 festgelegte Niveau.
- Rückkehr zum "normalen" Sollwert. Ermöglicht das Hochfahren gemäß P1120.



5.6.3.3 Starten des Motors im Deblockierungsmodus**Funktionen**

Bei diesem Startmodus wird die Drehrichtung des Motors kurzzeitig umgekehrt, um eine Pumpenblockade zu beseitigen.

Gängiger Anwendungsbereich

Beseitigung einer Pumpenblockade

Festlegen der Parameter

Parameter	Funktion	Einstellung
P3350[0...2]	Drehmomentimpulsmodi	= 3: Deblockierungsmodus aktivieren Hinweis: Wenn der Wert von P3350 geändert wird, ändert sich der Wert von P3353 wie folgt: <ul style="list-style-type: none"> • P3350 = 2: P3353 = 0,0 s • P3350 ≠ 2: P3353 = Standard Die Rampenzzeit von 0 Sekunden gibt bei Verwendung des Mehrfachimpulsmodus einen zusätzlichen Schubeffekt. Bei Aktivierung des Deblockierungsmodus (P3350 = 3) müssen Sie darauf achten, dass die Richtungsumkehr nicht gesperrt ist, d. h. P1032 = P1110 = 0.
P3351[0...2]	BI: Einfachimpulsmodus aktivieren	Dieser Parameter bestimmt die Aktivierungsquelle des Einfachimpulsmodus. Diese Einstellung ist wirksam, wenn P3352 = 2 ist. Werkseinstellung: 0 (niemals aktiviert)
P3352[0...2]	Start Einfachimpulsmodus	Dieser Parameter bestimmt, wann die Einfachimpulsfunktion aktiv wird. = 0: Aktiviert beim ersten Durchlauf nach dem Hochfahren = 1: Aktiviert bei jedem Durchlauf = 2: Aktiviert über den Digitaleingang (Aktivierungsquelle wird bestimmt von P3351; 0 = niemals aktiviert, 1 = bei jedem Durchlauf aktiviert)
P3353[0...2]	Rampenzzeit Einfachimpulsmodus [s]	Dieser Parameter bestimmt, welche Hochlaufzeit beim Hochfahren auf die Einfachimpulsfrequenz zu verwenden ist. Bereich: 0,0 bis 650,0 (Werkseinstellung: 5,0)
P3361[0...2]	Deblockierungsfrequenz [Hz]	Dieser Parameter bestimmt, mit welcher Frequenz der Umrichter im Deblockierungsmodus in Gegendrehrichtung bis zum Sollwert läuft. Bereich: 0,0 bis 599,0 (Werkseinstellung: 5,0)
P3362[0...2]	Dauer der Gegendrehrichtung im Deblockierungsmodus [s]	Dieser Parameter bestimmt, wie lange der Umrichter im Deblockierungsmodus in Gegendrehrichtung bis zum Sollwert läuft. Bereich: 0,0 bis 20,0 (Werkseinstellung: 5,0)

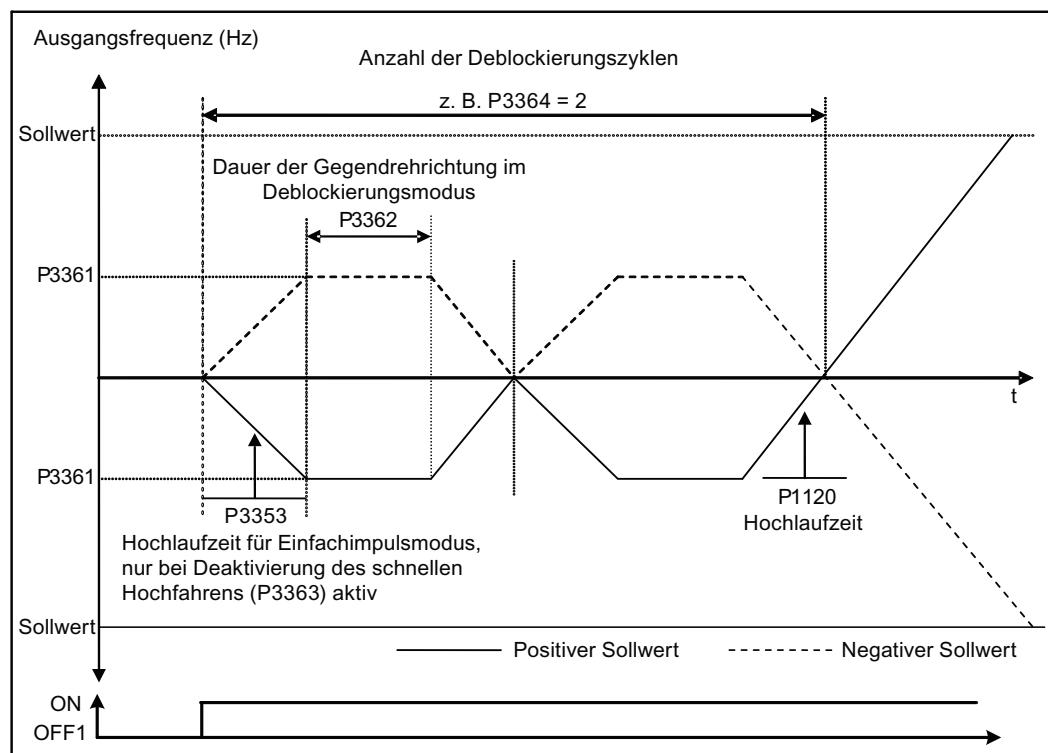
Parameter	Funktion	Einstellung
P3363[0...2]	Schnelles Hochfahren aktivieren	Dieser Parameter bestimmt, ob der Umrichter zur Deblockierungs frequenz hochfährt oder direkt mit dieser Frequenz startet. = 0: Schnelles Hochfahren für Deblockierung deaktivieren (in P3353 angegebene Hochlaufzeit verwenden) = 1: Schnelles Hochfahren für Deblockierung aktivieren (zur Frequenz der Gegendrehrichtung springen). Dadurch wird ein "Schubeffekt" erzeugt, der die Beseitigung der Blockierung unterstützt. Bereich: 0 bis 1 (Werkseinstellung: 0)
P3364[0...2]	Anzahl der Deblockierungszyklen	Dieser Parameter bestimmt, wie oft der Zyklus der Gegendrehrichtung zum Zwecke der Deblockierung wiederholt wird. Bereich: 1 bis 10 (Werkseinstellung: 1)

Funktionsdiagramm

Beschreibung:

Der Deblockierungsmodus wird bei Erteilung eines ON-Befehls aktiviert und gemäß dieser Abfolge durchgeführt:

- Je nach P3363 Hochfahren bis zu oder Direktstart ab der in P3361 festgelegten Frequenz in Gegendrehrichtung bis zum Sollwert
- Für jede Wiederholung gemäß P3364:
 - Rücklauf auf 0 Hz in normaler Rücklaufzeit wie in P1121 festgelegt
 - Je nach P3363 Hochfahren bis zu oder Direktstart ab der in P3361 festgelegten Frequenz in Gegendrehrichtung bis zum Sollwert
- Rückkehr zum "normalen" Sollwert. Ermöglicht das Hochfahren gemäß P1120.



5.6.3.4 Betrieb des Umrichters im Economy-Modus**Funktionen**

Beim Economy-Modus wird die Ausgangsspannung entweder leicht erhöht oder verringert, um so die Mindesteingangsleistung zu ermitteln.

Hinweis

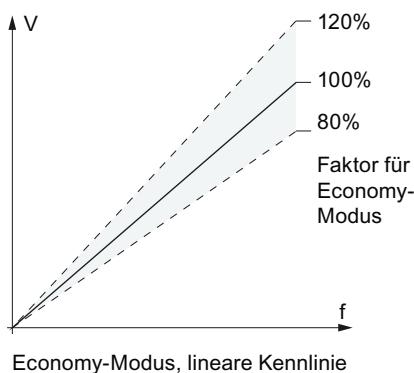
Die Optimierung des Economy-Modus ist nur wirksam beim Betrieb am angeforderten Frequenzsollwert. Der Optimierungsalgorithmus tritt 5 Sekunden nach Erreichen des Sollwerts in Kraft und wird deaktiviert bei einer Sollwertänderung oder wenn der I_{max} - bzw V_{max} -Regler aktiv ist.

Gängige Anwendungen

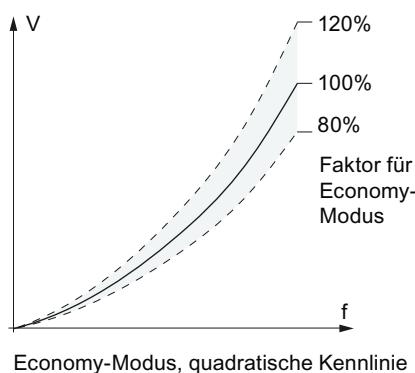
Motoren mit stabiler oder nur langsam wechselnder Last

Festlegen der Parameter

Parameter	Funktion	Einstellung
P1300[0...2]	Regelungsart	= 4: U/f im Economy-Modus mit linearer Kennlinie = 7: U/f im Economy-Modus mit quadratischer Kennlinie
r1348	Faktor Economy-Modus [%]	Dieser Parameter zeigt den berechneten Faktor für den Economy-Modus an (im Bereich 80 bis 120 %), der auf die angeforderte Ausgangsspannung angewendet wird. Ist dieser Wert zu niedrig, kann das System instabil werden.

Funktionsdiagramm

Economy-Modus, lineare Kennlinie



Economy-Modus, quadratische Kennlinie

5.6.3.5 Festlegen des UL508C-konformen Motorüberhitzungsschutzes

Funktionen

Diese Funktion schützt den Motor vor Überhitzung. Die Funktion bestimmt die Reaktion des Umrichters, wenn die Motortemperatur die Warnschwelle erreicht. Der Umrichter speichert die aktuelle Motortemperatur zum Zeitpunkt der Abschaltung und reagiert bei der nächsten Einschaltung gemäß der Einstellung in P0610. Wird für P0610 ein anderer Wert als 0 oder 4 festgelegt, löst der Umrichter eine Abschaltung (F11) aus, wenn die Motortemperatur um 10 % höher ist als die Warnschwelle in P0604.

Hinweis

Um einen Schutz gemäß UL508C zu gewährleisten, muss beim Parameter P0610 die Werkseinstellung "6" übernommen werden.

Festlegen der Parameter

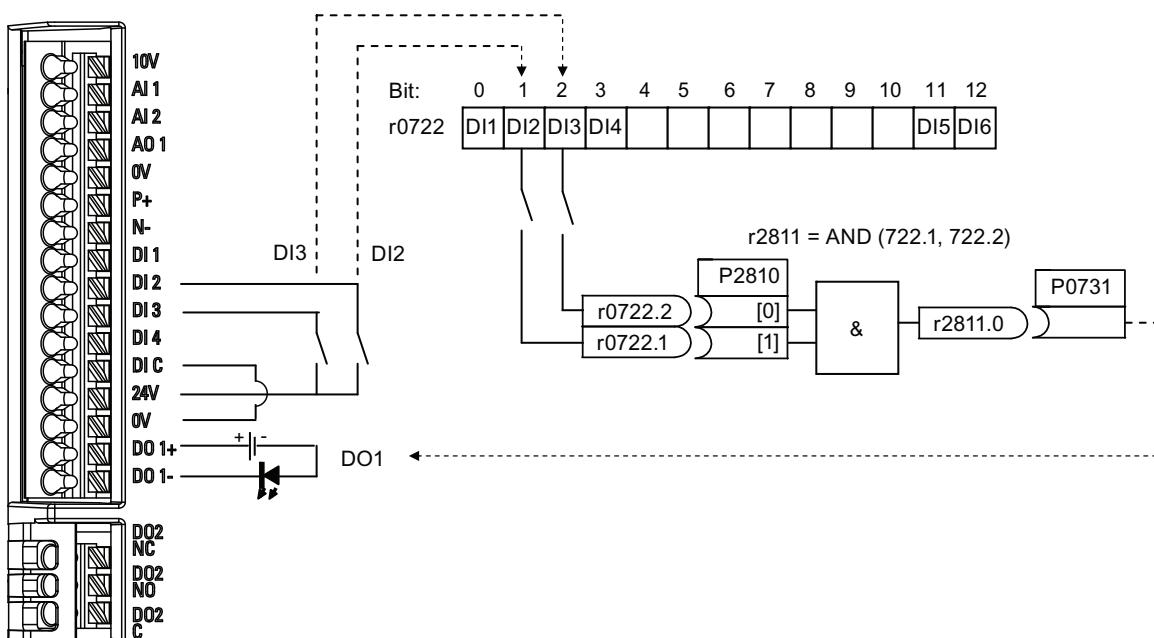
Parameter	Funktion	Einstellung
P0610[0...2]	Reaktion bei Motortemperatur I^2t	<p>Dieser Parameter bestimmt die Reaktion, die erfolgt, wenn die Motortemperatur die Warnschwelle erreicht.</p> <p>Bei den Einstellungen 0 bis 2 wird die (zum Zeitpunkt der Abschaltung gespeicherte) Motortemperatur bei der Einschaltung nicht abgerufen:</p> <ul style="list-style-type: none"> = 0: Nur Warnung = 1: Warnung mit Imax-Regelung (Verringerung des Motorstroms) und Abschaltung (F11) = 2: Warnung und Abschaltung (F11) <p>Bei den Einstellungen 4 bis 6 wird die (zum Zeitpunkt der Abschaltung gespeicherte) Motortemperatur bei der Einschaltung abgerufen:</p> <ul style="list-style-type: none"> = 4: Nur Warnung = 5: Warnung mit Imax-Regelung (Verringerung des Motorstroms) und Abschaltung (F11) = 6: Warnung und Abschaltung (F11)

5.6.3.6 Festlegung der freien Funktionsbausteine (FFBs)

Funktionen

Weitere Signalkopplungen im Umrichter sind mithilfe freier Funktionsbausteine (FFBs) möglich. Jedes über BICO-Technik verfügbare Digital- und Analogsignal kann an die passenden Eingänge der freien Funktionsbausteine weitergeleitet werden. Die Ausgänge der freien Funktionsbausteine werden ebenfalls anhand der BICO-Technik mit anderen Funktionen gekoppelt.

Beispiel



Festlegen der Parameter

Parameter	Funktion	Einstellung	
P0702	Funktion des Digitaleingangs 2	= 99: BICO-Parametrierung für Digitaleingang 2 aktivieren	
P0703	Funktion des Digitaleingangs 3	= 99: BICO-Parametrierung für Digitaleingang 3 aktivieren	
P2800	FFBs aktivieren	= 1: Aktivieren (generelle Aktivierung aller freien Funktionsblöcke)	
P2801[0]	FFBs aktivieren	= 1: AND 1 aktivieren	
P2810[0]	BI: AND 1	= 722.1	P2810[0] und P2810[1] bestimmen die Eingänge des Elements AND 1. Der Ausgang ist r2811.0.
P2810[1]		= 722.2	
P0731	BI: Funktion des Digitalausgangs 1	Dieser Parameter bestimmt die Quelle des Digitalausgangs 1. = r2811.0: LED mithilfe von AND (DI2, DI3) einschalten	

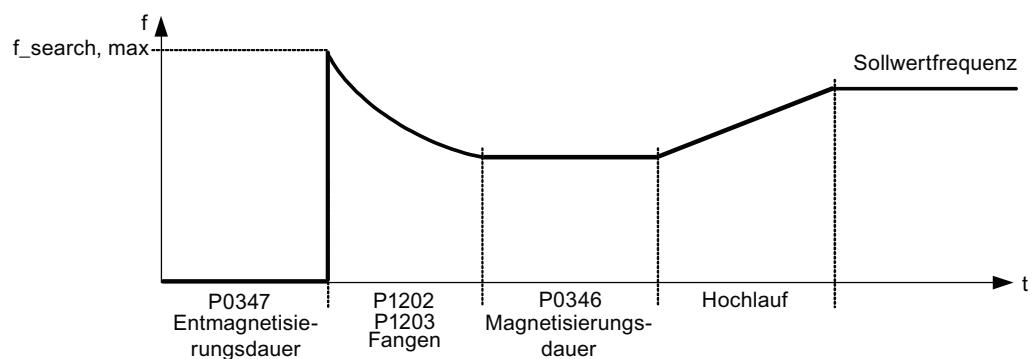
Weitere Informationen zu FFBs und den zusätzlichen Einstellungen einzelner Parameter finden Sie im Kapitel "Parameterliste (Seite 141)".

5.6.3.7 Einstellen der Funktion "Fangen"

Funktionen

Mit der Funktion "Fangen" (aktiviert über P1200) kann der Umrichter an einen noch drehenden Motor angeschlossen werden; dabei wird die Ausgangsfrequenz des Umrichters schnell geändert, bis die tatsächliche Motordrehzahl gefunden wurde. Danach läuft der Motor mit normaler Rampenzzeit bis zum Sollwert hoch.

Die Funktion "Fangen" muss in Fällen verwendet werden, in denen der Motor möglicherweise noch läuft (z. B. nach einer kurzen Netzunterbrechung) oder durch die Last angetrieben wird. Andernfalls kommt es zu Abschaltungen wegen Überstrom.



Festlegen der Parameter

Parameter	Funktion	Einstellung
P1200	Fangen	<p>Bei den Einstellungen 1 bis 3 erfolgt die Suche in beiden Richtungen:</p> <ul style="list-style-type: none"> = 0: Fangen deaktiviert = 1: Fangen immer aktiv = 2: Fangen aktiv nach Einschaltung, Störung, OFF2 = 3: Fangen aktiv nach Störung, OFF2 <p>Bei den Einstellungen 4 bis 6 wird nur in Richtung des Sollwertes gesucht:</p> <ul style="list-style-type: none"> = 4: Fangen immer aktiv = 5: Fangen aktiv nach Einschaltung, Störung, OFF2 = 6: Fangen aktiv nach Störung, OFF2
P1202[0...2]	Motorstrom: Fangen [%]	<p>Dieser Parameter bestimmt den für das Fangen verwendeten Suchstrom.</p> <p>Bereich: 10 bis 200 (Werkseinstellung: 100)</p> <p>Hinweis: Suchstromeinstellungen in P1202 unter 30 % (und bisweilen andere Einstellungen in P1202 und P1203) können dazu führen, dass die Motordrehzahl zu früh oder zu spät gefunden wird, was möglicherweise zu F1- oder F2-Abschaltungen führt.</p>

Inbetriebnahme

5.6 Inbetriebnahme von Funktionen

Parameter	Funktion	Einstellung
P1203[0...2]	Suchrate: Fangen [%]	<p>Dieser Parameter bestimmt den Faktor (nur im U/f-Modus), um den sich die Ausgangsfrequenz während des Fangens ändert, um sich mit dem drehenden Motor zu synchronisieren. Bereich: 10 bis 500 (Werkseinstellung: 100)</p> <p>Hinweis: Ein höherer Wert führt zu einem flacheren Gradientenverlauf und damit zu einer längeren Suchdauer. Ein niedrigerer Wert hat den gegenteiligen Effekt.</p>

5.6.3.8 Einstellen der Funktion "Wiedereinschaltautomatik"

Funktionen

Nach einem Ausfall der Stromversorgung (F3 "Unterspannung") wird der Motor mithilfe der Wiedereinschaltautomatik (aktiviert über P1210) erneut eingeschaltet, falls ein ON-Befehl aktiv ist. Die anstehenden Störungen werden vom Umrichter automatisch quittiert.

Bei Netzausfällen wird zwischen folgenden Situationen unterschieden:

- "Netzunterspannung" (Brownout) ist ein Zustand, bei dem die Netzspannung nach einer Netzunterbrechung wiederkehrt, bevor die Anzeige des integrierten BOP erloschen ist. (Es handelt sich um eine sehr kurze Netzunterbrechung, bei der der Gleichspannungszwischenkreis nicht vollständig spannungslos geworden ist.)
- "Netzausfall" ist ein Zustand, bei dem die Anzeige des integrierten BOP vor der Wiederkehr der Netzspannung erloschen ist. (Es handelt sich um eine längere Unterbrechung der Versorgungsspannung, bei der der Gleichspannungszwischenkreis vollständig spannungslos geworden ist.)

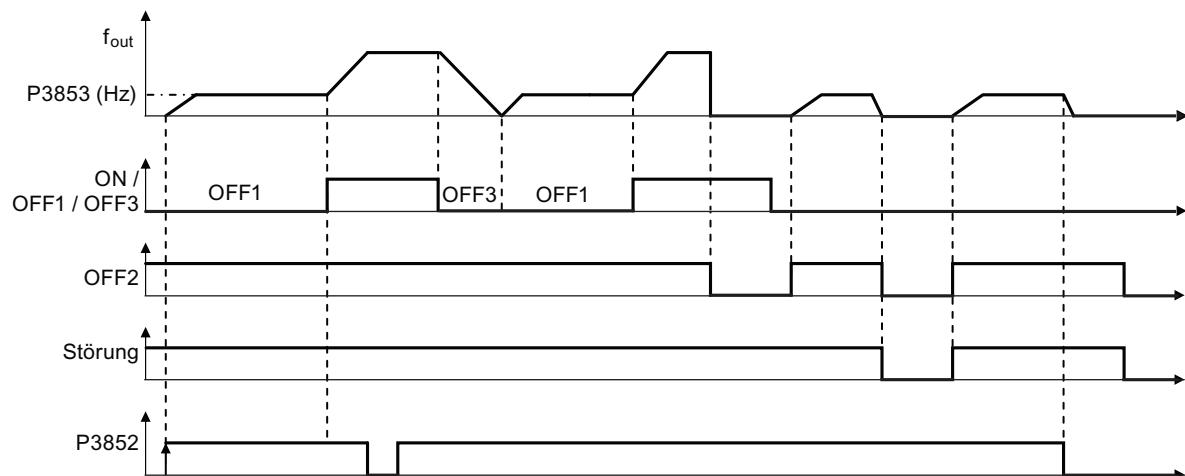
Festlegen der Parameter

Parameter	Funktion	Einstellung
P1210	Wiedereinschaltautomatik	<p>Über diesen Parameter wird die Wiedereinschaltautomatik konfiguriert.</p> <p>= 0: Deaktiviert</p> <p>= 1: Trip-Reset nach Einschalten, P1211 deaktiviert</p> <p>= 2: Wiederanlauf nach Netzausfall, P1211 deaktiviert</p> <p>= 3: Wiederanlauf nach Netz-Brownout oder Störung, P1211 aktiviert</p> <p>= 4: Wiederanlauf nach Netz-Brownout, P1211 aktiviert</p> <p>= 5: Wiederanlauf nach Netzausfall und Störung, P1211 deaktiviert</p> <p>= 6: Wiederanlauf nach Netzausfall/Brownout oder Störung, P1211 aktiviert</p> <p>= 7: Wiederanlauf nach Netzausfall/Brownout oder Störung, Abschaltung, wenn der in P1211 festgelegte Wert erreicht ist</p>
P1211	Anzahl Wiederanlaufversuche	<p>Dieser Parameter bestimmt, wie oft der Umrichter einen Wiederanlauf versucht, wenn die Wiedereinschaltautomatik über P1210 aktiviert ist.</p> <p>Bereich: 0 bis 10 (Werkseinstellung: 3)</p>

5.6.3.9 Betrieb des Umrichters im Frostschutzmodus

Funktionen

Wenn die Umgebungstemperatur unter einen festgelegten Schwellenwert fällt, beginnt der Motor automatisch zu laufen, um ein Einfrieren zu verhindern.



- OFF1/OFF3: Die Frostschutzfunktion ist deaktiviert, wenn OFF3 aktiviert ist und erneut ausgelöst wird, während OFF1 aktiviert ist.
- OFF2/Störung: Der Motor hält an, und der Frostschutz wird deaktiviert.

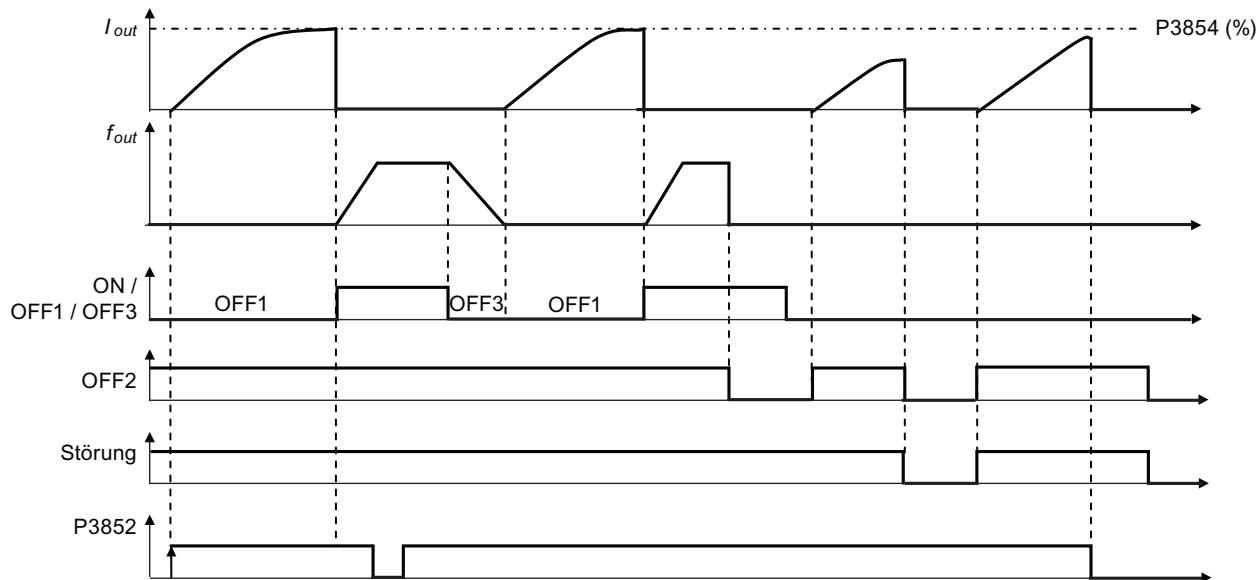
Festlegen der Parameter

Parameter	Funktion	Einstellung
P3852[0...2]	BI: Frostschutz aktivieren	<p>Dieser Parameter bestimmt die Quelle für den Befehl zur Aktivierung des Schutzes. Wenn Digitaleingang = 1 ist, wird der Schutz initiiert (Werkseinstellung: 0).</p> <p>Wenn $P3853 \neq 0$ ist, wird der Frostschutz durch Anwendung der eingestellten Frequenz auf den Motor angewendet.</p> <p>Beachten Sie, dass der Schutz unter folgenden Umständen möglicherweise überschrieben wird:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Wenn der Umrichter läuft und es zur Aktivierung eines Schutzsignals kommt, wird das Signal ignoriert. • Wenn der Umrichter den Motor antreibt, weil ein Schutzsignal aktiv ist, und ein RUN-Befehl empfangen wird, überschreibt der RUN-Befehl das Schutzsignal. • Die Ausgabe eines OFF-Befehls bei aktiviertem Schutz hält den Motor an.
P3853[0...2]	Frostschutzfrequenz [Hz]	<p>Dieser Parameter bestimmt die Frequenz, die bei aktivem Frostschutz auf den Motor angewendet wird.</p> <p>Bereich: 0,00 bis 599,00 (Werkseinstellung: 5,00)</p>

5.6.3.10 Betrieb des Umrichters im Kondensationsschutzmodus

Funktionen

Wenn ein externer Kondensationssensor übermäßige Kondensation erkennt, wendet der Umrichter einen Gleichstrom an, um den Motor warm zu halten und damit Kondensation zu verhindern.



- OFF1/OFF3: Die Kondensationsschutzfunktion ist deaktiviert, wenn OFF3 aktiviert ist und erneut ausgelöst wird, während OFF1 aktiviert ist.
- OFF2/Störung: Der Motor hält an, und der Kondensationsschutz wird deaktiviert.

Festlegen der Parameter

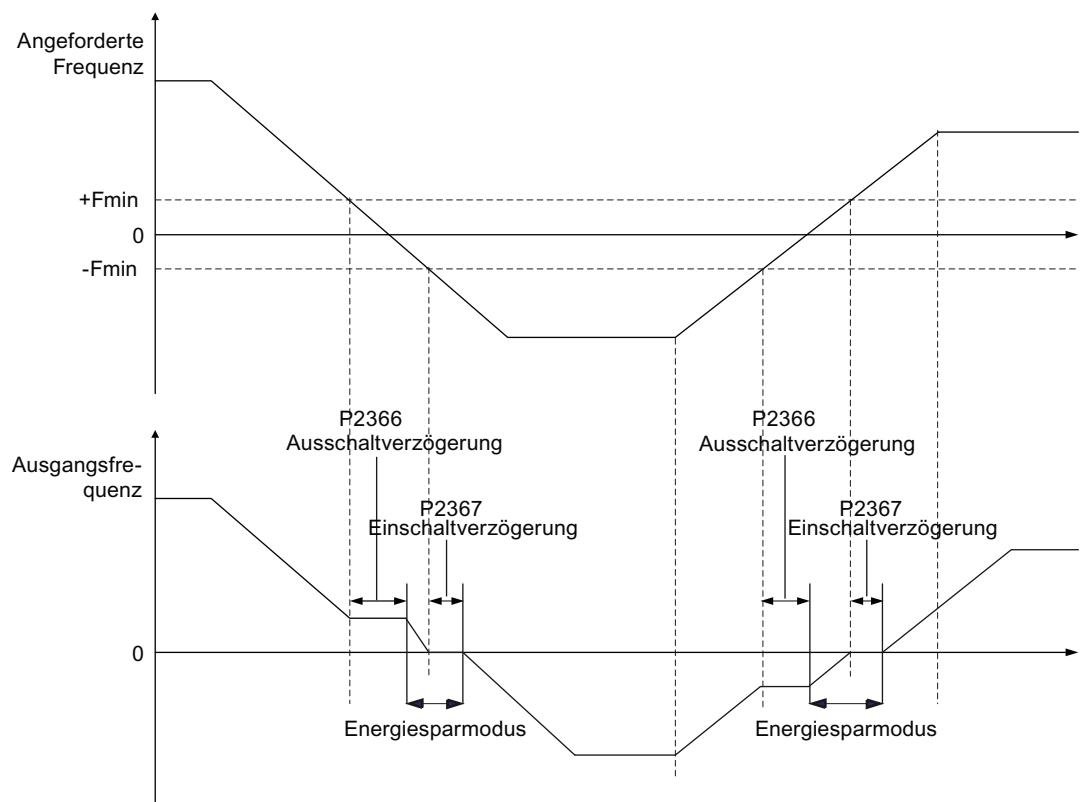
Parameter	Funktion	Einstellung
P3852[0...2]	Bl: Frostschutz aktivieren	<p>Dieser Parameter bestimmt die Quelle für den Befehl zur Aktivierung des Schutzes. Wenn Digitaleingang = 1 ist, wird der Schutz initiiert (Werkseinstellung: 0).</p> <p>Wenn P3853 = 0 und P3854 ≠ 0 ist, wird der Kondensationsschutz durch Anwendung des festgelegten Stroms auf den Motor angewendet.</p> <p>Beachten Sie, dass der Schutz unter folgenden Umständen möglicherweise überschrieben wird:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Wenn der Umrichter läuft und es zur Aktivierung eines Schutzsignals kommt, wird das Signal ignoriert. • Wenn der Umrichter den Motor antreibt, weil ein Schutzsignal aktiv ist, und ein RUN-Befehl empfangen wird, überschreibt der RUN-Befehl das Schutzsignal. • Die Ausgabe eines OFF-Befehls bei aktiviertem Schutz hält den Motor an.
P3854[0...2]	Strom Kondensationsschutz [%]	<p>Dieser Parameter bestimmt den Gleichstrom (als Prozentsatz des nominalen Stroms), der bei aktiviertem Kondensationsschutz auf den Motor angewendet wird.</p> <p>Bereich: 0 bis 250 (Werkseinstellung: 100)</p>

5.6.3.11 Betrieb des Umrichters im Schlafmodus

Funktionen

Der Motor wird abgeschaltet, wenn die Anforderung unter einen bestimmten Schwellenwert fällt, und wieder eingeschaltet, wenn die Anforderung über den Schwellenwert steigt.

Erforderliche Reaktion des einfachen Energiesparmodus



Festlegen der Parameter

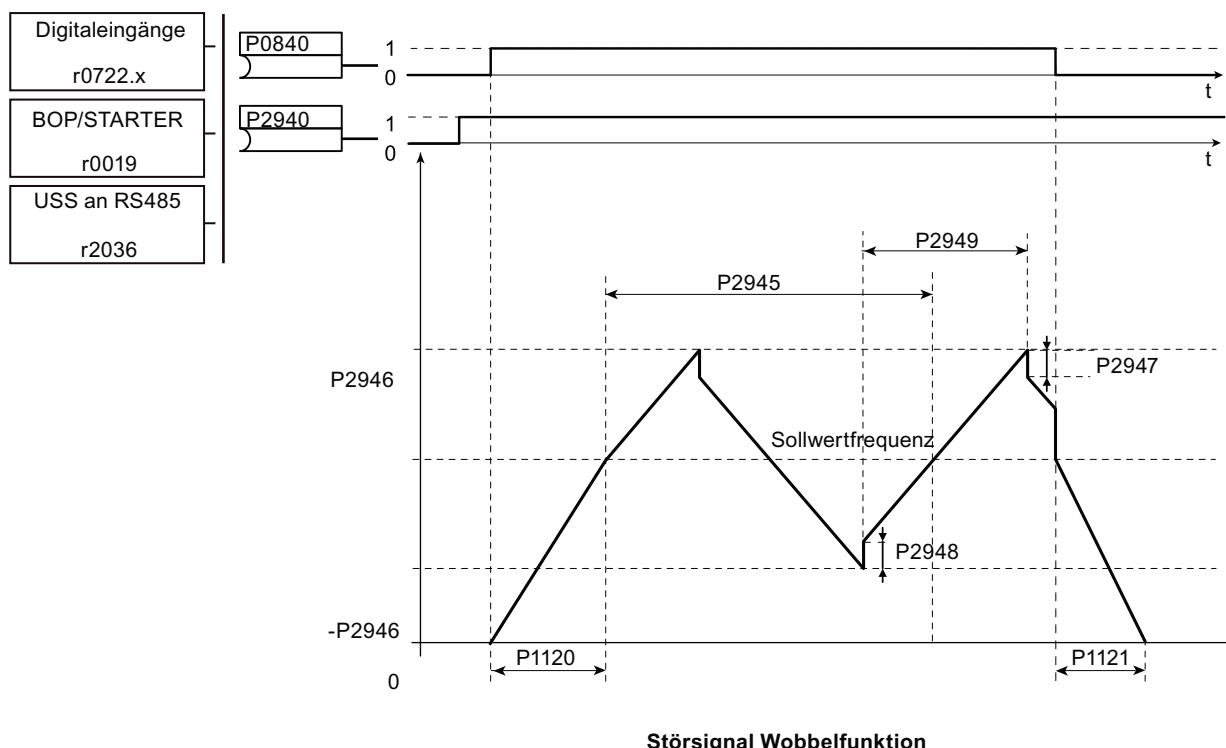
Parameter	Funktion	Einstellung
P2365[0...2]	Energiesparmodus aktivieren/deaktivieren	Dieser Parameter aktiviert oder deaktiviert den Energiesparmodus. = 0: Deaktiviert (Werkseinstellung) = 1: Aktiviert
P2366[0...2]	Verzögerung vor Motorstopp [s]	Bei aktiviertem Schlafmodus bestimmt dieser Parameter die Verzögerung, bevor der Umrichter in den Schlafmodus schaltet. Bereich: 0 bis 254 (Werkseinstellung: 5)

Parameter	Funktion	Einstellung
P2367[0...2]	Verzögerung vor Motorstart [s]	Bei aktiviertem Schlafmodus bestimmt dieser Parameter die Verzögerung, bevor der Umrichter den Schlafmodus aufhebt. Bereich: 0 bis 254 (Werkseinstellung: 2)
P1080[0...2]	Minimalfrequenz [Hz]	Legt die Minimalfrequenz für den Betrieb des Motors unabhängig vom Frequenzsollwert fest. Der hier eingestellte Wert gilt für die Drehung sowohl im Uhrzeigersinn als auch gegen den Uhrzeigersinn. Bereich: 0,00 bis 599,00 (Werkseinstellung: 0,00)

5.6.3.12 Einstellen des Wobbelgenerators

Funktionen

Der Wobbelgenerator führt durch Überlagerung des Sollwerts vordefinierte, regelmäßige Unterbrechungen durch, die technologischen Anwendungen in der Faserindustrie dienen. Die Wobelfunktion kann über P2940 aktiviert werden. Die Funktion ist unabhängig von der Sollwertrichtung, daher ist nur der Absolutsollwert relevant. Das Wobbelsignal wird dem Hauptsollwert als zusätzlicher Sollwert hinzugefügt. Während der Sollwertänderung ist die Wobelfunktion inaktiv. Das Wobbelsignal wird auch durch die Maximalfrequenz (P1082) beschränkt.



Festlegen der Parameter

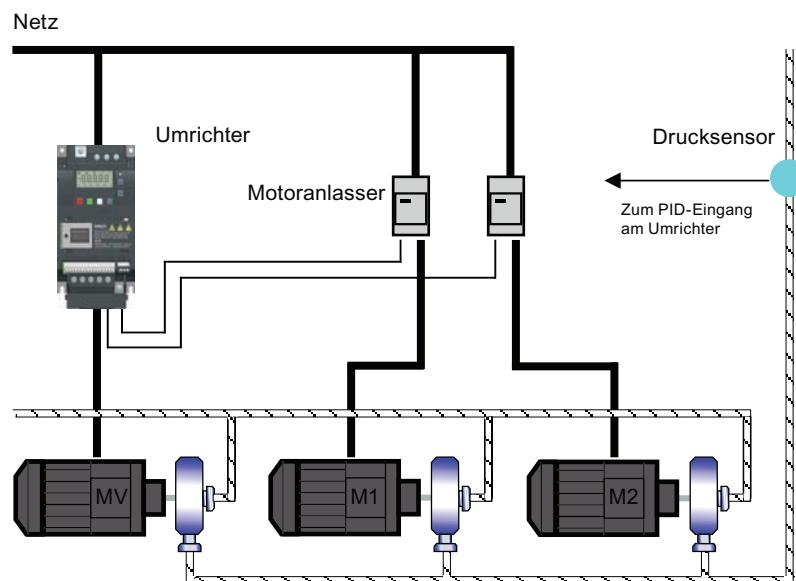
Parameter	Funktion	Einstellung
P2940	BI: Freigabe Wobbelfunktion	Dieser Parameter bestimmt die Quelle, über die Wobbelfunktion freigegeben wird. Werkseinstellung: 0.0
P2945	Frequenz Wobbelsignal [Hz]	Mit diesem Parameter wird die Frequenz des Wobbelsignals festgelegt. Bereich: 0,001 bis 10,000 (Werkseinstellung: 1,000)
P2946	Amplitude Wobbelsignal [%]	Dieser Parameter bestimmt den Amplitudenwert des Wobbelsignals, angegeben als prozentualer Anteil der aktuellen Ausgabe des Hochlaufgebers (HLG). Bereich: 0,000 bis 0,200 (Werkseinstellung: 0,000)
P2947	Dekrementschritt Wobbelsignal	Dieser Parameter bestimmt den Wert für den Dekrementschritt am Ende einer positiven Signalperiode. Bereich: 0,000 bis 1,000 (Werkseinstellung: 0,000)
P2948	Inkrementsschritt Wobbelsignal	Dieser Parameter bestimmt den Wert für den Anhebungsschritt am Ende einer negativen Signalperiode. Bereich: 0,000 bis 1,000 (Werkseinstellung: 0,000)
P2949	Impulsdauer Wobbelsignal [%]	Dieser Parameter bestimmt die relative Dauer des steigenden und fallenden Impulses. Bereich: 0 bis 100 (Werkseinstellung: 50)

5.6.3.13 Betrieb des Umrichters im Motor-Staging-Modus

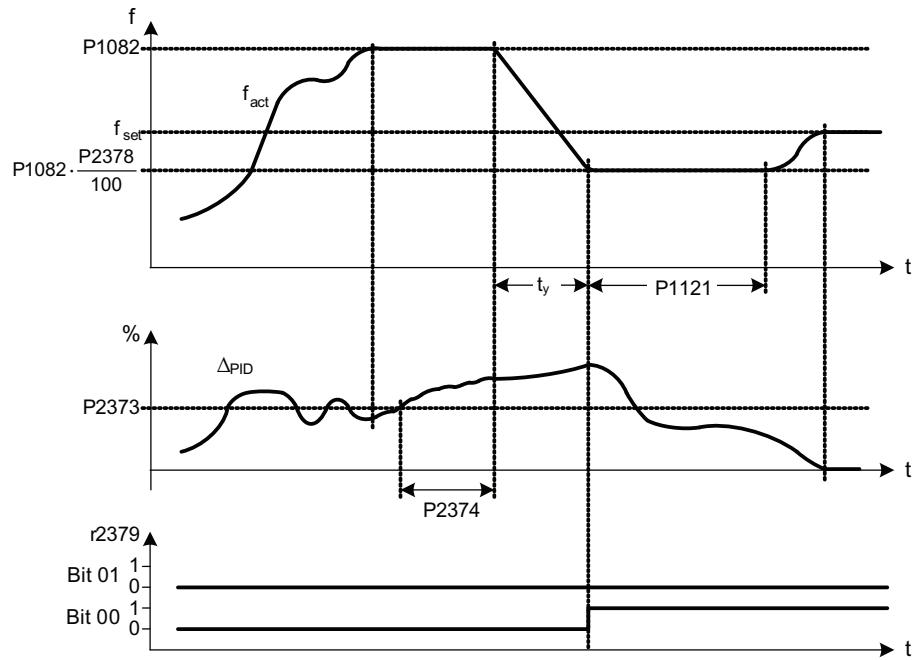
Funktionen

Das Motor-Staging ermöglicht die Regelung von bis zu 2 zusätzlichen, abgestuften Pumpen oder Lüftern auf der Grundlage eines PID-Regelsystems. Das Gesamtsystem besteht aus einer vom Umrichter geregelten Pumpe und bis zu 2 weiteren Pumpen/Lüftern, die von Kontaktgebern oder Motorstartern geregelt werden. Die Kontaktgeber oder Motorstarter werden über Digitalausgänge des Umrichters geregelt.

Das folgende Diagramm zeigt ein gängiges Pumpensystem.



Staging:

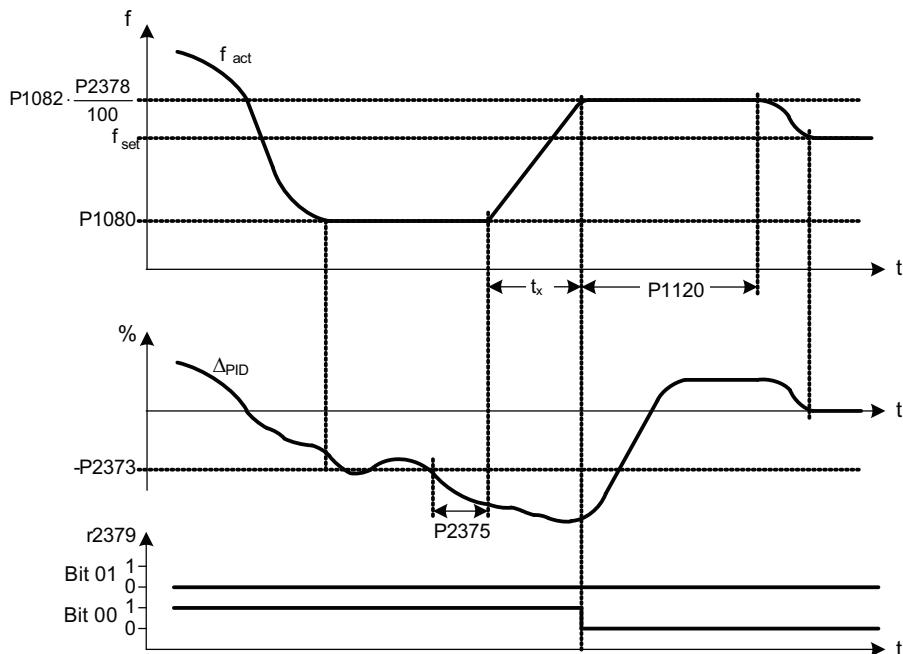


Bedingung für Staging:

- ① $f_{act} \geq P1082$
- ② $\Delta_{PID} \geq P2373$
- ③ $t_{①②} > P2374$

$$t_y = \left(1 - \frac{P2378}{100}\right) \cdot P1121$$

Destaging:



Bedingung für Destaging:

- ④ $f_{act} \leq P1080$
- ⑤ $\Delta_{PID} \leq -P2373$
- ⑥ $t_{④⑤} > P2375$

$$t_x = \left(\frac{P2378}{100} - \frac{P1080}{P1082}\right) \cdot P1120$$

Festlegen der Parameter

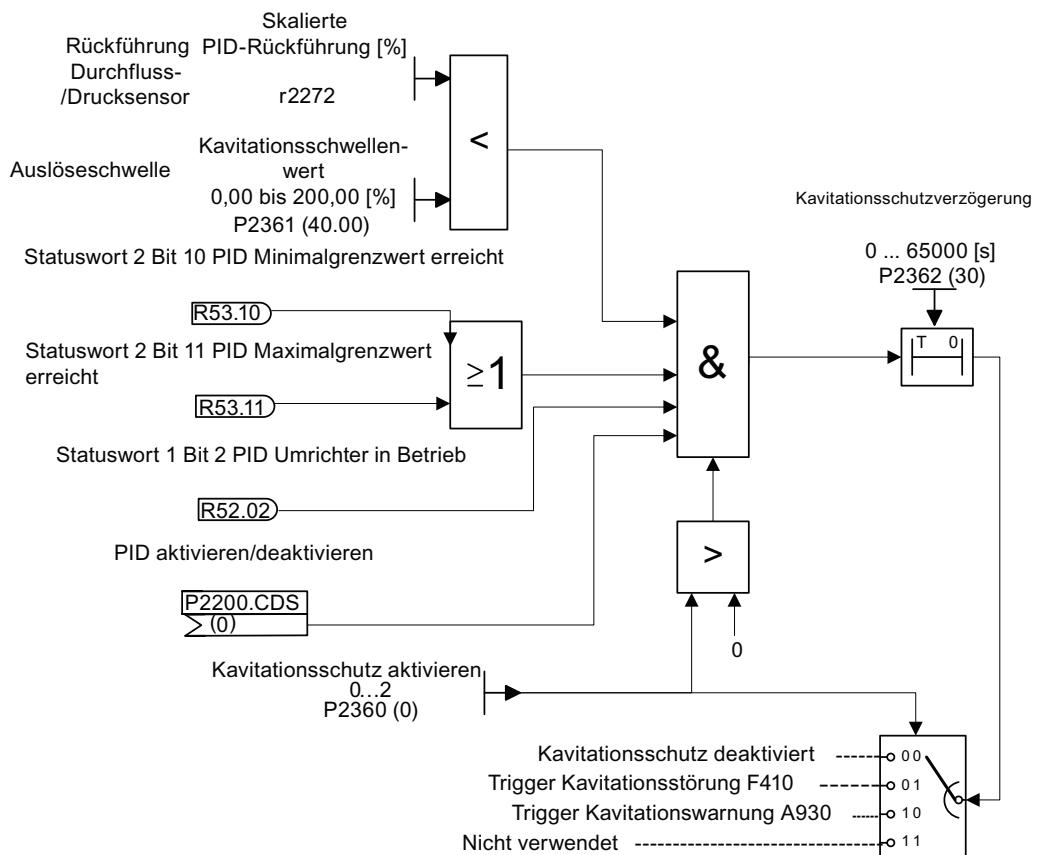
Parameter	Funktion	Einstellung
P2370[0...2]	Stoppmodus für Motor-Staging	Dieser Parameter bestimmt den Stoppmodus für externe Motoren, wenn Motor-Staging verwendet wird. = 0: Normaler Stopp (Werkseinstellung) = 1: Sequenzieller Stopp
P2371[0...2]	Konfiguration des Motor-Staging	Dieser Parameter bestimmt die Konfiguration externer Motoren (M1, M2), die im Rahmen der Motor-Staging-Funktion betrieben werden. = 0: Motor-Staging deaktiviert = 1: M1 = 1 x MV, M2 = Nicht installiert = 2: M1 = 1 x MV, M2 = 1 x MV = 3: M1 = 1 x MV, M2 = 2 x MV
P2372[0...2]	Zyklischer Betrieb Motor-Staging	Dieser Parameter ermöglicht den zyklischen Betrieb im Rahmen des Motor-Staging. = 0: Deaktiviert (Werkseinstellung) = 1: Aktiviert
P2373[0...2]	Hysterese Motor-Staging [%]	P2373 als Prozentsatz des PID-Sollwerts, um den ein PID-Fehler P2273 überschritten werden muss, bevor die Staging-Verzögerung in Kraft tritt. Bereich: 0,0 bis 200,0 (Werkseinstellung: 20,0)
P2374[0...2]	Verzögerung Motor-Staging [s]	Dieser Parameter bestimmt die Dauer, für die ein PID-Fehler gemäß P2273 die Motor-Staging-Hysterese gemäß P2373 überschreiten muss, bevor das Staging in Kraft tritt. Bereich: 0 bis 650 (Werkseinstellung: 30)
P2375[0...2]	Verzögerung Motor-Destaging [s]	Dieser Parameter bestimmt die Dauer, für die ein PID-Fehler gemäß P2273 die Motor-Staging-Hysterese gemäß P2373 überschreiten muss, bevor das Destaging in Kraft tritt. Bereich: 0 bis 650 (Werkseinstellung: 30)
P2376[0...2]	Verzögerungsüberschreibung Motor-Staging [%]	P2376 als Prozentsatz des PID-Sollwertes. Wenn die PID-Fehler P2273 diesen Wert überschreitet, erfolgt das Staging bzw. Destaging des Motors unabhängig von den Verzögerungseinstellungen. Bereich: 0,0 bis 200,0 (Werkseinstellung: 25,0) Hinweis: Der Wert dieses Parameters muss immer höher sein als die Staging-Hysterese gemäß P2373.
P2377[0...2]	Sperrdauer Motor-Staging [s]	Dieser Parameter bestimmt, wie lange die Verzögerungsüberschreibung verhindert wird, nachdem ein Motor-Staging oder Motor-Destaging erfolgt ist. Bereich: 0 bis 650 (Werkseinstellung: 30)
P2378[0...2]	Frequenz Motor-Staging f_st [%]	Dieser Parameter bestimmt die Frequenz, auf den der Digitalausgang (DA) bei einem (De-)Staging-Ereignis geschaltet wird, wenn der Umrichter von der Höchst- zur Minimalfrequenz herunterfährt (oder umgekehrt). Bereich: 0,0 bis 120,0 (Werkseinstellung: 50,0)
r2379.0...1	CO/BO: Zustandswort Motor-Staging	Dieser Parameter zeigt das Ausgangswort aus der Motor-Staging-Funktion, mit dessen Hilfe sich externe Verbindungen herstellen lassen. Bit 00: Motorstart 1 (Ja = 1, Nein = 0) Bit 01: Motorstart 2 (Ja = 1, Nein = 0)

Parameter	Funktion	Einstellung
P2380[0...2]	Laufzeit Motor-Staging [h]	Dieser Parameter zeigt die Laufzeit externer Motoren in Stunden. Index: [0]: Motor 1 – Laufzeit in Stunden [1]: Motor 2 – Laufzeit in Stunden [2]: Nicht verwendet Bereich: 0,0 bis 4294967295 (Werkseinstellung: 0,0)

5.6.3.14 Betrieb des Umrichters im Kavitationsschutzmodus

Funktionen

Der Kavitationsschutz erzeugt eine Störungen/Warnung, wenn Kavitationsbedingungen als gegeben betrachtet werden. Wenn der Umrichter kein Rückführsignal vom Pumpenwandler erhält, löst er eine Abschaltung aus, um Kavitationsschäden zu verhindern.



Logikdiagramm für Kavitationsschutz

Festlegen der Parameter

Parameter	Funktion	Einstellung
P2360[0...2]	Kavitationsschutz aktivieren	Dieser Parameter aktiviert die Kavitationsschutzfunktion. = 1: Störung = 2: Warnung
P2361[0...2]	Kavitationsschwellenwert [%]	Angegeben als prozentualer Anteil (%), bestimmt dieser Parameter den Rückführungsschwellenwert, ab dessen Überschreitung eine Störung/Warnung ausgegeben wird. Bereich: 0,00 bis 200,00 (Werkseinstellung: 40,00)
P2362[0...2]	Dauer Kavitationsschutz [s]	Dieser Parameter bestimmt, wie lange Kavitationsbedingungen vorliegen müssen, bevor eine Störung/Warnung ausgegeben wird. Bereich: 0 bis 65000 (Werkseinstellung: 30)

5.6.3.15 Festlegen benutzerdefinierter Standardparameter

Funktionen

Mit der Funktion der benutzerdefinierten Standardparameter lässt sich ein Satz an Parametern speichern, die sich von den Werkseinstellungen unterscheiden. Nach einem Parameter-Reset können diese abweichenden Standardwerte verwendet werden. Um die benutzerdefinierten Standards zu löschen und den Umrichter wieder auf die werkseitig voreingestellten Parameter zurückzusetzen, ist ein zusätzlicher Reset auf die Werkseinstellungen erforderlich.

Erstellung der benutzerdefinierter Standardparameter

1. Legen Sie die für den Umrichter gewünschten Parameter fest.
2. Wenn P0971 auf 21 eingestellt ist, wird der aktuelle Umrichterzustand als Benutzervorgabe gespeichert.

Änderung benutzerdefinierter Standardparameter

1. Der Umrichter lässt sich in den Standardzustand zurückversetzen, wenn P0010 auf 30 und P0970 auf 1 festgelegt wird. Der Umrichter befindet sich nun im benutzerdefinierten Zustand bzw., falls ein solcher nicht konfiguriert ist, wurden die Werkseinstellungen wieder übernommen.
2. Legen Sie die für den Umrichter gewünschten Parameter fest.
3. Durch Festlegung von P0971 auf 21 wird der aktuelle Zustand als benutzerdefiniert gespeichert.

Inbetriebnahme

5.6 Inbetriebnahme von Funktionen

Festlegen der Parameter

Parameter	Funktion	Einstellung
P0010	Inbetriebnahmeparameter	Mithilfe dieses Parameters werden Parameter gefiltert, sodass nur solche, die zu einer bestimmten Funktionsgruppe gehören, ausgewählt werden. Er muss auf 30 eingestellt werden, damit benutzerdefinierte Standards gespeichert oder gelöscht werden können. = 30: Werkseinstellung
P0970	Zurücksetzen auf Werkseinstellung	Mit diesem Parameter werden alle Parameter auf die Werte des benutzerdefinierten Standards bzw. auf die Werkseinstellungen zurückgesetzt. = 1: Parameter-Reset auf die benutzerdefinierten Standards bzw., falls solche Standards nicht konfiguriert sind, Wiederherstellung der Werkseinstellungen. = 21: Parameter-Reset auf die Werkseinstellungen, wobei benutzerdefinierte Standards (falls gespeichert) gelöscht werden.
P0971	Daten vom RAM an den EEPROM übertragen	Mit diesem Parameter werden Parameterwerte vom RAM an den EEPROM übertragen. = 1: Übertragung starten = 21: Übertragung starten und Parameteränderungen als benutzerdefinierte Standardwerte speichern.

Informationen zum Reset des Umrichters auf die Werkseinstellungen finden Sie im Abschnitt "Wiederherstellen von Standardwerten (Seite 126)".

5.6.3.16 Festlegen des Betriebs mit zweifacher Laufrate

Funktionen

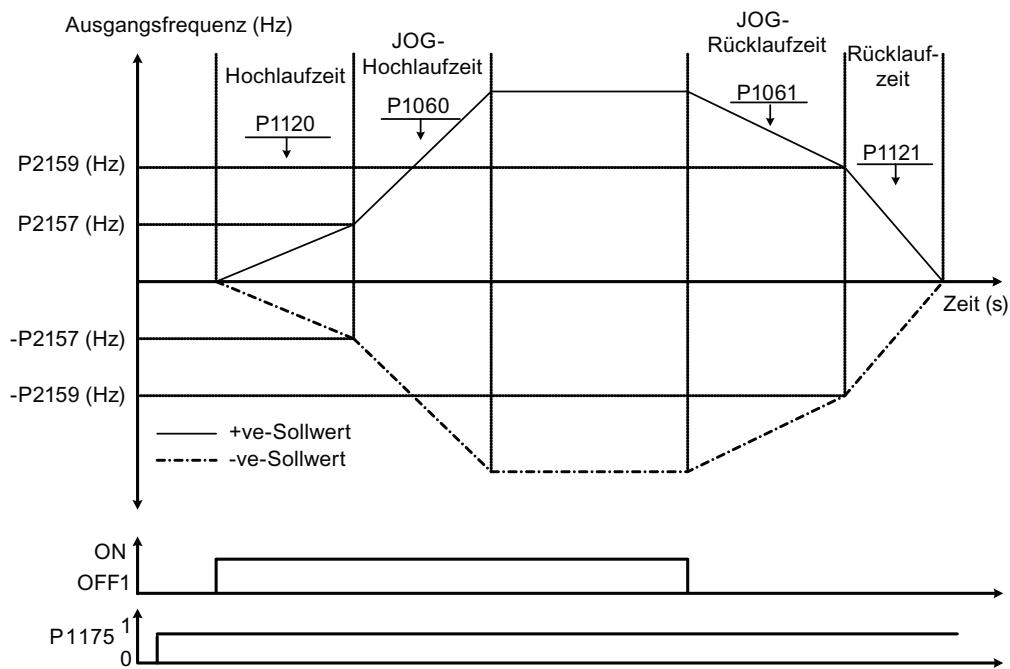
Mit der Funktion für duale Rampenzeiten lässt sich der Umrichter so parametrieren, dass er beim Hoch- oder Rücklauf zu einem Sollwert von einer Laufrate zu einer anderen wechselt kann. Diese Funktion ist für empfindliche Lasten hilfreich, wenn ein zu schnelles Hoch- oder Rücklaufen möglicherweise zu Beschädigungen führt. Die Funktion gestaltet sich wie folgt:

Hochlauf:

- Der Umrichter beginnt mit dem Hochlauf gemäß der in P1120 festgelegten Rampenzzeit.
- Wenn "f_act > P2157" ist, wird zur Rampenzzeit in P1060 gewechselt.

Rücklauf:

- Der Umrichter beginnt mit dem Rücklauf gemäß der in P1061 festgelegten Rampenzzeit.
- Wenn "f_act < P2159" ist, wird zur Rampenzzeit in P1121 gewechselt.



Beachten Sie, dass der Algorithmus für duale Rampenzeiten r2198, Bits 1 und 2 zur Bestimmung von ($f_{act} > P2157$) und ($f_{act} < P2159$) verwendet.

Inbetriebnahme

5.7 Wiederherstellen von Standardwerten

Festlegen der Parameter

Parameter	Funktion	Einstellung
P1175[0...2]	Bl: Duale Rampenzeiten aktivieren	Dieser Parameter bestimmt die Quelle für den Befehl zur Aktivierung der zweifachen Laufrate. Wenn der Digitaleingang gleich 1 ist, werden duale Rampenzeiten angewendet. Die Werkseinstellung lautet 0.
P1060[0...2]	JOG-Hochlaufzeit [s]	Dieser Parameter bestimmt die JOG-Hochlaufzeit. Bereich: 0,00 bis 650,00 (Werkseinstellung: 10,00)
P1061[0...2]	JOG-Rücklaufzeit [s]	Dieser Parameter bestimmt die JOG-Rücklaufzeit. Bereich: 0,00 bis 650,00 (Werkseinstellung: 10,00)
P1120[0...2]	Hochlaufzeit [s]	Dieser Parameter bestimmt die Zeitspanne, die der Motor benötigt, um vom Stillstand zur Maximalfrequenz (P1082) hochzufahren, wenn keine Verrundungszeit verwendet wird. Bereich: 0,00 bis 650,00 (Werkseinstellung: 10,00)
P1121[0...2]	Rücklaufzeit [s]	Dieser Parameter bestimmt die Zeitspanne, die der Motor benötigt, um von der Maximalfrequenz (P1082) zum Stillstand herunterzufahren, wenn keine Verrundungszeit verwendet wird. Bereich: 0,00 bis 650,00 (Werkseinstellung: 10,00)
P2157[0...2]	Frequenzschwelle f_2 [Hz]	Dieser Parameter bestimmt den Schwellenwert 2 für den Vergleich der Drehzahl oder Frequenz mit Schwellenwerten. Bereich: 0,00 bis 599,00 (Werkseinstellung: 30,00)
P2159[0...2]	Frequenzschwelle f_3 [Hz]	Dieser Parameter bestimmt den Schwellenwert 3 für den Vergleich der Drehzahl oder Frequenz mit Schwellenwerten. Bereich: 0,00 bis 599,00 (Werkseinstellung: 30,00)

5.7 Wiederherstellen von Standardwerten

Wiederherstellen von Werkseinstellungen

Parameter	Funktion	Einstellung
P0003	Anwender-Zugriffsstufe	= 1 (Standardstufe für Anwenderzugriff)
P0010	Inbetriebnahmeparameter	= 30 (Werkseinstellung)
P0970	Zurücksetzen auf Werkseinstellung	= 21: Parameter-Reset auf die Werkseinstellungen, wobei benutzerdefinierte Standards (falls gespeichert) gelöscht werden.

Wiederherstellen von benutzerdefinierten Standardwerten

Parameter	Funktion	Einstellung
P0003	Anwender-Zugriffsstufe	= 1 (Standardstufe für Anwenderzugriff)
P0010	Inbetriebnahmeparameter	= 30 (Werkseinstellung)
P0970	Zurücksetzen auf Werkseinstellung	= 1: Parameter-Reset auf die benutzerdefinierten Standards bzw., falls solche Standards nicht konfiguriert sind, Wiederherstellung der Werkseinstellungen.

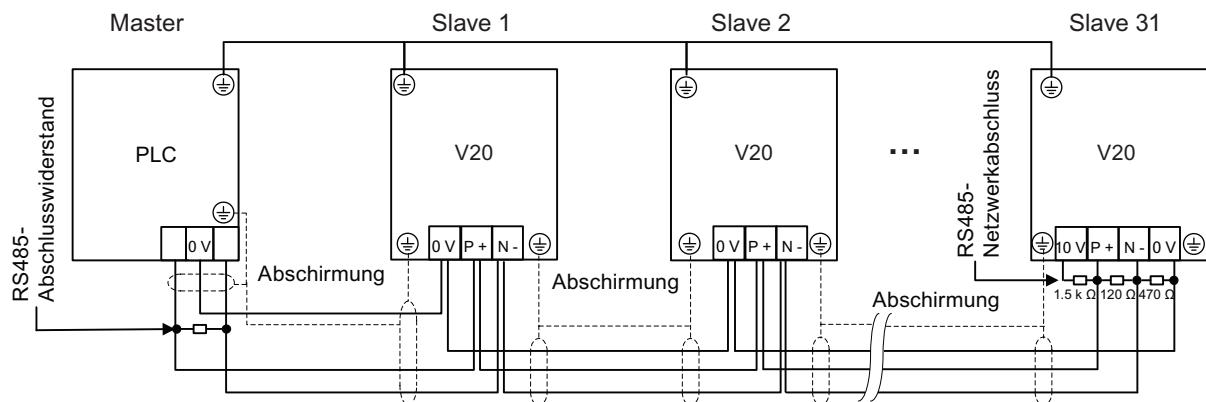
Nach der Festlegung eines Wertes für P0970 zeigt der Umrichter "8 8 8 8 8" und der Bildschirm "P0970" an. P0970 und P0010 werden automatisch auf ihren ursprünglichen Wert 0 zurückgesetzt.

6

Kommunikation mit der PLC

Der SINAMICS V20 unterstützt die Kommunikation mit PLCs von Siemens über USS an RS485. Sie können über Parameter festlegen, ob die RS485-Schnittstelle das USS- oder das MODBUS RTU-Protokoll verwenden soll. USS ist die Standard-Bus-Einstellung. Für die RS485-Kommunikation wird ein abgeschirmtes Twisted-Pair-Kabel empfohlen.

Achten Sie auf einen korrekten Bus-Anschluss. Befestigen Sie dazu einen 120 R-Busklemmenwiderstand zwischen den Busklemmen (P+, N-) des Geräts auf der einen Seite des Bus und ein Terminierungsnetzwerk zwischen den Busklemmen des Geräts auf der anderen Seite des Bus. Beim Terminierungsnetzwerk sollte es sich um einen 1,5 K-Widerstand von 10 V nach P+, 120 R von P+ nach N- und 470 R von N- nach 0 V handeln. Ein geeignetes Terminierungsnetzwerk erhalten Sie bei Ihrem Siemens-Händler.



6.1 USS-Kommunikation

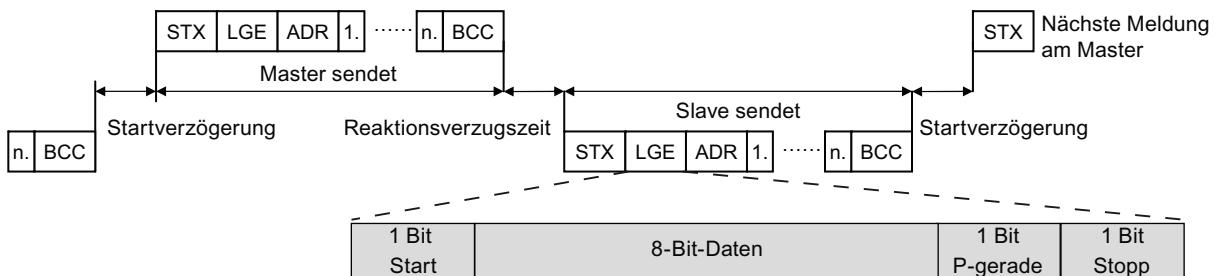
Überblick

An eine PLC (Master) können über eine serielle Schnittstelle bis zu 31 Umrichter (Slaves) angeschlossen werden, die die PLC über das USS-Protokoll für einen seriellen Bus regelt. Ein Slave kann niemals eine Übertragung durchführen, ohne zuvor vom Master initiiert worden zu sein, sodass keine direkte Übertragung zwischen den einzelnen Slaves möglich ist.

Datenaustausch:



Die Meldungen werden stets in folgendem Format übertragen (Halbduplex-Kommunikation):



- Reaktionsverzugszeit: 20 ms
- Startverzugszeit: abhängig von der Baudrate (Mindestbetriebszeit für eine Zeichenfolge mit 2 Zeichen: 0,12 bis 2,3 ms)
- Übertragungssequenz für Meldungen:
 - Master fragt Slave 1 ab, dann antwortet Slave 1
 - Master fragt Slave 2 ab, dann antwortet Slave 2
- Statische Zeichen, die nicht geändert werden können:
 - 8 Datenbits
 - 1 Paritätsbit
 - 1 Stopbit

Abkürzung	Bedeutung	Länge	Bedeutung
STX	Textanfang	ASCII-Zeichen	02 hex
LGE	Telegrammlänge	1 Byte	Enthält die Telegrammlänge
ADR	Adresse	1 Byte	Enthält die Slave-Adresse und den Telegrammtyp (binärcodiert)
1. n.	Netzzeichen	Jedes 1 Byte	Netzdaten, Inhalt ist abhängig von der Anfrage
BCC	Block-Prüfzeichen	1 Byte	Datensicherheitszeichen

Anfrage- und Antwort-IDs

Anfrage- und Antwort-IDs werden in die Bits 12 bis 15 der PKW-Komponente (Parameter-ID-Wert) des USS-Telegramms geschrieben.

Anforderungs-ID (Master → Slave)

Anforderungs-ID	Beschreibung	Antwort-ID	
		positiv	negativ
0	keine Anforderung	0	7 / 8
1	Anforderung Parameterwert	1 / 2	7 / 8
2	Änderung Parameterwert (Wort)	1	7 / 8
3	Änderung Parameterwert (Doppelwort)	2	7 / 8
4	Anforderung beschreibendes Element	3	7 / 8
6	Anforderung Parameterwert (Feld)	4 / 5	7 / 8
7	Änderung Parameterwert (Feld, Wort)	4	7 / 8
8	Änderung Parameterwert (Feld, Doppelwort)	5	7 / 8
9	Anforderung Anzahl der Feldelemente	6	7 / 8
11	Änderung Parameterwert (Feld, Doppelwort) und Speichern im EEPROM	5	7 / 8
12	Änderung Parameterwert (Feld, Wort) und Speichern im EEPROM	4	7 / 8
13	Änderung Parameterwert (Doppelwort) und Speichern im EEPROM	2	7 / 8
14	Änderung Parameterwert (Wort) und Speichern im EEPROM	1	7 / 8

Antwort-ID (Slave → Master)

Antwort-ID	Beschreibung
0	keine Antwort
1	Übertrage Parameterwert (Wort)
2	Übertrage Parameterwert (Doppelwort)
3	Übertrage beschreibendes Element
4	Übertrage Parameterwert (Feld, Wort)
5	Übertrage Parameterwert (Feld, Doppelwort)
6	Übertrage Anzahl der Feldelemente
7	Anforderung kann nicht bearbeitet werden, Aufgabe kann nicht ausgeführt werden (mit Fehlernummer)
8	Kein Master-Controller-Zustand/keine Berechtigung zur Parameteränderung der PKW-Schnittstelle

Fehlernummern in Antwort-ID 7 (Anforderung kann nicht bearbeitet werden)

Nr.	Beschreibung
0	Unzulässige PNU (unzulässige Parameternummer, Parameternummer nicht verfügbar)
1	Parameterwert kann nicht geändert werden (Parameter ist schreibgeschützt)
2	Oberer oder unterer Grenzwert überschritten bzw. unterschritten (Grenzwertverletzung)
3	Falscher Subindex
4	Kein Feld
5	Falscher Parametertyp/Falscher Datentyp
6	Einstellung nicht zulässig (Parameterwert kann nur auf Null zurückgesetzt werden)
7	Das beschreibende Element ist nicht änderbar und kann nur gelesen werden.
9	Beschreibende Daten nicht verfügbar
10	Zugriffsgruppe falsch
11	Keine Berechtigung zur Parameteränderung. Siehe Parameter P0927. Muss Zustand als Masterregelung haben.
12	Falsches Passwort
17	Der gegenwärtige Betriebszustand des Umrichters erlaubt keine Verarbeitung von Anforderungen.
18	Andere Fehler
20	Unzulässiger Wert. Änderungsanfrage für einen Wert, der zwar innerhalb der Grenzwerte liegt, aber aus anderen Gründen nicht zulässig ist (Parameter mit festgelegten Einzelwerten).
101	Der Parameter ist gegenwärtig deaktiviert; der Parameter hat keine Funktion im gegenwärtigen Umrichterzustand.
102	Die Breite des Kommunikationskanals reicht für eine Antwort nicht aus (abhängig von der Anzahl der PKW und der maximalen Netzdatenlänge des Umrichters).
104	Unzulässiger Parameterwert
105	Parameter ist indiziert.
106	Anforderung nicht enthalten/Aufgabe wird nicht unterstützt.
109	Zeitüberschreitung für PKW-Anforderung/Überschreitung der Anzahl der Neuversuche/Warten auf Antwort von der CPU
110	Parameterwert kann nicht geändert werden (Parameter ist gesperrt).
200 / 201	Geänderte Unter-/Obergrenze überschritten
202 / 203	Keine Anzeige auf dem BOP
204	Die verfügbare Zugriffsauthorisierung schließt keine Parameteränderungen ein.
300	Feldelemente weichen ab.

Grundlegende Umrichtereinstellungen

Parameter	Funktion	Einstellung
P0010	Inbetriebnahmeparameter	= 30: Reset auf Werkseinstellungen
P0970	Zurücksetzen auf Werkseinstellung	Mögliche Einstellungen: = 1: Reset aller Parameter (keine benutzerdefinierten Standards) auf ihre Standardwerte = 21: Reset aller Parameter und aller benutzerdefinierten Standards auf die Werkseinstellungen Hinweis: Parameter P2010, P2011 und P2023 behalten ihre Werte nach einem Reset auf die Werkseinstellungen.
P0003	Anwender-Zugriffsstufe	= 3
P0700	Auswahl der Befehlsquelle	= 5: USS/MODBUS an RS485 Werkseinstellung: 1 (Operator Panel)
P1000	Auswahl des Frequenzsollwertes	= 5: USS an RS485 Werkseinstellung: 1 (MOP-Sollwert)
P2023	Auswahl RS485-Protokoll	= 1: USS (Werkseinstellung) Hinweis: Schalten Sie den Umrichter nach einer Änderung von P2023 aus und wieder ein. Warten Sie nach dem Ausschalten, bis die LED oder die Anzeige erloschen ist (kann einige Sekunden dauern), bevor Sie das Gerät wieder einschalten. Wenn P2023 über eine PLC geändert wurde, müssen Sie sicherstellen, dass die Änderung via P0971 im EEPROM gespeichert wurde.
P2010[0]	USS/MODBUS-Baudrate	Mögliche Einstellungen: = 6: 9600 bit/s = 7: 19200 bit/s = 8: 38400 bit/s (Werkseinstellung) ... = 12: 115200 bit/s
P2011[0]	USS-Adresse	Legt die eindeutige Adresse des Umrichters fest. Bereich: 0 bis 31 (Werkseinstellung: 0)
P2012[0]	USS-Prozessdatenlänge	Definiert die Anzahl der 16-Bit-Wörter im Prozessdatenbereich des USS-Telegramms. Bereich: 0 bis 8 (Werkseinstellung: 2)
P2013[0]	USS PKW-Länge (Parameter-ID-Wert)	Definiert die Anzahl der 16-Bit-Wörter im PKW-Bereich des USS-Telegramms. Mögliche Einstellungen: = 0, 3, 4: 0, 3 oder 4 Wörter = 127: variable Länge (Werkseinstellung)
P2014[0]	USS/MODBUS Telegramm-Auszeit [ms]	Wenn die Zeit auf 0 eingestellt ist, wird keine Störung generiert (d. h. Zeitüberwachung deaktiviert).
r2024[0] ... r2031[0]	USS/MODBUS-Fehlerstatistik	Der Zustand der Telegramminformationen an RS485 wird unabhängig von dem in P2023 festgelegten Protokoll gemeldet.
r2018[0...7]	CO: Prozessdaten von USS/MODBUS an RS485	Zeigt die über USS/MODBUS an RS485 empfangenen Prozessdaten an.
P2019[0...7]	CI: Prozessdaten zu USS/MODBUS an RS485	Zeigt die über USS/MODBUS an RS485 übertragenen Prozessdaten an.

6.2 MODBUS-Kommunikation

Überblick

Bei MODBUS kann nur der Master eine Kommunikation beginnen, auf die der Slave antwortet. Es gibt zwei Möglichkeiten, dem Slave eine Meldung zu übermitteln. Eine ist die Unicast-Methode (Adresse 1 bis 247), bei der der Master einen Slave direkt anspricht, die andere ist die Broadcast-Methode (Adresse 0), bei der der Master alle Slaves anspricht.

Wenn ein Slave eine an ihn gerichtete Meldung empfängt, erteilt ihm der Funktionscode eine Handlungsanweisung. Für die im Funktionscode festgelegte Aufgabe empfängt der Slave möglicherweise einige Daten. Zur Fehlerprüfung wird auch ein CRC-Code übermittelt.

Nach Empfang und Verarbeitung einer Unicast-Meldung sendet der MODBUS-Slave eine Antwort, aber nur dann, wenn kein Fehler in der empfangenen Meldung entdeckt wurde. Tritt ein Verarbeitungsfehler auf, antwortet der Slave mit einer Fehlermeldung. Die folgenden statischen Zeichen in einer Meldung können nicht geändert werden: 8 Datenbits, 1 Paritätsbit und 1 Stopbit.

Anwendungsdateneinheit		Protokolldateneinheit		CRC		Pause am Ende	
Slave-Adresse	Funktionscode	Daten		2 Byte		>= 3,5 Zeichenlaufzeit	>= 3,5 Zeichenlaufzeit
		CRC niedrig	CRC hoch				
1 Byte	1 Byte	0 ... 252 Byte					

Unterstützte Funktionscodes

Der SINAMICS V20 unterstützt lediglich drei Funktionscodes. Beim Empfang eines unbekannten Funktionscodes wird eine Fehlermeldung zurückgegeben.

FC3 - Speicherregister lesen

Beim Empfang einer Meldung mit FC = 0 x 03 werden 4 Byte an Daten erwartet, d. h. FC3 enthält 4 Byte an Daten:

- 2 Byte für die Startadresse
- 2 Byte für die Anzahl der Register

Byte 1	Byte 2	Byte 3	Byte 4	Byte 5	Byte 6	Byte 7	Byte 8
Adresse	FC (0 x 03)	Startadresse (höchstwertiges Byte)	Startadresse (geringstwertiges Byte)	Anzahl der Register (höchstwertiges Byte)	Anzahl der Register (geringstwertiges Byte)	CRC	CRC

FC6 - In einzelnes Register schreiben

Beim Empfang einer Meldung mit FC = 0 x 06 werden 4 Byte an Daten erwartet, d. h. FC6 enthält 4 Byte an Daten:

- 2 Byte für die Registeradresse
- 2 Byte für den Registerwert

Byte 1	Byte 2	Byte 3	Byte 4	Byte 5	Byte 6	Byte 7	Byte 8
Adresse	FC (0 x 06)	Startadresse (höchstwertiges Byte)	Startadresse (geringstwertiges Byte)	Neuer Registerwert (höchstwertiges Byte)	Neuer Registerwert (geringstwertiges Byte)	CRC	CRC

FC16 - In mehrere Register schreiben

Beim Empfang einer Meldung mit FC = 0 x 10 werden 5 + N Byte an Daten erwartet, d. h. FC16 enthält 5 + N Byte an Daten:

- 2 Byte für die Startadresse
- 2 Byte für die Anzahl der Register
- 1 Byte für die Byte-Anzahl
- N Byte für die Registerwerte

Byte 1	Byte 2	Byte 3	Byte 4	Byte 5	Byte 6	Byte 7	Byte 7 + n	Byte 8 + n	Byte 9 + n	Byte 10 + n
Adresse	FC (0 x 10)	Startadresse (höchstwertiges Byte)	Startadresse (geringstwertiges Byte)	Anzahl der Register (höchstwertiges Byte)	Anzahl der Register (höchstwertiges Byte)	Anzahl der Bytes	n. Wert (höchstwertiges Byte)	n. Wert (geringstwertiges Byte)	CRC	CRC

Reaktionen auf Ausnahmen

Wenn im Zuge der MODBUS-Verarbeitung ein Fehler entdeckt wird, antwortet der Slave mit dem FC der Anfrage, aber mit dem höherwertigen Bit des FC high-Bit sowie mit dem Ausnahmecode im Datenfeld. Ein in der globalen Adresse 0 entdeckter Fehler hat jedoch keine Antwort zur Folge, da nicht alle Slaves gleichzeitig antworten können.

Wenn ein Fehler in der empfangenen Meldung erkannt wird (z. B. Paritätsfehler, falsche CRC usw.), wird KEINE Antwort an den Master gesendet.

Beachten Sie: Beim Empfang einer Anforderung mit F16, die einen Schreibbefehl enthält, den der Umrichter nicht ausführen kann (u. a. Schreiben in einen Null-Eintrag), wird zwar eine Ausnahmewort zurückgegeben, aber die verbleibenden möglichen Schreibvorgänge werden dennoch ausgeführt.

SINAMICS V20 unterstützt die folgenden MODBUS-Ausnahmecodes:

Ausnahmecode	MODBUS-Bezeichnung	Bedeutung
01	Ungültiger Funktionscode	Der Funktionscode wird nicht unterstützt. Lediglich FC3, FC6 und FC16 werden unterstützt.
02	Ungültige Datenadresse	Es wurde eine ungültige Adresse abgefragt.
03	Ungültiger Datenwert	Es wurde ein ungültiger Datenwert erkannt.
04	Ausfall des Slave-Geräts	Es ist ein nicht behebbarer Fehler aufgetreten, während das Gerät die Aktion verarbeitete.

Die folgende Tabelle zeigt die Fälle, in denen ein Ausnahmecode zurückgegeben wird:

Fehlerbeschreibung	Ausnahmecode
Unbekannter Funktionscode	01
Es sollen Register gelesen werden, die sich außerhalb der Reichweite befinden.	02
Es soll in ein Register geschrieben werden, das sich außerhalb der Reichweite befindet.	02
Leseanforderung für zu viele Register (>125)	03
Schreibanforderung für zu viele Register (>123)	03
Falsche Meldungslänge	03
Es soll in ein schreibgeschütztes Register geschrieben werden.	04
In Register schreiben, Fehler beim Parameterzugriff	04
Register lesen, Fehler beim Parameter Manager	04
Es soll in einen Null-Eintrag geschrieben werden.	04
Unbekannter Fehler	04

Grundlegende Umrichtereinstellungen

Parameter	Funktion	Einstellung
P0010	Inbetriebnahmeparameter	= 30: Reset auf Werkseinstellungen
P0970	Zurücksetzen auf Werkseinstellung	Mögliche Einstellungen: = 1: Reset aller Parameter (keine benutzerdefinierten Standards) auf ihre Standardwerte = 21: Reset aller Parameter und aller benutzerdefinierten Standards auf die Werkseinstellungen Hinweis: Parameter P2010, P2021 und P2023 behalten ihre Werte nach einem Reset auf die Werkseinstellungen.
P0003	Anwender-Zugriffsstufe	= 3
P0700	Auswahl der Befehlsquelle	= 5: USS/MODBUS an RS485 Werkseinstellung: 1 (Operator Panel)
P2010[0]	USS/MODBUS-Baudrate	Mögliche Einstellungen: = 6: 9600 bit/s = 7: 19200 bit/s = 8: 38400 bit/s (Werkseinstellung) ... = 12 115.200 bps
P2014[0]	USS/MODBUS Telegramm-Auszeit [ms]	Wenn die Zeit auf 0 eingestellt ist, wird keine Störung generiert (d. h. Zeitüberwachung deaktiviert).
P2021	Modbus-Adresse	Legt die eindeutige Adresse des Umrichters fest. Bereich: 1 bis 247 (Werkseinstellung: 1)
P2022	Zeitüberschreitung für Modbus-Antwort [ms]	Bereich: 0 bis 10000 (Werkseinstellung: 1000)
P2023	Auswahl RS485-Protokoll	= 2: Modbus Werkseinstellung: 1 (USS) Hinweis: Schalten Sie den Umrichter nach einer Änderung von P2023 aus und wieder ein. Warten Sie nach dem Ausschalten, bis die LED oder die Anzeige erloschen ist (kann einige Sekunden dauern), bevor Sie das Gerät wieder einschalten. Wenn P2023 über eine PLC geändert wurde, müssen Sie sicherstellen, dass die Änderung via P0971 im EEPROM gespeichert wurde.
r2024[0] ... r2031[0]	USS/MODBUS-Fehlerstatistik	Der Zustand der Telegramminformationen an RS485 wird unabhängig von dem in P2023 festgelegten Protokoll gemeldet.
r2018[0...7]	CO: Prozessdaten von USS/MODBUS an RS485	Zeigt die über USS/MODBUS an RS485 empfangenen Prozessdaten an.
P2019[0...7]	CI: Prozessdaten zu USS/MODBUS an RS485	Zeigt die über USS/MODBUS an RS485 übertragenen Prozessdaten an.

Zuordnungstabelle

Wie aus der folgenden Tabelle hervorgeht, unterstützt der Umrichter SINAMICS V20 zwei Registersätze (40001 bis 40062 sowie 40100 bis 40522). "L", "S", "L/S" in der Spalte "Zugriff" stehen für "Lesen", "Schreiben" sowie "Lesen/Schreiben".

Register Nr.		Beschreibung	Zugriff	Einheit	Skalierungs faktor	Bereich oder On/Off-Text	Lesen	Schreiben
Umrichter	MODBUS							
0	40001	WDOG TIME	L/S	ms	1	0 - 65535	-	-
1	40002	WDOG ACTION	L/S	-	1	-	-	-
2	40003	FREQ REF	L/S	%	100	0.00 - 100.00	HSW	HSW
3	40004	RUN ENABLE	L/S	-	1	0 - 1	STW:3	STW:3
4	40005	CMD FWD REV	L/S	-	1	0 - 1	STW:11	STW:11
5	40006	CMD START	L/S	-	1	0 - 1	STW:0	STW:0
6	40007	FAULT ACK	L/S	-	1	0 - 1	STW:7	STW:7
7	40008	PID SETP REF	L/S	%	100	-200.0 - 200.0	P2240	P2240
8	40009	ENABLE PID	L/S	-	1	0 - 1	r0055,8 (BICO) P2200	
9	40010	CURRENT LMT	L/S	%	10	10.0 - 400.0	P0640	P0640
10	40011	ACCEL TIME	L/S	s	100	0.00 - 650.0	P1120	P1120
11	40012	DECCEL TIME	L/S	s	100	0.00 - 650.0	P1121	P1121
12	40013	(Reserviert)						
13	40014	DIGITAL OUT 1	L/S	-	1	HIGH	LOW	r0747,0 (BICO) P0731
14	40015	DIGITAL OUT 2	L/S	-	1	HIGH	LOW	r0747,1 (BICO) P0732
15	40016	REF FREQ	L/S	Hz	100	1.00 - 599.00	P2000	P2000
16	40017	PID UP LMT	L/S	%	100	-200.0 - 200.0	P2291	P2291
17	40018	PID LO LMT	L/S	%	100	-200.0 - 200.0	P2292	P2292
18	40019	P GAIN	L/S	-	1000	0.000 - 65.000	P2280	P2280
19	40020	I GAIN	L/S	s	1	0 - 60	P2285	P2285
20	40021	D GAIN	L/S	-	1	0 - 60	P2274	P2274
21	40022	FEEDBK GAIN	L/S	%	100	0.00 - 500.00	P2269	P2269
22	40023	LOW PASS	L/S	-	100	0.00 - 60.00	P2265	P2265
23	40024	FREQ OUTPUT	R	Hz	100	-327.68 - 327.67	r0024	r0024
24	40025	SPEED	R	U/min	1	-16250 - 16250	r0022	r0022
25	40026	CURRENT	R	A	100	0 - 163.83	r0027	r0027
26	40027	TORQUE	R	Nm	100	-325.00 - 325.00	r0031	r0031
27	40028	ACTUAL PWR	R	kW	100	0 - 327.67	r0032	r0032
28	40029	TOTAL KWH	R	kWh	1	0 - 32767	r0039	r0039
29	40030	DC BUS VOLTS	R	V	1	0 - 32767	r0026	r0026
30	40031	REFERENCE	R	Hz	100	-327.68 - 327.67	r0020	r0020
31	40032	RATED PWR	R	kW	100	0 - 327.67	r0206	r0206
32	40033	OUTPUT VOLTS	R	V	1	0 - 32767	r0025	r0025
33	40034	FWD REV	R	-	1	FWD	REV	ZSW:14 ZSW:14
34	40035	STOP RUN	R	-	1	STOP	RUN	ZSW:2 ZSW:2

Register Nr.		Beschreibung	Zugrifff	Einheit	Skalierungsfaktor	Bereich oder On/Off-Text		Lesen	Schreiben
Umrichter	MODBUS								
35	40036	AT MAX FREQ	R	-	1	MAX	NO	ZSW:10	ZSW:10
36	40037	CONTROL MODE	R	-	1	SERIAL	LOCAL	ZSW:9	ZSW:9
37	40038	ENABLED	R	-	1	ON	OFF	ZSW:0	ZSW:0
38	40039	READY TO RUN	R	-	1	READY	OFF	ZSW:1	ZSW:1
39	40040	ANALOG IN 1	R	%	100	-300.0 - 300.0	r0754[0]	r0754[0]	
40	40041	ANALOG IN 2	R	%	100	-300.0 - 300.0	r0754[1]	r0754[1]	
41	40042	ANALOG OUT 1	R	%	100	-100.0 - 100.0	r0774[0]	r0774[0]	
43	40044	FREQ ACTUAL	R	%	100	-100.0 - 100.0	HIW	HIW	
44	40045	PID SETP OUT	R	%	100	-100.0 - 100.0	r2250	r2250	
45	40046	PID OUTPUT	R	%	100	-100.0 - 100.0	r2294	r2294	
46	40047	PID FEEDBACK	R	%	100	-100.0 - 100.0	r2266	r2266	
47	40048	DIGITAL IN 1	R	-	1	HIGH	LOW	r0722,0	r0722,0
48	40049	DIGITAL IN 2	R	-	1	HIGH	LOW	r0722,1	r0722,1
49	40050	DIGITAL IN 3	R	-	1	HIGH	LOW	r0722,2	r0722,2
50	40051	DIGITAL IN 4	R	-	1	HIGH	LOW	r0722,3	r0722,3
53	40054	FAULT	R	-	1	FAULT	OFF	ZSW:3	ZSW:3
54	40055	LAST FAULT	R	-	1	0 - 32767	r0947[0]	r0947[0]	
55	40056	1. FAULT	R	-	1	0 - 32767	r0947[1]	r0947[1]	
56	40057	2. FAULT	R	-	1	0 - 32767	r0947[2]	r0947[2]	
57	40058	3. FAULT	R	-	1	0 - 32767	r0947[3]	r0947[3]	
58	40059	WARNING	R	-	1	WARN	OK	ZSW:7	ZSW:7
59	40060	LAST WARNING	R	-	1	0 - 32767	r2110	r2110	
60	40061	INVERTER VER	R	-	100	0.00 - 327.67	r0018	r0018	
61	40062	DRIVE MODEL	R	-	1	0 - 32767	r0201	r0201	
99	40100	STW	L/S	-	1		PZD 1	PZD 1	
100	40101	HSW	L/S	-	1		PZD 2	PZD 2	
109	40110	ZSW	R	-	1		PZD 1	PZD 1	
110	40111	HIW	R	-	1		PZD 2	PZD 2	
199	40200	DIGITAL OUT 1	L/S	-	1	HIGH	LOW	r0747,0	(BICO) P0731
200	40201	DIGITAL OUT 2	L/S	-	1	HIGH	LOW	r0747,1	(BICO) P0732
219	40220	ANALOG OUT 1	R	%	100	-100.0 - 100.0	r0774[0]	r0774[0]	
239	40240	DIGITAL IN 1	R	-	1	HIGH	LOW	r0722,0	r0722,0
240	40241	DIGITAL IN 2	R	-	1	HIGH	LOW	r0722,1	r0722,1
241	40242	DIGITAL IN 3	R	-	1	HIGH	LOW	r0722,2	r0722,2
242	40243	DIGITAL IN 4	R	-	1	HIGH	LOW	r0722,3	r0722,3
259	40260	ANALOG IN 1	R	%	100	-300.0 - 300.0	r0754[0]	r0754[0]	
260	40261	ANALOG IN 2	R	%	100	-300.0 - 300.0	r0754[1]	r0754[1]	
299	40300	INVERTER MODEL	R	-	1	0 - 32767	r0201	r0201	
300	40301	INVERTER VER	R	-	100	0.00 - 327.67	r0018	r0018	
319	40320	RATED PWR	R	kW	100	0 - 327.67	r0206	r0206	
320	40321	CURRENT LMT	L/S	%	10	10.0 - 400.0	P0640	P0640	

Register Nr.		Beschreibung	Zugriff	Einheit	Skalierungsfaktor	Bereich oder On/Off-Text	Lesen	Schreiben
Umrichter	MODBUS							
321	40322	ACCEL TIME	L/S	s	100	0.00 - 650.0	P1120	P1120
322	40323	DECEL TIME	L/S	s	100	0.00 - 650.0	P1121	P1121
323	40324	REF FREQ	L/S	Hz	100	1.00 - 650.0	P2000	P2000
339	40340	REFERENCE	R	Hz	100	-327.68 - 327.67	r0020	r0020
340	40341	SPEED	R	U/min	1	-16250 - 16250	r0022	r0022
341	40342	FREQ OUTPUT	R	Hz	100	-327.68 - 327.67	r0024	r0024
342	40343	OUTPUT VOLTS	R	V	1	0 - 32767	r0025	r0025
343	40344	DC BUS VOLTS	R	V	1	0 - 32767	r0026	r0026
344	40345	CURRENT	R	A	100	0 - 163.83	r0027	r0027
345	40346	TORQUE	R	Nm	100	-325.00 - 325.00	r0031	r0031
346	40347	ACTUAL PWR	R	kW	100	0 - 327.67	r0032	r0032
347	40348	TOTAL KWH	R	kWh	1	0 - 32767	r0039	r0039
348	40349	HAND AUTO	R	-	1	HAND AUTO	r0807	r0807
399	40400	FAULT 1	R	-	1	0 - 32767	r0947[0]	r0947[0]
400	40401	FAULT 2	R	-	1	0 - 32767	r0947[1]	r0947[1]
401	40402	FAULT 3	R	-	1	0 - 32767	r0947[2]	r0947[2]
402	40403	FAULT 4	R	-	1	0 - 32767	r0947[3]	r0947[3]
403	40404	FAULT 5	R	-	1	0 - 32767	r0947[4]	r0947[4]
404	40405	FAULT 6	R	-	1	0 - 32767	r0947[5]	r0947[5]
405	40406	FAULT 7	R	-	1	0 - 32767	r0947[6]	r0947[6]
406	40407	FAULT 8	R	-	1	0 - 32767	r0947[7]	r0947[7]
407	40408	WARNING	R	-	1	0 - 32767	r2110[0]	r2110[0]
498	40499	PRM ERROR CODE	R	-	1	0 - 254	-	-
499	40500	ENABLE PID	L/S	-	1	0 - 1	r0055,8	(BICO) P2200
500	40501	PID SETP REF	L/S	%	100	-200.0 - 200.0	P2240	P2240
509	40510	LOW PASS	L/S	-	100	0.00 - 60.0	P2265	P2265
510	40511	FEEDBK GAIN	L/S	%	100	0.00 - 500.00	P2269	P2269
511	40512	P GAIN	L/S	-	1000	0.000 - 65.000	P2280	P2280
512	40513	I GAIN	L/S	s	1	0 - 60	P2285	P2285
513	40514	D GAIN	L/S	-	1	0 - 60	P2274	P2274
514	40515	PID UP LMT	L/S	%	100	-200.0 - 200.0	P2291	P2291
515	40516	PID LO LMT	L/S	%	100	-200.0 - 200.0	P2292	P2292
519	40520	PID SETP OUT	R	%	100	-100.0 - 100.0	r2250	r2250
520	40521	PI FEEDBACK	R	%	100	-100.0 - 100.0	r2266	r2266
521	40522	PID OUTPUT	R	%	100	-100.0 - 100.0	r2294	r2294

Kontrolldaten

- HSW (Hauptsollwert): Drehzahlsollwert
- HIW (Hauptistwert): Aktuelle Drehzahl
- STW: Steuerwort
- ZSW: Zustandswort

Weitere Informationen finden Sie in den Parametern r2018 und P2019 im Kapitel "Parameterliste (Seite 141)".

Parameterskalierung

Aufgrund der Einschränkungen für die Ganzzahldaten im MODBUS-Protokoll ist es erforderlich, die Umrichterparameter vor ihrer Übertragung zu konvertieren. Dies wird durch Skalierung erreicht, bei der ein Parameter, der eine Position nach einem Dezimaltrennzeichen enthält, mit einem Faktor multipliziert wird, damit kein Bruchwert mehr erforderlich ist. Der anzuwendende Skalierungsfaktor ist aus der obigen Tabelle zu entnehmen.

BICO-Parameter

Die Aktualisierung von BICO-Parametern erfolgt ebenfalls während der Parameterverarbeitung im Hintergrund. Aufgrund der Einschränkungen für den Registerwert lassen sich lediglich eine "0" oder eine "1" in einen BICO-Parameter schreiben. Dadurch wird der BICO-Eingang auf einen statischen Wert von entweder "0" oder "1" festgelegt. Die vorherige Verbindung zu einem anderen Parameter geht verloren. Beim Auslesen des BICO-Parameters wird der aktuelle Wert der BICO-Ausgabe zurückgegeben.

Beispiel: MODBUS-Register Nummer 40200. Wird der Wert "0" oder "1" in das Register geschrieben, so wird der BICO-Eingang P0731 statisch auf den betreffenden Wert festgelegt. Der Lesevorgang gibt den BICO-Ausgang zurück, der in r0747.0 gespeichert ist.

Störung

Eine Störung (F72) muss in folgenden Fällen ausgelöst werden:

- Der Parameter P2014 (USS/MODBUS Telegramm-Auszeit) ist nicht gleich 0.
UND
- Seit dem Hochfahren des Umrichters wurden Prozessdaten vom Master empfangen.
UND
- Die Dauer zwischen dem Eingang zweier aufeinander folgender Datentelegramme überschreitet den in P2014 festgelegten Wert.

Parameterliste

7.1 Einführung in die Parameter

Parameternummer

Parameternummern mit einem vorangestellten "r" weisen darauf hin, dass es sich um einen schreibgeschützten ("read-only") Parameter handelt.

Parameternummern mit einem vorangestellten "P" weisen darauf hin, dass es sich um einen veränderbaren Parameter handelt (Schreibvorgänge sind möglich).

[index] weist darauf hin, dass es sich um einen indizierten Parameter handelt, der den Bereich der verfügbaren Indizes angibt. Wenn der Index [0...2] lautet und die Bedeutung nicht aufgeführt ist, konsultieren Sie den "Datensatz".

.0...15 weist darauf hin, dass der Parameter mehrere Bits umfasst, die einzeln festgesetzt und verbunden werden können.

Datensatz

Hinweis

Zur Anzeige von CDS/DDS-Parametern siehe "Index" am Ende dieses Gerätehandbuchs.

Im Umrichter werden die zur Festlegung von Befehlsquellen und Sollwerten verwendeten Parameter im **Befehlsdatensatz** (Command Data Set, CDS), die Parameter für den offenen und geschlossenen Regelkreis des Motors im **Umrichterdatensatz** (Drive Data Set, DDS) zusammengefasst.

Der Umrichter kann durch Umschalten der Befehlsdatensätze von verschiedenen Signalquellen aus bedient werden. Durch Umschalten der Umrichterdatensätze ist es möglich, zwischen verschiedenen Umrichterkonfigurationen (Regeltyp, Motor) hin- und herzuschalten.

Für jeden Datensatz sind drei unabhängige Einstellungen möglich. Diese Einstellungen können über den Index [0...2] des jeweiligen Parameters festgelegt werden.

Index	CDS	DDS
[0]	Befehlsdatensatz 0	Umrichterdatensatz 0
[1]	Befehlsdatensatz 1	Umrichterdatensatz 1
[2]	Befehlsdatensatz 2	Umrichterdatensatz 2

SINAMICS V20 verfügt über eine integrierte Kopierfunktion, mit der Befehlsdatensätze übertragen werden. Damit lassen sich die CDS/DDS-Parameter entsprechend der jeweiligen Anwendung kopieren.

Parameterliste

7.1 Einführung in die Parameter

CDS kopieren	DDS kopieren	Bemerkungen
P0809[0]	P0819[0]	Der zu kopierende Datensatz (Quelle)
P0809[1]	P0819[1]	Datensatz, in den die Daten zu kopieren sind (Ziel)
P0809[2]	P0819[2]	= 1: Kopie starten
		= 0: Kopiervorgang abgeschlossen

Gehen Sie wie folgt vor, um beispielsweise alle Werte von CDS0 nach CDS2 zu kopieren:

1. P0809[0] = 0: von CDS0 kopieren
2. P0809[1] = 2: nach CDS2 kopieren
3. P0809[2] = 1: Kopiervorgang starten

Befehlsdatensatz

Die Befehlsdatensätze werden mithilfe der BICO-Parameter P0810 und P0811 umgeschaltet, wobei der aktive Befehlsdatensatz im Parameter r0050 angezeigt wird. Das Umschalten ist sowohl im Zustand "Bereit" als auch in dem Zustand "Betrieb" möglich.

P0810 = 0 P0811 = 0	CDS0
P0810 = 1 P0811 = 0	CDS1
P0810 = 0 oder 1 P0811 = 1	CDS2

Umrichterdatensatz

Die Umrichterdatensätze werden mithilfe der BICO-Parameter P0820 und P0821 umgeschaltet, wobei der aktive Umrichterdatensatz im Parameter r0051 angezeigt wird. Eine Umschaltung von Umrichterdatensätzen ist nur im Zustand "Bereit" möglich.

P0820 = 0 P0821 = 0	DDS0
P0820 = 1 P0821 = 0	DDS1
P0820 = 0 oder 1 P0821 = 1	DDS2

BI, BO, CI, CO, CO/BO in Parameterbezeichnungen

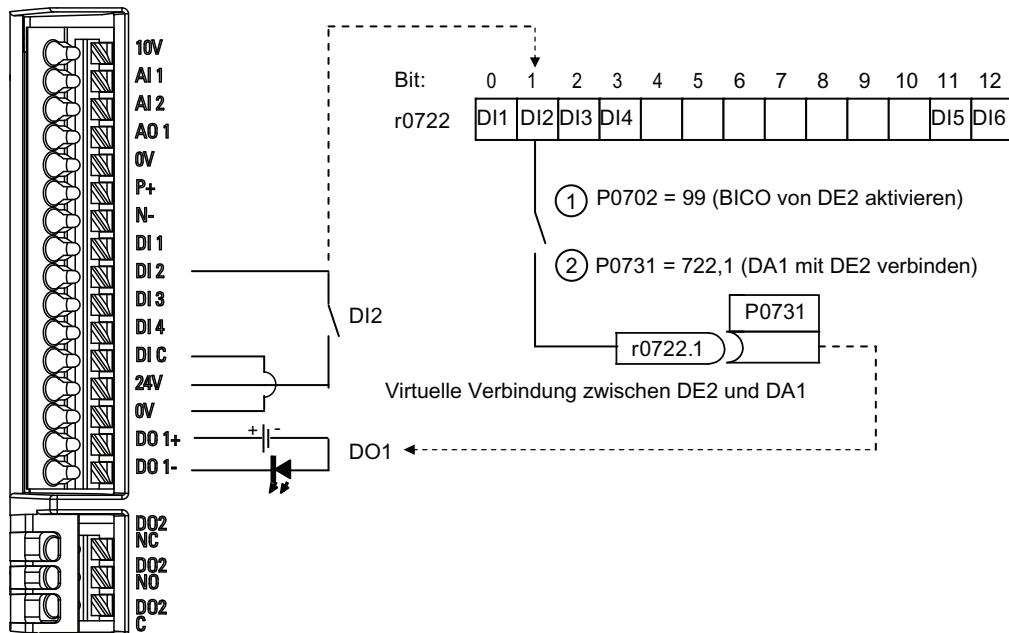
Hinweis

Zur Anzeige von BICO-Parametern siehe "Index" am Ende dieses Gerätehandbuchs.

Den Bezeichnungen mancher Parameter sind folgende Abkürzungen vorangestellt: BI, BO, CI, CO und CO/BO, gefolgt von einem Doppelpunkt. Diese Abkürzungen haben folgende Bedeutung:

BI	=		Binektoreingang: Der Parameter wählt die Quelle eines binären Signals aus.
BO	=		Binektor-Ausgang: Der Parameter wird als binäres Signal verbunden.
CI	=		Konnektor-Eingang: Der Parameter wählt die Quelle eines analogen Signals aus.
CO	=		Konnektor-Ausgang: Der Parameter wird als analoges Signal verbunden.
CO/BO	=		Konnektor/Binektor-Ausgang: Der Parameter wird als analoges und/oder als binäres Signal verbunden.

BICO-Beispiel



Parameterliste

7.1 Einführung in die Parameter

Mithilfe von BICO (Binary Interconnection Technology) kann der Benutzer interne Funktionen und Werte einbinden, um so eine größere Zahl benutzerdefinierter Funktionen umzusetzen.

BICO-Funktionen bieten ein hohes Maß an Flexibilität bei der Festlegung und Kombination von Eingangs- und Ausgangsfunktionen. In den meisten Fällen ist eine Verwendung in Kombination mit einfachen Einstellungen der Zugriffsstufe 2 möglich.

Mit dem BICO-System lassen sich komplexe Funktionen programmieren. Zwischen den Eingängen (digital, analog, seriell usw.) und den Ausgängen (Umrichterstrom, Frequenz, analoger Ausgang, digitale Ausgänge usw.) lassen sich Boole'sche und mathematische Beziehungen herstellen.

Der Standardparameter, mit dem ein BI- oder CI-Parameter verbunden ist, wird in der Parameterliste in der Spalte "Werkseinstellung" angezeigt.

Zugriffsstufe (P0003)

Bestimmt die Stufe des Benutzerzugriffs auf Parametersätze.

Zugriffsstufe	Beschreibung	Bemerkungen
0	Benutzerdefinierte Parameterliste	Bestimmt einen begrenzten Satz an Parametern, auf die der Endbenutzer Zugriff hat. Detaillierte Hinweise zur Verwendung finden Sie unter P0013.
1	Standard	Ermöglicht den Zugriff auf die am häufigsten verwendeten Parameter.
2	Erweitert	Ermöglicht den erweiterten Zugriff auf eine größere Zahl an Parametern.
3	Experte	Nur für Verwendung durch Fachpersonal.
4	Service	Nur für autorisiertes Servicepersonal, passwortgeschützt.

Datentyp

Die folgende Tabelle zeigt die verfügbaren Datentypen.

U8	8-Bit ohne Vorzeichen
U16	16-Bit ohne Vorzeichen
U32	32-Bit ohne Vorzeichen
I16	16-Bit ganze Zahl
I32	32-Bit ganze Zahl
Gleitkomma	32-Bit Gleitkommazahl

Je nach dem Datentyp des BICO-Eingangsparameters (Signalsenke) und des BICO-Ausgangsparameters (Signalquelle) sind bei der Erzeugung einer BICO-Kopplung folgende Kombinationen möglich:

	BICO-Eingangsparameter			
	CI-Parameter			BI-Parameter
BICO-Ausgangsparameter	U32/I16	U32/I32	U32/Gleitkomma	U32/Bin
CO: U8	√	√	-	-
CO: U16	√	√	-	-
CO: U32	√	√	-	-
CO: I16	√	√	-	-
CO: I32	√	√	-	-
CO: Gleitkomma	√	√	√	-
BO: U8	-	-	-	√
BO: U16	-	-	-	√
BO: U32	-	-	-	√
BO: I16	-	-	-	√
BO: I32	-	-	-	√
BO: Gleitkomma	-	-	-	-

Legende:

- √: BICO-Kopplung zulässig
- : BICO-Kopplung nicht zulässig

Skalierung

Festlegung der Referenzgröße, auf deren Grundlage der Signalwert automatisch konvertiert wird.

Für die Angabe physischer Einheiten als prozentualer Anteil sind Referenzgrößen, die 100 % entsprechen, erforderlich. Diese Referenzgrößen werden in P2000 bis P2004 angegeben.

Zusätzlich zu P2000 bis P2004 werden die folgenden Normalisierungen verwendet:

- TEMP: 100 °C = 100 %
- PROZENT: 1,0 = 100 %
- 4000H: 4000 hex = 100 %

Änderbar

Umrichterzustand, in dem der Parameter änderbar ist. Drei Zustände sind möglich:

- Inbetriebnahme: C(1)
- Betrieb: U
- Betriebsbereit: T

Hiermit wird festgelegt, wann die Parameter geändert werden können. Es können ein, zwei oder alle drei Zustände angegeben werden. Die Angabe aller drei Zustände besagt, dass der betreffende Parameter in allen drei Umrichterzuständen geändert werden kann. C(1) zeigt an, dass der Parameter nur bei P0010 = 1 (Grundinbetriebnahme) geändert werden kann.

Parameterliste

7.2 Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
r0002	Umrichterzustand	-	-	-	-	-	U16	2
	Zeigt den aktuellen Umrichterzustand an.							
	0	Inbetriebnahmemodus (P0010 ≠ 0)						
	1	Umrichter bereit						
	2	Umrichterfehler aktiv						
	3	Umrichter startet (sichtbar nur bei Vorabladung des Gleichspannungszwischenkreises)						
	4	Umrichter in Betrieb						
	5	Hält an (läuft herunter)						
	6	Umrichter gesperrt						
P0003	Anwender-Zugriffsstufe	0 - 4	1	U, T	-	-	U16	1
	Bestimmt die Stufe des Benutzerzugriffs auf Parametersätze.							
	0	Benutzerdefinierte Parameterliste – Einzelheiten zur Verwendung siehe P0013						
	1	Standard: Ermöglicht den Zugriff auf die am häufigsten verwendeten Parameter.						
	2	Erweitert: Ermöglicht den erweiterten Zugriff, z. B. auf die E/A-Funktionen des Umrichters.						
	3	Experte: Nur zur Verwendung durch Fachpersonal						
	4	Service: Nur für autorisiertes Servicepersonal, passwortgeschützt						
P0004	Parameterfilter	0 - 22	0	U, T	-	-	U16	1
	Filtert Parameter nach Funktionsbereich, um eine verstärkt zielgerichtete Inbetriebnahme zu ermöglichen.							
	0	Alle Parameter						
	2	Umrichter						
	3	Motor						
	5	Technologie-Anwendungen/-Einheiten						
	7	Befehle, Binär-I/O						
	8	Analoger Ein- und Ausgang						
	10	Sollwertkanal/Hochlaufgeber						
	12	Umrichterfunktionen						
	13	Motorregelung						
	19	Motoridentifizierung						
	20	Kommunikation						
	21	Warnungen/Fehler/Überwachung						
	22	Technologieregler						
P0007	Verzögerungszeit Hintergrundbeleuchtung	0 - 2000	0	U, T	-	-	U16	3
	Bestimmt die Dauer, nach der die Hintergrundbeleuchtung des Operator Panels ausgeschaltet wird, wenn keine Tasten betätigt wurden.							
	0	Hintergrundbeleuchtung immer eingeschaltet						

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
	1 - 2000	Anzahl der Sekunden, nach denen die Hintergrundbeleuchtung ausgeschaltet wird						
P0010	Inbetriebnahmeparameter	0 - 30	0	T	-	-	U16	1
	Filtert die Parameter, sodass nur solche ausgewählt werden, die zu einer bestimmten Funktionsgruppe gehören.							
	0	Bereit						
	1	Grundinbetriebnahme						
	2	Umrichter						
	29	Download						
	30	Werkseinstellung						
Abhängigkeit:	Reset auf 0, damit der Umrichter läuft. P0003 (Benutzer-Zugriffsstufe) bestimmt ebenfalls den Parameterzugriff.							
Hinweis:	<ul style="list-style-type: none"> • P0010 = 1 Der Umrichter lässt sich mit P0010 = 1 sehr schnell und einfach in Betrieb nehmen. Danach sind nur noch die wichtigen Parameter (z. B. P0304, P0305 usw.) sichtbar. Die Werte dieser Parameter müssen einer nach dem anderen eingegeben werden. Der Abschluss der Grundinbetriebnahme und der Beginn der internen Berechnungen erfolgt durch Festlegung von P3900 = 1 - 3. Anschließend werden P0010 und P3900 automatisch auf Null zurückgesetzt. • P0010 = 2 Nur für Wartungszwecke. • P0010 = 30 Beim Zurücksetzen der Parameter oder der benutzerdefinierten Werte muss P0010 auf 30 gesetzt werden. Der Reset der Parameter beginnt, indem Parameter P0970 auf "1" gesetzt wird. Der Umrichter setzt alle seine Parameter automatisch auf ihre Standardeinstellungen zurück. Diese Funktion kann hilfreich sein, wenn es beim Einrichten der Parameter zu Problemen kommt und Sie noch einmal von vorne beginnen möchten. Der Reset der benutzerdefinierten Werte beginnt, indem Parameter P0970 auf "21" gesetzt wird. Der Umrichter setzt alle seine Parameter automatisch auf die Werkseinstellungen zurück. Der Reset auf die Werkseinstellungen dauert ca. 60 Sekunden. 							
P0011	Sperre für benutzerdefinierte Parameter	0 - 65535	0	U, T	-	-	U16	3
	Siehe P0013							
P0012	Schlüssel für benutzerdefinierte Parameter	0 - 65535	0	U, T	-	-	U16	3
	Siehe P0013							

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
P0013[0...19]	Benutzerdefinierter Parameter	0 - 65535	[0...16] 0 [17] 3 [18] 10 [19] 12	U, T	-	-	U16	3
	Bestimmt einen begrenzten Satz an Parametern, auf die der Endbenutzer Zugriff hat.							
	Vorgehensweise:							
	<ol style="list-style-type: none"> Setzen Sie P0003 auf "3" (Expertenmodus). Navigieren Sie zu P0013, Indizes 0 bis 16 (Benutzerliste). Geben Sie in P0013, Indizes 0 bis 16, die Parameter ein, die in der benutzerdefinierten Liste sichtbar sein müssen. <p>Die folgenden Werte sind statisch und können nicht geändert werden:</p> <ul style="list-style-type: none"> - P0013, Index 17 = 3 (Benutzer-Zugriffsstufe) - P0013, Index 18 = 10 (Filter für Inbetriebnahmeparameter) - P0013, Index 19 = 12 (Schlüssel für benutzerdefinierte Parameter) <ol style="list-style-type: none"> Stellen Sie P0003 auf "0" ein, um den benutzerdefinierten Parameter zu aktivieren. 							
Index:	[0]	1. benutzerdefinierter Parameter						
	[1]	2. benutzerdefinierter Parameter						
						
	[19]	20. benutzerdefinierter Parameter						
Abhängigkeit:	<p>Setzen Sie zunächst P0011 ("Sperre") auf einen anderen Wert als P0012 ("Schlüssel"), um Änderungen an den benutzerdefinierten Parametern zu verhindern.</p> <p>Legen Sie dann P0003 auf "0" fest, um die benutzerdefinierte Liste zu aktivieren.</p> <p>Wenn eine Sperre in Kraft ist und der benutzerdefinierte Parameter aktiviert ist, besteht die einzige Möglichkeit, den benutzerdefinierten Parameter zu verlassen (und andere Parameter anzuzeigen) darin, P0012 ("Schlüssel") auf den Wert in P0011 ("Sperre") zu setzen.</p>							
P0014[0...2]	Speichermodus	0 - 1	0	U, T	-	-	U16	3
	Legt den Speichermodus für Parameter fest. Der Speichermodus kann für alle Schnittstellen unter "Index" konfiguriert werden.							
	0	Flüchtig (RAM)						
	1	Dauerhaft (EEPROM)						
Index:	[0]	USS an RS485						
	[1]	USS an RS232 (reserviert)						
	[2]	Reserviert						
Hinweis:	Eine unabhängige Speicheranfrage kann Teil der seriellen Kommunikation sein (zum Beispiel PKE, Bits 15 - 12, des USS-Protokolls). Die folgende Tabelle zeigt die Auswirkungen auf die Einstellungen in P0014.							
	Wert von P0014 [x]	Speicheranfrage über USS				Ergebnis		
	RAM	EEPROM				EEPROM		
	EEPROM	EEPROM				EEPROM		
	RAM	RAM				RAM		
	EEPROM	RAM				EEPROM		

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
	1. P0014 selbst wird immer im EEPROM gespeichert. 2. P0014 wird bei einem Reset auf die Werkseinstellungen nicht geändert (P0010 = 30 und P0970 = 1). Bei der Übertragung von Parameter P0014 führt der Umrichter mithilfe seines Prozessors interne Berechnungen durch. Für die Dauer dieser Berechnungen ist die Kommunikation sowohl über USS als auch über Modbus unterbrochen.							
r0018	Firmware-Version	-	-	-	-	-	Gleitk. omma	1
	Zeigt die Versionsnummer der installierten Firmware.							
r0019.0...14	CO/BO: Steuerwort für das Operator Panel	-	-	-	-	-	U16	3
	Zeigt den Zustand von Bedientafelbefehlen an. Die unten aufgeführten Einstellungen dienen als "Quellcodes" für die Tastaturregelung bei einer Verbindung mit BICO-Eingangsparametern.							
	Bit	Signalbezeichnung				1-Signal	0-Signal	
	00	ON/OFF1				Ja	Nein	
	01	OFF2: Zum Stillstand auslaufen				Nein	Ja	
	08	JOG rechts				Ja	Nein	
	11	Umkehren (Sollwert-Invertierung)				Ja	Nein	
	13	Motorpotenziometer höher (MOP höher)				Ja	Nein	
	14	Motorpotenziometer tiefer (MOP tiefer)				Ja	Nein	
Hinweis:	Wenn Bedientafeltasten mithilfe von BICO-Technologie Funktionen zugewiesen werden, zeigt dieser Parameter den aktuellen Zustand des relevanten Befehls an.							
r0020	CO: Frequenzsollwert vor Hochlaufgeber [Hz]	-	-	-	-	-	Gleitk. omma	3
	Zeigt den aktuellen Frequenzsollwert (Eingang des Hochlaufgebers). Dieser Wert ist in gefilterter (r0020) und ungefilterter (r1119) Form verfügbar. Der aktuelle Frequenzsollwert nach dem Hochlaufgeber wird in r1170 angezeigt.							
r0021	CO: Gefilterter Frequenz-Istwert [Hz]	-	-	-	-	-	Gleitk. omma	2
	Zeigt die aktuelle Ausgangsfrequenz des Umrichters (r0024) ohne Berücksichtigung von Schlupfkompensation (und Resonanzdämpfung, Frequenzbeschränkung im U/f-Modus).							
r0022	Gefilterte Läufer-Istdrehzahl [U/min]	-	-	-	-	-	Gleitk. omma	3
	Zeigt die berechnete Läuferdrehzahl auf der Grundlage von r0021 (gefilterte Ausgangsfrequenz [Hz] x 120 / Anzahl der Pole) Der Wert wird alle 128 ms aktualisiert.							
Hinweis:	Bei der Berechnung wird lastabhängiger Schlupf nicht berücksichtigt.							
r0024	CO: Gefilterter Istwert der Ausgangsfrequenz [Hz]	-	-	-	-	-	Gleitk. omma	3
	Zeigt den gefilterten Istwert der Ausgangsfrequenz (Schlupfkompensation, Resonanzdämpfung und Frequenzbegrenzung sind berücksichtigt). Siehe auch r0021. Dieser Wert ist in gefilterter (r0024) und ungefilterter (r0066) Form verfügbar.							
r0025	CO: Ausgangs-Istspannung [V]	-	-	-	-	-	Gleitk. omma	2
	Zeigt die gefilterte [RMS], auf den Motor angewendete Ausgangsspannung. Dieser Wert ist in gefilterter (r0025) und ungefilterter (r0072) Form verfügbar.							

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe	
r0026[0]	CO: Gefilterter Istwert der Zwischenkreisspannung [V]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	2	
	Zeigt die gefilterte Zwischenkreisspannung. Dieser Wert ist in gefilterter (r0026) und ungefilterter (r0070) Form verfügbar.								
Index:	[0]	Kompensation DC-Spannungskanal							
Hinweis:	r0026[0] = Haupt-Zwischenkreisspannung r0026[1] = Entkoppelte Zwischenkreisspannung für die interne Versorgung. Hängt ab von der Topologie des Umrichters. Falls nicht verfügbar, wird der Wert "0" angezeigt.								
r0027	CO: Istwert Ausgangstrom [A]	-	-	-	P2002	-	Gleitk omma	2	
	Zeigt den RMS-Wert des Motorstroms. Dieser Wert ist in gefilterter (r0027) und ungefilterter (r0068) Form verfügbar.								
r0028	CO: Berechnung Motorstrom	-	-	-	P2002	-	Gleitk omma	4	
	Zeigt den geschätzten RMS-Wert des Motorstroms, errechnet aus dem Strom des Zwischenkreises.								
r0031	CO: Gefilterter Drehmoment-Istwert [Nm]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	2	
	Zeigt das elektrische Drehmoment. Dieser Wert ist in gefilterter (r0031) und ungefilterter (r0080) Form verfügbar.								
Hinweis:	Das elektrische Drehmoment ist nicht identisch mit dem mechanischen Drehmoment, das an der Welle gemessen werden kann. Durch Wirbelung und Reibung geht ein Teil des elektrischen Drehmoments im Motor verloren.								
r0032	CO: Gefilterter Leistungs-Istwert	-	-	-	r2004	-	Gleitk omma	2	
	Zeigt die (mechanische) Wellenleistung. Der Wert wird in [kW] oder [PS] angezeigt, je nach der Einstellung in P0100 (Betrieb für Europa/Nordamerika). $P_{\text{mech}} = 2 * \Pi_i * f * M \rightarrow$ $r0032[\text{kW}] = (2 * \Pi_i / 1000) * (r0022 / 60)[1 / \text{min}] * r0031[\text{Nm}]$ $r0032[\text{PS}] = r0032[\text{kW}] / 0,75$								
r0035[0...2]	CO: Istwert Motortemperatur [°C]	-	-	-	-	DDS	Gleitk omma	2	
	Zeigt die errechnete Motortemperatur.								
r0036	CO: Umrichter-Überlastausnutzung [%]	-	-	-	PROZENT	-	Gleitk omma	4	
	Zeigt die über das I^2t -Modell errechnete Umrichter-Überlastausnutzung. Der I^2t -Istwert in Relation zum maximal möglichen I^2t -Wert ergibt die Ausnutzung in [%]. Wenn der Strom den Schwellenwert für P0294 überschreitet (Überlastwarnung Umrichter I^2t), wird die Warnung A505 (Umrichter I^2t) ausgegeben und der Ausgangstrom des Umrichters über P0290 (Reaktion bei Umrichterüberlast) verringert. Bei Überschreitung von 100 % der Überlast, wird eine Abschaltung wegen Fehler F5 (Umrichter I^2t) ausgelöst.								

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe	
Abhängigkeit:	r0036 > 0: Bei Überschreiten des nominalen Stroms des Umrichters (siehe r0207) wird die Ausnutzung angezeigt, ansonsten wird eine Ausnutzung von 0 % angezeigt.								
r0037[0...1]	CO: Umrichtertemperatur [°C]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	3	
	Zeigt die gemessene KühlkörperTemperatur und die errechnete Junction-Temperatur von IGBTs auf der Grundlage des Thermalmodells.								
Index:	[0]	Gemessene KühlkörperTemperatur							
	[1]	Gesamte Junction-Temperatur							
Hinweis:	Die Werte werden alle 128 ms aktualisiert.								
r0038	CO: Gefilterter Leistungsfaktor	-	-	-	-	-	Gleitk omma	3	
	Zeigt den gefilterten Leistungsfaktor.								
r0039	CO: Leistungsverbrauchszähler [kWh]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	2	
	Zeigt die vom Umrichter seit dem letzten Reset der Anzeige (siehe P0040 - Leistungsverbrauchszähler zurücksetzen) verbrauchte elektrische Energie.								
Abhängigkeit:	Wert wird zurückgesetzt, wenn P0040 = 1 ist (Leistungsverbrauchszähler zurücksetzen).								
P0040	Zähler für Leistungsverbrauch und Energie-Einsparung zurücksetzen	0 - 1	0	T	-	-	U16	2	
	Setzt die Werte von r0039 (Leistungsverbrauchszähler) und r0043 (Energiesparzähler) auf Null zurück.								
	0	Kein Reset							
	1	r0039 auf "0" zurücksetzen							
P0042[0...1]	Skalierung der Energie- Einsparung	0.000 - 100.00	0.000	T	-	-	Gleitk omma	2	
	Skaliert den errechneten Energie-Einsparungswert.								
Index:	[0]	Faktor für Umrechnung von kWh in Geldsumme							
	[1]	Faktor für Umrechnung von kWh in CO2							
r0043[0...2]	Eingesparte Energie [kWh]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	2	
	Zeigt die errechnete Energie-Einsparung								
Index:	[0]	Energie-Einsparung in kWh							
	[1]	Energie-Einsparung in Geldsumme							
	[2]	Energie-Einsparung in CO2							
r0050	CO/BO: Aktiver Befehlsdatensatz	-	-	-	-	-	U16	2	
	Zeigt den derzeit aktiven Befehlsdatensatz.								
	0	Befehlsdatensatz 0 (CDS)							
	1	Befehlsdatensatz 1 (CDS)							
	2	Befehlsdatensatz 2 (CDS)							
Hinweis:	Siehe P0810								

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe						
r0051[0...1]	CO: Aktiver Umrichterdatensatz (DDS)	-	-	-	-	-	U16	2						
	Zeigt den derzeit ausgewählten und aktiven Umrichterdatensatz (DDS).													
	0	Umrichterdatensatz 0 (DDS0)												
	1	Umrichterdatensatz 1 (DDS1)												
	2	Umrichterdatensatz 2 (DDS2)												
Index:	[0]	Ausgewählter Umrichterdatensatz												
	[1]	Aktiver Umrichterdatensatz												
Hinweis:	Siehe P0820													
r0052.0...15	CO/BO: Aktives Zustandswort 1	-	-	-	-	-	U16	2						
	Zeigt das erste aktive Zustandswort des Umrichters (Bitformat) und kann zur Diagnose des Umrichterzustands verwendet werden.													
	Bit	Signalbezeichnung				1-Signal	0-Signal							
	00	Umrichter bereit				Ja	Nein							
	01	Umrichter betriebsbereit				Ja	Nein							
	02	Umrichter in Betrieb				Ja	Nein							
	03	Umrichterfehler aktiv				Ja	Nein							
	04	OFF2 aktiv				Nein	Ja							
	05	OFF3 aktiv				Nein	Ja							
	06	Einschaltsperrre aktiv				Ja	Nein							
	07	Umrichterwarnung aktiv				Ja	Nein							
	08	Sollwert/Istwert-Abweichung				Nein	Ja							
	09	PZD-Regelung				Ja	Nein							
	10	f_act >= P1082 (f_max)				Ja	Nein							
	11	Warnung: Motorstrom-/Drehmomentbegrenzung				Nein	Ja							
	12	Bremse gelüftet				Ja	Nein							
	13	Motorüberlast				Nein	Ja							
	14	Motor Rechtslauf				Ja	Nein							
	15	Umrichterüberlast				Nein	Ja							
Abhängigkeit:	r0052, Bit 03, "Umrichterfehler aktiv": Der Ausgang von Bit 3 (Fehler) wird am Digitalausgang umgekehrt (low = Fehler, high = kein Fehler).													
Hinweis:	Siehe r2197 und r2198.													
r0053.0...15	CO/BO: Aktives Zustandswort 2	-	-	-	-	-	U16	2						
	Zeigt das zweite Zustandswort des Umrichters (im Bit-Format).													
	Bit	Signalbezeichnung				1-Signal	0-Signal							
	00	Gleichstrombremse aktiv				Ja	Nein							
	01	f_act > P2167 (f_off)				Ja	Nein							
	02	f_act > P1080 (f_min)				Ja	Nein							
	03	Stromistwert r0068 >= P2170				Ja	Nein							
	04	f_act > P2155 (f_1)				Ja	Nein							

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
	05	f_act <= P2155 (f_1)		Ja			Nein	
	06	f_act >= Sollwert (f_set)		Ja			Nein	
	07	Ungefilterter Vdc-Istwert < P2172		Ja			Nein	
	08	Ungefilterter Vdc-Istwert > P2172		Ja			Nein	
	09	Rampenende		Ja			Nein	
	10	PID-Ausgang r2294 == P2292 (PID_min)		Ja			Nein	
	11	PID-Ausgang r2294 == P2291 (PID_max)		Ja			Nein	
	14	Download Datensatz 0 vom OP		Ja			Nein	
	15	Download Datensatz 1 vom OP		Ja			Nein	
Achtung:	r0053, Bit 00, "Gleichstrombremse aktiv" ==> siehe P1233							
Hinweis:	Siehe r2197 und r2198.							
r0054.0...15	CO/BO: Aktives Steuerwort 1	-	-	-	-	-	U16	3
	Zeigt das erste Steuerwort des Umrichters (im Bit-Format) und kann zur Überprüfung verwendet werden, welche Befehle aktiv sind.							
Bit	Signalbezeichnung					1-Signal	0-Signal	
00	ON/OFF1					Ja		Nein
01	OFF2: Zum Stillstand auslaufen					Nein		Ja
02	OFF3: Schnellhalt					Nein		Ja
03	Impuls aktivieren					Ja		Nein
04	Hochlaufgeber aktivieren					Ja		Nein
05	Hochlaufgeber starten					Ja		Nein
06	Sollwert aktivieren					Ja		Nein
07	Fehlerquittierung					Ja		Nein
08	JOG rechts					Ja		Nein
09	JOG links					Ja		Nein
10	Regelung von PLC					Ja		Nein
11	Umkehren (Sollwert-Invertierung)					Ja		Nein
13	Motorpotenziometer höher (MOP höher)					Ja		Nein
14	Motorpotenziometer tiefer (MOP tiefer)					Ja		Nein
15	CDS Bit 0 (Hand/Auto)					Ja		Nein
Achtung:	r0054 ist mit r2036 identisch, wenn USS als Befehlsquelle über P0700 oder P0719 ausgewählt wird.							
r0055.0...15	CO/BO: Aktives Steuerwort 2	-	-	-	-	-	U16	3
	Zeigt das zusätzliche Steuerwort des Umrichters (im Bit-Format) und kann zur Überprüfung verwendet werden, welche Befehle aktiv sind.							
Bit	Signalbezeichnung					1-Signal	0-Signal	
00	Festfrequenz Bit 0					Ja		Nein
01	Festfrequenz Bit 1					Ja		Nein
02	Festfrequenz Bit 2					Ja		Nein
03	Festfrequenz Bit 3					Ja		Nein
04	Umrichterdatensatz (DDS), Bit 0					Ja		Nein

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
	05	Umrichterdatensatz (DDS), Bit 1		Ja			Nein	
	06	Schnellstop deaktivieren		Ja			Nein	
	08	PID aktivieren		Ja			Nein	
	09	Gleichstrombremse aktivieren		Ja			Nein	
	13	Externer Fehler 1		Nein			Ja	
	15	Befehlsdatensatz (CDS), Bit 1		Ja			Nein	
Achtung:	r0055 ist mit r2037 identisch, wenn USS als Befehlsquelle über P0700 oder P0719 ausgewählt wird.							
r0056.0...15	CO/BO: Zustand der Motorregelung	-	-	-	-	-	U16	3
	Zeigt den Zustand der Motoregelung (im Bitformat) an, mit dessen Hilfe der Umrichterzustand diagnostiziert werden kann.							
	Bit	Signalbezeichnung				1-Signal	0-Signal	
	00	Regelungsinitialisierung beendet				Ja	Nein	
	01	Motor-Entmagnetisierung beendet				Ja	Nein	
	02	Impulse aktiviert				Ja	Nein	
	03	Auswahl weiche Spannungssteigerung				Ja	Nein	
	04	Motor-Ansteuerung beendet				Ja	Nein	
	05	Startanhebung aktiv				Ja	Nein	
	06	Beschleunigungsanhebung aktiv				Ja	Nein	
	07	Frequenz ist negativ				Ja	Nein	
	08	Feldschwächung aktiv				Ja	Nein	
	09	Spannungssollwert begrenzt				Ja	Nein	
	10	Schlupffrequenz begrenzt				Ja	Nein	
	11	$f_{out} > f_{max}$ Freq. begrenzt				Ja	Nein	
	12	Phasenvertauschung gewählt				Ja	Nein	
	13	Imax-Regler aktiv/Drehmomentgrenze erreicht				Ja	Nein	
	14	Vdc_max-Regler aktiv				Ja	Nein	
	15	KIB (Vdc_min-Regelung) aktiv				Ja	Nein	
Achtung:	Der I-max-Regler (r0056, Bit 13) wird aktiviert, wenn der Istwert des Ausgangstroms (r0027) den aktuell in r0067 festgelegten Grenzwert überschreitet.							
r0066	CO: Istwert Ausgangsfrequenz [Hz]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	3
	Zeigt den Istwert der Ausgangsfrequenz in Hz. Dieser Wert ist in gefilterter (r0024) und ungefilterter (r0066) Form verfügbar.							
Hinweis:	Die Ausgangsfrequenz wird von den Werten in P1080 (Minimalfrequenz) und P1082 (Maximalfrequenz) begrenzt.							

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Daten typ	Zugr. Stufe
r0067	CO: Aktueller Ausgangsstromgrenzwert [A]	-	-	-	P2002	-	Gleitk omma	3
	<p>Zeigt den maximal zulässigen Ausgangsstrom des Umrichters.</p> <p>r0067 wird von folgenden Faktoren beeinflusst/festgelegt:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Motornennstrom P0305 • Motorüberlastfaktor P0640 • Motorschutz abhängig von P0610 • r0067 ist niedriger als oder entspricht r0209 (maximaler Umrichterstrom). • Umrichterschutz abhängig von P0290 							
Hinweis:	Eine Verringerung von r0067 kann auf eine Umrichter- oder Motorüberlast hindeuten.							
r0068	CO: Ausgangsstrom [A]	-	-	-	P2002	-	Gleitk omma	3
	Zeigt den ungefilterten Wert [RMS] des Motorstroms. Dieser Wert ist in gefilterter (r0027) und ungefilterter (r0068) Form verfügbar.							
Hinweis:	Wird zu Zwecken der Prozesskontrolle verwendet (im Gegensatz zu Wert r0027, der gefiltert ist und verwendet wird, um den Wert über USS anzuzeigen).							
r0069[0...5]	CO: Istwert Phasenstrom [A]	-	-	-	P2002	-	Gleitk omma	4
	Zeigt die gemessenen Werte des Phasenstroms.							
Index:	[0]	U_Phase/Emitter1/						
	[1]	Zwischenkreis/Emitter2						
	[2]	Zwischenkreis						
	[3]	Offset U_phase/Emitter						
	[4]	Offset Zwischenkreis						
	[5]	Nicht verwendet						
r0070	CO: Istwert Zwischenkreisspannung [V]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	3
	Zeigt die Zwischenkreisspannung. Dieser Wert ist in gefilterter (r0026) und ungefilterter (r0070) Form verfügbar.							
Hinweis:	Wird zu Zwecken der Prozesskontrolle verwendet (im Gegensatz zu r0026 Istwert Zwischenkreisspannung, dessen Wert gefiltert ist).							
r0071	CO: Ausgangshöchstspannung [V]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	3
	Zeigt die Ausgangshöchstspannung.							
Abhängigkeit:	Die aktuelle Ausgangshöchstspannung hängt von der aktuellen Versorgungsspannung ab.							
r0072	CO: Ausgangs-Istspannung [V]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	3
	Zeigt die Ausgangsspannung. Dieser Wert ist in gefilterter (r0025) und ungefilterter (r0072) Form verfügbar.							

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
r0074	CO: Istwert Modulation [%]	-	-	-	PROZENT	-	Gleitk omma	4
	Zeigt den aktuellen Modulationsindex. Beim Modulationsindex handelt es sich um das Verhältnis zwischen der Größe der grundlegenden Komponente der Phasenausgangsspannung des Umrichters und der Hälfte der Zwischenkreisspannung.							
r0078	CO: Istwert Isq-Strom [A]	-	-	-	P2002	-	Gleitk omma	3
	Zeigt die Komponente des drehmomenterzeugenden Stroms. Dieser Wert ist in gefilterter (r0030) und ungefilterter (r0078) Form verfügbar.							
r0080	CO: Istwert Drehmoment [Nm]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	4
	Zeigt das aktuelle Drehmoment. Dieser Wert ist in gefilterter (r0031) und ungefilterter (r0080) Form verfügbar.							
r0084	CO: Istwert Luftspaltfluss [%]	-	-	-	PROZENT	-	Gleitk omma	4
	Zeigt den Luftspaltfluss in Relation zum Motornennfluss.							
r0085	CO: Istwert Blindstrom [A]	-	-	-	P2002	-	Gleitk omma	3
	Zeigt die Blindstromkomponente des Motorstroms.							
Abhängigkeit:	Ist relevant, wenn die U/f-Regelung in P1300 (Regelungsart) ausgewählt ist, ansonsten wird der Wert "0" angezeigt.							
r0086	CO: Istwert Wirkstrom [A]	-	-	-	P2002	-	Gleitk omma	3
	Zeigt die Wirkstromkomponente des Motorstroms.							
Abhängigkeit:	Sie r0085							
r0087	CO: Istwert Leistungsfaktor	-	-	-	-	-	Gleitk omma	3
	Zeigt den aktuellen Leistungsfaktor.							
P0095[0...9]	Cl: Anzeige PZD-Signale	-	0	T	4000H	-	U32/I 16	3
	Bestimmt die Quelle für die Anzeige der PZD-Signale.							
Index:	[0]	1. PZD-Signal						
	[1]	2. PZD-Signal						
						
	[9]	10. PZD-Signal						
r0096[0...9]	PZD-Signale [%]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	3
	Zeigt die PZD-Signale.							
Index:	[0]	1. PZD-Signal						
	[1]	2. PZD-Signal						
						
	[9]	10. PZD-Signal						
Hinweis:	r0096 = 100 % entspricht 4000 hex.							

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe	
P0100	Europa/Nordamerika	0 - 2	0	C(1)	-	-	U16	1	
	Bestimmt, ob die Leistungsangaben in [kW] oder [PS] erfolgen (z. B. Motornennleistung P0307). Zusätzlich zur Bezugsfrequenz in P2000 werden die Standardeinstellungen für die Motornennfrequenz (P0310) und die Maximalfrequenz (P1082) hier automatisch festgelegt.								
	0	Europa [kW], Motor-Grundfrequenz ist 50 Hz							
	1	Nordamerika [PS], Motor-Grundfrequenz ist 60 Hz							
	2	Nordamerika [kW], Motor-Grundfrequenz ist 60 Hz							
Abhängigkeit:	Darin bedeuten: <ul style="list-style-type: none"> Halten Sie zunächst den Umrichter an (d. h. deaktivieren Sie alle Impulse), bevor Sie diesen Parameter ändern. P0100 kann nur über die entsprechende Schnittstelle geändert werden, wenn P0010 = 1 (Inbetriebnahmemodus) ist (z. B. USS). Durch eine Änderung von P0100 werden alle Motornennparameter zurückgesetzt, ebenso alle Parameter, die auf den Motornennparametern beruhen (siehe P0340 Berechnung der Motorparameter). 								
P0199	Gerätesystem-Nummer	0 - 255	0	U, T	-	-	U16	4	
	Gerätesystem-Nummer. Dieser Parameter dient nur werkseitigen Zwecken und hat keinen Einfluss auf den Umrichterbetrieb.								
r0206	Umrichternennleistung [kW]/[PS]	-	-	-	-	-	Gleitkoma	2	
	Zeigt die nominale Motornennleistung vom Umrichter.								
Abhängigkeit:	Der Wert wird in [kW] oder [PS] angezeigt, je nach der Einstellung in P0100 (Betrieb für Europa/Nordamerika).								
r0207[0...2]	Umrichternennstrom [A]	-	-	-	-	-	Gleitkoma	2	
	Zeigt den Umrichternennstrom.								
Index:	[0]	Umrichternennstrom							
	[1]	Nicht verwendet							
	[2]	Nennstrom hohe Überlast (High Overload, HO)							
Hinweis:	Die Werte für den HO-Nennstrom r0207[2] entsprechen geeigneten 4-poligen Standardmotoren von Siemens (IES) für den ausgewählten Lastzyklus (siehe Diagramm). r0207[2] ist der Standardwert von P0305 in Verbindung mit der HO-Anwendung (Lastzyklus).								

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
r0208	Umrichternennspannung [V]	-	-	-	-	-	U32	2
	Zeigt die nominale Wechselstrom-Versorgungsspannung des Umrichters.							
Hinweis:	r0208 = 230: 200 V bis 240 V (Toleranz: -10 % bis +10 %) r0208 = 400: 380 V bis 480 V (Toleranz: -15 % bis +10 %)							
r0209	Umrichterhöchststrom [A]	-	-	-	-	-	Gleitkoma	2
	Zeigt den Ausgangshöchststrom des Umrichters.							
Abhängigkeit:	r0209 hängt von der Leistungsverringerung ab, die von der Impulsfrequenz P1800, der Umgebungstemperatur und der Höhe beeinflusst wird. Daten zur Leistungsverringerung finden Sie in der Betriebsanleitung.							
P0210	Versorgungsspannung [V]	0 - 1000	400	T	-	-	U16	3
	P0210 bestimmt die Versorgungsspannung. Der Standardwert hängt von der Art des Umrichters ab. Wenn P0210 nicht der Versorgungsspannung entspricht, ist eine Anpassung erforderlich.							
Abhängigkeit:	Optimiert den Vdc-Regler, der die Rücklaufzeit verlängert, wenn die generatorische Energie des Motors andernfalls eine Abschaltung aufgrund einer Zwischenkreis-Überspannung verursachen würde. Durch eine Verringerung des Wertes kann der Regler früher eingreifen und das Risiko einer Überspannung verringern. Wenn Sie P1254 (automatische Erkennung der Vdc-Einschaltschwellen) auf "0" einstellen, werden die Eingreifschwellen für den Vdc-Regler und die Compound-Bremsung direkt aus P0210 (Versorgungsspannung) abgeleitet. <ul style="list-style-type: none">• Einschaltschwelle Vdc_min (r1246) = P1245 * sqrt(2) * P0210• Einschaltschwelle Vdc_max (r1242) = 1,15 * sqrt(2) * P0210• Einschaltschwelle Widerstandsbremse = 1,13 * sqrt(2) * P0210• Einschaltschwelle Compound-Bremsung = 1,13 * sqrt(2) * P0210 Wenn Sie P1254 (automatische Erkennung der Vdc-Einschaltschwellen) auf "1" einstellen, werden die Eingreifschwellen für den Vdc-Regler und die Compound-Bremsung direkt aus r0070 (Zwischenkreisspannung) abgeleitet. <ul style="list-style-type: none">• Einschaltschwelle Vdc_min (r1246) = P1245 * r0070• Einschaltschwelle Vdc_max (r1242) = 1,15 * r0070• Einschaltschwelle Widerstandsbremse = 0,98 * r1242• Einschaltschwelle Compound-Bremsung = 0,98 * r1242 Berechnungen für die automatische Erkennung werden nur durchgeführt, wenn der Umrichter länger als 20 Sekunden im Standby-Modus gewesen ist. Bei aktivierten Impulsen werden die berechneten Werte 20 Sekunden nach Beendigung der Impulse eingefroren.							
Hinweis:	Zur Erzielung der besten Ergebnisse empfiehlt es sich, die automatische Erkennung der Vdc-Einschaltschwellen (P1254 = 1) zu verwenden. Die Einstellung P1254 = 0 wird nur empfohlen, wenn beim Betrieb des Motors starke Schwankungen der Zwischenkreisspannung auftreten. Achten Sie in einem solchen Fall darauf, dass die Einstellung von P0210 korrekt ist. Wenn die Netzspannung höher ist als der eingegebene Wert, kann es zu einer automatischen Deaktivierung des Vdc-Reglers kommen, um eine Beschleunigung des Motors zu verhindern. In diesem Fall wird eine Warnung ausgegeben (A910). Der Standardwert hängt von der Art des Umrichters und dessen Nenndaten ab.							

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	DatenTyp	Zugr. Stufe	
r0231[0...1]	Maximale Kabellänge [m]	-	-	-	-	-	U16	3	
Indizierter Parameter zur Anzeige der maximal zulässigen Kabellänge zwischen Umrichter und Motor.									
Index:	[0]	Maximal zulässige nicht abgeschirmte Kabellänge							
	[1]	Maximal zulässige abgeschirmte Kabellänge							
Achtung:	Zur vollen Erfüllung der EMC-Richtlinien darf das Kabel bei Ausstattung mit einem EMC-Filter nicht länger als 25 m sein.								
P0290	Umrichter-Überlastreaktion	0 - 3	2	T	-	-	U16	3	
Bestimmt die Reaktion des Umrichters auf eine interne thermische Überlast.									
	0	Ausgangsfrequenz und -strom verringern							
	1	Keine Verringerung, Abschaltung (F4/5/6) bei Erreichen der thermischen Grenzen							
	2	Impulsfrequenz, Ausgangsstrom und Ausgangsfrequenz verringern							
	3	Nur Impulsfrequenz verringern und Abschaltung (F6) bei zu hoher Überlast							
Abhängigkeit:	Die folgende physikalischen Größen beeinflussen die Überlastüberwachung des Umrichters (siehe Diagramm):								
	<ul style="list-style-type: none"> Kühlkörper-Temperatur (r0037[0]); bewirkt A504 und F4. IGBT-Junction-Temperatur (r0037[1]); bewirkt F4 oder F6. Eine Temperaturdifferenz zwischen Kühlkörper- und Junction-Temperatur; bewirkt A504 und F6. Umrichter I^2t (r0036); bewirkt A505 und F5. 								
	<pre> graph LR R0036[r0036] --> I2t[I²t P0294] R0037[r0037] --> KK[Kühlkörpertemperatur P0292] R0037 --> IGBT[IGBT-Temperatur P0292] I2t --> P0290 KK --> P0290 IGBT --> P0290 P0290 --> A504[A504] P0290 --> A505[A505] P0290 --> A506[A506] P0290 --> F4[F4] P0290 --> F5[F5] P0290 --> F6[F6] </pre>								

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
Achtung:	<p>P0290 = 0, 2:</p> <ul style="list-style-type: none"> Eine Verringerung der Ausgangsfrequenz ist nur dann wirksam, wenn auch die Last verringert wird. Das gilt z. B. für Anwendungen mit leichter Überlast, die eine quadratische Drehmomentkennlinie besitzen, wie Pumpen oder Lüfter. Bei der Einstellung P0290 = 0 oder 2 beeinflusst der I_{max}-Regler die Ausgangsstrombegrenzung (r0067) bei Überhitzung. <p>P0290 = 0:</p> <ul style="list-style-type: none"> Wenn die Impulsfrequenz höher ist als der Nennwert, wird sie sofort auf den Nennwert reduziert, falls 0027 größer ist als r0067 (Stromgrenzwert). <p>P0290 = 2, 3:</p> <ul style="list-style-type: none"> Die Impulsfrequenz P1800 wird nur dann reduziert, wenn die aktuelle Impulsfrequenz größer ist als 2 kHz und die Betriebsfrequenz kleiner als 2 Hz. Die aktuelle Impulsfrequenz wird im Parameter r1801[0], die Mindest-Impulsfrequenz, auf die reduziert wird, im Parameter r1801[1] angezeigt. Die Umrichter-I²t-Überwachung beeinflusst den Ausgangsstrom und die Ausgangsfrequenz, aber nicht die Impulsfrequenz. <p>Eine Abschaltung erfolgt immer dann, wenn die interne Temperatur durch die ergriffene Maßnahme nicht ausreichend reduziert wird.</p>							
P0291[0...2]	Umrichterschutz	0 - 6	1	T	-	DDS	U16	4
	Bit	Signalbezeichnung				1-Signal	0-Signal	
	00	Impulsfrequenz verringert				Ja	Nein	
	01	Reserviert				Ja	Nein	
	02	Phasenausfall-Erkennung				Nein	Ja	
Hinweis:	Siehe P0290							
P0292	Warnung Umrichtertemperatur [°C]	0 - 25	5	U, T	-	-	U16	3
	Bestimmt die Temperaturdifferenz (in °C) zwischen dem Abschaltungsschwellenwert bei Überhitzung (F4) und dem Warnungsschwellenwert (A504) des Umrichters. Der Abschaltungsschwellenwert ist intern im Umrichter gespeichert und kann vom Benutzer nicht geändert werden.							
P0294	Warnung Umrichter I²t [%]	10.0 - 100.0	95.0	U, T	-	-	Gleitkoma	3
	Bestimmt den Prozentwert [%], bei dem die Warnung A505 (Umrichter I ² t) ausgegeben wird. Mit der Umrichter I ² t-Berechnung wird die maximal hinnehmbare Zeitdauer einer Umrichterüberlast bestimmt. Der Wert der I ² t-Berechnung wird als 100 % entsprechend betrachtet, wenn die maximal hinnehmbare Zeitdauer erreicht ist.							
Abhängigkeit:	<ul style="list-style-type: none"> Der Ausgangsstrom des Umrichters wurde verringert. Der Wert von I²t überschreitet 100 % nicht. 							
Hinweis:	P0294 = 100 % entspricht der nominalen Last bei Stillstand.							
P0295	Ausschaltverzögerung Umrichterlüfter [s]	0 - 3600	0	U, T	-	-	U16	3
	Bestimmt die Verzögerung beim Ausschalten des Umrichterlüfters, nachdem der Umrichter angehalten wurde.							

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
Hinweis:	Bei der Einstellung "0" schaltet sich der Lüfter im selben Moment ab, in dem der Umrichter angehalten wird, d. h. es gibt keine Verzögerung.							
P0304[0...2]	Motornennspannung [V]	10 - 2000	400	C(1)	-	DDS	U16	1
	Nominale Motorspannung gemäß Typenschild.							
Abhängigkeit:	Nur änderbar, wenn P0010 = 1 (Grundinbetriebnahme) ist. Der Standardwert hängt von der Art des Umrichters und dessen Nenndaten ab.							
Vorsicht:	Die Eingabe der Typenschilddaten muss mit der Motorschaltung (Stern/Dreieck) übereinstimmen. Das bedeutet, dass bei Dreieckschaltung des Motors die Typenschilddaten für Dreieckschaltung einzugeben sind. IEC-Motor Dreieckschaltung Sternschaltung							
Hinweis:	Das folgende Diagramm zeigt ein gängiges Typenschild mit der Position der relevanten Motordaten.							
P0305[0...2]	Motornennstrom [A]	0.01 - 10000.00	1.86	C(1)	-	DDS	Gleitkamma	1
	Nominaler Motorstrom gemäß Typenschild.							
Abhängigkeit:	Nur änderbar, wenn P0010 = 1 (Grundinbetriebnahme) ist. Auch abhängig von P0320 (Motormagnetisierungsstrom).							

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
Hinweis:	Der Höchstwert von P0305 hängt vom Umrichterhöchststrom (r0209) und dem Motortyp ab: Asynchronmotor: P0305_max = P0209 Empfehlung: Das Verhältnis von P0305 (Motornennstrom) und r0207 (Umrichternennstrom) sollte nicht kleiner sein als: $(1 / 8) \leq (P0305 / r0207)$ Wenn das Verhältnis des nominalen Motorstroms (P0305) zur Hälfte des Umrichterhöchststroms (r0209) höher ist als 1,5, wird eine zusätzliche Stromverringerung angewendet. Dies ist notwendig, um den Umrichter vor harmonischen Stromschwingungen zu schützen.							
	<p>The graph illustrates the relationship between the normalized nominal motor current $P0305 / r0209$ on the x-axis and the normalized maximum inverter current $I_{max,inv} / r0209$ on the y-axis. A horizontal line is drawn at $y = 1$, representing the case where the normalized current is exactly 1. A diagonal line starts at $(1.5, 1)$ and ends at $(2.5, 0.7)$. The area under the diagonal line for $x > 1.5$ represents the reduction in current when the normalized current is greater than 1.5.</p>							
	Der Standardwert hängt von der Art des Umrichters und dessen Nenndaten ab.							
P0307[0...2]	Motornennleistung	0.01 - 2000.00	0.75	C(1)	-	DDS	Gleitk omma	1
	Nominale Motorleistung [kW / PS] gemäß Typenschild.							
Abhängigkeit:	Wenn P0100 auf "1" eingestellt ist, werden die Werte in [PS] angegeben. Nur änderbar, wenn P0010 = 1 (Grundinbetriebnahme) ist.							
Hinweis:	Der Standardwert hängt von der Art des Umrichters und dessen Nenndaten ab.							
P0308[0...2]	Faktor Motornennleistung ($\cos\varphi$)	0.000 - 1.000	0.000	C(1)	-	DDS	Gleitk omma	1
	Faktor der nominalen Motorleistung [$\cos\varphi$] gemäß Typenschild.							
Abhängigkeit:	Nur änderbar, wenn P0010 = 1 (Grundinbetriebnahme) ist. Wird nur angezeigt, wenn P0100 = 0 oder 2 ist (Motorleistung in [kW] angegeben). Einstellung 0 bewirkt die interne Berechnung des Wertes. Der Wert wird in r0332 angezeigt.							
P0309[0...2]	Motornennwirkungsgrad [%]	0.0 - 99.9	0.0	C(1)	-	DDS	Gleitk omma	1
	Nominaler Motorwirkungsgrad gemäß Typenschild.							
Abhängigkeit:	Nur änderbar, wenn P0010 = 1 (Grundinbetriebnahme) ist. Wird nur angezeigt, wenn P0100 = 1 ist (Motorleistung in [PS] angegeben). Einstellung 0 bewirkt die interne Berechnung des Wertes. Der Wert wird in r0332 angezeigt.							
P0310[0...2]	Motornennfrequenz [Hz]	12.00 - 599.00	50.00	C(1)	-	DDS	Gleitk omma	1
	Nominale Motorfrequenz gemäß Typenschild.							
Abhängigkeit:	Nur änderbar, wenn P0010 = 1 (Grundinbetriebnahme) ist. Die Anzahl der Polpaare wird bei einer Änderung des Parameters automatisch neu berechnet.							
Hinweis:	Änderungen an P0310 können die MotorMaximalfrequenz beeinflussen. Weitere Informationen finden Sie unter P1082.							
P0311[0...2]	Motorenndrehzahl [U/min]	0 - 40000	1395	C(1)	-	DDS	U16	1
	Nominalen Motordrehzahl gemäß Typenschild.							

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
Abhängigkeit:	Nur änderbar, wenn P0010 = 1 (Grundinbetriebnahme) ist. Einstellung 0 bewirkt die interne Berechnung des Wertes. Zum fehlerfreien Betrieb der Schlupfkompensation in der U/f-Regelung ist die Motornenndrehzahl erforderlich. Die Anzahl der Polpaare wird bei einer Änderung des Parameters automatisch neu berechnet.							
Hinweis:	Der Standardwert hängt von der Art des Umrichters und dessen Nenndaten ab.							
r0313[0...2]	Motor-Polpaare	-	-	-	-	DDS	U16	3
	Zeigt die Anzahl der Motor-Polpaare, die der Umrichter derzeit für interne Berechnungen verwendet.							
Abhängigkeit:	Wird automatisch neu berechnet, wenn P0310 (Motornennfrequenz) oder P0311 (Motornenndrehzahl) geändert wird. r0313 = 1: 2-poliger Motor r0313 = 2: 4-poliger Motor ...							
P0314[0...2]	Anzahl der Motor-Polpaare	0 - 99	0	C(1)	-	DDS	U16	3
	Gibt die Anzahl der Polpaare des Motors an.							
Abhängigkeit:	Nur änderbar, wenn P0010 = 1 (Grundinbetriebnahme) ist. Bei Einstellung "0" wird r0313 (berechnete Motor-Polpaare) während des Betriebs verwendet. Bei Einstellungen > 0 wird r0313 überschrieben. P0314 = 1: 2-poliger Motor P0314 = 2: 4-poliger Motor ...							
P0320[0...2]	Motormagnetisierungsstrom [%]	0.0 - 99.0	0.0	C(1), T	-	DDS	Gleitkamma	3
	Bestimmt den Motormagnetisierungsstrom in Relation zu P0305 (Motornennstrom).							
Abhängigkeit:	Die Einstellung "0" bewirkt die Berechnung von P0340 = 1 (Daten vom Typenschild eingegeben) oder von P3900 = 1 - 3 (Ende der Grundinbetriebnahme). Der berechnete Wert wird in r0331 angezeigt.							
r0330[0...2]	Motornennschlupf [%]	-	-	-	PROZENT	DDS	Gleitkamma	3
	Zeigt den nominalen Motorschlupf in Relation zu P0310 (Motornennfrequenz) und P0311 (Motornenndrehzahl). $r0330[\%] = ((P0310 - r0313 * (P0311 / 60)) / P0310) * 100\%$							
r0331[0...2]	Magnetisierungsnennstrom [A]	-	-	-	-	DDS	Gleitkamma	3
	Zeigt der errechneten Magnetisierungsstrom des Motors.							
r0332[0...2]	Nenn-Leistungsfaktor	-	-	-	-	DDS	Gleitkamma	3
	Zeigt den Leistungsfaktor des Motors.							
Abhängigkeit:	Der Wert wird intern berechnet, wenn P0308 (Faktor Motornennleistung cosφ) auf "0" gesetzt ist; andernfalls wird der in P0308 eingegebene Wert angezeigt.							
r0333[0...2]	Motorenndrehmoment [Nm]	-	-	-	-	DDS	Gleitkamma	3
	Zeigt das Motorenndrehmoment.							
Abhängigkeit:	Der Wert wird berechnet aus P0307 (Motornennleistung) und P0311 (Motornenndrehzahl). $r0333[Nm] = (P0307[kW] * 1000) / ((P0311[1/min] / 60) * 2 * \pi)$							

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Daten typ	Zugr. Stufe
P0335[0...2]	Motorkühlung	0 - 3	0	C(1), T	-	DDS	U16	2
	Bestimmt das verwendete Motorkühlungssystem.							
	0	Selbstgekühlter Motor Motor mit auf der Welle montiertem Lüfter (IC410 oder IC411)						
	1	Fremdbelüftet: Separat angetriebener Lüfter (IC416)						
	2	Selbstkühlung mit Innenlüfter						
	3	Fremdkühlung und Innenlüfter						
P0340[0...2]	Berechnung der Motorparameter	0 - 4	0	T	-	DDS	U16	2
	Berechnung verschiedener Motorparameter.							
				P0340 = 1	P0340 = 2	P0340 = 3	P0340 = 4	
	P0341[0...2] Trägheitsmoment des Motors [kg*m^2]			x				
	P0342[0...2] Trägheitsmomentverhältnis gesamt/Motor			x				
	P0344[0...2] Motorgewicht			x				
	P0346[0...2] Magnetisierungsdauer			x		x		
	P0347[0...2] Entmagnetisierungsdauer			x		x		
	P0350[0...2] Ständerwiderstand (Phase-Phase)			x	x			
	P0352[0...2] Kabelwiderstand			x	x			
	P0354[0...2] Läuferwiderstand			x	x			
	P0356[0...2] Ständerstreureaktanz			x	x			
	P0358[0...2] Läuferstreureaktanz			x	x			
	P0360[0...2] Hauptinduktivität			x	x			
	P0625[0...2] Motor-Umgebungstemperatur			x	x			
	P1253[0...2] Ausgangsbegrenzung des Reglers			x		x		
	P1316[0...2] Endfrequenz der Anhebung			x		x		
	P1338[0...2] Verstärkung der Resonanzdämpfung U/f			x		x	x	
	P1341[0...2] Nachstellzeit Imax-Regler			x		x	x	
	P1345[0...2] Prop.-Verstärkung Imax-Spannungsregler			x		x	x	
	P1346[0...2] Nachstellzeit Imax-Spannungsregler			x		x	x	
	P2002[0...2] Referenzstrom			x				
	P2003[0...2] Referenzdrehmoment			x				
	P2185[0...2] Oberer Drehmomentschwellenwert 1			x				
	P2187[0...2] Oberer Drehmomentschwellenwert 2			x				
	P2189[0...2] Oberer Drehmomentschwellenwert 3			x				
	0	Keine Berechnung						
	1	Vollständige Parametrierung						
	2	Berechnung der Ersatzschaltbilddaten						
	3	Berechnung der U/f-Steuerung						
	4	Nur Berechnung der Reglereinstellungen						

Parameter	Funktion	Bereich	Werksein stellung	Änderbar	Skalierun g	Datens atz	Daten typ	Zugr. Stufe
Hinweis:	Dieser Parameter wird bei der Inbetriebnahme zur Optimierung der Umrichterleistung verwendet. Bei einer großen Diskrepanz zwischen den Nennleistungen des Umrichters und des Motors werden r0384 und r0386 möglicherweise nicht korrekt berechnet. Verwenden Sie in diesem Fall P1900. Bei der Übertragung von P0340 führt der Umrichter mithilfe seines Prozessors interne Berechnungen durch. Währenddessen kann die Kommunikation zum Umrichter unterbrochen sein. Eine Fehlerquittierung ist möglich, sobald die Berechnungen im Umrichter abgeschlossen sind. Die Durchführung der Berechnungen nimmt etwa 10 Sekunden in Anspruch.							
P0341[0...2]	Trägheitsmoment des Motors ($\text{kg} \cdot \text{m}^2$)	0.0001 - 1000.0	0.0018	U, T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Bestimmt das Trägheitsmoment des Motors ohne Last. Zusammen mit P0342 (Trägheitsmomentverhältnis gesamt/Motor) und P1496 (Skalierungsfaktor Beschleunigung) erzeugt dieser Wert das Beschleunigungsdrehmoment (r1518), das jedem zusätzlichen, von einer BICO-Quelle erzeugten Drehmoment (P1511) hinzugefügt und in die Funktion zur Drehmomentregelung eingebunden werden kann.							
Abhängigkeit:	Dieser Parameter wird durch die in P0340 definierten automatischen Berechnungen beeinflusst.							
Hinweis:	Das Ergebnis von P0341 * P0342 wird in die Berechnung des Drehzahlreglers einbezogen. P0341 * P0342 = gesamtes Trägheitsmoment des Motors P1496 = 100 % aktiviert die Vorabregelung der Beschleunigung für den Drehzahlregler und berechnet das Drehmoment aus P0341 und P0342.							
P0342[0...2]	Trägheitsmomentverhält nis gesamt/Motor	1.000 - 400.00	1.000	U, T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Gibt das Verhältnis zwischen dem gesamten Trägheitsmoment (Last + Motor) und dem Trägheitsmoment des Motors allein an.							
Abhängigkeit:	Siehe P0341							
P0344[0...2]	Motorgewicht [kg]	1.0 - 6500.0	9.4	U, T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Gibt das Motorgewicht in [kg] an.							
Abhängigkeit:	Siehe P0341							
Hinweis:	Dieser Wert wird im Thermalmodell des Motors verwendet. Er wird normalerweise automatisch aus P0340 (Motorparameter) errechnet, kann aber auch manuell eingegeben werden. Der Standardwert hängt von der Art des Umrichters und dessen Nenndaten ab.							
r0345[0...2]	Motor-Anlaufzeit [s]	-	-	-	-	DDS	Gleitk omma	3
	Zeigt die Anlaufzeit des Motors. Diese Zeit entspricht dem standardisierten Trägheitsmoment des Motors. Die Anlaufzeit entspricht der erforderlichen Zeitspanne zur Erreichung der Motorenndrehzahl vom Stillstand aus bei einer Beschleunigung mit dem Motorenndrehmoment (r0333).							
P0346[0...2]	Magnetisierungsdauer [s]	0.000 - 20.000	1.000	U, T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Bestimmt die Magnetisierungsdauer in [s], d. h. die Wartezeit zwischen Impulsaktivierung und dem Hochlaufbeginn. Während dieser Zeitspanne baut sich die Motormagnetisierung auf. Die Magnetisierungsdauer wird normalerweise automatisch aus den Motordaten errechnet und entspricht der Zeitkonstante des Läufers.							
Abhängigkeit:	Siehe P0341							
Achtung:	Eine zu starke Verkürzung dieser Zeitspanne kann eine unzureichende Magnetisierung des Motors zur Folge haben.							
Hinweis:	Wenn die Anhebungseinstellungen über 100 % liegen, kann sich die Magnetisierungsdauer verringern. Der Standardwert hängt von der Art des Umrichters und dessen Nenndaten ab.							

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Daten typ	Zugr. Stufe
P0347[0...2]	Entmagnetisierungsdaue r [s]	0.000 - 20.000	1.000	U, T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Dieser Parameter ändert die zulässige Dauer nach OFF2/Fehlerzustand, bevor eine erneute Impulsaktivierung möglich ist.							
Abhängigkeit:	Siehe P0341							
Hinweis:	Die Entmagnetisierungsdaue entspricht ungefähr dem 2,5-fachen der Läufer-Zeitkonstante in Sekunden. Der Standardwert hängt von der Art des Umrichters und dessen Nenndaten ab.							
P0350[0...2]	Ständerwiderstand (Phase) [Ohm]	0.0000 - 2000.0	2.0000	U, T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Wert des Ständerwiderstands für den angeschlossenen Motor (Phasenwert). Der Parameterwert enthält nicht den Kabelwiderstand.							
Abhängigkeit:	Siehe P0341							
Hinweis:	Es gibt drei Möglichkeiten zur Bestimmung des Wertes für diesen Parameter: 1. Berechnung mithilfe von – P0340 = 1 (Eingabe der Daten vom Typenschild) oder – P0010 = 1, P3900 = 1, 2 oder 3 (Ende der Grundinbetriebnahme). 2. Messung mithilfe von P1900 = 2 (Standard-Motordatenidentifikation, Wert für Ständerwiderstand wird überschrieben). 3. Manuelle Messung mit einem Ohmmeter. Da es sich beim manuell gemessenen Widerstand um einen Phase-Phase-Wert handelt, bei dem die Kabelwiderstände berücksichtigt werden, ist es erforderlich, den gemessenen Wert durch 2 zu teilen und den Kabelwiderstand einer Phase von diesem Wert abzuziehen. Der in P0350 eingegebene Wert ist derjenige, der mithilfe der zuletzt verwendeten Methode ermittelt wurde. Der Standardwert hängt von der Art des Umrichters und dessen Nenndaten ab.							
P0352[0...2]	Kabelwiderstand [Ohm]	0.0 - 120.0	0.0	U, T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Beschreibt den Kabelwiderstand zwischen dem Umrichter und dem Motor für eine Phase. Der Wert entspricht dem Widerstand des Kabels zwischen dem Umrichter und dem Motor in Relation zur Nennimpedanz.							
Abhängigkeit:	Siehe P0341							
P0354[0...2]	Läuferwiderstand [Ohm]	0.0 - 300.0	10.0	U, T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Bestimmt den Läuferwiderstand der Motorsatzschaltung (Wert pro Phase).							
Abhängigkeit:	Automatisch berechnet mithilfe des Motormodells bzw. Bestimmung mithilfe von P1900 (Motoridentifizierung). Dieser Parameter wird durch die in P0340 definierten automatischen Berechnungen beeinflusst.							
P0356[0...2]	Ständerstreureaktanz [mH]	0.0000 - 1000.0	10.000	U, T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Bestimmt die Ständerstreureaktanz der Motorsatzschaltung (Wert pro Phase).							
Abhängigkeit:	Siehe P0354							
P0358[0...2]	Läuferstreureaktanz [mH]	0.0 - 1000.0	10.0	U, T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Bestimmt die Läuferstreureaktanz der Motorsatzschaltung (Wert pro Phase).							
Abhängigkeit:	Siehe P0354							

Parameter	Funktion	Bereich	Werksein stellung	Änderbar	Skalierun g	Datens atz	Daten typ	Zugr. Stufe
P0360[0...2]	Hauptinduktivität [mH]	0.0 - 10000.0	10.0	U, T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Bestimmt die Hauptinduktivität der Motorersatzschaltung (Wert pro Phase).							
Abhängigkeit:	Siehe P0354							
Vorsicht:	Die Daten der Ersatzschaltung stehen im Verhältnis zur Sternersatzschaltung. Sämtliche verfügbaren Daten der Dreieckersatzschaltung müssen daher vor der Eingabe in den Umrichter in die Sternersatzschaltung übertragen werden.							
r0370[0...2]	Ständerwiderstand [%]	-	-	-	PROZEN T	DDS	Gleitk omma	4
	Zeigt den standardisierten Ständerwiderstand der Motorersatzschaltung (Wert pro Phase).							
r0372[0...2]	Kabelwiderstand [%]	-	-	-	PROZEN T	DDS	Gleitk omma	4
	Zeigt den standardisierten Kabelwiderstand der Motorersatzschaltung (Wert pro Phase). Er beträgt schätzungsweise 20 % des Ständerwiderstands.							
r0373[0...2]	Ständernennwiderstand [%]	-	-	-	PROZEN T	DDS	Gleitk omma	4
	Zeigt den Ständernennwiderstand der Motorersatzschaltung (Wert pro Phase).							
r0374[0...2]	Läuferwiderstand [%]	-	-	-	PROZEN T	DDS	Gleitk omma	4
	Zeigt den standardisierten Läuferwiderstand der Motorersatzschaltung (Wert pro Phase).							
r0376[0...2]	Läufernennwiderstand [%]	-	-	-	PROZEN T	DDS	Gleitk omma	4
	Zeigt den Läufernennwiderstand der Motorersatzschaltung (Wert pro Phase).							
r0377[0...2]	Gesamt-Streureaktanz [%]	-	-	-	PROZEN T	DDS	Gleitk omma	4
	Zeigt die standardisierte Gesamtstreureaktanz der Motorersatzschaltung (Wert pro Phase).							
r0382[0...2]	Hauptreaktanz [%]	-	-	-	PROZEN T	DDS	Gleitk omma	4
	Zeigt die standardisierte Hauptreaktanz der Motorersatzschaltung (Wert pro Phase).							
r0384[0...2]	Läuferzeitkonstante [ms]	-	-	-	-	DDS	Gleitk omma	3
	Zeigt die errechnete Läuferzeitkonstante.							
r0386[0...2]	Zeitkonstante Gesamtstreuung [ms]	-	-	-	-	DDS	Gleitk omma	4
	Zeigt die Zeitkonstante der Gesamtstreuung des Motors.							
r0395	CO: Gesamtwiderstand Ständer [%]	-	-	-	PROZEN T	-	Gleitk omma	3
	Zeigt den Ständerwiderstand des Motors als kombinierter Ständer- und Kabelwiderstand.							
P0503[0...2]	Fortlaufenden Betrieb aktivieren	0 - 1	0	T	-	-	U16	3
	Aktiviert den fortlaufenden Betrieb. Hiermit wird versucht, eine Abschaltung des Umrichters zu verhindern, indem alle möglichen vorhandenen Funktionen zur Leistungsverringerung und die Wiedereinschaltautomatik aktiviert werden. Kann in Kombination mit P2113 = 1 verwendet werden, um sich ergebende Warnungen vor dem Benutzer zu verbergen.							
	0	Fortlaufender Betrieb deaktiviert						

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
	1	Fortlaufender Betrieb aktiviert						
Index:	[0]	Umrichterdatensatz 0 (DDS0)						
	[1]	Umrichterdatensatz 1 (DDS1)						
	[2]	Umrichterdatensatz 2 (DDS2)						
Achtung:	P0503 = 1 Legt folgende Parameterwerte fest, um die Wahrscheinlichkeit einer Abschaltung zu verringern: <ul style="list-style-type: none">• P0290 = 2• P1210 = 7• P1211 = 10• P1240 = 3 P0503 = 0 Setzt folgende Parameter auf ihre Standardwerte zurück: <ul style="list-style-type: none">• P0290 = 2• P1210 = 1• P1211 = 3• P1240 = 1							
Hinweis:	Siehe auch: <ul style="list-style-type: none">• P0290• P1210• P1211• P1240• P2113							
P0507	Anwendungsmakro	0 - 255	0	C(1)	-	-	U16	1
	Wählt ein bestimmtes Anwendungsmakro aus; dabei handelt es sich um einen Satz an Parameterwerten für eine bestimmte Anwendung. Es gibt verschiedene Anwendungsmakros, die eine Reihe grundlegender Anwendungen abdecken, beispielsweise einfache Pumpen-, Kompressor- und Bandförderanwendungen.							
Hinweis:	Beachten Sie, dass die Nummer eines Anwendungsmakros nur im Zuge der Einrichtung unmittelbar nach einem Parameter-Reset geändert werden sollte, um die korrekte Einstellung des Anwendungsmakros zu gewährleisten.							
P0511[0...2]	Anzeigeskalierung	0.00 - 100.00	[0] 1.00 [1] 1.00 [2] 0.00	U, T	-	-	Gleitkoma	3
	Ermöglicht die Eingabe der Skalierungsfaktoren für die Anzeige der Motorfrequenz. Index 0 = Wert eines Multiplikators (a) Index 1 = Wert eines Divisors (b) Index 2 = Wert einer Konstante (c) Ist der Parameter auf einen vom Standard abweichenden Wert eingestellt, wird der angezeigte Wert für Frequenz und Sollwert auf internen und externen BOPs entsprechend skaliert. Beachten Sie, dass die Einheit "Hz" bei einem skalierten Wert nicht mehr angezeigt wird. Die Anzeige wird auf der Grundlage folgender Formel skaliert: (a / b)*N + c.							
Index:	[0]	Multiplikator für die Anzeigeskalierung						
	[1]	Divisor für die Anzeigeskalierung						
	[2]	Konstante für die Anzeigeskalierung						

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe							
r0512	CO: Skalierte gefilterte Frequenz	-	-	-	-	-	Gleitkommma	2							
	Zeigt die aktuelle Ausgangsfrequenz des Umrichters (r0024) ohne Berücksichtigung von Schlupfkompensation (und Resonanzdämpfung, Frequenzbeschränkung im U/f-Modus).														
P0604[0...2]	Schwellenwert Motortemperatur [°C]	0.0 - 200.0	130.0	U, T	-	DDS	Gleitkommma	2							
	Enthält die Warnschwelle für den thermischen Motorschutz. Die Abschalttemperatur wird immer auf 10 % über der Warnschwelle (P0604) festgelegt. Wenn die tatsächliche Motortemperatur die Warntemperatur überschreitet, reagiert der Umrichter wie in P0610 festgelegt.														
Abhängigkeit:	Dieser Wert sollte um mindestens 40° C höher sein als die Umgebungstemperatur des Motors (P0625)														
P0610[0...2]	Reaktion bei Motortemperatur I^2t	0 - 6	6	T	-	DDS	U16	3							
	Bestimmt die Reaktion, die erfolgt, wenn die Motortemperatur die Warnschwelle erreicht.														
	0	Nur Warnung. Die (beim Herunterfahren gespeicherte) Motortemperatur wird beim Hochfahren nicht abgerufen.													
	1	Warnung mit Imax-Regelung (Verringerung des Motorstroms) und Abschaltung (F11). Die (beim Herunterfahren gespeicherte) Motortemperatur wird beim Hochfahren nicht abgerufen.													
	2	Warnung und Abschaltung (F11). Die (beim Herunterfahren gespeicherte) Motortemperatur wird beim Hochfahren nicht abgerufen.													
	4	Nur Warnung. Die (beim Herunterfahren gespeicherte) Motortemperatur wird beim Hochfahren abgerufen.													
	5	Warnung mit Imax-Regelung (Verringerung des Motorstroms) und Abschaltung (F11). Die (beim Herunterfahren gespeicherte) Motortemperatur wird beim Hochfahren abgerufen.													
	6	Warnung und Abschaltung (F11). Die (beim Herunterfahren gespeicherte) Motortemperatur wird beim Hochfahren abgerufen.													
Abhängigkeit:	Abschaltstufe = P0604 (Schwellenwert Motortemperatur) * 110 %														
Hinweis:	<ul style="list-style-type: none"> P0610 = 0 (Keine Reaktion, nur Warnung) Wenn die Temperatur die in P0604 festgelegte Warnschwelle erreicht, zeigt der Umrichter die Warnung A511, ansonsten erfolgt keine Reaktion. P0610 = 1 (Warnung, Imax-Reduzierung und Abschaltung) Wenn die Temperatur die in P0604 festgelegte Warnschwelle erreicht, zeigt der Umrichter die Warnung A511, verringert die Frequenz und schaltet sich ab (F11), wenn die Temperatur die Abschaltschwelle überschreitet. P0610 = 2 (Warnung und Abschaltung F11) Wenn die Temperatur die in P0604 festgelegte Warnschwelle erreicht, zeigt der Umrichter die Warnung A511 und schaltet sich ab (F11), wenn die Temperatur die Abschaltschwelle überschreitet. Der Zweck von Motor I^2t besteht darin, die Motortemperatur zu errechnen und den Umrichter abzuschalten, wenn der Motor Gefahr läuft zu überhitzten. <p>I^2t-Betrieb: Der gemessene Motorstrom wird in r0027 angezeigt. Die Motortemperatur in °C wird in r0035 angezeigt. Diese Temperatur wird mithilfe des Thermalmodells des Motors von einem errechneten Wert abgeleitet. Die Reaktion auf die Warnung kann mithilfe von P0610 auf eine von diesem Standard abweichende Reaktion geändert werden. Mit r0035 lässt sich besonders gut überwachen, ob die errechnete Motortemperatur übermäßig steigt.</p>														

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
P0622[0...2]	Magnetisierungsdauer für Temperaturerkennung nach dem Hochfahren [ms]	0.000 - 20000	0.000	U, T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Bestimmt die Magnetisierungsdauer zur Ermittlung des Ständerwiderstands.							
r0623[0...2]	CO: Anzeige des ermittelten Ständerwiderstands [Ohm]	-	-	-	-	DDS	Gleitk omma	4
	Zeigt den ermittelten Istwert des Ständerwiderstands nach der Temperaturerkennung.							
P0625[0...2]	Motor-Umgebungstemperatur [°C]	-40.0 - 80.0	20.0	C(1), U, T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Zeigt die Motor-Umgebungstemperatur zum Zeitpunkt der Motordatenidentifikation. Der Wert darf nur bei kaltem Motor geändert werden. Nach Änderung des Wertes ist eine Motoridentifizierung vorzunehmen.							
Abhängigkeit:	Dieser Parameter wird durch die in P0340 definierten automatischen Berechnungen beeinflusst.							
P0626[0...2]	Übertemperatur Ständereisen [°C]	20.0 - 200.0	50.0	U, T	-	DDS	Gleitk omma	4
	Übertemperatur des Ständereisens.							
Hinweis:	Im sinusförmigen Betrieb ist eine Erwärmung zulässig (Erwärmung der Versorgungsleitung). Eine Erwärmung aufgrund des Umrichterbetriebs (Modulationsverluste) und Ausgangsfilters wird ebenfalls berücksichtigt.							
P0627[0...2]	Übertemperatur Ständerwicklung [°C]	20.0 - 200.0	80.0	U, T	-	DDS	Gleitk omma	4
	Übertemperatur der Ständerwicklung. Der Wert darf nur bei kaltem Motor geändert werden. Nach Änderung des Wertes ist eine Motoridentifizierung vorzunehmen.							
Hinweis:	Siehe P0626							
P0628[0...2]	Übertemperatur Läuferwicklung [°C]	20.0 - 200.0	100.0	U, T	-	DDS	Gleitk omma	4
	Übertemperatur der Läuferwicklung.							
Hinweis:	Siehe P0626							
r0630[0...2]	CO: Umgebungstemperatur Motormodell [°C]	-	-	-	-	DDS	Gleitk omma	4
	Zeigt die Umgebungstemperatur des Motormodells an.							
r0631[0...2]	CO: Temperatur Ständereisen [°C]	-	-	-	-	DDS	Gleitk omma	4
	Zeigt die Ständereisentemperatur des Motormodells an.							
r0632[0...2]	CO: Temperatur Ständerwicklung [°C]	-	-	-	-	DDS	Gleitk omma	4
	Zeigt die Ständerwicklungstemperatur des Motormodells an.							
r0633[0...2]	CO: Temperatur Läuferwicklung [°C]	-	-	-	-	DDS	Gleitk omma	4
	Zeigt die Läuferwicklungstemperatur des Motormodells an.							

Parameter	Funktion	Bereich	Werksein stellung	Änderbar	Skalierun g	Datens atz	Daten typ	Zugr. Stufe							
P0640[0...2]	Motorüberlastfaktor [%]	10.0 - 400.0	150.0	C(1), U, T	-	DDS	Gleitk omma	2							
	Definiert die Motorüberlaststromgrenze bezogen auf P0305 (Motornennstrom).														
Abhängigkeit:	Ist auf den maximalen Umrichterstrom oder auf 400 % des Motornennstroms (P0305) begrenzt, je nachdem welcher Wert niedriger ist. $P0640_{max} = (\min(r0209, 4 * P0305) / P0305) * 100$														
Hinweis:	Änderungen an P0640 werden erst nach dem nächsten Ausschaltvorgang wirksam.														
P0700[0...2]	Auswahl der Befehlsquelle	0 - 5	1	C(1), T	-	CDS	U16	1							
	Wählt die digitale Befehlsquelle aus.														
	0	Standardeinstellung ab Werk													
	1	Bedientafel (Tastatur)													
	2	Anschluss													
	5	USS/MBUS an RS485													
Abhängigkeit:	Durch eine Änderung dieses Parameters werden alle Einstellungen für das ausgewählte Element auf die Standardwerte festgelegt. Folgende Parameter sind davon betroffen: P0701, ... (Funktion des DE), P0840, P0842, P0844, P0845, P0848, P0849, P0852, P1020, P1021, P1022, P1023, P1035, P1036, P1055, P1056, P1074, P1110, P1113, P1124, P1140, P1141, P1142, P1230, P2103, P2104, P2106, P2200, P2220, P2221, P2222, P2223, P2235, P2236														
Vorsicht:	Beachten Sie, dass durch eine Änderung von P0700 alle BI-Parameter auf den Standardwert zurückgesetzt werden.														
Hinweis:	RS485 unterstützt sowohl das MODBUS- als auch das USS-Protokoll. Sämtliche USS-Optionen an RS485 gelten ebenfalls für MODBUS.														
P0701[0...2]	Funktion des Digitaleingangs 1	0 - 99	0	T	-	CDS	U16	2							
	Wählt die Funktion des Digitaleingangs 1 aus.														
	0	Digitaleingang inaktiv													
	1	ON/OFF1													
	2	ON rev /OFF1													
	3	OFF2 – Zum Stillstand auslaufen													
	4	OFF3 – Schneller Rampenrücklauf													
	9	Fehlerquittierung													
	10	JOG rechts													
	11	JOG links													
	12	Rückwärts													
	13	Motorpotenziometer höher (Frequenz erhöhen)													
	14	Motorpotenziometer tiefer (Frequenz verringern)													
	15	Festfrequenzwähler, Bit 0													
	16	Festfrequenzwähler, Bit 1													
	17	Festfrequenzwähler, Bit 2													
	18	Festfrequenzwähler, Bit 3													
	22	Schnellstopp, Quelle 1													
	23	Schnellstopp, Quelle 2													
	24	Schnellstopp, Override													
	25	Gleichstrombremse aktivieren													

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werksein stellung	Änderbar	Skalierun g	Datens atz	Daten typ	Zugr. Stufe
	27	PID aktivieren						
	29	Externes Auslösegerät						
	33	Zusatzfrequenzsollwert deaktivieren						
	99	BICO-Parametrierung aktivieren						
Abhängigkeit:	Einstellung 99 (BICO-Parametrierung aktivieren) erfordert: <ul style="list-style-type: none"> • P0700-Befehlsquelle oder • P0010 = 1, P3900 = 1, 2 oder 3 (Grundinbetriebnahme) oder • P0010 = 30, P0970 = 1 Zurücksetzen auf die Werkseinstellungen für Zurücksetzung 							
Hinweis:	"ON/OFF1" kann nur für einen Digitaleingang ausgewählt werden (z. B. P0700 = 2 und P0701 = 1). Durch eine Konfiguration von DE2 mit P0702 = 1 wird DE1 deaktiviert, da P0701 = 0 eingestellt wird. Nur der zuletzt aktivierte Digitaleingang dient als Befehlsquelle. "ON/OFF1" an einem Digitaleingang kann mit "ON rev/OFF1" an einem anderen Digitaleingang kombiniert werden.							
P0702[0...2]	Funktion des Digitaleingangs 2	0 - 99	0	T	-	CDS	U16	2
	Wählt die Funktion des Digitaleingangs 2 aus. Siehe P0701.							
P0703[0...2]	Funktion des Digitaleingangs 3	0 - 99	9	T	-	CDS	U16	2
	Wählt die Funktion des Digitaleingangs 3 aus. Siehe P0701.							
P0704[0...2]	Funktion des Digitaleingangs 4	0 - 99	15	T	-	CDS	U16	2
	Wählt die Funktion des Digitaleingangs 4 aus. Siehe P0701.							
P0712[0...2]	Analog-/Digitaleingang 1	0 - 99	0	T	-	CDS	U16	2
	Wählt die Funktion des Digitaleingangs AE1 (über den Analogeingang) aus. Siehe P0701.							
Hinweis:	Siehe P0701. Signale über 4 V sind aktiv, Signale unter 1,6 V sind inaktiv.							
P0713[0...2]	Analog-/Digitaleingang 2	0 - 99	0	T	-	CDS	U16	2
	Wählt die Funktion des Digitaleingangs AE2 (über den Analogeingang) aus. Siehe P0701.							
Hinweis:	Siehe P0701. Signale über 4 V sind aktiv, Signale unter 1,6 V sind inaktiv.							
P0717	Verbindungsma tro	0 - 255	0	C(1)	-	-	U16	1
	Wählt ein bestimmtes Verbindungsmatro aus. Hierbei handelt es sich um eine Gruppe von Parameterwerten für bestimmte Steuerungsverbindungen. Es gibt mehrere Verbindungsmatro, die verschiedene grundlegende Einstellungen für Steuerungsverbindungen definieren, z. B. für Anschlüsse, BOP, PID mit Analogsollwert usw.							
Hinweis:	Um eine korrekte Einstellung des Verbindungsmatro zu gewährleisten, sollte die Nummer des Verbindungsmatro nur während des Setups unmittelbar nach dem Zurücksetzen der Parameter geändert werden.							

Parameter	Funktion	Bereich	Werksein stellung	Änderbar	Skalierun g	Datens atz	Daten typ	Zugr. Stufe	
P0719[0...2]	Auswahl des Befehls- und Frequenzsollwertes	0 - 57	0	T	-	CDS	U16	4	
	Zentraler Schalter zum Auswählen der Stellbefehlsquelle für den Umrichter. Für die Befehls- und Sollwertquelle kann zwischen frei programmierbaren BICO-Parametern und festen Befehls-/Sollwertprofilen gewechselt werden. Die Befehls- und Sollwertquellen können unabhängig voneinander geändert werden. Die Zehnerstelle gibt die Befehlsquelle an und die Einerstelle die Sollwertquelle.								
	0	Cmd = BICO-Parameter, Sollwert = BICO-Parameter							
	1	Cmd = BICO-Parameter, Sollwert = MOP-Sollwert							
	2	Cmd = BICO-Parameter, Sollwert = Analogsollwert							
	3	Cmd = BICO-Parameter, Sollwert = Festfrequenz							
	4	Cmd = BICO-Parameter, Sollwert = USS an RS232 (reserviert)							
	5	Cmd = BICO-Parameter, Sollwert = USS an RS485							
	7	Cmd = BICO-Parameter, Sollwert = Analogsollwert 2							
	40	Cmd = USS an RS232 (reserviert), Sollwert = BICO-Parameter							
	41	Cmd = USS an RS232 (reserviert), Sollwert = MOP-Sollwert							
	42	Cmd = USS an RS232 (reserviert), Sollwert = Analogsollwert							
	43	Cmd = USS an RS232 (reserviert), Sollwert = Festfrequenz							
	44	Cmd = USS an RS232 (reserviert), Sollwert = USS an RS232 (reserviert)							
	45	Cmd = USS an RS232 (reserviert), Sollwert = USS an RS485							
	47	Cmd = USS an RS232 (reserviert), Sollwert = Analogsollwert 2							
	50	Cmd = USS an RS485, Sollwert = BICO-Parameter							
	51	Cmd = USS an RS485, Sollwert = MOP-Sollwert							
	52	Cmd = USS an RS485, Sollwert = Analogsollwert							
	53	Cmd = USS an RS485, Sollwert = Festfrequenz							
	54	Cmd = USS an RS485, Sollwert = USS an RS232 (reserviert)							
	55	Cmd = USS an RS485, Sollwert = USS an RS485							
	57	Cmd = USS an RS485, Sollwert = Analogsollwert 2							
Abhängigkeit:	P0719 hat eine höhere Priorität als P0700 und P1000. Bei Festlegung eines anderen Werts als 0 (d. h. der BICO-Parameter ist nicht die Sollwertquelle) sind P0844/P0848 (erste Quelle von OFF2/OFF3) nicht wirksam. Stattdessen werden P0845/P0849 (zweite Quelle von OFF2/OFF3) angewendet, und die OFF-Befehle werden über die jeweils definierte Quelle abgerufen. Zuvor vorgenommene BICO-Verbindungen werden unverändert beibehalten.								
Achtung:	Dies ist vor allem dann hilfreich, wenn die Befehlsquelle vorübergehend, z. B. von P0700 = 2, in einen anderen Wert geändert wird. Im Gegensatz zu den Einstellungen in P0700 werden durch die Einstellungen in P0719 die Digitaleingänge (P0701, P0702, ...) nicht zurückgesetzt.								
r0720	Anzahl der Digitaleingänge	-	-	-	-	-	-	U16	3
	Zeigt die Anzahl der Digitaleingänge an.								
r0722.0...12	CO/BO: Digitaleingangswerte	-	-	-	-	-	-	U16	2
	Zeigt den Zustand der Digitaleingänge an.								
	Bit	Signalbezeichnung				1-Signal	0-Signal		

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
	00	Digitaleingang 1			Ja		Nein	
	01	Digitaleingang 2			Ja		Nein	
	02	Digitaleingang 3			Ja		Nein	
	03	Digitaleingang 4			Ja		Nein	
	11	Analogeingang 1			Ja		Nein	
	12	Analogeingang 2			Ja		Nein	
Hinweis:	Segment leuchtet, wenn das Signal aktiv ist.							
P0724	Entprellzeit der Digitaleingänge	0 - 3	3	T	-	-	U16	3
	Definiert die für Digitaleingänge verwendete Entprellzeit (Filterzeit).							
	0	Keine Entprellzeit						
	1	2,5 ms Entprellzeit						
	2	8,2 ms Entprellzeit						
	3	12,3 ms Entprellzeit						
P0727[0...2]	Auswahl Zweileiter/Dreileiter-Technik	0 - 3	0	C(1), T	-	CDS	U16	2
	Bestimmt die für die Anschlüsse verwendete Steuerungsart. Dieser Parameter ermöglicht die Auswahl einer Steuerungsphilosophie. Die verschiedenen Steuerungsphilosophien schließen sich gegenseitig aus. Die Zweileiter/Dreileiter-Technik ermöglicht das Starten, Stoppen und das Ändern der Drehrichtung des Umrichters auf eine der folgenden Arten:							
	<ul style="list-style-type: none"> • Zweileiter-Technik mit Siemens-Standardsteuerung mit ON / OFF1 und REV als Dauersignale 							

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
	<ul style="list-style-type: none"> Zweileiter-Technik mit Siemens-Standardsteuerung mit ON / OFF1 und ON_REV / OFF1 als Dauersignale 							
	<ul style="list-style-type: none"> Zweileiter-Technik mit ON_FWD und ON_REV als Dauersignale 							
	<ul style="list-style-type: none"> Dreileiter-Technik mit STOP als Dauersignal sowie FWD und REV als Impulse 							

Parameterliste

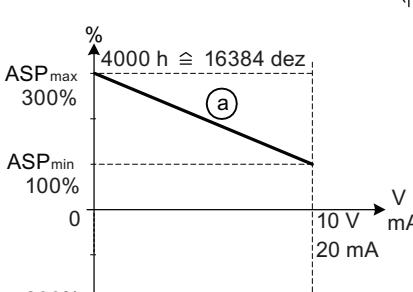
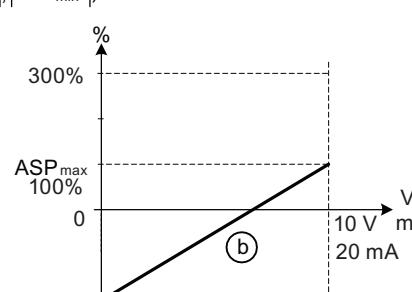
7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
	<ul style="list-style-type: none"> Dreileiter-Technik mit OFF1 / HOLD und REV als Dauersignale sowie ON als Impulssignal <p style="text-align: center;">Befehl ignoriert</p>							
	0	Siemens (Start/Richtung)						
	1	Zweileiter-Technik (vorwärts/rückwärts)						
	2	Dreileiter-Technik (vorwärts/rückwärts)						
	3	Dreileiter-Technik (Start/Richtung)						
Hinweis:	Darin bedeuten: <ul style="list-style-type: none"> P = Impulse FWD = VORWÄRTS REV = RÜCKWÄRTS Wird mittels P0727 eine der Steuerfunktionen ausgewählt, dann werden die Einstellungen der Digitaleingänge (P0701 bis P0704) wie folgt neu definiert:							
	Einstellungen von P0701 – P0704	P0727 = 0 (Siemens-Standardsteuerung)	P0727 = 1 (Zweileiter-Technik)	P0727 = 2 (Dreileiter-Technik)	P0727 = 3 (Dreileiter-Technik)			
	= 1 (P0840)	ON / OFF1	ON_FWD	STOP	ON_PULSE			
	= 2 (P0842)	ON_REV / OFF1	ON_REV	FWDP	OFF1 / HOLD			
	= 12 (P1113)	REV	REV	REVP	REV			
	Zur Verwendung der Zweileiter-/Dreileiter-Technik müssen die Quellen für ON / OFF1 (P0840), ON_REV / OFF1 (P0842) und REV (P1113) entsprechend den neu definierten Werten eingestellt werden.							
	Informationen zur Verwendung von Festfrequenzen finden Sie in P1000 und P1001.							
r0730	Anzahl der Digitalausgänge	-	-	-	-	-	U16	3
	Zeigt die Anzahl der Digitalausgänge an.							
P0731[0...2]	Bl: Funktion des Digitalausgangs 1	-	52.3	U, T	-	CDS	U32/B in	2
	Definiert die Quelle von Digitalausgang 1.							
Achtung:	Eine umgekehrte Logik wird erzielt, indem die Digitalausgänge in P0748 umgekehrt werden.							

Parameter	Funktion	Bereich	Werksein stellung	Änderbar	Skalierun g	Datens atz	Daten typ	Zugr. Stufe
Hinweis:	Die Ausgabe des Störungs-Bits 52.3 wird am Digitalausgang umgekehrt. Daher ist der Digitalausgang mit P0748 = 0 auf niedrig eingestellt, wenn eine Störung ausgelöst wird. Wird keine Störung ausgelöst, ist er auf hoch eingestellt. Überwachungsfunktionen ==> siehe r0052, r0053 Motor-Haltebremse ==> siehe P1215 Gleichstrombremse ==> siehe P1232, P1233							
P0732[0...2]	BI: Funktion des Digitalausgangs 2	-	52.7	U, T	-	CDS	U32/B in	2
	Definiert die Quelle von Digitalausgang 2.							
r0747.0...1	CO/BO: Zustand der Digitalausgänge	-	-	-	-	-	U16	3
	Zeigt den Zustand der Digitalausgänge an (einschließlich Invertierung der Digitalausgänge über P0748).							
	Bit	Signalbezeichnung			1-Signal		0-Signal	
	00	Digitalausgang 1 angesteuert			Ja		Nein	
	01	Digitalausgang 2 angesteuert			Ja		Nein	
Abhängigkeit:	Bit = 0-Signal: Kontakte offen Bit = 1-Signal: Kontakte geschlossen							
P0748	Invertierung der Digitalausgänge	-	0000 bin	U, T	-	-	U16	3
	Definiert den oberen und unteren Zustand des Digitalausgangs für eine bestimmte Funktion.							
	Bit	Signalbezeichnung			1-Signal		0-Signal	
	00	Invertierung von Digitalausgang 1			Ja		Nein	
	01	Invertierung von Digitalausgang 2			Ja		Nein	
r0750	Anzahl der Analogeingänge	-	-	-	-	-	U16	3
	Zeigt die Anzahl der verfügbaren Analogeingänge an.							
r0751.0...9	CO/BO: Zustandswort des Analogeingangs	-	-	-	-	-	U16	3
	Zeigt den Zustand der Analogeingangs an.							
	Bit	Signalbezeichnung			1-Signal		0-Signal	
	00	Signalverlust an AE1			Ja		Nein	
	01	Signalverlust an AE2			Ja		Nein	
	08	Kein Signalverlust an AE1			Ja		Nein	
	09	Kein Signalverlust an AE2			Ja		Nein	
r0752[0...1]	Istwert Analogeingang [V] oder [mA]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	2
	Zeigt den geglätteten Analogeingangswert in Volt oder Millionen Ampere vor dem Skalierungsbaustein an.							
Index:	[0]	Analogeingang 1 (AE1)						
	[1]	Analogeingang 2 (AE2)						
P0753[0...1]	Glättungszeit Analogeingang [ms]	0 - 10000	3	U, T	-	-	U16	3
	Definiert die Filterzeit (PT1-Filter) für den Analogeingang.							
Index:	Siehe r0752							

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
Hinweis:	Eine Erhöhung dieser Zeit (glättet) reduziert Schwankungen, verlangt aber gleichzeitig die Antworten am Analogeingang. P0753 = 0: Keine Filterung							
r0754[0...1]	Istwert Analogeingang nach Skalierung [%]	-	-	-	-	-	Gleitkommma	2
	Zeigt den geglätteten Analogeingangswert nach dem Skalierungsbaustein an.							
Index:	Siehe r0752							
Abhängigkeit:	P0757 bis P0760 definieren den Bereich (Analogeingangsskalierung).							
r0755[0...1]	CO: Istwert Analogeingang nach Skalierung [4000h]	-	-	-	-	4000H	I16	2
	Zeigt den mittels ASPmin und ASPmax (ASP = Analogsollwert) skalierten Analogeingang an. Der Analogsollwert (ASP) aus dem analogen Skalierungsbaustein kann zwischen dem minimalen Analogsollwert (ASPmin) und dem maximalen Analogsollwert (ASPmax) variieren. Die größte Magnitude (Wert ohne Vorzeichen) von ASPmin und ASPmax definiert die Skalierung von 16384. Indem r0755 ein interner Wert (z. B. Frequenzsollwert) zugeordnet wird, wird vom Umrichter intern ein skaliertes Wert berechnet. Der Frequenzwert wird mittels folgender Gleichung berechnet: $r0755 [\text{Hz}] = (r0755 [\text{hex}] / 4000 [\text{hex}]) * P2000 * (\max(\text{ASP}_{\text{max}} , \text{ASP}_{\text{min}}) / 100\%)$							
Beispiel:	Fall a: ASPmin = 300 %, ASPmax = 100 %, dann ist 16384 = 300 %. Dieser Parameter variiert von 5461 bis 16384. Fall b: ASPmin = -200 %, ASPmax = 100 %, dann ist 16384 = 200 %. Dieser Parameter variiert von -16384 bis +8192. $4000 h = \max(\text{ASP}_{\text{max}} , \text{ASP}_{\text{min}})$  							
Index:	Siehe r0752							
Hinweis:	Dieser Wert dient als Eingabe für analoge BICO-Anschlüsse. ASPmax kennzeichnet den höchsten Analogsollwert (beispielsweise bei 10 V). ASPmin kennzeichnet den niedrigsten Analogsollwert (beispielsweise bei 0 V). Siehe P0757 bis P0760 (Analogeingangsskalierung).							
P0756[0...1]	Typ des Analogeingangs	0 - 4	0	T	-	-	U16	2
	Definiert den Typ des Analogeingangs und aktiviert die Überwachung des Analogeingangs.							
	0	Unipolarer Spannungseingang (0 bis +10 V)						

Parameter	Funktion	Bereich	Werksein stellung	Änderbar	Skalierun g	Datens atz	Daten typ	Zugr. Stufe
	1	Unipolarer Spannungseingang mit Überwachung (0 bis 10 V)						
	2	Unipolarer Stromeingang (0 bis 20 mA)						
	3	Unipolarer Stromeingang mit Überwachung (0 bis 20 mA)						
	4	Bipolarer Spannungseingang (-10 bis +10 V)						
Index:	Siehe r0752							
Abhängigkeit:	Die Funktion wird deaktiviert, wenn der analoge Skalierungsbaustein so programmiert ist, dass dieser negative Sollwerte ausgibt (siehe P0757 bis P0760).							
Achtung:	Wenn die Überwachung aktiviert und eine Totzone definiert ist (P0761), wird eine Störungsbedingung generiert (F80), sobald die Analogeingangsspannung unter 50 % der Totzonenspannung fällt. Die bipolare Spannung kann für Analaoageingang 2 nicht ausgewählt werden.							
Hinweis:	Siehe P0757 bis P0760 (Analogeingangsskalierung). Wenn der Eingang im Strommodus 24 mA überschreitet, wird der Umrichter mit der Störung F80/11 für Analogeingang 1 und F80/12 für Analogeingang 2 abgeschaltet. Dies bewirkt, dass der Kanal wieder in den Spannungsmodus wechselt. Die Parametermesswerte des Analogeingangs für den betreffenden Kanal werden nicht mehr aktualisiert, bis die Störung (F80) behoben wurde. Sobald die Störung behoben wurde, kehrt der Eingang zum Strommodus zurück, und es werden wieder wie gewohnt Messwerte abgelesen.							
P0757[0...1]	Wert x1 der Analogeingangsskalierun g	-20 - 20	0	U, T	-	-	Gleitk omma	2
	P0757 bis P0760 konfigurieren die Eingangsskalierung. x1 ist der erste Wert der beiden Variantenpaare x1/y1 und x2/y2, die die Gerade kennzeichnen. Der Wert x2 der Analogeingangsskalierung P0759 muss größer sein als der Wert x1 der Analogeingangsskalierung P0757.							
Index:	Siehe r0752							
Achtung:	<ul style="list-style-type: none"> Analogsollwerte stellen einen prozentualen Anteil [%] der normierten Frequenz in P2000 dar. Analogsollwerte können größer sein als 100 %. ASPmax kennzeichnet den höchsten Analogsollwert (beispielsweise bei 10 V oder 20 mA). ASPmin kennzeichnet den niedrigsten Analogsollwert (beispielsweise bei 0 V oder 0 mA). Standardwerte weisen eine Skalierung von 0 V oder 0 mA = 0 % und 10 V oder 20 mA = 100 % auf. 							
P0758[0...1]	Wert y1 der Analogeingangsskalierun g [%]	-99999 - 99999	0.0	U, T	-	-	Gleitk omma	2
	Legt den Wert von y1 fest, so wie in P0757 beschrieben (Analogeingangsskalierung).							
Index:	Siehe r0752							
Abhängigkeit:	Beeinflusst P2000 bis P2003 (Bezugsfrequenz, -spannung, -strom oder -drehmoment) abhängig von dem zu generierenden Sollwert.							
P0759[0...1]	Wert x2 der Analogeingangsskalierun g	-20 - 20	10	U, T	-	-	Gleitk omma	2
	Legt den Wert von x2 fest, so wie in P0757 beschrieben (Analogeingangsskalierung).							
Index:	Siehe r0752							
Achtung:	Der Wert x2 der Analogeingangsskalierung P0759 muss größer sein als der Wert x1 der Analogeingangsskalierung P0757.							

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
P0760[0...1]	Wert y2 der Analogeingangsskalierung [%]	-99999 - 99999	100.0	U, T	-	-	Gleitk omma	2
	Legt den Wert von y2 fest, so wie in P0757 beschrieben (Analogeingangsskalierung).							
Index:	Siehe r0752							
Abhängigkeit:	Siehe P0758							
P0761[0...1]	Breite der Totzone am Analogeingang	0 - 20	0	U, T	-	-	Gleitk omma	2
	Definiert die Breite der Totzone am Analogeingang.							
Beispiel:	<p>Das nachfolgende Beispiel erzeugt einen Analogeingang mit 2 bis 10 V und 0 bis 50 Hz (AE-Wert von 2 bis 10 V, 0 bis 50 Hz):</p> <ul style="list-style-type: none"> • P2000 = 50 Hz • P0759 = 8 V P0760 = 75 % • P0757 = 2 V P0758 = 0 % • P0761 = 2 V • P0756 = 0 oder 1 <p>Das nachfolgende Beispiel erzeugt einen Analogeingang mit 0 bis 10 V (-50 bis +50 Hz) mit Mittelpunktnull und einem 0,2 V breiten "Haltepunkt" (0,1 V zu jeder Seite des Mittelpunkts, AE-Wert von 0 bis 10 V, -50 bis +50 Hz):</p> <ul style="list-style-type: none"> • P2000 = 50 Hz • P0759 = 8 V P0760 = 75 % • P0757 = 2 V P0758 = -75 % • P0761 = 0,1 V • P0756 = 0 oder 1 							
Index:	Siehe r0752							
Achtung:	Totzonen beginnen bei 0 V und reichen bis zum Wert von P0761, wenn die Werte von P0758 und P0760 (Y-Koordinaten der Analogeingangsskalierung) beide positiv oder beide negativ sind. Die Totzone ist jedoch vom Schnittpunkte (zwischen der X-Achse und der Kurve für die Analogeingangsskalierung) in beide Richtungen aktiv, wenn die Vorzeichen von P0758 und P0760 entgegengesetzt sind.							
Hinweis:	<p>P0761[x] = 0: Keine Totzone aktiv.</p> <p>Bei Verwendung der Konfiguration mit Mittelpunktnull muss die Minimalfrequenz P1080 Null betragen.</p> <p>Am Ende der Totzone existiert keine Hysterese.</p>							
P0762[0...1]	Verzögerung für Reaktion auf Signalverlust [ms]	0 - 10000	10	U, T	-	-	U16	3
	Definiert die zeitliche Verzögerung zwischen dem Verlust des Analogsollwerts und der Anzeige des StörCodes F80.							
Index:	Siehe r0752							
Hinweis:	Erfahrene Benutzer können die gewünschte Reaktion auf F80 auswählen (die Standardeinstellung ist OFF2).							
r0770	Anzahl der Analogausgänge	-	-	-	-	-	U16	3
	Zeigt die Anzahl der verfügbaren Analogausgänge an.							

Parameter	Funktion	Bereich	Werksein stellung	Änderbar	Skalierun g	Datens atz	Daten typ	Zugr. Stufe	
P0771[0]	Cl: Analogausgang	-	21[0]	U, T	-	-	U32/I 32	2	
	Definiert die Funktion des Analogausgangs.								
Index:	[0]	Analogausgang 1 (AA1)							
P0773[0]	Glättungszeit Analogausgang [ms]	0 - 1000	2	U, T	-	-	U16	2	
	Definiert die Glättungszeit für das Signal am Analogausgang. Dieser Parameter ermöglicht die Glättung am Analogausgang mittels eines PT1-Filters.								
Index:	Siehe P0771								
Abhängigkeit:	P0773 = 0: Deaktiviert den Filter.								
r0774[0]	Istwert Analogausgang [V] oder [mA]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	2	
	Zeigt den Wert des Analogausgangs nach der Filterung und Skalierung an.								
Index:	Siehe P0771								
Hinweis:	Der Analogausgang ist ein reiner Stromausgang. Durch den Anschluss eines externen Widerstands mit 500 Ohm an die Klemmen (4/5) kann ein Spannungsausgang mit einem Messbereich von 0 bis 10 V erzeugt werden.								
P0775[0]	Absolutwert zulassen	0 - 65535	0	T	-	-	U16	2	
	Kennzeichnet, ob der Absolutwert des Analogausgangs verwendet wird. Bei Aktivierung gibt dieser Parameter den Absolutwert aus. Wenn der Wert ursprünglich negativ war, ist das entsprechende Bit in r0785 gesetzt. Andernfalls ist es leer.								
Index:	Siehe P0771								
P0777[0]	Wert x1 der Analogausgangsskalieru ng [%]	-99999 - 99999	0.0	U, T	-	-	Gleitk omma	2	
	Definiert den Wert x1 der Ausgangskennlinie. Der Skalierungsbaustein passt den in P0771 (Eingang für Analogkonnektorausgang) definierten Ausgangswert an. x1 ist der erste Wert der beiden Variantenpaare x1/y1 und x2/y2, die die Gerade kennzeichnen. Die beiden Punkte P1 (x1, y1) und P2 (x2, y2) können frei gewählt werden.								
Hinweis:	Siehe P0771								
Abhängigkeit:	Siehe P0758								
P0778[0]	Wert y1 der Analogausgangsskalieru ng	0 - 20	0	U, T	-	-	Gleitk omma	2	
	Definiert den Wert y1 der Ausgangskennlinie.								
Index:	Siehe P0771								
P0779[0]	Wert x2 der Analogausgangsskalieru ng [%]	-99999 - 99999	100.0	U, T	-	-	Gleitk omma	2	
	Definiert den Wert x2 der Ausgangskennlinie.								
Index:	Siehe P0771								
Abhängigkeit:	Siehe P0758								
P0780[0]	Wert y2 der Analogausgangsskalieru ng	0 - 20	20	U, T	-	-	Gleitk omma	2	
	Definiert den Wert y2 der Ausgangskennlinie.								

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
Index:	Siehe P0771							
P0781[0]	Breite der Totzone am Analogausgang	0 - 20	0	U, T	-	-	Gleitkommma	2
	Legt die Breite der Totzone am Analogausgang fest.							
Index:	Siehe P0771							
r0785.0	CO/BO: Zustandswort des Analogausgangs	-	-	-	-	-	U16	2
	Zeigt den Zustand des Analogausgangs an. Bit 0 kennzeichnet, dass der Wert von Analogausgang 1 negativ ist.							
	Bit	Signalbezeichnung				1-Signal	0-Signal	
	00	Analogausgang 1 negativ				Ja	Nein	
P0802	Daten aus dem EEPROM übertragen	0 - 2	0	-	-	-	U16	3
	Überträgt Werte vom Umrichter an ein externes Gerät, wenn kein Nullwert vorhanden ist. Damit dies möglich ist, muss P0010 auf 30 festgelegt sein.							
	0	Deaktiviert						
	2	MMC-Übertragung beginnen						
Hinweis:	Der Parameter wird nach der Übertragung automatisch auf 0 (Standardeinstellung) zurückgesetzt. P0010 wird nach einem erfolgreichen Abschluss auf 0 zurückgesetzt. Stellen Sie sicher, dass auf der MMC-Karte genügend Speicher verfügbar ist, bevor Sie die Daten übertragen (8 kb).							
P0803	Daten an den EEPROM übertragen	0 - 2	0	-	-	-	U16	3
	Überträgt Werte von einem externen Gerät an den Umrichter, wenn kein Nullwert vorhanden ist. Damit dies möglich ist, muss P0010 auf 30 festgelegt sein. Siehe P0802 für Parameterwerte.							
Hinweis:	Der Parameter wird nach der Übertragung automatisch auf 0 (Standardeinstellung) zurückgesetzt. P0010 wird nach einem erfolgreichen Abschluss auf 0 zurückgesetzt.							
P0804	Clone-Datei auswählen	0 - 99	0	-	-	-	U16	3
	Wählt die hochzuladende bzw. herunterzuladende Clone-Datei aus. Wenn P0804 = 0 ist, dann lautet der Dateiname "clone00.bin". Wenn P0804 = 1 ist, dann lautet der Dateiname "clone01.bin". usw.							
P0806	BI: Schalttafelzugriff sperren	-	0	U, T	-	-	U32/Bin	3
	Binektoreingang zum Sperren des Zugriffs auf die Schalttafel über einen externen Client.							
r0807.0	BO: Clientzugriff anzeigen	-	-	-	-	-	U16	3
	Binektorausgang zum Anzeigen, ob die Befehls- und Sollwertquelle mit einem externen Client verbunden ist.							
	Bit	Signalbezeichnung				1-Signal	0-Signal	
	00	Steuerungshoheit aktiv				Ja	Nein	

Parameter	Funktion	Bereich	Werksein stellung	Änderbar	Skalierun g	Datens atz	Daten typ	Zugr. Stufe	
P0809[0...2]	Befehlsdatensatz (CDS) kopieren	0 - 2	[0] 0 [1] 1 [2] 0	T	-	-	U16	2	
	Ruft die Funktion zum Kopieren des Befehlsdatensatzes (CDS) auf. Die Liste der Parameter für die Befehlsdatensätze (CDS) finden Sie im "Index" am Ende des Gerätehandbuchs.								
Beispiel:	Führen Sie zum Kopieren aller Werte von CDS0 nach CDS2 das folgende Verfahren durch: P0809[0] = 0 – Kopie von CDS0 P0809[1] = 2 – Kopie nach CDS2 P0809[2] = 1 – Kopiervorgang starten								
Index:	[0]	Kopie von CDS							
	[1]	Kopie nach CDS							
	[2]	Kopiervorgang starten							
Hinweis:	Der Anfangswert in Index 2 wird nach Ausführung der Funktion automatisch auf '0' zurückgesetzt.								
P0810	Bl: Befehlsdatensatz Bit 0 (Hand/Auto)	-	0	U, T	-	-	U32/B in	2	
	Wählt die Befehlsquelle aus, aus der Bit 0 zur Auswahl des Befehlsdatensatzes (CDS) gelesen werden soll. Der tatsächlich ausgewählte CDS wird in r0054.15 (CDS Bit 0) und r0055.15 (CDS Bit 1) angezeigt. Der tatsächlich aktive CDS wird in r0050 angezeigt.								
Hinweis:	P0811 ist für die Auswahl des Befehlsdatensatzes (CDS) ebenfalls relevant.								
P0811	Bl: Befehlsdatensatz, Bit 1	-	0	U, T	-	-	U32/B in	2	
	Wählt die Befehlsquelle aus, aus der Bit 1 zur Auswahl des Befehlsdatensatzes gelesen werden soll (siehe P0810).								
Hinweis:	P0810 ist für die Auswahl des Befehlsdatensatzes (CDS) ebenfalls relevant.								
P0819[0...2]	Umrichterdatensatz kopieren (DDS)	0 - 2	[0] 0 [1] 1 [2] 0	T	-	-	U16	2	
	Ruft die Funktion zum Kopieren des Umrichterdatensatzes (CDS) auf. Die Liste der Parameter für den Umrichterdatensatz (DDS) finden Sie im "Index" am Ende des Gerätehandbuchs.								
Beispiel:	Führen Sie zum Kopieren aller Werte von DDS0 nach DDS2 das folgende Verfahren durch: P0819[0] = 0 – Kopie von DDS0 P0819[1] = 2 – Kopie nach DDS2 P0819[2] = 1 – Kopiervorgang starten								
Index:	[0]	Kopie von DDS							
	[1]	Kopie nach DDS							
	[2]	Kopiervorgang starten							
Hinweis:	Siehe P0809								
P0820	Bl: Umrichterdatensatz, Bit 0	-	0	T	-	-	U32/B in	3	
	Wählt die Befehlsquelle aus, aus der Bit 0 zur Auswahl des Umrichterdatensatzes (DDS) gelesen werden soll. Der tatsächlich ausgewählte Umrichterdatensatz (DDS) wird in Parameter r0051[0] angezeigt. Der tatsächlich aktive Umrichterdatensatz (DDS) wird in Parameter r0051[1] angezeigt.								
Hinweis:	P0821 ist für die Auswahl des Umrichterdatensatzes (DDS) ebenfalls relevant.								
P0821	Bl: Umrichterdatensatz, Bit 1	-	0	T	-	-	U32/B in	3	
	Wählt die Befehlsquelle aus, aus der Bit 1 zur Auswahl des Umrichterdatensatzes gelesen werden soll (siehe P0820).								

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werksein stellung	Änderbar	Skalierun g	Datens atz	Daten typ	Zugr. Stufe
Hinweis:	P0820 ist für die Auswahl des Umrichterdatensatzes (DDS) ebenfalls relevant.							
P0840[0...2]	BI: ON/OFF1	-	19.0	T	-	CDS	U32/B in	3
	Ermöglicht die Auswahl der ON/OFF1-Befehlsquelle durch BICO.							
Abhängigkeit:	Zur Verwendung von Digitaleingängen als Befehlsquelle setzt BICO voraus, dass P0700 auf 2 (BICO aktivieren) festgelegt ist. Die Standardeinstellung (ON rechts) ist Digitaleingang 1 (722.0). Eine alternative Quelle ist nur dann möglich, wenn die Funktion von Digitaleingang 1 geändert wird (über P0701), bevor der Wert von P0840 geändert wird.							
P0842[0...2]	BI: ON rev /OFF1	-	0	T	-	CDS	U32/B in	3
	Ermöglicht die Auswahl der ON rev/OFF1-Befehlsquelle durch BICO. Im Allgemeinen wird bis zu einem positiven Frequenzsollwert entgegen des Uhrzeigersinns hochgelaufen (negative Frequenz).							
P0844[0...2]	BI: 1. OFF2	-	19.1	T	-	CDS	U32/B in	3
	Definiert die erste Quelle von OFF2, wenn P0719 = 0 (BICO) ist.							
Abhängigkeit:	Wenn für OFF2 einer der Digitaleingänge ausgewählt ist, wird der Umrichter nur in Betrieb genommen, wenn der Digitaleingang aktiv ist.							
Hinweis:	OFF2 bedeutet eine unmittelbare Impulsdeaktivierung. Der Motor läuft aus. OFF2 ist aktiv (niedrig), d. h.: 0 = Impuls wird deaktiviert. 1 = Betriebsbedingung.							
P0845[0...2]	BI: 2. OFF2	-	1	T	-	CDS	U32/B in	3
	Definiert die zweite Quelle von OFF2.							
Abhängigkeit:	Im Gegensatz zu P0844 (erste Quelle von OFF2) ist dieser Parameter immer aktiv, unabhängig von P0719 (Auswahl von Befehls- und Frequenzsollwert). Siehe P0844.							
Hinweis:	Siehe P0844							
P0848[0...2]	BI: 1. OFF3	-	1	T	-	CDS	U32/B in	3
	Definiert die erste Quelle von OFF3, wenn P0719 = 0 (BICO) ist.							
Abhängigkeit:	Wenn für OFF3 einer der Digitaleingänge ausgewählt ist, wird der Umrichter nur in Betrieb genommen, wenn der Digitaleingang aktiv ist.							
Hinweis:	OFF3 kennzeichnet einen schnelleren Rampenrücklauf auf 0. OFF3 ist aktiv (niedrig), d. h. 0 = Schneller Rampenrücklauf 1 = Betriebsbedingung.							
P0849[0...2]	BI: 2. OFF3	-	1	T	-	CDS	U32/B in	3
	Definiert die zweite Quelle von OFF3.							
Abhängigkeit:	Im Gegensatz zu P0848 (erste Quelle von OFF3) ist dieser Parameter immer aktiv, unabhängig von P0719 (Auswahl von Befehls- und Frequenzsollwert). Siehe P0848.							
Hinweis:	Siehe P0848							
P0852[0...2]	BI: Impuls aktivieren	-	1	T	-	CDS	U32/B in	3
	Definiert die Quelle des Signals zur Aktivierung/Deaktivierung des Impulses.							
Abhängigkeit:	Ist nur aktiv, wenn P0719 = 0 (automatische Auswahl der Befehls-/Sollwertquelle) ist.							

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	DatenTyp	Zugr. Stufe
P0881[0...2]	BI: Schnellstopp Quelle 1	-	1	T	-	CDS	U32/Bin	3
	Ermöglicht die Auswahl des Befehls für den Schnellstopp von Quelle 1 durch BICO. Als Signal wird "aktiv (niedrig)" erwartet (Standardeinstellung P0886 = 2).							
P0882[0...2]	BI: Schnellstopp Quelle 2	-	1	T	-	CDS	U32/Bin	3
	Ermöglicht die Auswahl des Befehls für den Schnellstopp von Quelle 2 durch BICO. Als Signal wird "aktiv (niedrig)" erwartet (Standardeinstellung P0886 = 2).							
P0883[0...2]	BI: Schnellstopp Override	-	0	T	-	CDS	U32/Bin	3
	Ermöglicht die Auswahl des Befehls für den Schnellstopp des Override durch BICO. Als Signal wird "aktiv (hoch)" erwartet.							
r0885.0...4	CO/BO: Schnellstopp Zustand	-	-	-	-	-	U16	3
	Bitfeld mit dem Zustand des Schnellstopps.							
	Bit	Signalbezeichnung				1-Signal	0-Signal	
	00	Schnellstopp aktiv				Ja	Nein	
	01	Schnellstopp ausgewählt				Ja	Nein	
	02	Override ausgewählt				Ja	Nein	
	04	Schnellstopp aktiviert				Ja	Nein	
P0886[0...2]	Typ Quick-Stopp-Eingang	0 - 4	2	T	-	CDS	U16	3
	Steuerwort zur Auswahl der Art des Quick-Stopp-Eingangs.							
	0	Schnellstopp nicht ausgewählt						
	1	Quick Stop-Eingang aktiv (hoch)						
	2	Quick-Stopp-Eingang aktiv (niedrig)						
	3	Positive Flanke des Quick-Stopp-Eingangs ausgelöst						
	4	Negative Flanke des Quick-Stopp-Eingangs ausgelöst						
P0927	Parameter änderbar über	-	1111 bin	U, T	-	-	U16	2
	Gibt die Schnittstellen an, über die Parameter geändert werden können. Mithilfe dieses Parameters kann der Benutzer den Umrichter mühelos vor einer unbefugten Parametermodifikation schützen.							
	Anmerkung: P0927 ist nicht durch ein Kennwort geschützt.							
	Bit	Signalbezeichnung				1-Signal	0-Signal	
	00	Nicht verwendet				Ja	Nein	
	01	Nicht verwendet				Ja	Nein	
	02	USS an RS232 (reserviert)				Ja	Nein	
	03	USS an RS485				Ja	Nein	
Beispiel:	Standard: Alle Bits sind gesetzt. Die Standardeinstellung ermöglicht die Änderung von Parametern über eine beliebige Schnittstelle.							
r0944	Gesamtzahl der Meldungen	-	-	-	-	-	U16	3
	Zeigt die Gesamtzahl der verfügbaren Meldungen an.							

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe	
r0947[0...63]	CO: Letzter Störcode	-	-	-	-	-	U16	2	
	Zeigt den Verlauf der Störungen an.								
Index:	[0]	Vorangegangene Störabschaltung --, Störung 1							
	[1]	Vorangegangene Störabschaltung --, Störung 2							
							
	[7]	Vorangegangene Störabschaltung --, Störung 8							
	[8]	Vorangegangene Störabschaltung -1, Störung 1							
Hinweis:	Siehe Kapitel "Stör- und Warncodes (Seite 279)".								
r0948[0...63]	Störungszeit	-	-	-	-	-	U32	3	
	Zeitstempel, der den Zeitpunkt einer Störung kennzeichnet. P0969 (Systemlaufzeitzähler) ist eine mögliche Quelle des Zeitstempels.								
Index:	[0]	Vorangegangene Störabschaltung --, Störungszeit 1							
	[1]	Vorangegangene Störabschaltung --, Störungszeit 2							
							
	[7]	Vorangegangene Störabschaltung --, Störungszeit 8							
	[8]	Vorangegangene Störabschaltung -1, Störungszeit 1							
r0949[0...63]	CO: Störungswert	-	-	-	-	-	U32	3	
	Zeigt die Umrichterstörungswerte an. Kennzeichnet die Art der gemeldeten Störung für den Kundendienst. Die Werte werden nicht dokumentiert. Sie sind im Code aufgeführt, wenn eine Störung gemeldet wird.								
Index:	[0]	Vorangegangene Störabschaltung --, Störungswert 1							
	[1]	Vorangegangene Störabschaltung --, Störungswert 2							
							
	[7]	Vorangegangene Störabschaltung --, Störungswert 8							
	[8]	Vorangegangene Störabschaltung -1, Störungswert 1							
P0952	Gesamtzahl der Abschaltungen	0 - 65535	0	T	-	-	U16	3	
	Zeigt die Anzahl der gespeicherten Abschaltungen in r0947 (letzter Störcode) an.								
Abhängigkeit:	Durch die Einstellung 0 wird der Störungsverlauf zurückgesetzt (eine Änderung des Werts in 0 setzt "r0948 - Störungszeit" ebenfalls zurück).								
r0964[0...6]	Firmware-Versionsdaten	-	-	-	-	-	U16	3	
	Firmware-Versionsdaten.								
Index:	[0]	Firma (Siemens = 42)							
	[1]	Produkttyp							
	[2]	Firmware-Version							
	[3]	Firmware-Datum (Jahr)							
	[4]	Firmware-Datum (Tag/Monat)							
	[5]	Anzahl der Umrichterobjekte							
	[6]	Firmware-Version							
r0967	Steuerwort 1	-	-	-	-	-	U16	3	
	Zeigt Steuerwort 1 an. Siehe r0054 für eine Beschreibung des Bitfeldes.								

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe							
r0968	Zustandswort 1	-	-	-	-	-	U16	3							
	Zeigt das Zustandswort des Umrichters für den aktiven Zustand (im Binärformat) an. Dient zur Ermittlung, welche Befehle aktiv sind. Siehe r0052 für eine Beschreibung des Bitfeldes.														
P0969	Rücksetzbarer Systemlaufzeitzähler	0 - 4294967295	0	T	-	-	U32	3							
	Rücksetzbarer Systemlaufzeitzähler.														
P0970	Zurücksetzen auf Werkseinstellung	0 - 21	0	-	-	-	U16	1							
	P0970 = 1 setzt alle Parameter (nicht die Voreinstellungen des Bedieners) auf die Standardwerte zurück. P0970 = 21 setzt alle Parameter und alle Voreinstellungen des Bedieners auf die Werkseinstellungen zurück.														
	0	Deaktiviert													
	1	Parameter zurücksetzen													
	21	Standardparameter des Bedieners zurücksetzen													
Abhängigkeit:	Zuerst wird P0010 = 30 (Werkseinstellungen) festgelegt. Vor dem Zurücksetzen der Parameter auf die Standardwerte müssen Sie den Umrichter stoppen (d. h. alle Impulse werden deaktiviert).														
Hinweis:	Bei folgenden Parametern werden die Werte nach dem Zurücksetzen auf die Werkseinstellungen beibehalten: <ul style="list-style-type: none">• r0039 CO: Energieverbrauchszähler [kWh]• P0014 Speichermodus• P0100 Europa/Nordamerika• P2010 USS/MODBUS-Baudrate• P2011 USS-Adresse• P2021 MODBUS-Adresse• P2023 RS485-Protokollauswahl• P8458 Clone-Steuerung Bei der Übertragung von P0970 nutzt der Umrichter den Prozessor für interne Berechnungen. Für die Dauer dieser Berechnungen wird die Kommunikation unterbrochen.														
P0971	Daten vom RAM an den EEPROM übertragen	0 - 21	0	U, T	-	-	U16	3							
	Wenn dies auf 1 festgelegt ist, werden Daten aus dem RAM an den EEPROM übertragen. Wenn dies auf 21 festgelegt ist, werden neue Voreinstellungen des Bedieners aus dem RAM an den EEPROM übertragen.														
	0	Deaktiviert													
	1	Übertragung starten													
	21	Übertragung der Voreinstellungen des Bedieners starten													

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werksein stellung	Änderbar	Skalierun g	Datens atz	Daten typ	Zugr. Stufe
Hinweis:	<p>Alle Werte im RAM werden an den EEPROM übertragen.</p> <p>Der Parameter wird nach der erfolgreichen Übertragung automatisch auf 0 (Voreinstellung) zurückgesetzt.</p> <p>Die Speicherung vom RAM in den EEPROM erfolgt über P0971. Nach erfolgreicher Übertragung wird die Kommunikation wiederhergestellt. Während des Zurücksetzens ist die Kommunikation unterbrochen.</p> <ul style="list-style-type: none"> Am BOP wird 88888 angezeigt. <p>Nach Abschluss der Übertragung wird die Kommunikation zwischen Umrichter und externer Peripherie (BOP, USS oder Modbus-Master) automatisch wieder hergestellt.</p>							
r0980[0...99]	Liste der verfügbaren Parameternummern	-	-	-	-	-	U16	4
	Enthält 100 Parameternummern mit dem Index 0 bis 99.							
Index:	[0]	Parameter 1						
	[1]	Parameter 2						
						
	[9]	Parameter 10						
Hinweis:	Das Parameterlistenfeld verfügt über zwei Elemente zum Reduzieren des Speicherbedarfs. Bei jedem Zugriff auf einen Elementindex von 0 bis 99 wird das jeweilige Ergebnis durch die Funktion 'BeforeAccess' dynamisch bestimmt. Das letzte Element enthält die Nummer des folgenden Parameterfeldes. Der Wert 0 kennzeichnet das Ende der Liste.							
r0981[0...99]	Liste der verfügbaren Parameternummern	-	-	-	-	-	U16	4
	Enthält 100 Parameternummern mit dem Index 100 bis 199.							
Index:	Siehe r0980							
Hinweis:	Siehe r0980							
r0982[0...99]	Liste der verfügbaren Parameternummern	-	-	-	-	-	U16	4
	Enthält 100 Parameternummern mit dem Index 200 bis 299.							
Index:	Siehe r0980							
Hinweis:	Siehe r0980							
r0983[0...99]	Liste der verfügbaren Parameternummern	-	-	-	-	-	U16	4
	Enthält 100 Parameternummern mit dem Index 300 bis 399.							
Index:	Siehe r0980							
Hinweis:	Siehe r0980							
r0984[0...99]	Liste der verfügbaren Parameternummern	-	-	-	-	-	U16	4
	Enthält 100 Parameternummern mit dem Index 400 bis 499.							
Index:	Siehe r0980							
Hinweis:	Siehe r0980							
r0985[0...99]	Liste der verfügbaren Parameternummern	-	-	-	-	-	U16	4
	Enthält 100 Parameternummern mit dem Index 500 bis 599.							
Index:	Siehe r0980							
Hinweis:	Siehe r0980							

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
r0986[0...99]	Liste der verfügbaren Parameternummern	-	-	-	-	-	U16	4
	Enthält 100 Parameternummern mit dem Index 600 bis 699.							
Index:	Siehe r0980							
Hinweis:	Siehe r0980							
r0987[0...99]	Liste der verfügbaren Parameternummern	-	-	-	-	-	U16	4
	Enthält 100 Parameternummern mit dem Index 700 bis 799.							
Index:	Siehe r0980							
Hinweis:	Siehe r0980							
r0988[0...99]	Liste der verfügbaren Parameternummern	-	-	-	-	-	U16	4
	Enthält 100 Parameternummern mit dem Index 800 bis 899.							
Index:	Siehe r0980							
Hinweis:	Siehe r0980							
r0989[0...99]	Liste der verfügbaren Parameternummern	-	-	-	-	-	U16	4
	Enthält 100 Parameternummern mit dem Index 900 bis 999.							
Index:	Siehe r0980							
Hinweis:	Siehe r0980							
P1000[0...2]	Auswahl des Frequenzsollwertes	0 - 77	1	C(1), T	-	CDS	U16	1
	Wählt die Quelle des Frequenzsollwertes aus. Der Hauptsollwert wird durch die am wenigsten signifikante Ziffer (rechte Position) angegebene und der Zusatzsollwert durch die signifikanteste Ziffer (linke Position). Einzelne Ziffern kennzeichnen Hauptsollwerte, für die kein Zusatzsollwert vorhanden ist.							
	<p>Ausgangsfrequenz</p> <p>Zusatzsollwert</p> <p>Istwert Ausgangsfrequenz</p> <p>Hauptsollwert</p> <p>Zeit</p>							
	RUN-Befehl							
	0	Kein Hauptsollwert						
	1	MOP-Sollwert						
	2	Analogsollwert						

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Daten typ	Zugr. Stufe
3	Festfrequenz							
5	USS an RS485							
7	Anologsollwert 2							
10	Kein Hauptsollwert + MOP-Sollwert							
11	MOP-Sollwert + MOP-Sollwert							
12	Analogsollwert + MOP-Sollwert							
13	Festfrequenz + MOP-Sollwert							
15	USS an RS485 + MOP-Sollwert							
17	Analogsollwert 2 + MOP-Sollwert							
20	Kein Hauptsollwert + Analogsollwert							
21	MOP-Sollwert + Analogsollwert							
22	Analogsollwert + Analogsollwert							
23	Festfrequenz + Analogsollwert							
25	USS an RS485 + Analogsollwert							
27	Analogsollwert 2 + Analogsollwert							
30	Kein Hauptsollwert + Festfrequenz							
31	MOP-Sollwert + Festfrequenz							
32	Analogsollwert + Festfrequenz							
33	Festfrequenz + Festfrequenz							
35	USS an RS485 + Festfrequenz							
37	Analogsollwert 2 + Festfrequenz							
50	Kein Hauptsollwert + USS an RS485							
51	MOP-Sollwert + USS an RS485							
52	Analogsollwert + USS an RS485							
53	Festfrequenz + USS an RS485							
55	USS an RS485 + USS an RS485							
57	Analogsollwert 2 + USS an RS485							
70	Kein Hauptsollwert + Analogsollwert 2							
71	MOP-Sollwert + Analogsollwert 2							
72	Analogsollwert + Analogsollwert 2							
73	Festfrequenz + Analogsollwert 2							
75	USS an RS485 + Analogsollwert 2							
77	Analogsollwert 2 + Analogsollwert 2							
Abhängigkeit:	Zugehöriger Parameter: P1074 (BI: Zusatzsollwert deaktivieren)							
Vorsicht:	Durch eine Änderung dieses Parameters werden alle Einstellungen für das ausgewählte Element auf die Standardwerte festgelegt. Folgende Parameter sind davon betroffen: P1070, P1071, P1075, P1076 Wenn P1000 = 1 oder 1X und P1032 (Richtungsumkehr des MOP sperren) = 1 ist, dann ist die Richtungsumkehr am Motor gesperrt.							
Hinweis:	RS485 unterstützt sowohl das MODBUS- als auch das USS-Protokoll. Sämtliche USS-Optionen an RS485 gelten ebenfalls für MODBUS.							

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	DatenTyp	Zugr. Stufe								
P1001[0...2]	Festfrequenz 1 [Hz]	-599.00 - 599.00	10.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2								
	Definiert den Festfrequenzsollwert 1. Es gibt zwei Arten von Festfrequenzen:															
1. Direkte Auswahl (P1016 = 1):																
– In dieser Betriebsart 1 gibt der Festfrequenzwähler (P1020 bis P1023) eine Festfrequenz an.																
– Sind mehrere Eingänge gleichzeitig aktiv, werden die ausgewählten Frequenzen addiert. Beispiel: FF1 + FF2 + FF3 + FF4.																
2. Binär codierte Auswahl (P1016 = 2):																
– Mit dieser Methode können bis zu 16 verschiedene Festfrequenzwerte ausgewählt werden.																
Abhängigkeit:	Auswahl des Festfrequenzbetriebs (mittels P1000).															
Im Falle der direkten Auswahl erfordert der Umrichter zum Starten den Befehl ON. Daher muss zum Starten r1025 mit P0840 verbunden sein.																
Hinweis:	Festfrequenzen können mithilfe der Digitaleingänge ausgewählt werden.															
P1002[0...2]	Festfrequenz 2 [Hz]	-599.00 - 599.00	15.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2								
	Definiert den Festfrequenzsollwert 2.															
Hinweis:	Siehe P1001															
P1003[0...2]	Festfrequenz 3 [Hz]	-599.00 - 599.00	25.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2								
	Definiert den Festfrequenzsollwert 3.															
Hinweis:	Siehe P1001															
P1004[0...2]	Festfrequenz 4 [Hz]	-599.00 - 599.00	50.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2								
	Definiert den Festfrequenzsollwert 4.															
Hinweis:	Siehe P1001															
P1005[0...2]	Festfrequenz 5 [Hz]	-599.00 - 599.00	0.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2								
	Definiert den Festfrequenzsollwert 5.															
Hinweis:	Siehe P1001															
P1006[0...2]	Festfrequenz 6 [Hz]	-599.00 - 599.00	0.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2								
	Definiert den Festfrequenzsollwert 6.															
Hinweis:	Siehe P1001															
P1007[0...2]	Festfrequenz 7 [Hz]	-599.00 - 599.00	0.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2								
	Definiert den Festfrequenzsollwert 7.															
Hinweis:	Siehe P1001															
P1008[0...2]	Festfrequenz 8 [Hz]	-599.00 - 599.00	0.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2								
	Definiert den Festfrequenzsollwert 8.															
Hinweis:	Siehe P1001															
P1009[0...2]	Festfrequenz 9 [Hz]	-599.00 - 599.00	0.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2								
	Definiert den Festfrequenzsollwert 9.															

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
Hinweis:	Siehe P1001							
P1010[0...2]	Festfrequenz 10 [Hz]	-599.00 - 599.00	0.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Definiert den Festfrequenzsollwert 10.							
Hinweis:	Siehe P1001							
P1011[0...2]	Festfrequenz 11 [Hz]	-599.00 - 599.00	0.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Definiert den Festfrequenzsollwert 11.							
Hinweis:	Siehe P1001							
P1012[0...2]	Festfrequenz 12 [Hz]	-599.00 - 599.00	0.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Definiert den Festfrequenzsollwert 12.							
Hinweis:	Siehe P1001							
P1013[0...2]	Festfrequenz 13 [Hz]	-599.00 - 599.00	0.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Definiert den Festfrequenzsollwert 13.							
Hinweis:	Siehe P1001							
P1014[0...2]	Festfrequenz 14 [Hz]	-599.00 - 599.00	0.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Definiert den Festfrequenzsollwert 14.							
Hinweis:	Siehe P1001							
P1015[0...2]	Festfrequenz 15 [Hz]	-599.00 - 599.00	0.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Definiert den Festfrequenzsollwert 15.							
Hinweis:	Siehe P1001							
P1016[0...2]	Betriebsart Festfrequenz	1 - 2	1	T	-	DDS	U16	2
	Festfrequenzen können in zwei verschiedenen Betriebsarten ausgewählt werden. P1016 definiert die Betriebsart.							
	1	Direktauswahl						
	2	Binärauswahl						
Hinweis:	Siehe P1001 für eine Beschreibung, wie Festfrequenzen verwendet werden.							
P1020[0...2]	Bl: Festfrequenzauswahl, Bit 0	-	722.3	T	-	CDS	U32/B in	3
	Definiert den Ursprung der Festfrequenzauswahl.							
Abhängigkeit:	Der Zugriff ist nur möglich, wenn P0701 - P070x = 99 (Funktion der Digitaleingänge = BICO) ist.							
P1021[0...2]	Bl: Festfrequenzauswahl, Bit 1	-	722.4	T	-	CDS	U32/B in	3
	Siehe P1020							
P1022[0...2]	Bl: Festfrequenzauswahl, Bit 2	-	722.5	T	-	CDS	U32/B in	3
	Siehe P1020							

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Daten typ	Zugr. Stufe
P1023[0...2]	BI: Festfrequenzauswahl, Bit 3	-	722.6	T	-	CDS	U32/Bin	3
Siehe P1020								
r1024	CO: Istwert Festfrequenz [Hz]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	3
Zeigt die Summe aller ausgewählten Festfrequenzen an.								
r1025.0	BO: Zustand Festfrequenz	-	-	-	-	-	U16	3
Zeigt den Zustand der Festfrequenzen an.								
	Bit	Signalbezeichnung				1-Signal	0-Signal	
	00	Zustand von FF				Ja	Nein	
P1031[0...2]	Betriebsart Motorpotenziometer	-	1	U, T	-	DDS	U16	2
Spezifikation des MOP-Modus.								
	Bit	Signalbezeichnung				1-Signal	0-Signal	
	00	Sollwertspeicherung aktiv				Ja	Nein	
	01	Kein Einschaltstatus für Motorpotenziometer erforderlich				Ja	Nein	
Hinweis:	Definiert die Betriebsart des Motorpotenziometers. Siehe P1040.							
P1032	Gegenrichtung des Motorpotenziometers sperren	0 - 1	1	T	-	-	U16	2
Sperrt die Auswahl des umgekehrten Sollwerts am Motorpotenziometer.								
	0	Richtungsumkehr zulässig						
	1	Richtungsumkehr gesperrt						
Hinweis:	Die Einstellung 0 ermöglicht eine Änderung der Motordrehrichtung mithilfe des Sollwerts für das Motorpotenziometer (Frequenz erhöhen/verringern). Wenn P1032 = 1 und P1000 = 1 oder 1X ist, ist eine Richtungsumkehr am Motor gesperrt.							
P1035[0...2]	BI: Motorpotenziometer aktivieren (UP-Befehl)	-	19.13	T	-	CDS	U32/Bin	3
Definiert die Quelle für eine Erhöhung der Frequenz durch den Sollwert des Motorpotenziometers.								
Achtung:	Wenn dieser Befehl durch kurze Impulse von weniger als 1 Sekunde aktiviert wird, wird die Frequenz in Schritten zu je 0,1 Hz geändert. Wird das Signal für mehr als 1 Sekunde aktiviert, beschleunigt der Hochlaufgeber mit dem Wert in P1047.							
P1036[0...2]	BI: Motorpotenziometer aktivieren (DOWN-Befehl)	-	19.14	T	-	CDS	U32/Bin	3
Definiert die Quelle für eine Verringerung der Frequenz durch den Sollwert des Motorpotenziometers.								
Achtung:	Wenn dieser Befehl durch kurze Impulse von weniger als 1 Sekunde aktiviert wird, wird die Frequenz in Schritten zu je 0,1 Hz geändert. Wird das Signal für mehr als 1 Sekunde aktiviert, verringert der Hochlaufgeber die Frequenz mit dem Wert in P1048.							
P1040[0...2]	Sollwert des Motorpotenziometers [Hz]	-599.00 - 599.00	5.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Daten typ	Zugr. Stufe
Bestimmt den Sollwert für die Motorpotenziometersteuerung (P1000 = 1).								
Abhängigkeit: Das Motorpotenziometer (P1040) muss als Hauptsollwert oder Zusatzsollwert (mittels P1000) ausgewählt werden.								
Hinweis:	<p>Wenn der Sollwert des Motorpotenziometers als Hauptsollwert oder Zusatzsollwert ausgewählt ist, wird die Richtungsumkehr entsprechend der Voreinstellung von P1032 (Richtungsumkehr des Motorpotenziometers sperren) gesperrt. Zum erneuten Aktivieren der Richtungsumkehr muss P1032 = 0 festgelegt werden.</p> <p>Durch kurzes Drücken der Nach-Oben- oder Nach-Unten-Taste (z. B. Bedientafel) wird der Frequenzsollwert in Schritten zu je 0,1 Hz geändert. Bei längerem Drücken wird der Frequenzsollwert schneller geändert.</p> <p>Der Anfangswert wird erst beim Anlauf des MOP aktiviert (für die MOP-Ausgabe). P1031 beeinflusst das Verhalten des Anfangswerts wie folgt:</p> <ul style="list-style-type: none"> • P1031 = 0: P1040 ist im OFF-Zustand unmittelbar aktiv. Bei einem Wechsel in den ON-Zustand, wird es nach dem nächsten Ein-/Ausschaltvorgang aktiv. • P1031 = 1: Der letzte Ausgabewert des Motorpotenziometers vor dem Stoppen wird als Anfangswert gespeichert, da die Speicherung ausgewählt ist. Eine Änderung an P1040 im ON-Zustand hat daher keine Auswirkungen. Im OFF-Zustand kann P1040 geändert werden. • P1031 = 2: Das Motorpotenziometer ist immer aktiv, sodass eine Änderung an P1040 nach dem nächsten Ein-/Ausschaltvorgang oder nach einer Änderung von P1031 in 0 wirksam wird. 							
P1041[0...2]	BI: MOP-Sollwert automatisch/manuell auswählen	-	0	T	-	CDS	U32/B in	3
	<p>Legt fest, dass die Signalquelle vom manuellen in den automatischen Modus wechselt. Bei Verwendung des Motorpotenziometers im manuellen Modus wird der Sollwert mithilfe von zwei Signalen für aufwärts und abwärts (z. B. P1035 und P1036) geändert. Im automatischen Modus muss der Sollwert über den Konnektoreingang (P1042) gekoppelt sein.</p> <p>0: manuell 1: automatisch</p>							
Achtung:	Siehe: P1035, P1036, P1042							
P1042[0...2]	CI: Autom. MOP-Sollwert	-	0	T	-	CDS	U32/I 32	3
	Legt die Signalquelle für den Sollwert des Motorpotenziometers fest, wenn der automatische Modus P1041 ausgewählt ist.							
Achtung:	Siehe: P1041							
P1043[0...2]	BI: MOP Hochlaufgeber-Sollwert akzeptieren	-	0	T	-	CDS	U32/B in	3
	Legt fest, dass die Signalquelle für den Einstellungsbefehl den Einstellungswert für das Motorpotenziometer akzeptiert. Der Wert wird für eine 0/1-Flanke des Einstellungsbefehls wirksam.							
Achtung:	Siehe: P1044							

Parameter	Funktion	Bereich	Werksein stellung	Änderbar	Skalierun g	Datens atz	Daten typ	Zugr. Stufe
P1044[0...2]	Cl: MOP Hochlaufgeber- Sollwert	-	0	T	-	CDS	U32/I 32	3
	Legt die Signalquelle für den Sollwert des Motorpotenziometers fest. Der Wert wird für eine 0/1-Flanke des Einstellungsbefehls wirksam.							
Achtung:	Siehe: P1043							
r1045	CO: MOP Eingangsfrequenz des Hochlaufgebers [Hz]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	3
	Zeigt den Sollwert des Motorpotenziometers an, bevor dieser den MOP-Hochlaufgeber passiert hat.							
P1047[0...2]	MOP Hochlaufzeit des Hochlaufgebers [s]	0.00 - 1000.00	10.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Legt die Hochlaufzeit für den internen Hochlaufgeber des Motorpotenziometers fest. Der Sollwert wird innerhalb dieses Zeitraums ausgehend von Null bis zu einem oberen Grenzwert geändert, der in P1082 definiert ist.							
Achtung:	Siehe: P1048, P1082							
P1048[0...2]	MOP Rücklaufzeit des Hochlaufgebers [s]	0.00 - 1000.0	10.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Legt die Rücklaufzeit für den internen Hochlaufgeber des Motorpotenziometers fest. Der Sollwert wird innerhalb dieses Zeitraums ausgehend von dem oberen Grenzwert, der in P1082 definiert ist, bis auf Null geändert.							
Achtung:	Siehe: P1047, P1082							
r1050	CO: Istwert Ausgangsfrequenz des Motorpotenziometers [Hz]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	2
	Zeigt den Sollwert für die Ausgangsfrequenz des Motorpotenziometers an.							
P1055[0...2]	BI: JOG rechts aktivieren	-	19.8	T	-	CDS	U32/B in	3
	Definiert die Quelle von JOG rechts, wenn P0719 = 0 ist (automatische Auswahl der Befehls-/Sollwertquelle).							
P1056[0...2]	BI: JOG links aktivieren	-	0	T	-	CDS	U32/B in	3
	Definiert die Quelle von JOG links, wenn P0719 = 0 ist (automatische Auswahl der Befehls-/Sollwertquelle).							
P1057	JOG aktivieren	0000 bin - 0001 bin	0001 bin	T	-	-	U16	3
	Wenn für die JOG-Aktivierung der Wert "0" festgelegt ist, ist der Einrichtbetrieb (P1056 und P1055) deaktiviert. Bei Festlegung von "1" ist der Einrichtbetrieb aktiviert.							
P1058[0...2]	JOG-Frequenz [Hz]	0.00 - 599.00	5.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Im Einrichtbetrieb wird die Motordrehzahl in kleinen Schritten erhöht. Der JOG-Modus versetzt den Bediener in die Lage, eine bestimmte Anzahl von Umdrehungen durchzuführen und den Läufer manuell zu positionieren. Im JOG-Modus verwendet die RUN-Taste an der Bedientafel für den Einrichtbetrieb einen nicht nichtremanenteren Schalter an einem der Digitaleingänge, um die Motordrehzahl zu steuern. Im Einrichtbetrieb kennzeichnet P1058 die Frequenz, mit der der Umrichter betrieben wird. Die Motordrehzahl wird so lange erhöht, wie "JOG links" oder JOG rechts" ausgewählt ist, bis die linke oder rechte JOG-Frequenz erreicht ist.							

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Daten typ	Zugr. Stufe
Abhängigkeit:	P1060 und P1061 legen die Hochlauf- und Rücklaufzeit für den Einrichtbetrieb fest. Verrundungszeiten (P1130 – P1133), Rundungsart (P1134) und P2167 wirken sich ebenfalls auf die JOG-Rampenzeiten aus.							
P1059[0...2]	JOG-Frequenz links [Hz]	0.00 - 599.00	5.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Dieser Parameter bestimmt die Frequenz, mit der der Umrichter betrieben wird, während JOG links ausgewählt ist.							
Abhängigkeit:	P1060 und P1061 legen die Hochlauf- und Rücklaufzeit für den Einrichtbetrieb fest.							
P1060[0...2]	JOG-Hochlaufzeit [s]	0.00 - 650.00	10.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Legt die JOG-Hochlaufzeit fest. Diese Zeit wird verwendet, während der Einrichtbetrieb aktiv ist.							
Abhängigkeit:	Siehe auch P3350, P3353.							
Achtung:	Die Rampenzeiten werden wie folgt genutzt:							
	<ul style="list-style-type: none"> • P1060/P1061 : JOG-Modus aktiv • P1120/P1121 : Normalmodus (ON/OFF) aktiv • P1060/P1061 : Normalmodus (ON/OFF) und P1124 aktiv Die Verrundung von P1130 – P1133 wirkt sich auch auf die JOG-Rampenzeiten aus.							
Hinweis:	Wenn die Funktion "SuperTorque" aktiviert wurde, läuft der Umrichter anfangs mit dem Wert in P3353 hoch.							
P1061[0...2]	JOG-Rücklaufzeit [s]	0.00 - 650.00	10.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Legt die Rücklaufzeit fest. Diese Zeit wird verwendet, während der Einrichtbetrieb aktiv ist.							
Abhängigkeit:	Siehe auch P3350, P3353.							
Hinweis:	Siehe P1060							
P1070[0...2]	Cl: Hauptsollwert	-	1050[0]	T	-	CDS	U32/I 32	3
	Definiert die Quelle des Hauptsollwerts.							
P1071[0...2]	Cl: Skalierung Hauptsollwert	-	1	T	4000H	CDS	U32/I 16	3
	Definiert die Quelle der Skalierung des Hauptsollwerts.							
P1074[0...2]	Bl: Zusatzsollwert deaktivieren	-	0	U, T	-	CDS	U32/B in	3
	Deaktiviert den Zusatzsollwert.							
P1075[0...2]	Cl: Zusatzsollwert	-	0	T	-	CDS	U32/I 32	3
	Definiert die Quelle des Zusatzsollwerts (wird dem Hauptsollwert hinzugefügt).							
P1076[0...2]	Cl: Skalierung Zusatzsollwert	-	[0] 1 [1] 0 [2] 1	T	4000H	CDS	U32/I 16	3
	Definiert die Quelle der Skalierung für den Zusatzsollwert (wird dem Hauptsollwert hinzugefügt).							
r1078	CO: Frequenzsollwert gesamt [Hz]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	3
	Zeigt die Summe von Haupt- und Zusatzsollwert an.							

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	DatenTyp	Zugr. Stufe
r1079	CO: Ausgewählter Frequenzsollwert [Hz]	-	-	-	-	-	Gleitkommma	3
	Zeigt den ausgewählten Frequenzsollwert an. Die folgenden Frequenzsollwerte werden angezeigt:							
	<ul style="list-style-type: none"> • r1078 Frequenzsollwert gesamt • P1058 JOG-Frequenz rechts • P1059 JOG-Frequenz links 							
Abhängigkeit:	P1055 (BI: JOG rechts aktivieren) oder P1056 (BI: JOG links aktivieren) definieren die Befehlsquelle von JOG rechts bzw. JOG links.							
Hinweis:	P1055 = 0 und P1056 = 0 ==> Frequenzsollwert gesamt wird ausgewählt.							
P1080[0...2]	Minimalfrequenz [Hz]	0.00 - 599.00	0.00	C(1), U, T	-	DDS	Gleitkommma	1
	Legt die Minimalfrequenz für den Betrieb des Motors unabhängig vom Frequenzsollwert fest. Die Minimalfrequenz P1080 stellt eine Ausblendfrequenz von 0 Hz für alle Frequenzzielwertquellen, z. B. AI, MOP, FF und USS, mit Ausnahme der JOG-Zielwertquelle dar (analog zu P1091). Somit wird das Frequenzband +/-P1080 mittels Beschleunigung/Abbremsung in der optimalen Zeit durchlaufen. Ein Verweilen im Frequenzband ist nicht möglich. Zudem wird ein Überschwingen der Istfrequenz "f_act" über die Minimalfrequenz P1080 durch die Signalfunktion " f_act > f_min" ausgegeben.							
Hinweis:	Der hier eingestellte Wert gilt für die Drehung sowohl im Uhrzeigersinn als auch gegen den Uhrzeigersinn. Unter bestimmten Bedingungen (z. B. Hoch-/Rücklauf, Strombegrenzung) kann der Motor auch mit einer geringeren Frequenz als der Minimalfrequenz betrieben werden.							
P1082[0...2]	Maximalfrequenz [Hz]	0.00 - 599.00	50.00	C(1), T	-	DDS	Gleitkommma	1
	Legt die Maximalfrequenz für den Betrieb des Motors unabhängig vom Frequenzsollwert fest. Der hier eingestellte Wert gilt sowohl für die Drehung im Uhrzeigersinn als auch gegen den Uhrzeigersinn. Dieser Parameter beeinflusst zudem die Überwachungsfunktion " f_act >= P1082" (r0052 Bit 10, siehe Beispiel unten).							
Beispiel:								

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Daten typ	Zugr. Stufe
Abhängigkeit:	Der Höchstwert von P1082 hängt auch von der Nennfrequenz ab: Max. P1082 = min (15*P0310, 599,0 Hz). Demzufolge kann sich eine Änderung von P0310 in einen niedrigeren Wert auch auf P1082 auswirken. Die Maximalfrequenz und die Pulsfrequenz sind voneinander abhängig. Die Maximalfrequenz wirkt sich wie in der folgenden Tabelle angegeben auf die Pulsfrequenz aus.							
				P1800				
		2 kHz	4 kHz	6 kHz	8 - 16 kHz			
f_{\max} P1082	0 - 133,3 Hz	0 - 266,6 Hz	0 - 400 Hz	0 - 599,0 Hz				
Beispiel:								
	Wenn P1082 auf 350 Hz festgelegt wird, ist eine Pulsfrequenz von mindestens 6 kHz erforderlich. Ist P1800 niedriger als 6 kHz, wird der Parameter geändert in P1800 = 6 kHz.							
	Die maximale Ausgangsfrequenz des Umrichters kann überschritten werden, wenn Folgendes aktiv ist:							
	- P1335 ≠ 0 (Schlupfkompensation aktiv):							
	$f_{\max} (P1335) = f_{\max} + f_{\text{slip,max}} = P1802 + \frac{P1336}{100} \cdot \frac{r0330}{100} \cdot P0310$							
	- P1200 ≠ 0 (Fangen aktiv):							
	$f_{\max} (P1200) = f_{\max} + 2 \cdot f_{\text{slip,nom}} = P1802 + 2 \cdot \frac{r0330}{100} \cdot P0310$							
Hinweis:	Bei Verwendung der Sollwertquelle							
	<ul style="list-style-type: none"> Analogeingang USS 							
	wird die Sollwertfrequenz (in Hz) mithilfe der folgenden Werte zyklisch berechnet:							
	<ul style="list-style-type: none"> ein Prozentwert (z. B. für den Analogeingang r0754) ein Hexadezimalwert (z. B. für USS r2018[1]) die Bezugsfrequenz P2000 							
	Wenn beispielsweise P1082 = 80 Hz, P2000 = 50 Hz und der Analogeingang mit P0757 = 0 V, P0758 = 0 %, P0759 = 10 V und P0760 = 100 % parametriert ist, wird eine Sollwertfrequenz von 50 Hz bei 10 V des Analogeingangs angewendet. Im Falle einer Grundinbetriebnahme wird P2000 wie folgt geändert: P2000 = P1082.							
r1084	Resultierende Maximalfrequenz [Hz]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	3
	Zeigt die resultierende Maximalfrequenz an.							
P1091[0...2]	Ausblendfrequenz [Hz]	0.00 - 599.00	0.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Definiert Ausblendfrequenz 1, durch die die Wirkung der mechanischen Resonanz verhindert und Frequenzen im Bereich +/-P1101 (Bandbreite Ausblendfrequenz) unterdrückt werden.							
Achtung:	Ein stationärer Betrieb innerhalb des unterdrückten Frequenzbereichs ist nicht möglich. der Bereich wird (beim Hoch-/Rücklauf) einfach durchlaufen. Wenn beispielsweise P1091 = 10 Hz und P1101 = 2 Hz ist, ist ein kontinuierlicher Betrieb zwischen 10 Hz + / - 2 Hz (d. h. zwischen 8 und 12 Hz) nicht möglich.							
Hinweis:	Die Funktion wird deaktiviert, wenn P1091 = 0 ist.							
P1092[0...2]	Ausblendfrequenz 2 [Hz]	0.00 - 599.00	0.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Definiert Ausblendfrequenz 2, durch die die Wirkung der mechanischen Resonanz verhindert und Frequenzen im Bereich +/-P1101 (Bandbreite Ausblendfrequenz) unterdrückt werden.							
Hinweis:	Siehe P1091							

Parameter	Funktion	Bereich	Werksein stellung	Änderbar	Skalierun g	Datens atz	Daten typ	Zugr. Stufe
P1093[0...2]	Ausblendfrequenz 3 [Hz]	0.00 - 599.00	0.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Definiert Ausblendfrequenz 3, durch die die Wirkung der mechanischen Resonanz verhindert und Frequenzen im Bereich +/-P1101 (Bandbreite Ausblendfrequenz) unterdrückt werden.							
Hinweis:	Siehe P1091							
P1094[0...2]	Ausblendfrequenz 4 [Hz]	0.00 - 599.00	0.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Definiert Ausblendfrequenz 4, durch die die Wirkung der mechanischen Resonanz verhindert und Frequenzen im Bereich +/-P1101 (Bandbreite Ausblendfrequenz) unterdrückt werden.							
Hinweis:	Siehe P1091							
P1101[0...2]	Bandbreite Ausblendfrequenz [Hz]	0.00 - 10.00	2.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Gibt die Frequenzbandbreite an, die auf die Ausblendfrequenzen angewendet werden soll.							
Hinweis:	Siehe P1091							
P1110[0...2]	BI: Negative Frequenzsollwertsperrre	-	0	T	-	CDS	U32/B in	3
	Dieser Parameter unterdrückt negative Sollwerte. Die Änderung der Motordrehrichtung ist daher auf den Sollwertkanal beschränkt. Wenn eine Minimalfrequenz (P1080) und ein negativer Sollwert angegeben sind, wird der Motor mit einem positiven Wert in Bezug auf die Minimalfrequenz beschleunigt.							
P1113[0...2]	BI: Rückwärts	-	19.11	T	-	CDS	U32/B in	3
	Definiert die Quelle des Rückwärtsbefehls, wenn P0719 = 0 ist (automatische Auswahl der Befehls-/Sollwertquelle).							
r1114	CO: Frequenzsollwert nach Richtungssteuerung [Hz]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	3
	Zeigt die Sollwertfrequenz nach einer Änderung der Drehrichtung an.							
r1119	CO: Frequenzsollwert vor Hochlaufgeber [Hz]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	3
	Zeigt den Frequenzsollwert am Eingang zum Hochlaufgeber nach einer Änderung durch andere Funktionen an, z. B.: <ul style="list-style-type: none"> • P1110 BI: Negativen Frequenzsollwert sperren, • P1091 – P1094 Ausblendfrequenzen, • P1080 Minimalfrequenz, • P1082 Maximalfrequenz, Dieser Wert ist in gefilterter (r0020) und ungefilterter (r1119) Form verfügbar.							
P1120[0...2]	Hochlaufzeit [s]	0.00 - 650.00	10.00	C(1), U, T	-	DDS	Gleitk omma	1
	Zeitspanne, die der Motor benötigt, um vom Stillstand zur Maximalfrequenz (P1082) hochzufahren, wenn keine Verrundungszeit verwendet wird. Wird eine zu niedrige Hochlaufzeit eingestellt, kann dies eine Abschaltung des Umrichters zur Folge haben (Überstrom F1).							
Abhängigkeit:	Verrundungszeiten (P1130 – P1133) und Rundungsart (P1134) wirken sich ebenfalls auf die Rampenzeit aus. Siehe auch P3350, P3353.							

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
Achtung:	Die Rampenzeiten werden wie folgt genutzt:							
	<ul style="list-style-type: none"> • P1060/P1061 : JOG-Modus aktiv • P1120/P1121 : Normalmodus (ON/OFF) aktiv • P1060/P1061 : Normalmodus (ON/OFF) und P1124 aktiv 							
Hinweis:	Wenn ein externer Frequenzsollwert mit festgelegten Rampenzeiten (z. B. von einer PLC) verwendet wird, sollten die Rampenzeiten in P1120 und P1121 geringfügig niedriger eingestellt werden als die der PLC, um eine optimale Leistung des Umrichters zu erzielen. Änderungen an P1120 sind sofort wirksam. Wenn die Funktion "SuperTorque" aktiviert wurde, läuft der Umrichter anfangs mit dem Wert in P3353 hoch.							
P1121[0...2]	Rücklaufzeit [s]	0.00 - 650.00	10.00	C(1), U, T	-	DDS	Gleitk omma	1
	Zeitspanne, die der Motor benötigt, um von der Maximalfrequenz (P1082) zum Stillstand herunterzufahren, wenn keine Verrundung verwendet wird.							
Abhängigkeit:	Siehe auch P3350, P3353.							
Achtung:	Wird eine zu niedrige Rücklaufzeit eingestellt, kann dies eine Abschaltung des Umrichters zur Folge haben (Überstrom F1 / Überspannung F2). Siehe P1120							
Hinweis:	Änderungen an P1121 sind sofort wirksam. Siehe P1120							
P1124[0...2]	Bl: JOG-Rampenzeiten aktivieren	-	0	T	-	CDS	U32/B in	3
	Definiert die Quelle für den Wechsel zwischen den JOG-Rampenzeiten (P1060, P1061) und den normalen Rampenzeiten (P1120, P1121), die auf den Hochlaufgeber angewendet werden. Dieser Parameter ist nur im Normalmodus (ON/OFF) gültig.							
Abhängigkeit:	Siehe auch P1175.							
Achtung:	P1124 hat keine Auswirkungen, wenn der JOG-Modus ausgewählt ist. In diesem Fall werden stets die JOG-Rampenzeiten (P1060, P1061) verwendet. Wenn die Funktion für einen dualen Rampenzeiten mittels P1175 ausgewählt wurde, wechseln die Rampenzeiten zwischen normalen (P1120, P1121) und JOG-Rampenzeiten (P1060, P1061), je nach Einstellung von P2150, P2157 und P2159. Es wird daher nicht empfohlen, JOG-Rampenzeiten gleichzeitig mit dualen Rampenzeiten auszuwählen. Siehe P1120							
P1130[0...2]	Anfängliche Hochlaufverrundungszeit [s]	0.00 - 40.00	0.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Definiert die Verrundungszeit in Sekunden am Anfang des Hochlaufs.							
Achtung:	Verrundungszeiten werden empfohlen, da sie eine abrupte Reaktion und dadurch Schäden an mechanischen Teilen verhindern. Verrundungszeiten werden bei Verwendung analoger Eingänge nicht empfohlen, da sie in diesem Fall zum Überschwingen/Unterschwingen der Umrichterreaktion führen würden.							
Hinweis:	Wenn zu kurze oder gar keine Rampenzeiten (P1120, P1121 < P1130, P1131, P1132, P1133) festgelegt sind, hängt die Gesamthochlaufzeit (t_{up}) bzw. Gesamtrücklaufzeit (t_{down}) nicht von P1130 ab.							
P1131[0...2]	Abschließende Hochlaufverrundungszeit [s]	0.00 - 40.00	0.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Definiert die Verrundungszeit am Ende des Hochlaufs.							
Achtung:	Siehe P1130							

Parameter	Funktion	Bereich	Werksein stellung	Änderbar	Skalierun g	Datens atz	Daten typ	Zugr. Stufe
P1132[0...2]	Anfängliche Rücklaufverrundungszeit [s]	0.00 - 40.00	0.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Definiert die Verrundungszeit am Anfang des Rücklaufs.							
Achtung:	Siehe P1130							
P1133[0...2]	Abschließende Rücklaufverrundungszeit [s]	0.00 - 40.00	0.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Definiert die Verrundungszeit am Ende des Rücklaufs.							
Achtung:	Siehe P1130							
P1134[0...2]	Rundungsart	0 - 1	0	U, T	-	DDS	U16	2
	Definiert die Glättung, die durch Sollwertänderungen während der Beschleunigung oder Abbremsung aktiv ist (z. B. neuer Sollwert, OFF1, OFF3, REV). Diese Glättung wird angewendet, wenn der Motor hoch- oder zurückläuft, wenn <ul style="list-style-type: none"> • P1134 = 0, • P1132 > 0, P1133 > 0 ist und • wenn der Sollwert noch nicht erreicht ist. 							
	0	Stetige Glättung						
	1	Unstetige Glättung						
Abhängigkeit:	Wirkt sich nur aus, wenn P1130 (Anfängliche Hochlaufverrundungszeit) oder P1131 (Abschließende Hochlaufverrundungszeit) oder P1132 (Anfängliche Rücklaufverrundungszeit) oder P1133 (Abschließende Rücklaufverrundungszeit) > 0 s ist.							
P1135[0...2]	OFF3 Rücklaufzeit [s]	0.00 - 650.00	5.00	C(1), U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Definiert die Rücklaufzeit von der Maximalfrequenz bis zum Stillstand für den OFF3-Befehl. Die Einstellungen in P1130 und P1134 haben keine Auswirkungen auf die OFF3-Rücklaufkennlinie. Es ist jedoch eine anfängliche Rücklaufverrundungszeit von ca. 10 % von P1135 eingeschlossen. Für die OFF3-Gesamtrücklaufzeit gilt: $t_{down, OFF3} = f(P1134) = 1.1 * P1135 * (f_2 / P1082)$							
Hinweis:	Diese Zeit kann überschritten werden, wenn "Vdc_max" erreicht wurde.							
P1140[0...2]	BI: Hochlaufgeber aktivieren	-	1	T	-	CDS	U32/B in	3
	Definiert die Befehlsquelle des Befehls zur Aktivierung des Hochlaufgebers. Wenn der Digitaleingang gleich Null ist, wird der Hochlaufgeberausgang unmittelbar auf 0 festgelegt.							
P1141[0...2]	BI: Hochlaufgeber starten	-	1	T	-	CDS	U32/B in	3
	Definiert die Befehlsquelle des Befehls zum Starten des Hochlaufgebers. Wenn der Digitaleingang gleich Null ist, wird für den Hochlaufgeberausgang der aktuelle Wert beibehalten.							
P1142[0...2]	BI: Hochlaufgebersollwert aktivieren	-	1	T	-	CDS	U32/B in	3
	Definiert die Befehlsquelle des Befehls zur Aktivierung des Hochlaufgebersollwerts. Wenn der Digitaleingang gleich Null ist, wird der Hochlaufgebereingang auf Null festgelegt und der Hochlaufgeberausgang läuft bis auf Null zurück.							
r1170	CO: Frequenzsollwert nach Hochlaufgeber [Hz]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	3
	Zeigt den allgemeinen Frequenzsollwert nach dem Hochlaufgeber an.							

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
P1175[0..2]	BI: Duale Rampenzeiten aktivieren	-	0	T	-	CDS	U32/Bin	3
	Definiert die Befehlsquelle des Befehls zum Aktivieren dualer Rampenzeiten. Wenn der Digitaleingang gleich 1 ist, werden duale Rampenzeiten angewendet. Dies funktioniert wie folgt:							
	<p>1. Hochlauf:</p> <ul style="list-style-type: none"> Der Umrichter beginnt mit dem Hochlauf gemäß der in P1120 festgelegten Rampenzzeit. Wenn "f_act > P2157" ist, wird zur Rampenzzeit in P1060 gewechselt. <p>2. Rücklauf:</p> <ul style="list-style-type: none"> Der Umrichter beginnt mit dem Rücklauf gemäß der in P1061 festgelegten Rampenzzeit. Wenn "f_act < P2159" ist, wird zur Rampenzzeit in P1121 gewechselt. <p>The graph illustrates the frequency profile over time for both forward (Hochlauf) and reverse (Rücklauf) motion. It shows four distinct ramp segments: P1120 (forward), P1060 (forward), P1061 (reverse), and P1121 (reverse). The frequency levels are labeled P2159 (Hz), P2157 (Hz), -P2157 (Hz), and -P2159 (Hz). The graph also indicates the +ve-Sollwert (solid line) and -ve-Sollwert (dashed line). Below the graph, two digital signals are shown: ON/OFF1 and P1175. P1175 is a pulse that triggers the dual ramp function.</p>							
Abhängigkeit:	Siehe P2150, P2157, P2159, r2198.							
Hinweis:	<p>Der Algorithmus für duale Rampenzeiten verwendet r2198 Bit 1 und Bit 2, um ($f_{act} > P2157$) und ($f_{act} < P2159$) zu bestimmen. Mithilfe von P2150 wird Hysterese auf diese Einstellungen angewendet. Der Bediener kann daher den Wert dieses Parameters ändern, damit die Funktion für duale Rampenzeiten besser anspricht. Es wird davon abgeraten, die Funktion für duale Rampenzeiten zusammen mit der JOG-Rampenzzeit zu verwenden.</p> <p>Siehe P1124.</p>							

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe							
r1199.7...12	CO/BO: Zustandswort Hochlaufgeber	-	-	-	-	-	U16	3							
	Zeigt den Zustand des Hochlaufgebers an.														
	Bit	Signalbezeichnung				1-Signal	0-Signal								
	07	Rampenzeit 0 aktiv				Ja	Nein								
	08	Rampenzeit 1 aktiv				Ja	Nein								
	09	Rampenende				Ja	Nein								
	10	Richtung rechts/links				Ja	Nein								
	11	f_act > P2157(f_2)				Ja	Nein								
	12	f_act < P2159(f_3)				Ja	Nein								
Hinweis:	Siehe P2157 und P2159.														
P1200	Fangen	0 - 6	0	U, T	-	-	U16	2							
	Ermöglicht das Einschalten des Umrichters an einem laufenden Motor. Dabei wird die Ausgangsfrequenz des Umrichters rasch verändert, bis die Istdrehzahl des Motors gefunden ist. Danach läuft der Motor mit normaler Rampenzeit bis zum Sollwert hoch.														
	0	Fangen deaktiviert													
	1	Fangen immer aktiv; Suche in beide Richtungen													
	2	Fangen nach Einschalten, Störung und OFF2 aktiv; Suche in beide Richtungen													
	3	Fangen nach Störung und OFF2 aktiv; Suche in beide Richtungen													
	4	Fangen immer aktiv; Suche nur in Sollwertrichtung													
	5	Fangen nach Einschalten, Störung und OFF2 aktiv; Suche nur in Sollwertrichtung													
	6	Fangen nach Störung und OFF2 aktiv; Suche nur in Sollwertrichtung													
Achtung:	Die Funktion "Fangen" muss in Fällen verwendet werden, in denen der Motor möglicherweise noch läuft (z. B. nach einer kurzen Netzunterbrechung) oder durch die Last angetrieben wird. Andernfalls kommt es zu Abschaltungen wegen Überstrom.														
Hinweis:	Zweckmäßig bei Motoren, deren Last ein hohes Trägheitsmoment aufweist. Bei den Einstellungen 1 bis 3 erfolgt die Suche in beiden Richtungen. Die Einstellungen 4 bis 6 suchen nur in Richtung des Sollwertes.														
P1202[0...2]	Motorstrom: Fangen [%]	10 - 200	100	U, T	-	DDS	U16	3							
	Definiert den Suchstrom für das Fangen. Der Wert wird in [%] des Motornennstroms (P0305) angegeben.														
Hinweis:	Eine Reduzierung des Suchstroms kann die Leistung beim Fangen erhöhen, wenn das Trägheitsmoment des Systems nicht besonders hoch ist. Suchstromeinstellungen in P1202 unter 30 % (und teilweise weitere Einstellungen in P1202 und P1203) können jedoch dazu führen, dass die Motordrehzahl zu früh oder zu spät gefunden wird, was zu einer Abschaltung aufgrund der Störung F1 oder F2 führen kann.														
P1203[0...2]	Suchrate: Fangen [%]	10 - 500	100	U, T	-	DDS	U16	3							
	Legt den Faktor fest (nur im U/f-Modus), um den sich die Ausgangsfrequenz während des Fangens ändert, um sie mit dem laufenden Motor zu synchronisieren. Dieser Wert wird in [%] eingegeben. Er definiert den Kehrwert der Anfangssteigung der Suchkurve. P1203 beeinflusst die Zeit, die zum Suchen der Motorfrequenz benötigt wird.														
Beispiel:	Bei einem Motor mit 50 Hz und 1350 U/min würden 100 % eine maximale Suchzeit von 600 ms bewirken..														
Hinweis:	Ein höherer Wert hat eine flachere Steigung und somit eine längere Suchzeit zur Folge. Ein niedrigerer Wert hat den gegenteiligen Effekt.														

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe							
r1204	Zustandswort: Fangen U/f	-	-	-	-	-	U16	4							
Bitparameter zum Prüfen und Überwachen des Zustands während der Suche.															
	Bit	Signalbezeichnung				1-Signal	0-Signal								
	00	Strom liegt an				Ja	Nein								
	01	Strom konnte nicht aufgebaut werden				Ja	Nein								
	02	Spannung vermindert				Ja	Nein								
	03	Flankenfilter gestartet				Ja	Nein								
	04	Strom unter Grenzwert				Ja	Nein								
	05	Stromminimum				Ja	Nein								
	07	Geschwindigkeit konnte nicht ermittelt werden				Ja	Nein								
P1210	Wiedereinschaltautomatik	0 - 7	1	U, T	-	-	U16	2							
Konfiguriert die Wiedereinschaltautomatik.															
	0	Deaktiviert													
	1	Trip-Reset nach Einschalten, P1211 deaktiviert													
	2	Wiederanlauf nach Netzausfall, P1211 deaktiviert													
	3	Wiederanlauf nach Netz-Brownout oder Störung, P1211 aktiviert													
	4	Wiederanlauf nach Netz-Brownout, P1211 aktiviert													
	5	Wiederanlauf nach Netzausfall und Störung, P1211 deaktiviert													
	6	Wiederanlauf nach Netzausfall/Brownout oder Störung, P1211 aktiviert													
	7	Wiederanlauf nach Netzausfall/Brownout oder Störung, Abschaltung bei Ablauf von P1211													
Abhängigkeit:	Die Wiederanlaufautomatik erfordert einen konstanten ON-Befehl über die Digitaleingangsverbindung.														
Vorsicht:	P1210 > 2 kann einen automatischen Wiederanlauf des Motors ohne Aktivierung des ON-Befehls auslösen.														
Achtung:	<p>Ein "Netz-Brownout" ist eine kurze Netzunterbrechung, bei der die Gleichstromverbindung nicht vollständig spannungslos geworden ist, bevor erneut Spannung anliegt.</p> <p>Ein "Netzausfall" ist eine lange Netzunterbrechung, bei der die Gleichstromverbindung vollständig spannungslos geworden ist, bevor erneut Spannung anliegt.</p> <p>Die "Verzögerungszeit" ist der Zeitraum zwischen zwei Versuchen, eine Störung zu quittieren. Die "Verzögerungszeit" des ersten Versuchs beträgt 1 Sekunde und wird bei jedem weiteren Versuch verdoppelt.</p> <p>Die "Anzahl der Wiederanlaufversuche" kann in P1211 festgelegt werden. Dies gibt an, wieviele Wiederanlaufversuche der Umrichter zum Quittieren der Störung durchführt.</p> <p>Wenn eine Störung quittiert wurde und 4 Sekunden keine Störungsbedingung bestand, werden die "Anzahl der Wiederanlaufversuche" auf den Wert in P1211 und die "Verzögerungszeit" auf 1 Sekunde zurückgesetzt.</p>														

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
	<p>P1210 = 0: Wiederanlaufautomatik ist deaktiviert.</p> <p>P1210 = 1: Der Umrichter quittiert Störungen, d. h. diese werden beim erneuten Einschalten zurückgesetzt. Der Umrichter muss daher vollständig heruntergefahren werden, ein Brownout reicht nicht aus. Der Umrichter wird erst in Betrieb genommen, wenn der ON-Befehl ausgegeben wurde.</p> <p>P1210 = 2: Der Umrichter quittiert die Störung F3 beim Einschalten nach einem Netzausfall und läuft wieder an. Wichtig ist, dass der ON-Befehl über einen Digitaleingang (DE) übertragen wird.</p> <p>P1210 = 3: Für diese Einstellungen ist ausschlaggebend, dass der Umrichter nur wiederanläuft, wenn er sich zum Zeitpunkt der Störung (F3 usw.) im Zustand RUN befand. Der Umrichter quittiert die Störung und läuft nach einem Brownout wieder an. Wichtig ist, dass der ON-Befehl über einen Digitaleingang (DE) übertragen wird.</p> <p>P1210 = 4: Für diese Einstellungen ist ausschlaggebend, dass der Umrichter nur wiederanläuft, wenn er sich zum Zeitpunkt der Störung (F3) im Zustand RUN befand. Der Umrichter quittiert die Störung und läuft nach einem Brownout wieder an. Wichtig ist, dass der ON-Befehl über einen Digitaleingang (DE) übertragen wird.</p> <p>P1210 = 5: Der Umrichter quittiert die Störungen (F3 usw.) beim Einschalten nach einem Netzausfall und läuft wieder an. Wichtig ist, dass der ON-Befehl über einen Digitaleingang (DE) übertragen wird.</p> <p>P1210 = 6: Der Umrichter quittiert die Störungen (F3 usw.) beim Einschalten nach einem Netzausfall oder Brownout und läuft wieder an. Wichtig ist, dass der ON-Befehl über einen Digitaleingang (DE) übertragen wird. Die Einstellung 6 bewirkt, dass der Motor unmittelbar wieder anläuft.</p> <p>P1210 = 7: Der Umrichter quittiert die Störungen (F3 usw.) beim Einschalten nach einem Netzausfall oder Brownout und läuft wieder an. Wichtig ist, dass der ON-Befehl über einen Digitaleingang (DE) übertragen wird. Die Einstellung 7 bewirkt, dass der Motor unmittelbar wieder anläuft.</p> <p>Der Unterschied zwischen diesem Modus und Modus 6 besteht darin, dass das Störungsstatusbit (r0052.3) erst festgelegt wird, wenn die in P1211 definierte Anzahl der Wiederanlaufversuche erreicht ist.</p> <p>Die Funktion "Fangen" muss in Fällen verwendet werden, in denen der Motor möglicherweise noch läuft (z. B. nach einer kurzen Netzunterbrechung) oder durch die Last angetrieben wird (P1200).</p>							
P1211	Anzahl Wiederanlaufversuche	0 - 10	3	U, T	-	-	U16	3
	Gibt an, wie oft der Umrichter bei Aktivierung der Wiederanlaufautomatik P1210 versucht, einen Wiederanlauf durchzuführen.							
P1215	Haltebremse aktivieren	0 - 1	0	C, T	-	-	U16	2
	Aktiviert bzw. deaktiviert die Haltebremsenfunktion. Die Motorhaltebremse (MHB) wird über Zustandswort 1, r0052, Bit 12 geregelt. Dieses Signal kann wie folgt ausgegeben werden:							
	<ul style="list-style-type: none"> • Zustandswort der seriellen Schnittstelle (z. B. USS) • Digitalausgänge (z. B. DO1: ==> P0731 = 52.C (r0052, Bit 12)) 							
	0	Motorhaltebremse deaktiviert						
	1	Motorhaltebremse aktiviert						

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
Vorsicht:	Wenn der Umrichter die Motorhaltebremse regelt, darf bei potenziell gefährlichen Lasten (z. B. schwebende Lasten bei Krananwendungen) nur dann eine Inbetriebnahme erfolgen, wenn die Last gesichert wurde. Die Motorhaltebremse darf nicht als Arbeitsbremse genutzt werden, da sie in der Regel nur auf eine begrenzte Anzahl von Notbremsvorgängen ausgelegt ist.							
P1216	Freigabeverzögerung Haltebremse [s]	0.0 - 20.0	1,0	C, T	-	-	Gleitk omma	2
	Definiert, wie lange der Umrichter mit der Minimalfrequenz (P1080) läuft, bevor er hochfährt.							
P1217	Haltezeit nach Rampenrücklauf [s]	0.0 - 20.0	1,0	C, T	-	-	Gleitk omma	2
	Definiert, wie lange der Umrichter nach dem Rampenrücklauf mit der Minimalfrequenz (P1080) läuft.							
Hinweis:	Wenn P1217 > P1227 ist, hat P1227 Vorrang.							
P1218[0...2]	Bl: Override Motorhaltebremse	-	0	U, T	-	CDS	U32/B in	3
	Ermöglicht, den Motorhaltebremsenausgang zu überbrücken, sodass die Bremse bei getrennter Steuerung geöffnet werden kann.							
P1227[0...2]	Überwachungszeit Stillstandserkennung [s]	0.0 - 300.0	4,0	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Legt die Überwachungszeit für die Stillstandserkennung fest. Bei Bremsvorgängen mit OFF1 oder OFF3 wird nach Ablauf dieser Zeit der Stillstand festgestellt, wenn der Drehzahlsollwert unter P2167 gefallen ist. Im Anschluss hieran wird das Bremssignal ausgegeben, das System wartet für die Verweilzeit, und dann werden die Impulse beendet.							
Hinweis:	P1227 = 300.0: Funktion ist deaktiviert. P1227 = 0,0: Impulse werden unmittelbar gesperrt. Wenn P1217 > P1227 ist, hat P1227 Vorrang.							
P1230[0...2]	Bl: Gleichstrombremsung aktivieren	-	0	U, T	-	CDS	U32/B in	3
	Aktiviert die Gleichstrombremsung durch ein Signal, das über eine externe Quelle eingeht. Die Funktion bleibt aktiv, solange das externe Eingangssignal aktiv ist. Die Gleichstrombremsung bewirkt einen schnellen Stillstand des Motors durch Anwendung eines DC-Bremsstroms, der auch die Welle stillstehen lässt. Wenn das Gleichstrombremssignal anliegt, werden die Ausgangsimpulse des Umrichters blockiert, und der Gleichstrom wird erst angelegt, wenn der Motor ausreichend entmagnetisiert wurde. Diese Verzögerungszeit wird in P0347 (Entmagnetisierungszeit) festgelegt. Ist die Verzögerung zu kurz, kann es zur Abschaltung wegen Überstrom kommen. Der Grad der Gleichstrombremsung wird in P1232 (DC-Bremsstrom bezogen auf den Motornennstrom) festgelegt. Die Voreinstellung sind 100 %.							
Vorsicht:	Durch die Gleichstrombremsung wird die kinetische Energie des Motors in Wärme umgewandelt. Der Umrichter könnte daher überhitzten, wenn er sich zu lange in diesem Zustand befindet.							
P1232[0...2]	DC-Bremsstrom [%]	0 - 250	100	U, T	-	DDS	U16	2
	Definiert den Grad des DC-Bremsstroms bezogen auf den Motornennstrom (P0305). Eine Gleichstrombremsung ist bei Beachtung der folgenden Abhängigkeiten möglich: <ul style="list-style-type: none">• OFF1/OFF3 ==> siehe P1233• BICO ==> siehe P1230							

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	DatenTyp	Zugr. Stufe
P1233[0...2]	Dauer der Gleichstrombremsung [s]	0.00 - 250.00	0,00	U, T	-	DDS	Gleitkommma	2
	<p>Definiert die Dauer, für die die Gleichstrombremsung nach einem OFF1- oder OFF3-Befehl aktiv ist. Wenn der Umrichter einen OFF1- oder OFF3-Befehl empfängt, läuft die Ausgangsfrequenz bis auf 0 Hz zurück.</p> <p>Sobald die Ausgangsfrequenz den in P1234 festgelegten Wert erreicht, gibt der Umrichter einen DC-Bremsstrom P1232 für die in P1233 angegebene Dauer aus.</p>							
Vorsicht:	Siehe P1230							
Achtung:	<p>Die Gleichstrombremsfunktion bewirkt ein schnelles Abschalten des Motors, indem ein DC-Bremsstrom angelegt wird.</p> <p>Wenn das Gleichstombremssignal anliegt, werden die Ausgangsimpulse des Umrichters blockiert, und der Gleichstrom wird erst angelegt, wenn der Motor ausreichend entmagnetisiert wurde (die Entmagnetisierungszeit wird dynamisch anhand der Motordaten berechnet).</p>							
Hinweis:	P1233 = 0 bedeutet, dass die Gleichstrombremsung nicht aktiviert ist.							
P1234[0...2]	Anfangsfrequenz Gleichstrombremsung [Hz]	0.00 - 599.00	599,00	U, T	-	DDS	Gleitkommma	2
	<p>Legt die Anfangsfrequenz für die Gleichstrombremsung fest.</p> <p>Wenn der Umrichter einen OFF1- oder OFF3-Befehl empfängt, läuft die Ausgangsfrequenz bis auf 0 Hz zurück.</p> <p>Sobald die Ausgangsfrequenz den in P1234 festgelegten Wert für die Anfangsfrequenz der Gleichstrombremsung erreicht, gibt der Umrichter einen DC-Bremsstrom P1232 für die in P1233 angegebene Dauer aus.</p>							
P1236[0...2]	Compound-Bremsstrom [%]	0 - 250	0	U, T	-	DDS	U16	2
	<p>Definiert die Höhe des Gleichstroms, mit dem die Wellenform des Wechselstroms überlagert wird, nachdem der Schwellenwert der Zwischenkreisspannung für die Compound-Bremsung überschritten wurde. Der Wert wird als Prozentsatz [%] bezogen auf den Motornennstrom (P0305) angegeben. Einschaltschwelle für Compound-Bremsung (V_DC,Comp):</p> <p>Wenn $P1254 = 0 \rightarrow V_{DC,Comp} = 1,13 * \sqrt{2} * V_{mains} = 1,13 * \sqrt{2} * P0210$</p> <p>Sonst $V_{DC,Comp} = 0,98 * r1242$</p> <p>Die Compound-Bremsung ist eine Überlagerung der Gleichstrombremsfunktion mit generatorischer Bremsung (effektive Bremsung beim Hoch-/Rücklauf) nach OFF1 oder OFF3. Dies ermöglicht eine Bremsung mit kontrollierter Motorfrequenz und einem Minimum an Energie, die an den Motor abgegeben wird. Durch Optimierung der Rücklaufzeit und Compound-Bremsung ist ein effektiver Bremsvorgang ohne zusätzliche Hardwarekomponenten realisierbar.</p>							
Abhängigkeit:	<p>Die Compound-Bremsung ist ausschließlich von der Zwischenkreisspannung abhängig (siehe Schwellenwert weiter oben). Sie wird bei OFF1, OFF3 und allen generatorischen Zuständen ausgelöst. In folgenden Fällen wird sie deaktiviert:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Die Gleichstrombremsung ist aktiv. • Die Funktion "Fangen" ist aktiv. 							
Achtung:	<p>Im Allgemeinen wird durch Erhöhung des Werts die Bremsleistung verbessert, wenn jedoch ein zu hoher Wert eingestellt wird, kann dies eine Abschaltung wegen Überstrom zur Folge haben.</p> <p>Wenn sowohl die dynamische Bremsung als auch die Compound-Bremsung aktiviert ist, hat die Compound-Bremsung Vorrang.</p> <p>Wenn der Vdc_max-Regler aktiviert ist, kann sich das Bremsverhalten des Umrichters verschlechtern, insbesondere bei hohen Werten für die Compound-Bremsung.</p>							

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Daten typ	Zugr. Stufe							
Hinweis:	P1236 = 0 bedeutet, dass die Compound-Bremsung nicht aktiviert ist.														
P1237	Widerstandsbremse	0 - 5	0	U, T	-	-	U16	2							
	<p>Bei der Widerstandsbremse wird die Bremsenergie von einem Stellerwiderstand absorbiert. Dieser Parameter bestimmt das Nennlastspiel des Bremswiderstandes (Stellerwiderstand). Die Widerstandsbremse ist aktiv, wenn die Funktion aktiviert ist und die Zwischenkreisspannung die Einschaltschwelle der Widerstandsbremse überschreitet. Einschaltschwelle für die Widerstandsbremse ($V_{DC,Chopper}$):</p> <p>Wenn $P1254 = 0 \rightarrow V_{DC,Chopper} = 1,13 * \sqrt{2} * V_{mains} = 1,13 * \sqrt{2} * P0210$</p> <p>Sonst $V_{DC,Chopper} = 0,98 * r1242$</p>														
	0	Deaktiviert													
	1	5 % Lastspiel													
	2	10 % Lastspiel													
	3	20 % Lastspiel													
	4	50 % Lastspiel													
	5	100 % Lastspiel													
Hinweis:	Dieser Parameter gilt nur für Umrichter der Baugröße D. Für die Baugrößen A, B und C kann das Lastspiel des Bremswiderstandes mit dem Widerstandsbremsemodul ausgewählt werden (siehe "Widerstandsbremsemodul (Seite 312)").														
Abhängigkeit:	Wenn die Widerstandsbremse zusammen mit der Gleichstrombremse verwendet wird, haben Gleichstrombremse und Compound-Bremse Vorrang.														
	<pre> graph TD A{Gleichstrombremse P1233 > 0 ?} -- ja --> B[Gleichstrombremse aktiviert] A -- nein --> C{Compound-Bremse P1236 > 0 ?} C -- ja --> D[Compound-Bremse aktiviert] C -- nein --> E{Widerstandsbremse P1237 > 0 ?} E -- ja --> F[Widerstandsbremse aktiviert] E -- nein --> G[Deaktiviert] </pre>														

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
Achtung:	Anfangs arbeitet die Bremse bis zum Erreichen der thermischen Grenze mit einem hohen Lastspiel, das von der Höhe der Zwischenkreisspannung abhängig ist. Anschließend wird das von diesem Parameter angegebene Lastspiel angewendet. Der Widerstand sollte ohne zu Überhitzen für unbegrenzte Zeit auf diesem Niveau arbeiten können.							
	<p>$t_{\text{Chopper, ON}} = \frac{x}{100} \cdot t_{\text{Chopper}}$</p> <p>$\Delta V = 17,0 \text{ V für } 380 - 480 \text{ V}$</p> <p>Der Schwellenwert für die Warnung A535 entspricht 10 Sekunden mit einem Lastspiel von 95 %. Das Lastspiel wird nach 12 Sekunden mit einem Lastspiel von 95 % begrenzt.</p>							
P1240[0...2]	Konfiguration des Vdc-Reglers	0 - 3	1	C, T	-	DDS	U16	3
	Aktiviert/deaktiviert den Vdc-Regler. Der Vdc-Regler regelt die Zwischenkreisspannung dynamisch, um bei Systemen mit hohem Trägheitsmoment Überspannungsabschaltungen zu verhindern.							
	0	Vdc-Regler deaktiviert						
	1	VDC_max-Regler aktiviert						
	2	Vdc_min-Regelung aktiviert						
	3	Vdc_max-Regler und Vdc_min-Regelung aktiviert						
Vorsicht:	Wenn P1245 zu stark ansteigt, kann dies den Normalbetrieb des Umrichters beeinträchtigen.							
Hinweis:	<ul style="list-style-type: none"> Vdc_max-Regler: Der Vdc_max-Regler erhöht automatisch die Rücklaufzeiten, damit die Zwischenkreisspannung (r0026) innerhalb der Grenzwerte (r1242) bleibt. Vdc_min-Regler: Vdc_min wird aktiviert, wenn die Zwischenkreisspannung unter die Einschaltschwelle P1245 fällt. In diesem Fall wird die kinetische Energie des Motors genutzt, um die Zwischenkreisspannung zu puffern und den Umrichter so abzubremsen. Wenn der Umrichter unmittelbar mit der Störung F3 abgeschaltet wird, versuchen Sie zunächst, den Dynamikfaktor P1247 zu erhöhen. Wird der Umrichter weiterhin mit F3 abgeschaltet, erhöhen Sie die Einschaltschwelle P1245. 							
r1242	CO: Einschaltschwelle von Vdc_max [V]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	3
	Zeigt die Einschaltschwelle des Vdc_max-Reglers an. Die folgende Gleichung ist nur gültig, wenn P1254 = 0 ist: $r1242 = 1,15 * \sqrt{2} * V_{\text{mains}} = 1,15 * \sqrt{2} * P0210$ Andernfalls wird r1242 intern berechnet.							
P1243[0...2]	Dynamikfaktor von Vdc_max [%]	10 - 200	100	U, T	-	DDS	U16	3
	Definiert den Dynamikfaktor für den Zwischenkreisregler.							

Parameterliste

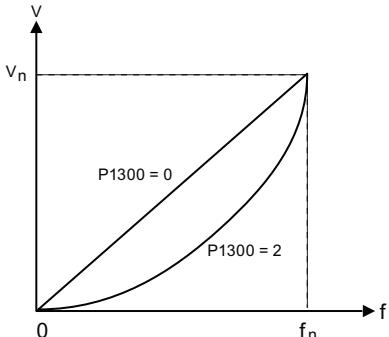
7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
Abhängigkeit:	P1243 = 100 % bedeutet, dass P1250, P1251 und P1252 (Verstärkung, Integrationszeit und Differentiationszeit) als Gruppe verwendet werden. Andernfalls werden diese mit P1243 (Dynamikfaktor von Vdc_max) multipliziert.							
Hinweis:	Die Einstellung des Vdc-Reglers wird automatisch anhand der Motor- und Umrichterdaten berechnet.							
P1245[0...2]	Einschalthschwelle der Vdc_min-Regelung [%]	65 - 95	76	U, T	-	DDS	U16	3
	Die Einschalthschwelle für die Vdc_min-Regelung wird als Prozentsatz [%] bezogen auf die Versorgungsspannung (P0210) angegeben. $r1246[V] = (P1245[%] / 100) * \sqrt{2} * P0210$							
Warnung:	Wenn der Wert zu stark erhöht wird, kann dies den Normalbetrieb des Umrichters beeinträchtigen.							
Hinweis:	P1254 wirkt sich nicht auf die Einschalthschwelle für die Vdc_min-Regelung aus. Der Standardwert von P1245 für die 1-phasigen Modelle ist 74 %.							
r1246[0...2]	CO: Einschalthschwelle der Vdc_min-Regelung [V]	-	-	-	-	DDS	Gleitk. omma	3
	Zeigt die Einschalthschwelle für die Vdc_min-Regelung an. Wenn die Zwischenkreisspannung unter den Wert in r1246 fällt, wird die Vdc_min-Regelung aktiviert. Dies bedeutet, dass die Motorfrequenz reduziert wird, damit Vdc innerhalb des gültigen Bereichs bleibt. Reicht die generatorische Energie nicht aus, wird der Umrichter wegen Unterspannung abgeschaltet.							
P1247[0...2]	Dynamikfaktor der Vdc_min-Regelung [%]	10 - 200	100	U, T	-	DDS	U16	3
	Gibt den Dynamikfaktor für die Vdc_min-Regelung an. P1247 = 100 % bedeutet, dass P1250, P1251 und P1252 (Verstärkung, Integrationszeit und Differentiationszeit) als Gruppe verwendet werden. Andernfalls werden diese mit P1247 (Dynamikfaktor von Vdc_min) multipliziert.							
Hinweis:	Die Einstellung des Vdc-Reglers wird automatisch anhand der Motor- und Umrichterdaten berechnet.							
P1250[0...2]	Verstärkung des Vdc-Reglers	0.00 - 10.00	1,00	U, T	-	DDS	Gleitk. omma	3
	Gibt die Verstärkung für den Vdc-Regler an.							
P1251[0...2]	Integrationszeit des Vdc-Reglers [ms]	0.1 - 1000.0	40,0	U, T	-	DDS	Gleitk. omma	3
	Gibt die Integrationszeitkonstante für den Vdc-Regler an.							
P1252[0...2]	Differentiationszeit des Vdc-Reglers [ms]	0.0 - 1000.0	1,0	U, T	-	DDS	Gleitk. omma	3
	Gibt die Differentiationszeitkonstante für den Vdc-Regler an.							
P1253[0...2]	Ausgangsbegrenzung des Vdc-Reglers [Hz]	0.00 - 599.00	10,00	U, T	-	DDS	Gleitk. omma	3
	Begrenzt die maximale Wirkung des Vdc_max-Reglers.							
Abhängigkeit:	Dieser Parameter wird durch die in P0340 definierten automatischen Berechnungen beeinflusst.							
Hinweis:	Die Werkseinstellung ist von der Umrichterleistung abhängig.							

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
P1254	Autom. Erkennung der Vdc-Einschaltschwellen	0 - 1	1	C, T	-	-	U16	3
	Aktiviert/deaktiviert die automatische Erkennung von Einschaltschwellen für den Vdc_max-Regler. Um optimale Ergebnisse zu erzielen, wird empfohlen, P1254 auf 1 einzustellen (automatische Erkennung der Vdc-Einschaltschwellen ist aktiviert). Die Einstellung P1254 = 0 wird nur empfohlen, wenn beim Betrieb des Motors starke Schwankungen der Zwischenkreisspannung auftreten. Beachten Sie, dass die automatische Erkennung nur funktioniert, wenn der Umrichter länger als 20 Sekunden im Standby-Modus gewesen ist.							
	0 Deaktiviert							
	1 Aktiviert							
Abhängigkeit:	Siehe P0210							
P1256[0...2]	Reaktion der Vdc_min-Regelung	0 - 2	0	C, T	-	DDS	U16	3
	Gibt eine Reaktion für den Vdc_min-Regler an. Je nach ausgewählter Einstellung wird der in P1257 definierte Frequenzgrenzwert entweder zum Halten der Drehzahl oder zum Deaktivieren der Impulse verwendet. Wird nicht genügend generatorische Energie erzeugt, wird der Umrichter ggf. wegen Unterspannung abgeschaltet.							
	0 Zwischenkreisspannung halten bis Abschaltung							
	1 Zwischenkreisspannung halten bis Abschaltung/Stopp							
	2 Reglersperre							
Hinweis:	<p>P1256 = 0: Die Zwischenkreisspannung wird gehalten, bis die Netzspannung wieder anliegt oder der Umrichter aufgrund einer Unterspannung abgeschaltet wird. Die Frequenz wird auf einem Wert über dem Frequenzgrenzwert in P1257 gehalten.</p> <p>P1256 = 1: Wenn die Frequenz unter den Grenzwert in P1257 fällt, wird die Zwischenkreisspannung gehalten, bis die Netzspannung wieder anliegt, der Umrichter aufgrund einer Unterspannung abgeschaltet wird oder die Impulse deaktiviert werden..</p> <p>P1256 = 2: Durch diese Option wird die Frequenz bis zum Stillstand zurück gefahren, selbst wenn die Netzspannung wiederkehrt. Wenn die Netzspannung nicht wiederhergestellt wird, wird die Frequenz mithilfe des Vdc_min-Reglers auf den Grenzwert in P1257 reduziert Anschließend werden die Impulse deaktiviert, oder es ist eine Unterspannung aufgetreten. Wenn die Netzspannung wiederkehrt, ist OFF1 bis zum Grenzwert in P1257 aktiv. Anschließend werden die Impulse deaktiviert.</p>							
P1257[0...2]	Frequenzgrenze der Vdc_min-Regelung [Hz]	0.00 - 599.00	2,50	U, T	-	DDS	Gleitkoma	3
	Frequenz, bei der die Vdc_min-Regelung je nach Einstellung von P1256 entweder die Drehzahl hält oder die Impulse deaktiviert.							

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe	
P1300[0..2]	Regelungsart	0 - 19	0	C(1), T	-	DDS	U16	2	
	Parameter zur Auswahl der Regelungsmethode. Steuert die Beziehung zwischen der Motordrehzahl und der durch den Umrichter bereitgestellten Spannung.								
	0	U/f mit linearer Kennlinie							
	1	U/f-Steuerung mit FCC							
	2	U/f mit quadratischer Kennlinie							
	3	U/f mit programmierbarer Kennlinie							
	4	U/f mit linearer Kennlinie und Economy-Modus							
	5	U/f für Textilanwendungen							
	6	U/f mit FCC für Textilanwendungen							
	7	U/f mit quadratischer Kennlinie und Economy-Modus							
	19	U/f-Steuerung mit unabhängigem Spannungssollwert							
	 <p>The graph illustrates the relationship between voltage V (vertical axis) and frequency f (horizontal axis). A horizontal line at voltage V_n represents the constant voltage output for setting $P1300 = 0$. A curve labeled $P1300 = 2$ shows a non-linear relationship where voltage increases more slowly as frequency increases, characteristic of a quadratic voltage-frequency characteristic.</p>								

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe																																																																																																																																																																																																							
Hinweis:	<p>P1300 = 1: U/f mit FCC (Flussstromregelung)</p> <ul style="list-style-type: none"> Behält für eine optimale Effizienz den Motorflussstrom bei. Wenn FCC ausgewählt wurde, ist bei niedrigen Frequenzen U/f mit linearer Kennlinie aktiv. <p>P1300 = 2: U/f mit quadratischer Kennlinie</p> <ul style="list-style-type: none"> Geeignet für Zentrifugallüfter/-pumpen. <p>P1300 = 3: U/f mit programmierbarer Kennlinie</p> <ul style="list-style-type: none"> Benutzerdefinierte Kennlinie (siehe P1320) <p>P1300 = 4: U/f mit linearer Kennlinie und Economy-Modus</p> <ul style="list-style-type: none"> Lineare Kennlinie mit Economy-Modus Ändert die Ausgangsspannung, um den Energieverbrauch zu senken. <p>P1300 = 5,6: U/f für Textilanwendungen</p> <ul style="list-style-type: none"> Schlupfkompensation deaktiviert. Der Imax-Regler ändert nur die Ausgangsspannung. Der Imax-Regler hat keinen Einfluss auf die Ausgangsfrequenz. <p>P1300 = 7: U/f mit quadratischer Kennlinie und Economy-Modus</p> <ul style="list-style-type: none"> Quadratische Kennlinie mit Economy-Modus Ändert die Ausgangsspannung, um den Energieverbrauch zu senken. <p>P1300 = 19: U/f-Steuerung mit unabhängigem Spannungssollwert</p> <p>Die folgende Tabelle gibt einen Überblick über die Regelungsparameter (U/f), die in Relation zu P1300-Abhängigkeiten geändert werden können:</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th rowspan="2">Parameternr</th> <th rowspan="2">Parameterbezeichnung</th> <th rowspan="2">Stufe</th> <th colspan="7">U/f</th> </tr> <tr> <th>0</th> <th>1</th> <th>2</th> <th>3</th> <th>5</th> <th>6</th> <th>19</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>P1300[3]</td> <td>Regelungsart</td> <td>2</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> </tr> <tr> <td>P1310[3]</td> <td>Stetige Anhebung</td> <td>2</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> </tr> <tr> <td>P1311[3]</td> <td>Beschleunigungsanhebung</td> <td>2</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> </tr> <tr> <td>P1312[3]</td> <td>Startanhebung</td> <td>2</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> </tr> <tr> <td>P1316[3]</td> <td>Endfrequenz der Anhebung</td> <td>3</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> </tr> <tr> <td>P1320[3]</td> <td>U/f mit programmierbarer Kennlinie, Frequenz von Koord. 1</td> <td>3</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>x</td> <td>-</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>P1321[3]</td> <td>U/f mit programmierbarer Kennlinie, Spannung von Koord. 1</td> <td>3</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>x</td> <td>-</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>P1322[3]</td> <td>U/f mit programmierbarer Kennlinie, Frequenz von Koord. 2</td> <td>3</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>x</td> <td>-</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>P1323[3]</td> <td>U/f mit programmierbarer Kennlinie, Spannung von Koord. 2</td> <td>3</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>x</td> <td>-</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>P1324[3]</td> <td>U/f mit programmierbarer Kennlinie, Frequenz von Koord. 3</td> <td>3</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>x</td> <td>-</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>P1325[3]</td> <td>U/f mit programmierbarer Kennlinie, Spannung von Koord. 3</td> <td>3</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>x</td> <td>-</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>P1330[3]</td> <td>C1: Spannungssollwert</td> <td>3</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>x</td> </tr> <tr> <td>P1333[3]</td> <td>Startfrequenz für FCC</td> <td>3</td> <td>-</td> <td>x</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>x</td> </tr> <tr> <td>P1335[3]</td> <td>Schlupfkompensation</td> <td>2</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>-</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>P1336[3]</td> <td>C0: Schlupfgrenze</td> <td>2</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>-</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>P1338[3]</td> <td>Resonanzdämpfungsverstärkung U/f</td> <td>3</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>-</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>P1340[3]</td> <td>Prop.-Verstärkung Imax-Frequenzregler</td> <td>3</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> </tr> <tr> <td>P1341[3]</td> <td>Nachstellzeit Imax-Regler</td> <td>3</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> </tr> <tr> <td>P1345[3]</td> <td>Prop.-Verstärkung Imax-Regler</td> <td>3</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> </tr> <tr> <td>P1346[3]</td> <td>Nachstellzeit Imax-Spannungsregler</td> <td>3</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> </tr> <tr> <td>P1350[3]</td> <td>Weiches Anfahren der Spannung</td> <td>3</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>x</td> </tr> </tbody> </table>	Parameternr	Parameterbezeichnung	Stufe	U/f							0	1	2	3	5	6	19	P1300[3]	Regelungsart	2	x	x	x	x	x	x	P1310[3]	Stetige Anhebung	2	x	x	x	x	x	x	P1311[3]	Beschleunigungsanhebung	2	x	x	x	x	x	x	P1312[3]	Startanhebung	2	x	x	x	x	x	x	P1316[3]	Endfrequenz der Anhebung	3	x	x	x	x	x	x	P1320[3]	U/f mit programmierbarer Kennlinie, Frequenz von Koord. 1	3	-	-	-	x	-	-	P1321[3]	U/f mit programmierbarer Kennlinie, Spannung von Koord. 1	3	-	-	-	x	-	-	P1322[3]	U/f mit programmierbarer Kennlinie, Frequenz von Koord. 2	3	-	-	-	x	-	-	P1323[3]	U/f mit programmierbarer Kennlinie, Spannung von Koord. 2	3	-	-	-	x	-	-	P1324[3]	U/f mit programmierbarer Kennlinie, Frequenz von Koord. 3	3	-	-	-	x	-	-	P1325[3]	U/f mit programmierbarer Kennlinie, Spannung von Koord. 3	3	-	-	-	x	-	-	P1330[3]	C1: Spannungssollwert	3	-	-	-	-	-	x	P1333[3]	Startfrequenz für FCC	3	-	x	-	-	-	x	P1335[3]	Schlupfkompensation	2	x	x	x	x	-	-	P1336[3]	C0: Schlupfgrenze	2	x	x	x	x	-	-	P1338[3]	Resonanzdämpfungsverstärkung U/f	3	x	x	x	x	-	-	P1340[3]	Prop.-Verstärkung Imax-Frequenzregler	3	x	x	x	x	x	x	P1341[3]	Nachstellzeit Imax-Regler	3	x	x	x	x	x	x	P1345[3]	Prop.-Verstärkung Imax-Regler	3	x	x	x	x	x	x	P1346[3]	Nachstellzeit Imax-Spannungsregler	3	x	x	x	x	x	x	P1350[3]	Weiches Anfahren der Spannung	3	x	x	x	x	x	x
Parameternr	Parameterbezeichnung				Stufe	U/f																																																																																																																																																																																																									
		0	1	2		3	5	6	19																																																																																																																																																																																																						
P1300[3]	Regelungsart	2	x	x	x	x	x	x																																																																																																																																																																																																							
P1310[3]	Stetige Anhebung	2	x	x	x	x	x	x																																																																																																																																																																																																							
P1311[3]	Beschleunigungsanhebung	2	x	x	x	x	x	x																																																																																																																																																																																																							
P1312[3]	Startanhebung	2	x	x	x	x	x	x																																																																																																																																																																																																							
P1316[3]	Endfrequenz der Anhebung	3	x	x	x	x	x	x																																																																																																																																																																																																							
P1320[3]	U/f mit programmierbarer Kennlinie, Frequenz von Koord. 1	3	-	-	-	x	-	-																																																																																																																																																																																																							
P1321[3]	U/f mit programmierbarer Kennlinie, Spannung von Koord. 1	3	-	-	-	x	-	-																																																																																																																																																																																																							
P1322[3]	U/f mit programmierbarer Kennlinie, Frequenz von Koord. 2	3	-	-	-	x	-	-																																																																																																																																																																																																							
P1323[3]	U/f mit programmierbarer Kennlinie, Spannung von Koord. 2	3	-	-	-	x	-	-																																																																																																																																																																																																							
P1324[3]	U/f mit programmierbarer Kennlinie, Frequenz von Koord. 3	3	-	-	-	x	-	-																																																																																																																																																																																																							
P1325[3]	U/f mit programmierbarer Kennlinie, Spannung von Koord. 3	3	-	-	-	x	-	-																																																																																																																																																																																																							
P1330[3]	C1: Spannungssollwert	3	-	-	-	-	-	x																																																																																																																																																																																																							
P1333[3]	Startfrequenz für FCC	3	-	x	-	-	-	x																																																																																																																																																																																																							
P1335[3]	Schlupfkompensation	2	x	x	x	x	-	-																																																																																																																																																																																																							
P1336[3]	C0: Schlupfgrenze	2	x	x	x	x	-	-																																																																																																																																																																																																							
P1338[3]	Resonanzdämpfungsverstärkung U/f	3	x	x	x	x	-	-																																																																																																																																																																																																							
P1340[3]	Prop.-Verstärkung Imax-Frequenzregler	3	x	x	x	x	x	x																																																																																																																																																																																																							
P1341[3]	Nachstellzeit Imax-Regler	3	x	x	x	x	x	x																																																																																																																																																																																																							
P1345[3]	Prop.-Verstärkung Imax-Regler	3	x	x	x	x	x	x																																																																																																																																																																																																							
P1346[3]	Nachstellzeit Imax-Spannungsregler	3	x	x	x	x	x	x																																																																																																																																																																																																							
P1350[3]	Weiches Anfahren der Spannung	3	x	x	x	x	x	x																																																																																																																																																																																																							

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Daten typ	Zugr. Stufe	
P1310[0..2]	Ständige Anhebung [%]	0.0 - 250.0	50,0	U, T	PROZENT	DDS	Gleitk omma	2	
		<p>Definiert die Anhebung als Prozentsatz [%] bezogen auf P0305 (Motornennstrom) bei linearen und quadratischen U/f-Kennlinien.</p> <p>Bei niedrigen Ausgangsfrequenzen ist die Ausgangsspannung niedrig, um den Fluss konstant zu halten. Allerdings kann die Ausgangsspannung für folgende Fälle zu niedrig sein:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Zur Magnetisierung des Asynchronmotors • Zum Halten der Last • Zum Ausgleich von Verlusten im System <p>Mit P1310 kann die Ausgangsspannung angehoben werden, um Verluste auszugleichen, Lasten bei 0 Hz zu halten oder die Magnetisierung aufrecht zu halten.</p> <p>Die Höhe der Anhebung in Volt bei einer Frequenz von Null wird wie folgt definiert:</p> $V_{ConBoost,100} = P0305 * Rsadj * (P1310 / 100)$ <p>Darin bedeuten:</p> <p>R_{Sadj} = An die Temperatur angepasster Ständerwiderstand</p> $Rsadj = (r0395 / 100) * (P0304 / (\sqrt{3} * P0305)) * P0305 * \sqrt{3}$							
Hinweis:		<p>Die Spannungsanhebung führt zu erhöhter Motorerwärmung (insbesondere im Stillstand).</p> <p>Die Einstellung in P0640 (Motorüberlastfaktor [%]) begrenzt die Anhebung:</p> $\text{sum}(V_{Boost}) / (P0305 * Rsadj) \leq P1310 / 100$ <p>Die Anhebungswerte werden miteinander kombiniert, wenn die stetige Anhebung (P1310) in Verbindung mit anderen Anhebungsparametern verwendet wird (Beschleunigungsanhebung P1311 und Startanhebung P1312). Diesen Parametern werden allerdings folgende Prioritäten zugewiesen:</p> <p>P1310 > P1311 > P1312</p> <p>Die gesamte Anhebung ist gemäß folgender Gleichung begrenzt:</p> $\text{sum}(V_{Boost}) \leq 3 * R_S * I_Mot = 3 * P0305 * Rsadj$							
P1311[0..2]	Beschleunigungsanhebung [%]	0.0 - 250.0	0,0	U, T	PROZENT	DDS	Gleitk omma	2	
		<p>Wendet die Anhebung als Prozentsatz [%] bezogen auf P0305 (Motornennstrom) an. Sie wird auf eine Sollwertänderung hin aktiviert und bei Erreichen des Sollwertes wieder abgebaut.</p> <p>P1311 bewirkt nur im Hoch-/Rücklauf eine Spannungsanhebung und erzeugt somit ein zusätzliches Drehmoment beim Beschleunigen/Abbremsen.</p> <p>Im Gegensatz zu P1312, der nur beim ersten Beschleunigungsvorgang nach dem ON-Befehl aktiv ist, wirkt P1311 bei jedem Beschleunigungs- bzw. Abbremsvorgang.</p> <p>Die Höhe der Anhebung in Volt bei einer Frequenz von Null wird wie folgt definiert:</p> $V_{AccBoost,100} = P0305 * Rsadj * (P1311 / 100)$ <p>Darin bedeuten:</p> <p>R_{Sadj} = An die Temperatur angepasster Ständerwiderstand</p> $Rsadj = (r0395 / 100) * (P0304 / (\sqrt{3} * P0305)) * P0305 * \sqrt{3}$							
Hinweis:		Siehe P1310							

Parameter	Funktion	Bereich	Werksein stellung	Änderbar	Skalierun g	Datens atz	Daten typ	Zugr. Stufe
P1312[0...2]	Startanhebung [%]	0.0 - 250.0	0,0	U, T	PROZEN T	DDS	Gleitk omma	2
	<p>Bewirkt einen konstanten, linearen Offset (in [%] bezogen auf P0305 (Motornennstrom)) auf die aktive U/f-Kennlinie (linear oder quadratisch) nach einem ON-Befehl und bleibt aktiv bis:</p> <ol style="list-style-type: none"> der Hochlaufgeberausgang das erste Mal den Sollwert erreicht bzw. der Sollwert auf einen Wert unterhalb des gegenwärtigen Hochlaufgeberausgangs vermindert wird <p>Dies ist für das Anfahren von Lasten mit hohem Trägheitsmoment vorteilhaft. Das Einstellen einer zu hohen Startanhebung (P1312) bewirkt, dass der Umrichter in Strombegrenzung geht, wodurch wiederum die Ausgangsfrequenz auf einen Wert unterhalb der Sollfrequenz begrenzt wird.</p> <p>Die Höhe der Anhebung in Volt bei einer Frequenz von Null wird wie folgt definiert:</p> $V_{StartBoost,100} = P0305 * R_{adj} * (P1312 / 100)$ <p>Darin bedeuten:</p> <p>R_{adj} = An die Temperatur angepasster Ständerwiderstand</p> $R_{adj} = (r0395 / 100) * (P0304 / (\sqrt{3} * P0305)) * P0305 * \sqrt{3}$							
Hinweis:	Siehe P1310							
r1315	CO: Gesamt- Anhebungsspannung [V]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	4
	Zeigt den Gesamtwert der Spannungsanhebung an.							
P1316[0...2]	Endfrequenz der Anhebung [%]	0.0 - 100.0	20,0	U, T	PROZEN T	DDS	Gleitk omma	3
	<p>Definiert den Punkt, an dem die programmierte Anhebung 50 % ihres Werts erreicht. Der Wert wird als Prozentsatz [%] bezogen auf P0310 (Motornennstrom) angegeben. Die Standardfrequenz ist wie folgt definiert:</p> $V_{Boost,min} = 2 * (3 + (153 / \sqrt{P_{Motor}}))$							
Abhängigkeit:	Dieser Parameter wird durch die in P0340 definierten automatischen Berechnungen beeinflusst.							
Hinweis:	<p>Erfahrene Benutzer können diesen Wert ändern, um die Form der Kennlinie zu beeinflussen, z. B. um das Drehmoment bei einer bestimmten Frequenz zu erhöhen.</p> <p>Der Standardwert hängt von der Art des Umrichters und dessen Nenndaten ab.</p>							
P1320[0...2]	U/f mit programmierbarer Kennlinie, Frequenz von Koord. 1 [Hz]	0.00 - 599.00	0,00	T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Legt die Frequenz des ersten Punkts der U/f-Koordinaten (P1320/1321 zu P1324/1325) zum Definieren der U/f-Kennlinie fest. Mithilfe dieser Parameterpaare kann das korrekte Drehmoment bei der jeweiligen Frequenz angegeben werden.							
Abhängigkeit:	Wählen Sie zum Festlegen des Parameters P1300 = 3 (U/f mit programmierbarer Kennlinie) aus. Die in P1311 und P1312 definierte Beschleunigungsanhebung und Startanhebung werden auf U/f mit programmierbarer Kennlinie angewendet.							
Hinweis:	<p>Zwischen den einzelnen Datenpunkten erfolgt eine lineare Interpolation.</p> <p>U/f mit programmierbarer Kennlinie (P1300 = 3) weist drei programmierbare Punkte und zwei nicht programmierbare Punkte auf. Die beiden nicht programmierbaren Punkte sind:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Ständige Anhebung P1310 bei 0 Hz • Motornennspannung P0304 bei Motornennfrequenz P0310 							
P1321[0...2]	U/f mit programmierbare Kennlinie, Spannung von Koord. 1 [V]	0.0 - 3000.0	0,0	U, T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Siehe P1320							

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
P1322[0...2]	U/f mit programmierbarer Kennlinie, Frequenz von Koord. 2 [Hz]	0.00 - 599.00	0,00	T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Siehe P1320							
P1323[0...2]	U/f mit programmierbare Kennlinie, Spannung von Koord. 2 [V]	0.0 - 3000.0	0,0	U, T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Siehe P1320							
P1324[0...2]	U/f mit programmierbarer Kennlinie, Frequenz von Koord. 3 [Hz]	0.00 - 599.00	0,00	T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Siehe P1320							
P1325[0...2]	U/f mit programmierbare Kennlinie, Spannung von Koord. 3 [V]	0.0 - 3000.0	0,0	U, T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Siehe P1320							
P1330[0...2]	Cl: Spannungssollwert	-	0	T	-	CDS	U32/ Gleitk omma	3
	BICO-Parameter zum Auswählen der Quelle des Spannungssollwerts für die unabhängige U/f-Regelung (P1300 = 19).							
P1333[0...2]	Startfrequenz für FCC [%]	0.0 - 100.0	10,0	U, T	PROZENT	DDS	Gleitk omma	3
	Definiert die Startfrequenz, bei der FCC (Flussstromregelung) aktiviert wird, als Prozentsatz [%] der Motornennfrequenz (P0310).							
Achtung:	Ist dieser Wert zu niedrig, kann das System instabil werden.							
P1334[0...2]	Wirkungsbereich der Schlupfkompensation [%]	1.0 - 20.0	6,0	U, T	PROZENT	DDS	Gleitk omma	3
	Dient zum Festlegen des Wirkungsbereichs für die Schlupfkompensation. Der Prozentwert von P1334 bezieht sich auf die Motornennfrequenz P0310. Der obere Schwellenwert liegt immer 4 % über P1334. Bereich der Schlupfkompensation							
	<p>The graph illustrates the speed range for slip compensation. The x-axis represents the output frequency f_{out} relative to the nominal frequency f_N. The y-axis represents the percentage (%). A horizontal line at $P1335$ intersects a curve that starts at $P1334$ and increases linearly to 100% at $P1334 + 4\%$.</p>	<p>The graph compares the torque response with and without slip compensation. The x-axis represents the set frequency f_{set} relative to the nominal frequency f_N, and the y-axis represents torque f_{out} relative to f_N. The 'mit Schlupfkompensation' curve shows a steeper increase in torque compared to the 'ohne Schlupfkompensation' curve, especially at higher frequencies.</p>						
Abhängigkeit:	Schlupfkompensation (P1335) ist aktiv.							
Hinweis:	Siehe P1335. Die Anfangsfrequenz der Schlupfkompensation beträgt $P1334 * P0310$.							

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	DatenTyp	Zugr. Stufe
P1335[0...2]	Schlupfkompensation [%]	0.0 - 600.0	0,0	U, T	PROZENT	DDS	Gleitkommma	2
	<p>Der Parameter passt die Ausgangsfrequenz des Umrichters dynamisch an, sodass die Motordrehzahl unabhängig von der Motorlast konstant bleibt.</p> <p>Bei U/f-Regelung ist die Motorfrequenz aufgrund der Schlupffrequenz immer niedriger als die Ausgangsfrequenz des Umrichters. Für eine bestimmte Ausgangsfrequenz nimmt die Motorfrequenz bei zunehmender Last ab. Dieses für Induktionsmotoren typische Verhalten kann mithilfe der Schlupfkompensation ausgeglichen werden. P1335 dient zur Aktivierung und Feinabstimmung der Schlupfkompensation.</p>							
Abhängigkeit:	<p>Die Verstärkungseinstellung ermöglicht eine präzise Abstimmung der Ist-Motordrehzahl (siehe P1460 Drehzahlregelung Verstärkung).</p> <p>P1335 > 0, P1336 > 0, P1337 = 0, wenn P1300 = 5, 6.</p>							
Achtung:	<p>Der für die Schlupfkompensation angegebene Wert (skaliert mit P1335) wird durch folgende Gleichung beschränkt:</p> $f_{\text{Slip_comp,max}} = r0330 * (P1336 / 100)$							
Hinweis:	<p>P1335 = 0 %: Schlupfkompensation deaktiviert.</p> <p>P1335 = 50 % – 70 %: Vollständige Schlupfkompensation bei kaltem Motor (Teillast).</p> <p>P1335 = 100 % (Standardeinstellung für warmen Motor): Vollständige Schlupfkompensation bei warmem Motor (Volllast).</p>							
P1336[0...2]	Schlupfgrenze [%]	0 - 600	250	U, T	-	DDS	U16	2
	Grenzwert für die Schlupfkompensation als Prozentsatz [%] bezogen auf r0330 (Motornennschlupf), der dem Frequenzsollwert hinzugefügt wird.							
Abhängigkeit:	Schlupfkompensation (P1335) ist aktiv.							
r1337	CO: U/f-Schlupffrequenz [%]	-	-	-	PROZENT	-	Gleitkommma	3
	Zeigt den tatsächlich ausgeglichenen Motorschlupf als Prozentsatz [%] an. f_slip [Hz] = r1337 [%] * P0310 / 100							
Abhängigkeit:	Schlupfkompensation (P1335) ist aktiv.							
P1338[0...2]	Resonanzdämpfungsverstärkung U/f	0.00 - 10.00	0,00	U, T	-	DDS	Gleitkommma	3
	Definiert die Resonanzdämpfungsverstärkung für U/f. Der di/dt-Wert des aktiven Stroms wird mit P1338 skaliert. Wenn der di/dt-Wert zunimmt, reduziert der Resonanzdämpfungskreis die Ausgangsfrequenz des Umrichters.							
Abhängigkeit:	Dieser Parameter wird durch die in P0340 definierten automatischen Berechnungen beeinflusst.							
Hinweis:	Der Resonanzkreis dämpft Schwingungen des aktiven Stroms, die während eines Betriebs ohne Last häufig auftreten. Im U/f-Modus (siehe P1300) ist der Resonanzdämpfungskreis in einem Bereich von etwa 6 % bis 80 % der Motornennfrequenz (P0310) aktiv. Wenn der Wert von P1338 zu hoch ist, führt dies zu Instabilität (Vorsteuerungseffekt).							

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Daten typ	Zugr. Stufe
P1340[0...2]	Proportionalverstärkung I_{max}-Regler	0.000 - 0.499	0 030	U, T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Proportionalverstärkung des I _{max} -Reglers Der I _{max} -Regler verringert den Umrichterstrom, wenn der Ausgangsstrom den maximalen Motorstrom (r0067) überschreitet. Im Modus U/f mit linearer Kennlinie, U/f mit parabolischer Kennlinie, U/f mit FCC und U/f mit programmierbarer Kennlinie nutzt der I _{max} -Regler sowohl einen Frequenzregler (siehe P1340 und P1341) als auch einen Spannungsregler (siehe P1345 und P1346). Der Frequenzregler versucht, den Strom zu reduzieren, indem er die Umrichterausgangsfrequenz begrenzt (auf mindestens das Zweifache der Schlupfnennfrequenz). Wird die Überstrombedingung hierdurch nicht wirksam behoben, wird die Umrichterausgangsspannung mithilfe des I _{max} -Spannungsreglers reduziert. Nachdem die Überstrombedingung erfolgreich behoben wurde, wird die Frequenzbeschränkung mithilfe der in P1120 festgelegten Hochlaufzeit entfernt. Im Modus U/f mit linearer Kennlinie für Textilanwendungen, U/f mit FCC für Textilanwendungen oder U/f extern wird nur der I _{max} -Spannungsregler zum Reduzieren des Stroms verwendet (siehe P1345 und P1346).							
Hinweis:	Der I _{max} -Regler kann deaktiviert werden, indem die Nachstellzeit des Frequenzreglers P1341 auf Null eingestellt wird. Dies deaktiviert sowohl den Frequenz- als auch den Spannungsregler. Beachten Sie, dass der I _{max} -Regler nach der Deaktivierung keine Maßnahmen zum Reduzieren des Stroms ergreift, dass aber weiterhin Überstromwarnungen generiert werden und der Umrichter bei zu starkem Überstrom oder Überlast abgeschaltet wird.							
P1341[0...2]	Nachstellzeit I_{max}-Regler [s]	0.000 - 50.000	0 300	U, T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Nachstellzeitkonstante des I _{max} -Reglers. <ul style="list-style-type: none">• P1341 = 0: I_{max}-Regler deaktiviert• P1340 = 0 und P1341 > 0: Erweiterte Nachstellzeit Frequenzregler• P1340 > 0 und P1341 > 0: Normale PI-Regelung Frequenzregler							
Abhängigkeit:	Dieser Parameter wird durch die in P0340 definierten automatischen Berechnungen beeinflusst.							
Hinweis:	Siehe P1340 für weitere Informationen. Die Werkseinstellung ist von der Umrichterleistung abhängig.							
r1343	CO: Frequenzausgang I_{max}-Regler [Hz]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	3
	Zeigt die effektive Frequenzbeschränkung an.							
Abhängigkeit:	Wenn der I _{max} -Regler nicht in Betrieb ist, zeigt der Parameter normalerweise die Maximalfrequenz P1082 an.							
r1344	CO: Spannungsausgang I_{max}-Regler [V]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	3
	Zeigt den Betrag an, um den der I _{max} -Regler die Umrichterausgangsspannung reduziert.							
P1345[0...2]	Proportionalverstärkung I_{max}-Spannungsregler	0.000 - 5.499	0 250	U, T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Wenn der Ausgangsstrom (r0068) den Maximalstrom (r0067) überschreitet, wird der Umrichter durch Verringerung der Ausgangsspannung dynamisch geregelt. Dieser Parameter bestimmt die Proportionalverstärkung dieses Reglers.							
Abhängigkeit:	Dieser Parameter wird durch die in P0340 definierten automatischen Berechnungen beeinflusst.							
Hinweis:	Siehe P1340 für weitere Informationen. Die Werkseinstellung ist von der Umrichterleistung abhängig.							

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	DatenTyp	Zugr. Stufe
P1346[0...2]	Nachstellzeit I _{max} -Spannungsregler [s]	0.000 - 50.000	0 300	U, T	-	DDS	Gleitkommma	3
	Nachstellzeitkonstante des I _{max} -Spannungsreglers. <ul style="list-style-type: none"> • P1341 = 0: I_{max}-Regler deaktiviert • P1345 = 0 und P1346 > 0: Erweiterte Nachstellzeit I_{max}-Spannungsregler • P1345 > 0 und P1346 > 0: Normale PI-Regelung I_{max}-Spannungsregler 							
Abhängigkeit:	Dieser Parameter wird durch die in P0340 definierten automatischen Berechnungen beeinflusst.							
Hinweis:	Siehe P1340 für weitere Informationen. Die Werkseinstellung ist von der Umrichterleistung abhängig.							
r1348	Faktor Economy-Modus [%]	-	-	-	PROZENT	-	Gleitkommma	2
	Zeigt den berechneten Faktor für den Economy-Modus an (im Bereich 80 % – 120 %), der auf die geforderte Ausgangsspannung angewendet wird. Im Economy-Modus wird der effizienteste Arbeitspunkt für eine bestimmte Last ermittelt. Realisiert wird dies durch eine kontinuierliche Hill-Climbing-Optimierung. Bei der Hill-Climbing-Optimierung wird die Ausgangsspannung geringfügig nach oben oder unten angepasst und die Änderung der Eingangsleistung überwacht. Wenn die Leistung abnimmt, ändert der Algorithmus die Ausgangsspannung in die gleiche Richtung. Wenn die Leistung zunimmt, ändert der Algorithmus die Ausgangsspannung in die entgegengesetzte Richtung. Mithilfe dieses Algorithmus kann die Software den tiefsten Punkt im Diagramm von Eingangsleistung und Ausgangsspannung ermitteln.							
Achtung:	Ist dieser Wert zu niedrig, kann das System instabil werden.							
P1350[0...2]	Weiches Anfahren der Spannung	0 - 1	0	U, T	-	DDS	U16	3
	Legt fest, ob die Spannung während der Magnetisierungszeit weich anfährt (ON) oder sprunghaft auf die Anhebungsspannung ansteigt (OFF).							
	0	OFF						
	1	ON						
Hinweis:	Die Einstellungen für diesen Parameter haben Vor- und Nachteile: <ul style="list-style-type: none"> • P1350 = 0: OFF (sprunghafter Anstieg auf die Anhebungsspannung) Vorteil: Der Fluss wird schnell aufgebaut. Nachteil: Der Motor kann sich bewegen. • P1350 = 1: ON (weiches Anfahren der Spannung) Vorteil: Die Wahrscheinlichkeit, dass sich der Motor bewegt, ist geringer. Nachteil: Der Aufbau des Fluxes dauert länger. 							
P1780[0...2]	Steuerwort der Rs/Rr-Anpassung	0 - 1	1	U, T	-	DDS	U16	3
	Ermöglicht die thermische Anpassung des Ständer- und Läuferwiderstands, um Drehmomentfehler bei der Drehzahl-/Drehmomentregelung mit dem Drehzahlsensor oder Drehzahlfehler bei der Drehzahl-/Drehmomentregelung ohne Drehzahlsensor zu verringern.							
	Bit	Signalbezeichnung				1-Signal		0-Signal
	00	Thermische Rs/Rr-Anpassung aktivieren				Ja		Nein
P1800[0...2]	Pulsfrequenz [kHz]	2 - 16	4	U, T	-	DDS	U16	2
	Legt die Pulsfrequenz für die Ein-Aus-Schalter des Umrichters fest. Die Frequenz kann in Schritten von 2 kHz geändert werden.							

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Daten typ	Zugr. Stufe		
Abhängigkeit:	<p>Der Minimal-/Maximal-/Standardwert der Pulsfrequenz wird durch das verwendete Leistungsmodul bestimmt.</p> <p>Darüber hinaus hängt die minimale Pulsfrequenz von der Parametrierung von P1082 (Maximalfrequenz) und P0310 (Motornennfrequenz) ab.</p>									
Hinweis:	<p>Wenn die Pulsfrequenz erhöht wird, kann der maximale Umrichterstrom r0209 reduziert werden (Derating). Die Derating-Kennlinie hängt von der Art und Leistung des Umrichters ab.</p> <p>Wenn ein unbeaufsichtigter Betrieb nicht zwingend notwendig ist, können niedrigere Pulsfrequenzen ausgewählt werden, um die Umrichterverluste und Hochfrequenzemissionen zu minimieren.</p> <p>Unter gewissen Umständen kann der Umrichter die Pulsfrequenz zum Schutz vor Übertemperatur reduzieren (siehe P0290 und P0291, Bit 0).</p>									
r1801[0...1]	CO: Pulsfrequenz [kHz]	-	-	-	-	-	U16	3		
	<p>Zeigt Informationen über die Pulsfrequenz der Ein-Aus-Schalter des Umrichters an.</p> <p>r1801[0] zeigt die Ist-Pulsfrequenz des Umrichters an.</p> <p>r1801[1] zeigt die minimale Pulsfrequenz des Umrichters an, die erreicht werden kann, wenn die Funktionen "Motoridentifizierung" oder "Umrichter-Überlastreaktion" aktiv sind. Wenn kein PM angeschlossen ist, wird dieser Parameter auf 0 kHz eingestellt.</p>									
Index:	[0]	Ist-Pulsfrequenz								
	[1]	Minimale Pulsfrequenz								
Achtung:	<p>Unter bestimmten Bedingungen (Übertemperatur am Umrichter, siehe P0290) kann dies von den in P1800 (Pulsfrequenz) ausgewählten Werten abweichen.</p>									
P1802	Modulationsart	1 - 3	3	U, T	-	-	U16	3		
	<p>Wählt die Modulationsart am Umrichter aus.</p>									
	1	Asymmetrische SVM								
	2	Raumzeigermodulation								
	3	SVM/ASVM-Regelung								
Achtung:	<ul style="list-style-type: none"> Die asymmetrische Raumzeigermodulation (ASVM) erzeugt geringere Schaltverluste als die Raumzeigermodulation (SVM), kann jedoch bei sehr niedrigen Drehzahlen einen ungleichmäßigen Lauf verursachen. Die Raumzeigermodulation (SVM) mit Übermodulation kann bei hohen Ausgangsspannungen die Stromschwingungsform verzerren. Die Raumzeigermodulation (SVM) ohne Übermodulation reduziert die am Motor verfügbare maximale Ausgangsspannung. 									
P1803[0...2]	Maximale Modulation [%]	20.0 - 150.0	106,0	U, T	-	DDS	Gleitk omma	3		
	<p>Legt den maximalen Modulationsindex fest.</p>									
Hinweis:	<p>P1803 = 100 %: Grenzwert für Übersteuerung (für einen idealen Umrichter ohne Schaltverzögerung).</p>									
P1810[0...2]	Steuerwort Vdc-Regelung	0 - 3	3	U, T	-	-	U16	3		
	<p>Konfiguriert die Vdc-Filterung und -kompensation.</p>									
	Bit	Signalbezeichnung				1-Signal	0-Signal			
	00	Vdc-Mittelwertfilter aktivieren				Ja	Nein			
	01	Vdc-Kompensation aktivieren				Ja	Nein			
Index:	[0]	Umrichterdatensatz 0 (DDS0)								
	[1]	Umrichterdatensatz 1 (DDS1)								

Parameter	Funktion	Bereich	Werksein stellung	Änderbar	Skalierun g	Datens atz	Daten typ	Zugr. Stufe
	[2]	Umrichterdatensatz 2 (DDS2)						
Hinweis:	Der Standardwert von P1810 für die 1-phasigen Modelle ist 2.							
P1820[0...2]	Umkehr Phasenfolge Ausgang	0 - 1	0	T	-	DDS	U16	2
	Ändert die Phasenfolge, ohne die Sollwertpolarität zu ändern.							
	0	Vorwärts						
	1	Motor reversieren						
Hinweis:	Siehe P1000							
P1825	Durchlassspannung des IGBT [V]	0.0 - 20.0	0,9	U, T	-	-	Gleitk omma	4
	Korrigiert die Durchlassspannung der IGBTs.							
P1828	Steuersatz-Totzeit [μs]	0.00 - 3.98	0,01	U, T	-	-	Gleitk omma	4
	Legt die Ausgleichszeit für die Steuersatzverriegelung fest.							
P1900	Auswahl Motordatenidentifikation	0 - 2	0	C(1), T	-	-	U16	2
	Führt eine Motordatenidentifikation durch.							
	0	Deaktiviert						
	2	Identifizierung aller Parameter im Stillstand						
Abhängigkeit:	Es wird nicht ermittelt, ob die Motordaten korrekt sind. P1900 = 2: Der berechnete Wert für den Ständerwiderstand (siehe P0350) wird überschrieben.							
Achtung:	Nach Abschluss der Identifizierung wird P1900 auf 0 eingestellt. Beachten Sie bei Auswahl der Einstellung für Messungen Folgendes: Der Wert wird als Einstellung des Parameters P0350 übernommen und sowohl auf den Regler angewendet als auch in den schreibgeschützten Parametern weiter unten angezeigt. Stellen Sie sicher, dass bei der Motordatenidentifikation die Motorhaltebremse nicht aktiv ist.							
Hinweis:	Vor Auswahl der Motordatenidentifikation muss eine "Grundinbetriebnahme" durchgeführt werden. Da sich die Leitungslänge der Anwendungen stark unterscheidet, ist der voreingestellte Widerstand P0352 nur eine grobe Schätzung. Bei der Motordatenidentifikation können bessere Ergebnisse erzielt werden, indem vor deren Beginn der mittels Messung/Berechnung ermittelte Leitungswiderstand angegeben wird. Nach der Aktivierung (P1900 > 0) wird die Warnung A541 generiert, die besagt, dass der nächste ON-Befehl das Messen der Motorparameter einleitet. Die Kommunikation – sowohl via USS als auch via Modbus – wird für die Dauer dieser internen Berechnungen unterbrochen. Die Berechnungen können bis zu einer Minute dauern.							
P1909[0...2]	Steuerwort für Motordatenidentifikation	-	0101 1100 0000 0000 bin	U, T	-	DDS	U16	4
	Das Steuerwort für die Motordatenidentifikation.							
	Bit	Signalbezeichnung				1-Signal	0-Signal	
	00	Schätzung von Xs				Ja	Nein	
	01	Motor-ID bei 2 kHz				Ja	Nein	
	02	Schätzung von Tr				Ja	Nein	
	03	Schätzung von Lsigma				Ja	Nein	
	05	Best. Tr-Mess. mit 2 Frequenzen				Ja	Nein	

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe							
	06	Messung der Durchlassspannung		Ja			Nein								
	07	Totzeiterkennung aus Rs-Messung		Ja			Nein								
	08	MotID mit HW-Totzeitkompensation aktiv		Ja			Nein								
	09	Keine Totzeiterkennung mit 2 Frequenzen		Ja			Nein								
	10	Erkennung von Ls mit LsBlock-Methode		Ja			Nein								
	11	MotID-Anpassung des Magnetisierungsstroms		Ja			Nein								
	12	MotID-Anpassung der Hauptreaktanz		Ja			Nein								
	13	MotID-Ausschaltwärmeverlust optimiert		Ja			Nein								
	14	MotID-Sättigungskurve optimiert für alle Baugrößen		Ja			Nein								
	15	MotID-Sättigungskurve optimiert für große Baugrößen		Ja			Nein								
r1912[0]	Ermittelter Ständerwiderstand [Ohm]	-	-	-	-	-	Gleitk. omma	4							
	Zeigt den Messwert für den Ständerwiderstand (Phase-Phase) an. Dieser Wert enthält auch den Leitungswiderstand.														
Index:	[0]	U_phase													
Achtung:	Wenn der ermittelte Wert (Rs = Ständerwiderstand) nicht innerhalb des Bereichs 0,1 % < Rs [p. u.] < 100 % liegt, wird die Störungsmeldung 41 (Fehler bei der Motordatenidentifikation) ausgegeben. P0949 enthält weitere Informationen (in diesem Fall Störungswert = 2).														
Hinweis:	Dieser Wert wird mit P1900 = 2 gemessen.														
r1920[0]	Ermittelte dynamische Streuinduktivität	-	-	-	-	-	Gleitk. omma	4							
	Zeigt die ermittelte dynamische Streuinduktivität an.														
Index:	[0]	U_phase													
r1925[0]	Ermittelte Durchlassspannung [V]	-	-	-	-	-	Gleitk. omma	4							
	Zeigt die ermittelte Durchlassspannung des IGBT an.														
Index:	[0]	U_phase													
Achtung:	Wenn die ermittelte Durchlassspannung nicht innerhalb des Bereichs 0,0 V < 10 V liegt, wird die Störungsmeldung 41 (Fehler bei der Motordatenidentifikation) ausgegeben. P0949 enthält weitere Informationen (in diesem Fall Störungswert = 20).														
r1926	Ermittelte Steuersatz-Totzeit [μs]	-	-	-	-	-	Gleitk. omma	2							
	Zeigt die ermittelte Totzeit für die Steuersatzverriegelung an.														
P2000[0...2]	Bezugsfrequenz [Hz]	1.00 - 599.00	50,00	T	-	DDS	Gleitk. omma	3							
	P2000 kennzeichnet die Bezugsfrequenz für Frequenzwerte, die als Prozentwert oder Hexadezimalwert angezeigt bzw. übertragen werden. Darin bedeuten: <ul style="list-style-type: none">• Hexadezimal 4000 H ==> P2000 (z. B. USS-PZD)• Prozent 100 % ==> P2000 (z. B. AE)														

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe															
Beispiel:	Wenn zwischen zwei Parametern eine BICO-Verbindung hergestellt oder alternativ P0719 oder P1000 verwendet wird, kann sich die 'Einheit' der Parameter unterscheiden (standardisierte Werte (Hex) oder physikalische Werte (Hz)). SINAMICS führt implizit eine automatische Umrechnung der Werte in den Zielwert durch.																						
	$y[\text{Hex}] = \frac{r0021[\text{Hz}]}{P2000[\text{Hz}]} \cdot 4000[\text{Hex}]$ $y[\text{Hz}] = \frac{r2018[1]}{4000[\text{Hex}]} \cdot P2000$																						
Abhängigkeit:	Im Falle einer Grundinbetriebnahme wird P2000 wie folgt geändert: $P2000 = P1082$.																						
Vorsicht:	<p>P2000 stellt die Bezugsfrequenz der oben genannten Schnittstellen dar.</p> <p>Der maximale Frequenzsollwert von $2 \cdot P2000$ kann über die jeweilige Schnittstelle angewendet werden.</p> <p>Im Gegensatz zu P1082 (Maximalfrequenz) wird so die Umrichterfrequenz intern unabhängig von der Bezugsfrequenz begrenzt.</p> <p>Durch eine Änderung von P2000 wird der Parameter an die neuen Einstellungen angepasst.</p> $f[\text{Hz}] = \frac{f(\text{Hex})}{4000(\text{Hex})} \cdot P2000 = \frac{f(\%)}{100 \%} \cdot P2000$ $f_{\text{act},\text{limit}} = \min(P1082, f_{\text{act}})$																						
Achtung:	<p>Bezugsparameter dienen als Hilfsmittel zur einheitlichen Darstellung des Sollwerts und der Istwertsignale. Dies gilt ebenso für Festwerteinstellungen, die als Prozentwerte eingegeben wurden.</p> <p>Ein Wert von 100 % entspricht einem Prozessdatenwert von 4000H oder im Falle von Doppelwerten von 4000 0000H.</p> <p>In diesem Zusammenhang sind folgende Parameter verfügbar:</p> <table border="1"> <tr> <td>P2000</td><td>Bezugsfrequenz</td><td>Hz</td></tr> <tr> <td>P2001</td><td>Bezugsspannung</td><td>V</td></tr> <tr> <td>P2002</td><td>Bezugsstrom</td><td>A</td></tr> <tr> <td>P2003</td><td>Bezugsdrehmoment</td><td>Nm</td></tr> <tr> <td>P2004</td><td>Bezugsleistung</td><td>kW hp</td></tr> </table>	P2000	Bezugsfrequenz	Hz	P2001	Bezugsspannung	V	P2002	Bezugsstrom	A	P2003	Bezugsdrehmoment	Nm	P2004	Bezugsleistung	kW hp							
P2000	Bezugsfrequenz	Hz																					
P2001	Bezugsspannung	V																					
P2002	Bezugsstrom	A																					
P2003	Bezugsdrehmoment	Nm																					
P2004	Bezugsleistung	kW hp																					
Hinweis:	Änderungen an P2000 haben eine Neuberechnung von P2004 zur Folge.																						
P2001[0...2]	Bezugsspannung [V]	10 - 2000	1000	T	-	DDS	U16	3															
	Gesamtausgangsspannung (d. h. 100 %) über die serielle Schnittstelle (entspricht 4000H).																						

Parameterliste

7.2 Parameterliste

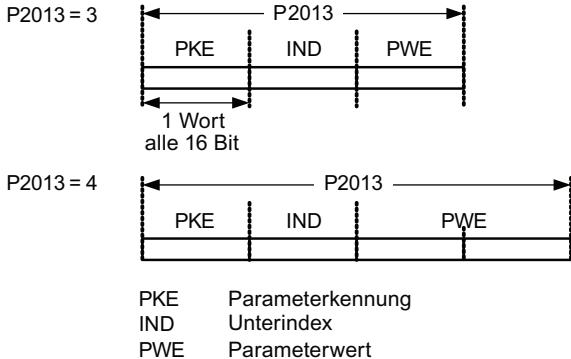
Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
Beispiel:					$y[\text{Hex}] = \frac{r0026[\text{V}]}{P2001[\text{V}]} \cdot 4000[\text{Hex}]$			
Hinweis:	Änderungen an P2001 haben eine Neuberechnung von P2004 zur Folge.							
P2002[0...2]	Bezugsstrom [A]	0,10 - 10000.0	0,10	T	-	DDS	Gleitk. omma	3
	Gesamtausgangsstrom über die serielle Schnittstelle (entspricht 4000H).							
Beispiel:	Wenn zwischen zwei Parametern eine BICO-Verbindung hergestellt wird, kann sich die 'Einheit' der Parameter unterscheiden (standardisierte Werte (Hex) oder physikalische Werte (A)). In diesem Fall findet eine automatische Umrechnung der Werte in den Zielwert statt.				$y[\text{Hex}] = \frac{r0027[\text{A}]}{P2002[\text{A}]} \cdot 4000[\text{Hex}]$			
Abhängigkeit:	Dieser Parameter wird durch die in P0340 definierten automatischen Berechnungen beeinflusst.							
Hinweis:	Änderungen an P2002 haben eine Neuberechnung von P2004 zur Folge.							
P2003[0...2]	Bezugsdrehmoment [Nm]	0,10 - 99999.0	0,75	T	-	DDS	Gleitk. omma	3
	Gesamtbezugsdrehmoment über die serielle Schnittstelle (entspricht 4000H).							
Beispiel:	Wenn zwischen zwei Parametern eine BICO-Verbindung hergestellt wird, kann sich die 'Einheit' der Parameter unterscheiden (standardisierte Werte (Hex) oder physikalische Werte (Nm)). In diesem Fall findet eine automatische Umrechnung der Werte in den Zielwert statt.				$y[\text{Hex}] = \frac{r0080[\text{Nm}]}{P2003[\text{Nm}]} \cdot 4000[\text{Hex}]$			
Abhängigkeit:	Dieser Parameter wird durch die in P0340 definierten automatischen Berechnungen beeinflusst.							
Hinweis:	Änderungen an P2003 haben eine Neuberechnung von P2004 zur Folge.							

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	DatenTyp	Zugr. Stufe
P2004[0...2]	Bezugsleistung	0.01 - 2000.0	0,75	T	-	DDS	Gleitk. omma	3
Gesamtbezugsleistung über die serielle Schnittstelle (entspricht 4000H).								
Beispiel:	Wenn zwischen zwei Parametern eine BICO-Verbindung hergestellt wird, kann sich die 'Einheit' der Parameter unterscheiden (standardisierte Werte (Hex) oder physikalische Werte (kW/PS)). In diesem Fall findet eine automatische Umrechnung der Werte in den Zielwert statt.							
	$y[\text{Hex}] = \frac{r0032}{P2004} \cdot 4000[\text{Hex}]$							
x[kW] oder x[hp] abhängig von P0100								
P2010[0...1]	USS/MODBUS-Baudrate	6 - 12	8	U, T	-	-	U16	2
Legt die Baudrate für die USS/MODBUS-Kommunikation fest.								
6	9600 bit/s							
7	19200 bit/s							
8	38400 bit/s							
9	57600 bit/s							
10	76800 bit/s							
11	93750 bit/s							
12	115200 bit/s							
Index:	[0]	USS/MODBUS an RS485						
	[1]	USS an RS232 (reserviert)						
Hinweis:	Dieser Parameter (Index 0) ändert die Baudrate an RS485 unabhängig von dem in P2023 ausgewählten Protokoll.							
P2011[0...1]	USS-Adresse	0 - 31	0	U, T	-	-	U16	2
Legt eine eindeutige Adresse für den Umrüchter fest.								
Index:	[0]	USS/MODBUS an RS485						
	[1]	USS an RS232 (reserviert)						
Hinweis:	Sie können bis zu 30 weitere Umrüchter über die serielle Schnittstelle verbinden (d. h. insgesamt 31 Umrüchter) und mit dem USS-Protokoll (serieller Bus) steuern.							
P2012[0...1]	USS-Prozessdatenlänge	0 - 8	2	U, T	-	-	U16	3
Definiert die Anzahl der 16-Bit-Wörter im Prozessdatenbereich des USS-Telegramms. In diesem Bereich werden ständig Prozessdaten zwischen Master und Slave ausgetauscht. Der Prozessdatenbereich des USS-Telegramms wird für den Hauptsollwert sowie zum Steuern des Umrüchters verwendet.								
Index:	[0]	USS/MODBUS an RS485						
	[1]	USS an RS232 (reserviert)						

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe													
Achtung:	Das USS-Protokoll besteht aus Prozessdaten und PKW, die vom Bediener mittels P2012 bzw. P2013 geändert werden können.																				
	<p>USS-Telegramm</p> <table border="1"> <tr> <td>STX</td> <td>LGE</td> <td>ADR</td> <td>Parameter PKW</td> <td>Prozessdaten PZD</td> <td>BCC</td> </tr> <tr> <td>PKE</td> <td>IND</td> <td>PWE</td> <td>PZD1</td> <td>PZD2</td> <td>PZD3</td> <td>PZD4</td> </tr> </table> <p> STX Textanfang LGE Länge ADR Adresse PKW Wert der Parameterkennung PZD Prozessdaten BCC Blockprüfzeichen </p> <p> PKE Parameterkennung IND Unterindex PWE Parameterwert </p>	STX	LGE	ADR	Parameter PKW	Prozessdaten PZD	BCC	PKE	IND	PWE	PZD1	PZD2	PZD3	PZD4							
STX	LGE	ADR	Parameter PKW	Prozessdaten PZD	BCC																
PKE	IND	PWE	PZD1	PZD2	PZD3	PZD4															
	<p>Die Prozessdaten übertragen ein Steuerwort und den Sollwert oder ein Zustandswort und die Istwerte. Die Anzahl der Prozessdatenwörter in einem USS-Telegramm wird durch P2012 bestimmt. Die ersten zwei Wörter sind:</p> <p>a) Steuerwort und Hauptsollwert -oder-</p> <p>b) Zustandswort und Istwert</p> <p>Wenn P2012 größer oder gleich 4 ist, wird das Zusatzsteuerwort als das vierte Prozessdatenwort übertragen (Standardeinstellung).</p> <p>STW ZSW HSW HIW STW2</p> <p>PZD1 PZD2 PZD3 PZD4</p> <p>P2012</p> <p> STW Steuerwort ZSW Zustandswort PZD Prozessdaten </p> <p> HSW Hauptsollwert HIW Hauptmomentanwert </p>																				
P2013[0...1]	USS PKW-Länge	0 - 127	127	U, T	-	-	U16	3													
	Definiert die Anzahl der 16-Bit-Wörter im PKW-Bereich des USS-Telegramms. Der PKW-Bereich kann variieren. Je nach Anforderungen kann eine Länge von 3 Wörtern, von 4 Wörtern oder eine variable Länge parametriert werden. Der PKW-Bereich des USS-Telegramms wird zum Lesen und Schreiben einzelner Parameterwerte genutzt.																				
	0	Keine Wörter																			
	3	3 Wörter																			
	4	4 Wörter																			
	127	Variabel																			
Beispiel:					Datentyp																
					U16 (16 Bit)	U32 (32 Bit)	Gleitkomma (32 Bit)														
	P2013 = 3	X			Fehler beim Zugriff auf Parameter	Fehler beim Zugriff auf Parameter															
	P2013 = 4	X			X		X														
	P2013 = 127	X			X		X														

Parameter	Funktion	Bereich	Werksein stellung	Änderbar	Skalierun g	Datens atz	Daten typ	Zugr. Stufe							
Index:	[0]	USS/MODBUS an RS485													
	[1]	USS an RS232 (reserviert)													
Achtung:	<p>Das USS-Protokoll besteht aus Prozessdaten und PKW, die vom Bediener mittels P2012 bzw. P2013 geändert werden können. P2013 bestimmt die Anzahl der PKW-Wörter in einem USS-Telegramm. Durch die Einstellung von P2013 auf 3 oder 4 wird die Länge der PKW-Wörter angegeben (3 = drei Wörter und 4 = vier Wörter). Wenn P2013 auf 127 eingestellt ist, wird die Länge der PKW-Wörter automatisch angepasst.</p>  <table style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <tr> <td>PKE</td> <td>Parameterkennung</td> </tr> <tr> <td>IND</td> <td>Unterindex</td> </tr> <tr> <td>PWE</td> <td>Parameterwert</td> </tr> </table> <p>Wurde eine feste Länge für die PKW-Wörter ausgewählt, kann nur ein Parameterwert übertragen werden. Im Falle eines indizierten Parameters müssen Sie PKW-Wörter mit variabler Länge verwenden, wenn die Werte aller Indizes in einem einzelnen Telegramm übertragen werden sollen.</p> <p>Bei Auswahl von PKW-Wörtern mit fester Länge muss sichergestellt werden, dass der betreffende Wert mit dieser PKW-Länge übertragen werden kann.</p> <p>P2013 = 3 definiert eine feste PKW-Länge, schränkt den Zugriff jedoch auf wenige Parameterwerte ein. Wenn ein Wert außerhalb des gültigen Bereichs verwendet wird, wird ein Parameterfehler generiert, und der Wert wird nicht akzeptiert. Dies wirkt sich jedoch nicht auf den Umrichterzustand aus.</p> <p>Dies eignet sich für Anwendungen, in denen die Parameter nicht geändert, aber auch MM3s verwendet werden.</p> <p>Der Broadcast-Modus kann zusammen mit dieser Einstellung nicht verwendet werden.</p> <p>P2013 = 4, feste PKW-Länge.</p> <p>Ermöglicht den Zugriff auf alle Parameter, indizierte Parameter können jedoch nur für jeden Index einzeln gelesen werden.</p> <p>Die Wortreihenfolge für Einzelwortwerte unterscheidet sich von der Einstellung 3 oder 127 (siehe Beispiel unten).</p> <p>P2013 = 127, nützlichste Einstellung.</p> <p>Die PKW-Antwortlänge variiert abhängig von der benötigten Informationsmenge.</p> <p>Bei dieser Einstellung können Fehlerinformationen und alle Indizes eines Parameters mit einem einzelnen Telegramm gelesen werden.</p> <p>Beispiel:</p> <p>Einstellung von P0700 auf den Wert 5 (P0700 = 2BC (hex))</p>									PKE	Parameterkennung	IND	Unterindex	PWE	Parameterwert
PKE	Parameterkennung														
IND	Unterindex														
PWE	Parameterwert														
		P2013 = 3		P2013 = 4		P2013 = 127									
	Master → SINAMICS	22BC 0000 0006		22BC 0000 0000 0006		22BC 0000 0006 0000									
	SINAMICS → Master	12BC 0000 0006		12BC 0000 0000 0006		12BC 0000 0006									

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe	
P2014[0...1]	USS/MODBUS Telegramm-Auszeit [ms]	0 - 65535	2000	T	-	-	U16	3	
	Index 0 definiert den Zeitraum T_off, nach dem eine Störung generiert wird (F72), wenn über den USS/MODBUS-Kanal RS485 kein Telegramm empfangen wurde. Index 1 definiert den Zeitraum T_off, nach dem eine Störung generiert wird (F71), wenn über den USS-Kanal RS232 (reserviert) kein Telegramm empfangen wurde.								
Index:	[0]	USS/MODBUS an RS485							
	[1]	USS an RS232 (reserviert)							
Achtung:	Wenn die Zeit auf 0 eingestellt ist, wird keine Störung generiert (d. h. Zeitüberwachung deaktiviert).								
Hinweis:	Die Telegramm-Auszeit kann an RS485 unabhängig von dem in P2023 festgelegten Protokoll genutzt werden.								
r2018[0...7]	CO: Prozessdaten von USS/MODBUS an RS485	-	-	-	4000H	-	U16	3	
	Zeigt die über USS/MODBUS an RS485 empfangenen Prozessdaten an.								
	<p>The diagram illustrates the mapping of received USS/MODBUS data words to parameter r2018. An incoming USS-Telegramm (BCC, PZD, PKW, ADR, LGE, STX) is mapped to a buffer (P2012) containing words PZD4-STW2, PZD3-HSW, PZD2-HSW, and PZD1-STW1. This buffer is then mapped to parameter r2018 (index 0 to 7). The mapping is shown as follows:</p> <pre> USS-Telegramm: BCC PZD PKW ADR LGE STX Buffer P2012: PZD4-STW2 PZD3-HSW PZD2-HSW PZD1-STW1 Parameter r2018: [0] [1] [2] [3] ... [7] </pre> <p>Legend:</p> <ul style="list-style-type: none"> STX Textanfang LGE Länge ADR Adresse PKW Wert der Parameterkennung PZD Prozessdaten BCC Blockprüfzeichen STW Steuerwort HSW Hauptsollwert <p>USS an RS485 → Prozessdatenzuordnung zu Parameter r2018</p>								
Index:	[0]	Empfangenes Wort 0							
	[1]	Empfangenes Wort 1							
							
	[7]	Empfangenes Wort 7							
Hinweis:	Einschränkungen: <ul style="list-style-type: none"> Wenn die obige serielle Schnittstelle den Umrichter steuert (P0700 oder P0719), muss das erste Steuerwort im ersten Prozessdatenwort übertragen werden. Wenn die Sollwertquelle über P1000 oder P0719 ausgewählt wird, muss der Hauptsoll im zweiten Prozessdatenwort übertragen werden. Wenn P2012 größer oder gleich 4 ist, muss das Zusatzsteuerwort (zweites Steuerwort) im vierten Prozessdatenwort übertragen werden, sofern die obige serielle Schnittstelle den Umrichter steuert (P0700 oder P0719). 								

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
P2019[0...7]	CI: Prozessdaten zu USS/MODBUS an RS485	-	[0] 52[0] [1] 21[0] [2] 0 [3] 53[0] [4...7] 0	T	4000H	-	U32/I 16	3
	Zeigt die über USS/MODBUS an RS485 übertragenen Prozessdaten an.							
	<p>STX Textanfang LGE Länge ADR Adresse PKW Wert der Parameterkennung PZD Prozessdaten BCC Blockprüfzeichen ZSW Zustandswort HIW Hauptmomentanwert</p> <p>Prozessdatenzuordnung aus Parameter P2019</p> <p>USS an RS485</p>							
Index:	[0]	Gesendetes Wort 0						
	[1]	Gesendetes Wort 1						
						
	[7]	Gesendetes Wort 7						
Hinweis:	Wenn r0052 nicht indiziert ist, wird kein Index ("0") angezeigt.							
P2021	MODBUS-Adresse	1 - 247	1	T	-	-	U16	2
	Legt eine eindeutige Adresse für den Umrichter fest.							
P2022	Zeitüberschreitung für Modbus-Antwort [ms]	0 - 10000	1000	U, T	-	-	U16	3
	Die Zeit, in der der Umrichter auf den MODBUS-Master antworten kann. Wenn die Formulierung einer Antwort mehr Zeit in Anspruch nimmt als in diesem Parameter angegeben, wird die Verarbeitung zwar ausgeführt, aber keine Antwort gesendet.							
P2023	Auswahl RS485-Protokoll	0 - 2	1	T	-	-	U16	1
	Wählt das Protokoll aus, das an der RS485-Schnittstelle ausgeführt wird.							
	0	Kein						
	1	USS						
	2	MODBUS						

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe	
Achtung:	Nach einer Änderung von P2023 muss der Umrichter aus- und wieder eingeschaltet werden. Warten Sie nach dem Ausschalten, bis die LED oder die Anzeige erloschen ist (kann einige Sekunden dauern), bevor Sie das Gerät wieder einschalten. Wenn P2023 über eine PLC geändert wurde, müssen Sie sicherstellen, dass die Änderung via P0971 im EEPROM gespeichert wurde.								
r2024[0...1]	USS/MODBUS fehlerfreie Telegramme	-	-	-	-	-	U16	3	
	Zeigt die Anzahl der empfangenen fehlerfreien USS/MODBUS-Telegramme an.								
Index:	[0]	USS/MODBUS an RS485							
	[1]	USS an RS232 (reserviert)							
Hinweis:	Der Zustand der Telegramminformationen an RS485 wird unabhängig von dem in P2023 festgelegten Protokoll gemeldet.								
r2025[0...1]	USS/MODBUS abgewiesene Telegramme	-	-	-	-	-	U16	3	
	Zeigt die Anzahl der abgewiesenen USS/MODBUS-Telegramme an.								
Index:	Siehe r2024								
Hinweis:	Siehe r2024								
r2026[0...1]	USS/MODBUS Zeichenrahmen-Fehler	-	-	-	-	-	U16	3	
	Zeigt die Anzahl der USS/MODBUS-Zeichenrahmen-Fehler an.								
Index:	Siehe r2024								
Hinweis:	Siehe r2024								
r2027[0...1]	USS/MODBUS Überlauffehler	-	-	-	-	-	U16	3	
	Zeigt die Anzahl der USS/MODBUS-Überlauffehler an.								
Index:	Siehe r2024								
Hinweis:	Siehe r2024								
r2028[0...1]	USS/MODBUS Paritätsfehler	-	-	-	-	-	U16	3	
	Zeigt die Anzahl der USS/MODBUS-Telegramme mit Paritätsfehlern an.								
Index:	Siehe r2024								
Hinweis:	Siehe r2024								
r2029[0...1]	USS Start nicht erkannt	-	-	-	-	-	U16	3	
	Zeigt die Anzahl der USS-Telegramme mit nicht erkanntem Start an.								
Index:	Siehe r2024								
Hinweis:	Wird an MODBUS nicht verwendet.								
r2030[0...1]	USS/MODBUS BCC/CRC-Fehler	-	-	-	-	-	U16	3	
	Zeigt die Anzahl der USS/MODBUS-Telegramme mit BCC/CRC-Fehlern an.								
Index:	Siehe r2024								
Hinweis:	Siehe r2024								
r2031[0...1]	USS/MODBUS Längenfehler	-	-	-	-	-	U16	3	
	Zeigt die Anzahl der USS/MODBUS-Telegramme mit falscher Länge an.								

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
Index:	Siehe r2024							
Hinweis:	Siehe r2024							
r2036.0...15	BO: Steuerwort 1 von USS/MODBUS an RS485	-	-	-	-	-	U16	3
	Zeigt das Steuerwort 1 von USS/MODBUS an RS485 an (d. h. Wort 1 innerhalb von USS/MODBUS = PZD1). Siehe r0054 für eine Beschreibung des Bitfeldes.							
Abhängigkeit:	Siehe P2012							
r2037.0...15	BO: Steuerwort 2 von USS an RS485 (USS)	-	-	-	-	-	U16	3
	Zeigt das Steuerwort 2 von USS an RS485 an (d. h. Wort 4 innerhalb von USS = PZD4). Siehe r0055 für eine Beschreibung des Bitfeldes.							
Abhängigkeit:	Siehe P2012							
Hinweis:	Zum Aktivieren der externen Fehlerfunktion (r2037, Bit 13) via USS müssen die folgenden Parameter festgelegt werden: <ul style="list-style-type: none"> P2012 = 4 P2106 = 1 							
r2067.0...12	CO/BO: Zustand der Digitaleingangswerte	-	-	-	-	-	U16	3
	Zeigt den Zustand der Digitaleingänge an.							
	Bit	Signalbezeichnung				1-Signal	0-Signal	
	00	Digitaleingang 1				Ja	Nein	
	01	Digitaleingang 2				Ja	Nein	
	02	Digitaleingang 3				Ja	Nein	
	03	Digitaleingang 4				Ja	Nein	
	11	Digitaleingang AE1				Ja	Nein	
	12	Digitaleingang AE2				Ja	Nein	
Hinweis:	Dies wird für eine BICO-Verbindung ohne Softwareeingriffe verwendet.							
P2100[0...2]	Auswahl Warnungsnummer	0 - 65535	0	T	-	-	U16	3
	Wählt bis zu drei Störungen oder Warnungen für nicht dem Standard entsprechende Reaktionen aus.							
Beispiel:	Wenn beispielsweise für eine Störung anstelle eines OFF2 ein OFF3 ausgeführt werden soll, muss die Störungsnummer in P2100 eingegeben und die gewünschte Reaktion in P2101 ausgewählt werden (in diesem Fall (OFF3) P2101 = 3).							
Index:	[0]	Störungsnummer 1						
	[1]	Störungsnummer 2						
	[2]	Störungsnummer 3						
Hinweis:	Alle StörCodes weisen eine Standardreaktion von OFF2 auf. Für einige StörCodes, die durch ein Abschalten der Hardware ausgelöst wurden (z. B. Überstrom), kann die Standardreaktion jedoch geändert werden.							
P2101[0...2]	Wert der Störreaktion	0 - 3	0	T	-	-	U16	3
	Legt die Werte für die Störreaktion des Umrichters bei durch P2100 (Auswahl Warnungsnummer) ausgewählten Störungen fest. Dieser indizierte Parameter kennzeichnet die jeweilige Reaktion auf Störungen/Warnungen, die in P2100, Indizes 0 bis 2 definiert sind.							

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe							
	0	Keine Reaktion, keine Anzeige													
	1	OFF1-Störreaktion													
	2	OFF2-Störreaktion													
	3	OFF3-Störreaktion													
Index:	[0]	Störreaktionswert 1													
	[1]	Störreaktionswert 2													
	[2]	Störreaktionswert 3													
Hinweis:	Die Einstellungen 1 bis 3 sind nur für Störcodes verfügbar. Index 0 (P2101) bezieht sich auf die Störung/Warnung in Index 0 (P2100).														
P2103[0...2]	Bl: 1. Störungsquittierung	-	722.2	T	-	CDS	U32/B in	3							
	Definiert die erste Quelle der Störungsquittierung.														
P2104[0...2]	Bl: 2. Störungsquittierung	-	0	T	-	CDS	U32/B in	3							
	Wählt die zweite Quelle der Störungsquittierung aus.														
P2106[0...2]	Bl: Externe Störung	-	1	T	-	CDS	U32/B in	3							
	Wählt die Quelle externer Störungen aus.														
r2110[0...3]	CO: Warnungsnummer	-	-	-	-	-	U16	2							
	Zeigt Warnhinweise an. Es können maximal 2 aktive Warnungen (Indizes 0 und 1) und 2 frühere Warnungen (Indizes 2 und 3) angezeigt werden.														
Index:	[0]	Vorangegangene Warnungen --, Warnung 1													
	[1]	Vorangegangene Warnungen --, Warnung 2													
	[2]	Vorangegangene Warnungen -1, Warnung 3													
	[3]	Vorangegangene Warnungen -1, Warnung 4													
Achtung:	Die Indizes 0 und 1 werden nicht gespeichert.														
Hinweis:	Die LED kennzeichnet in diesem Fall den Warnungszustand. Die Tastatur blinkt, während eine Warnung aktiv ist.														
P2111	Gesamzahl der Warnungen	0 - 4	0	T	-	-	U16	3							
	Zeigt die Anzahl der Warnungen (maximal 4) seit der letzten Zurücksetzung an. Stellen Sie 0 ein, um den Warnungsverlauf zurückzusetzen.														
P2113[0...2]	Umrichterwarnungen deaktivieren	0 - 1	0	T	-	-	U16	3							
	Schaltet die Meldung von Umrichterwarnungen aus. Dieser Parameter kann zusammen mit P0503 als Zusatz zum fortlaufenden Betrieb verwendet werden.														
	1	Umrichterwarnungen deaktiviert													
	0	Umrichterwarnungen aktiviert													
Index:	[0]	Umrichterdatensatz 0 (DDS0)													
	[1]	Umrichterdatensatz 1 (DDS1)													
	[2]	Umrichterdatensatz 2 (DDS2)													
Hinweis:	Siehe auch P0503														

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe												
r2114[0...1]	Laufzeitzähler	-	-	-	-	-	U16	3												
	<p>Zeigt den Laufzeitzähler an.</p> <p>Dieser gibt die Gesamtbetriebszeit des Umrichters an. Der Wert wird beim Ausschalten gespeichert und beim erneuten Einschalten wiederhergestellt. Der Laufzeitzähler wird wie folgt berechnet:</p> <p>Der Wert in r2114[0] wird mit 65536 multipliziert und dann zum Wert in r2114[1] addiert. Das Ergebnis wird in Sekunden angegeben. Dies bedeutet, dass r2114[0] nicht in Tagen angegeben wird.</p> <p>Gesamtbetriebszeit = $65536 * r2114[0] + r2114[1]$ Sekunden.</p>																			
Beispiel:	<p>Wenn r2114[0] = 1 und r2114[1] = 20864 ist, erhalten wir $1 * 65536 + 20864 = 86400$ Sekunden, was einem Tag entspricht.</p>																			
Index:	[0]	Systemzeit, Sekunden, oberes Wort																		
	[1]	Systemzeit, Sekunden, unteres Wort																		
P2115[0...2]	Echtzeituhr	0 - 65535	257	T	-	-	U16	4												
	<p>Zeigt die Echtzeit an.</p> <p>Alle Umrichter benötigen eine integrierte Uhr, durch die Störungsbedingungen mit einem Zeitstempel versehen und protokolliert werden können. Sie verfügen jedoch nicht über eine batteriegestützte Echtzeituhr (RTC). Umrichter unterstützen möglicherweise eine softwaregestützte Echtzeituhr, die über eine serielle Schnittstelle mit einer Echtzeituhr synchronisiert werden muss.</p> <p>Die Uhrzeit wird in einem Wortfeldparameter P2115 gespeichert. Die Uhrzeit wird durch standardmäßige Telegramme des USS-Protokolls zum "Schreiben von Wortfeldparametern" festgelegt. Sobald das letzte Wort in Index 2 empfangen wurde, startet die Software den Zähler unter Verwendung eines intern ausgeführten Taks von 1 Millisekunde. Er ähnelt somit einer Echtzeituhr.</p> <p>Wird das Gerät aus- und wieder eingeschaltet, muss die Echtzeit erneut an den Umrichter gesendet werden.</p> <p>Die Uhrzeit wird in einem Wortfeldparameter verwaltet und wie folgt codiert (das gleiche Format wird auch in Störungsberichten verwendet).</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Index</th><th>Oberes Byte (MSB)</th><th>Unteres Byte (LSB)</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td><td>Sekunden (0 – 59)</td><td>Minuten (0 – 59)</td></tr> <tr> <td>1</td><td>Stunden (0 – 23)</td><td>Tage (1 – 31)</td></tr> <tr> <td>2</td><td>Monat (1 – 12)</td><td>Jahre (00 – 250)</td></tr> </tbody> </table> <p>Die Werte werden in binärem Format angegeben.</p>								Index	Oberes Byte (MSB)	Unteres Byte (LSB)	0	Sekunden (0 – 59)	Minuten (0 – 59)	1	Stunden (0 – 23)	Tage (1 – 31)	2	Monat (1 – 12)	Jahre (00 – 250)
Index	Oberes Byte (MSB)	Unteres Byte (LSB)																		
0	Sekunden (0 – 59)	Minuten (0 – 59)																		
1	Stunden (0 – 23)	Tage (1 – 31)																		
2	Monat (1 – 12)	Jahre (00 – 250)																		
Index:	[0]	Echtzeit, Sekunden + Minuten																		
	[1]	Echtzeit, Stunden + Tage																		
	[2]	Echtzeit, Monat + Jahr																		
P2120	Anzeigezähler	0 - 65535	0	U, T	-	-	U16	4												
	Zeigt die Gesamtzahl der Störungen/Warnungen an. Dieser Parameter wird immer dann erhöht, wenn ein Störungs-/Warnungseignis eintritt.																			
P2150[0...2]	Hysteresefrequenz f_hys [Hz]	0.00 - 10.00	3.00	U, T	-	DDS	Gleitk. omma	3												
	Definiert den Hysteresewert, der zum Vergleichen der Frequenz und Drehzahl mit dem Schwellenwert angewendet wird.																			
Abhängigkeit:	Siehe P1175.																			
Hinweis:	Wenn P1175 festgelegt wird, wird zudem P2150 zum Steuern der Funktion für duale Rampenzeiten verwendet.																			
P2151[0...2]	C1: Drehzahlsollwert für Meldungen	-	1170[0]	U, T	-	DDS	U32/I 32													

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
	Wählt die Quelle der Sollwertfrequenz aus. Die Istfrequenz wird mit dieser Frequenz verglichen, um Abweichungen zu ermitteln (siehe Überwachungsbetrieb r2197.7).							
P2155[0...2]	Frequenzschwelle f_1 [Hz]	0.00 - 599.00	30.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Legt den Schwellenwert für den Vergleich der Istdrehzahl oder -frequenz mit den Schwellenwerten f_1 fest. Dieser Schwellenwert steuert die Zustandsbits 4 und 5 in Zustandswort 2 (r0053).							
P2156[0...2]	Verzögerungszeit der Frequenzschwelle f_1 [ms]	0 - 10000	10	U, T	-	DDS	U16	3
	Legt die Verzögerungszeit vor einem Vergleich mit der Frequenzschwelle f_1 fest (P2155).							
P2157[0...2]	Frequenzschwelle f_2 [Hz]	0.00 - 599.00	30.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Schwellenwert 2 zum Vergleichen der Drehzahl oder Frequenz mit den Schwellenwerten.							
Abhängigkeit:	Siehe P1175.							
Hinweis:	Wenn P1175 festgelegt wird, wird zudem P2157 zum Steuern der Funktion für duale Rampenzeiten verwendet.							
P2158[0...2]	Verzögerungszeit der Frequenzschwelle f_2 [ms]	0 - 10000	10	U, T	-	DDS	U16	2
	Beim Vergleichen der Drehzahl oder Frequenz mit dem Schwellenwert f_2 (P2157) gibt dies die Zeitverzögerung vor dem Löschen von Zustandsbits an.							
P2159[0...2]	Frequenzschwelle f_3 [Hz]	0.00 - 599.00	30.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Schwellenwert 3 zum Vergleichen der Drehzahl oder Frequenz mit den Schwellenwerten.							
Abhängigkeit:	Siehe P1175.							
Hinweis:	Wenn P1175 festgelegt wird, wird zudem P2159 zum Steuern der Funktion für duale Rampenzeiten verwendet.							
P2160[0...2]	Verzögerungszeit der Frequenzschwelle f_3 [ms]	0 - 10000	10	U, T	-	DDS	U16	2
	Beim Vergleichen der Drehzahl oder Frequenz mit dem Schwellenwert f_3 (P2159) gibt dies die Zeitverzögerung vor dem Festlegen von Zustandsbits an.							
P2162[0...2]	Hysteresefrequ. für Überdrehzahl [Hz]	0.00 - 25.00	3.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Hysteresedrehzahl (Frequenz) für die Erkennung einer Überdrehzahl. In den U/f-Steuermodi greift die Hysterese unterhalb der Maximalfrequenz.							
P2164[0...2]	Hysteresefrequenz für Abweichung [Hz]	0.00 - 10.00	3.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Hysteresefrequenz zum Erkennen der zulässigen Abweichung (vom Sollwert) von Frequenz oder Drehzahl. Diese Frequenz steuert Bit 8 in Zustandswort 1 (r0052).							
P2166[0...2]	Verzögerungszeit Abschluss Hochlauf [ms]	0 - 10000	10	U, T	-	DDS	U16	3
	Verzögerungszeit für das Signal, das den Abschluss des Hochlaufs kennzeichnet.							

Parameter	Funktion	Bereich	Werksein stellung	Änderbar	Skalierun g	Datens atz	Daten typ	Zugr. Stufe
P2167[0...2]	Abschaltfrequenz f_off [Hz]	0.00 - 10.00	1.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Definiert den Schwellenwert der Überwachungsfunktion $ f_{act} > P2167 (f_{off})$. P2167 wirkt sich auf die folgenden Funktionen aus:							
	<ul style="list-style-type: none"> Wenn die Istfrequenz unter diesen Schwellenwert fällt und die Zeitverzögerung abgelaufen ist, wird Bit 1 in Zustandswort 2 (r0053) zurückgesetzt. Wurde ein OFF1 oder OFF3 angewendet und Bit 1 zurückgesetzt, deaktiviert der Umrichter den Impuls (OFF2). 							
P2168[0...2]	Verzögerungszeit T_off [ms]	0 - 10000	0	U, T	-	DDS	U16	3
	Definiert die Zeit, während der der Umrichter unterhalb der Abschaltfrequenz (P2167) arbeiten kann, bevor er abgeschaltet wird.							
Abhängigkeit:	Ist aktiv, wenn die Haltebremse (P1215) nicht parametriert ist.							
P2170[0...2]	Stromschwelle I_thresh [%]	0.00 - 400.0	100.0	U, T	-	DDS	Gleitk omma	3
	Definiert den Schwellenwert für den Strom bezogen auf P0305 (Motornennstrom), der bei Vergleichen von I_{act} und I_{Thresh} verwendet wird. Dieser Schwellenwert steuert Bit 3 in Zustandswort 3 (r0053).							
P2171[0...2]	Verzögerungszeit Strom [ms]	0 - 10000	10	U, T	-	DDS	U16	3
	Legt die Verzögerungszeit vor einem Vergleich des Stroms fest.							
P2172[0...2]	Schwellenwert Zwischenkreisspannung [V]	0 - 2000	800	U, T	-	DDS	U16	3
	Definiert die Zwischenkreisspannung, die mit der Istspannung verglichen wird. Diese Spannung steuert Bit 7 und 8 in Zustandswort 3 (r0053).							
P2173[0...2]	Verzögerungszeit Zwischenkreisspannung [ms]	0 - 10000	10	U, T	-	DDS	U16	3
	Legt die Verzögerungszeit vor einem Vergleich mit dem Schwellenwert fest.							
P2177[0...2]	Verzögerungszeit für Motorblockierung [ms]	0 - 10000	10	U, T	-	DDS	U16	3
	Verzögerungsdauer bei der Erkennung einer Motorblockierung.							
P2179	Stromgrenzwert für Erkennung einer fehlenden Last [%]	0.00 - 10.0	3.0	U, T	-	-	Gleitk omma	3
	Stromschwelle für A922 (Last fehlt) bezogen auf P0305 (Motornennstrom).							
Achtung:	Wenn kein Motorsollwert eingegeben werden kann und der Stromgrenzwert (P2179) nicht überschritten wird, wird nach Ablauf der Verzögerungszeit (P2180) die Warnung A922 (keine Last anliegend) ausgegeben.							
Hinweis:	Möglicherweise ist der Motor nicht angeschlossen (Last fehlt), oder es fehlt eine Phase.							
P2180	Verzögerungszeit für fehlende Last [ms]	0 - 10000	2000	U, T	-	-	U16	3
	Verzögerungszeit bei der Erkennung einer fehlenden Last.							

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
P2181[0..2]	Methode zur Bandausfallerkennung	0 - 6	0	T	-	DDS	U16	3
	<p>Legt die Methode zur Bandausfallerkennung fest.</p> <p>Mithilfe dieser Funktion können Fehler in der Mechanik des Umrichterantriebs erkannt werden, z. B. ein gerissenes Umrichterband. Zudem können Bedingungen erkannt werden, die eine Überlast zur Folge haben, wie beispielsweise ein Stau. P2182 bis P2190 werden auf die folgenden Werte festgelegt, wenn der Parameter in einen anderen Wert als 0 geändert wird.</p> <p>P2182 = P1080 (Fmin) P2183 = P1082 (Fmax) * 0,8 P2184 = P1082 (Fmax) P2185 = r0333 (Nenndrehmoment des Motors) * 1,1 P2186 = 0 P2187 = r0333 (Nenndrehmoment des Motors) * 1,1 P2188 = 0 P2189 = r0333 (Nenndrehmoment des Motors) * 1,1 P2190 = r0333 (Nenndrehmoment des Motors) / 2</p> <p>Hierzu wird die Kennlinie von Istfrequenz / Istdrehmoment mit einem programmierten Wertbereich verglichen (siehe P2182 bis P2190). Wenn die Kennlinie außerhalb dieses Wertbereichs liegt, wird eine Warnung A952 ausgegeben oder eine Abschaltung F452 ausgelöst.</p>							
	0 Bandausfallerkennung deaktiviert							
	1 Warnung: Drehmoment/Frequenz niedrig							
	2 Warnung: Drehmoment/Frequenz hoch							
	3 Warnung: Drehmoment/Frequenz hoch/niedrig							
	4 Abschaltung: Drehmoment/Frequenz niedrig							
	5 Abschaltung: Drehmoment/Frequenz hoch							
	6 Abschaltung: Drehmoment/Frequenz hoch/niedrig							
P2182[0..2]	Frequenzschwelle Band 1 [Hz]	0.00 - 599.00	5.00	U, T	-	DDS	Gleitk. omma	3
	<p>Legt den unteren Frequenzschwellenwert f_1 zur Definition des Bereichs, in dem die Bandausfallerkennung erfolgt, fest. Der Wertebereich für Frequenz/Drehmoment wird durch neun Parameter definiert. Drei davon sind Frequenzparameter (P2182 bis P2184), und die anderen sechs definieren den unteren und oberen Drehmomentgrenzwert (P2185 bis P2190) für jede Frequenz.</p>							
Abhängigkeit:	Siehe P2181 für den berechneten Standardwert.							
Hinweis:	Unterhalb des Schwellenwerts in P2182 und oberhalb des Schwellenwerts in P2184 ist der Bandausfallerkennungsmodus nicht aktiv. In diesem Fall gelten die Werte für den Normalbetrieb mit den in P1521 und P1520 angegebenen Drehmomentgrenzwerten.							
P2183[0..2]	Frequenzschwelle Band 2 [Hz]	0.00 - 599.00	30.00	U, T	-	DDS	Gleitk. omma	3
	<p>Legt den Frequenzschwellenwert f_2 zur Definition des Wertebereichs, in dem die Drehmomentwerte gültig sind, fest. Siehe P2182.</p>							
Abhängigkeit:	Siehe P2181 für den berechneten Standardwert.							
P2184[0..2]	Frequenzschwelle Band 3 [Hz]	0.00 - 599.00	50.00	U, T	-	DDS	Gleitk. omma	3
	<p>Legt den oberen Frequenzschwellenwert f_3 zur Definition des Bereichs, in dem die Bandausfallerkennung erfolgt, fest. Siehe P2182.</p>							

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
Abhängigkeit:	Siehe P2181 für den berechneten Standardwert.							
P2185[0...2]	Oberer Drehmoment-Schwellenwert 1 [Nm]	0.0 - 99999.0	Wert in r0333	U, T	-	DDS	Gleitk. omma	3
	Oberer Schwellenwert 1 für Vergleiche mit dem Istdrehmoment.							
Abhängigkeit:	Dieser Parameter wird durch die in P0340 definierten automatischen Berechnungen beeinflusst. Siehe P2181 für den berechneten Standardwert.							
Hinweis:	Die Werkseinstellung ist von der Nenndaten des Leistungsmoduls und Motors abhängig.							
P2186[0...2]	Unterer Drehmoment-Schwellenwert 1 [Nm]	0.0 - 99999.0	0.0	U, T	-	DDS	Gleitk. omma	3
	Unterer Schwellenwert 1 für Vergleiche mit dem Istdrehmoment.							
Abhängigkeit:	Siehe P2181 für den berechneten Standardwert.							
P2187[0...2]	Oberer Drehmoment-Schwellenwert 2 [Nm]	0.0 - 99999.0	Wert in r0333	U, T	-	DDS	Gleitk. omma	3
	Oberer Schwellenwert 2 für Vergleiche mit dem Istdrehmoment.							
Abhängigkeit:	Dieser Parameter wird durch die in P0340 definierten automatischen Berechnungen beeinflusst. Siehe P2181 für den berechneten Standardwert.							
Hinweis:	Siehe P2185							
P2188[0...2]	Unterer Drehmoment-Schwellenwert 2 [Nm]	0.0 - 99999.0	0.0	U, T	-	DDS	Gleitk. omma	3
	Unterer Schwellenwert 2 für Vergleiche mit dem Istdrehmoment.							
Abhängigkeit:	Siehe P2181 für den berechneten Standardwert.							
P2189[0...2]	Oberer Drehmoment-Schwellenwert 3 [Nm]	0.0 - 99999.0	Wert in r0333	U, T	-	DDS	Gleitk. omma	3
	Oberer Schwellenwert 3 für Vergleiche mit dem Istdrehmoment.							
Abhängigkeit:	Dieser Parameter wird durch die in P0340 definierten automatischen Berechnungen beeinflusst. Siehe P2181 für den berechneten Standardwert.							
Hinweis:	Siehe P2185							
P2190[0...2]	Unterer Drehmoment-Schwellenwert 3 [Nm]	0.0 - 99999.0	0.0	U, T	-	DDS	Gleitk. omma	3
	Unterer Schwellenwert 3 für Vergleiche mit dem Istdrehmoment.							
Abhängigkeit:	Siehe P2181 für den berechneten Standardwert.							
P2192[0...2]	Zeitverzögerung bei Bandausfall [s]	0 - 65	10	U, T	-	DDS	Gleitk. omma	3
	P2192 definiert eine Verzögerung, bevor eine Warnung/Abschaltung aktiviert wird. - Auf diese Weise sollen durch vorübergehende Bedingungen ausgelöste Ereignisse umgangen werden. - Der Parameter wird für beide Methoden der Störungserkennung verwendet.							
r2197.0...12	CO/BO: Überwachungswort 1	-	-	-	-	-	U16	3
	Überwachungswort 1 kennzeichnet den Zustand der Überwachungsfunktionen. Jedes Bit steht für eine Überwachungsfunktion.							
	Bit	Signalbezeichnung				1-Signal	0-Signal	
	00	f_act <= P1080 (f_min)				Ja	Nein	
	01	f_act <= P2155 (f_1)				Ja	Nein	

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
	02	f_act > P2155 (f_1)			Ja		Nein	
	03	f_act >= Null			Ja		Nein	
	04	f_act >= Sollwert (f_set)			Ja		Nein	
	05	f_act <= P2167 (f_off)			Ja		Nein	
	06	f_act >= P1082 (f_max)			Ja		Nein	
	07	f_act == Sollwert (f_set)			Ja		Nein	
	08	Stromistwert r0027 >= P2170			Ja		Nein	
	09	Ungefilterter Vdc-Istwert < P2172			Ja		Nein	
	10	Ungefilterter Vdc-Istwert > P2172			Ja		Nein	
	11	Last fehlt			Ja		Nein	
	12	f_act > P1082 mit Verzögerung			Ja		Nein	
r2198.0...12	CO/BO: Überwachungswort 2	-	-	-	-	-	U16	3
	Überwachungswort 2 kennzeichnet den Zustand der Überwachungsfunktionen. Jedes Bit steht für eine Überwachungsfunktion.							
	Bit	Signalbezeichnung				1-Signal	0-Signal	
	00	f_act <= P2157 (f_2)				Ja	Nein	
	01	f_act > P2157 (f_2)				Ja	Nein	
	02	f_act <= P2159 (f_3)				Ja	Nein	
	03	f_act > P2159 (f_3)				Ja	Nein	
	04	f_set < P2161 (f_min_set)				Ja	Nein	
	05	f_set > 0				Ja	Nein	
	06	Motor blockiert				Ja	Nein	
	07	Motor gekippt				Ja	Nein	
	08	I_act r0068 < P2170				Ja	Nein	
	09	m_act > P2174 und Sollwert erreicht				Ja	Nein	
	10	m_act > P2174				Ja	Nein	
	11	Warnung Bandausfall				Ja	Nein	
	12	Abschaltung Bandausfall				Ja	Nein	
P2200[0...2]	Bl: PID-Regler aktivieren	-	0	U, T	-	CDS	U32/Bin	2
	Ermöglicht die Aktivierung/Deaktivierung des PID-Reglers. Einstellung 1 aktiviert den PID-Regler mit geschlossenem Regelkreis.							
Abhängigkeit:	Einstellung 1 deaktiviert automatisch die normalen Rampenzeiten, die in P1120 und P1121 festgelegt sind, sowie die normalen Frequenzsollwerte. Nach einem OFF1- oder OFF3-Befehl läuft die Umrichterfrequenz unter Verwendung der in P1121 (P1135 für OFF3) festgelegten Rampenzeit bis zum Wert Null aus.							
Achtung:	Die minimale und maximale Motorfrequenz (P1080 und P1082) sowie die Ausblendfrequenzen (P1091 bis P1094) bleiben am Umrichterausgang aktiv. Die Aktivierung von Ausblendfrequenzen mit PID-Regelung kann jedoch zu Instabilitäten führen.							

Parameter	Funktion	Bereich	Werksein stellung	Änderbar	Skalierun g	Datens atz	Daten typ	Zugr. Stufe
Hinweis:	<p>Die PID-Sollwertquelle wird mittels P2253 ausgewählt.</p> <p>Der PID-Sollwert und das PID-Rückführsignal werden als Prozentwerte [%] interpretiert (nicht in [Hz]).</p> <p>Die Ausgabe des PID-Reglers wird in Prozent [%] angezeigt und dann mittels P2000 (Bezugsfrequenz) in [Hz] normiert, wenn PID aktiviert ist.</p> <p>Der Umkehrbefehl ist nicht aktiv, wenn PID aktiv ist.</p> <p>Achtung: Die Parameter P2200 und P2803 schließen sich gegenseitig aus. PID und FFB des gleichen Datensatzes können nicht gleichzeitig aktiv sein.</p>							
P2201[0...2]	PID-Festsollwert 1 [%]	-200.00 - 200.00	10.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	<p>Definiert den PID-Festsollwert 1. Es gibt zwei Arten von Festfrequenzen:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Direkte Auswahl (P2216 = 1): <ul style="list-style-type: none"> – In dieser Betriebsart 1 gibt der Festfrequenzwähler (P2220 bis P2223) eine Festfrequenz an. – Sind mehrere Eingänge gleichzeitig aktiv, werden die ausgewählten Frequenzen addiert. Beispiel: PID-FF1 + PID-FF2 + PID-FF3 + PID-FF4. 2. Binär codierte Auswahl (P2216 = 2): <ul style="list-style-type: none"> – Mit dieser Methode können bis zu 16 verschiedene Festfrequenzwerte ausgewählt werden. 							
Abhängigkeit:	P2200 = 1 ist in Benutzerzugriffsebene 2 erforderlich, um die Sollwertquelle zu aktivieren.							
Hinweis:	<p>Sie können verschiedene Arten von Frequenzen kombinieren. Beachten Sie jedoch, dass diese addiert werden, wenn sie zusammen ausgewählt werden.</p> <p>P2201 = 100 % entspricht 4000 hex.</p>							
P2202[0...2]	PID-Festsollwert 2 [%]	-200.00 - 200.00	20.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Definiert den PID-Festsollwert 2.							
Hinweis:	Siehe P2201							
P2203[0...2]	PID-Festsollwert 3 [%]	-200.00 - 200.00	50.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Definiert den PID-Festsollwert 3.							
Hinweis:	Siehe P2201							
P2204[0...2]	PID-Festsollwert 4 [%]	-200.00 - 200.00	100.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Definiert den PID-Festsollwert 4.							
Hinweis:	Siehe P2201							
P2205[0...2]	PID-Festsollwert 5 [%]	-200.00 - 200.00	0.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Definiert den PID-Festsollwert 5.							
Hinweis:	Siehe P2201							
P2206[0...2]	PID-Festsollwert 6 [%]	-200.00 - 200.00	0.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Definiert den PID-Festsollwert 6.							
Hinweis:	Siehe P2201							
P2207[0...2]	PID-Festsollwert 7 [%]	-200.00 - 200.00	0.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Definiert den PID-Festsollwert 7.							
Hinweis:	Siehe P2201							

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
P2208[0...2]	PID-Festsollwert 8 [%]	-200.00 - 200.00	0.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Definiert den PID-Festsollwert 8.							
Hinweis:	Siehe P2201							
P2209[0...2]	PID-Festsollwert 9 [%]	-200.00 - 200.00	0.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Definiert den PID-Festsollwert 9.							
Hinweis:	Siehe P2201							
P2210[0...2]	PID-Festsollwert 10 [%]	-200.00 - 200.00	0.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Definiert den PID-Festsollwert 10.							
Hinweis:	Siehe P2201							
P2211[0...2]	PID-Festsollwert 11 [%]	-200.00 - 200.00	0.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Definiert den PID-Festsollwert 11.							
Hinweis:	Siehe P2201							
P2212[0...2]	PID-Festsollwert 12 [%]	-200.00 - 200.00	0.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Definiert den PID-Festsollwert 12.							
Hinweis:	Siehe P2201							
P2213[0...2]	PID-Festsollwert 13 [%]	-200.00 - 200.00	0.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Definiert den PID-Festsollwert 13.							
Hinweis:	Siehe P2201							
P2214[0...2]	PID-Festsollwert 14 [%]	-200.00 - 200.00	0.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Definiert den PID-Festsollwert 14.							
Hinweis:	Siehe P2201							
P2215[0...2]	PID-Festsollwert 15 [%]	-200.00 - 200.00	0.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Definiert den PID-Festsollwert 15.							
Hinweis:	Siehe P2201							
P2216[0...2]	Betriebsart PID-Festsollwert	1 - 2	1	T	-	DDS	U16	2
	Festfrequenzen für den PID-Sollwert können in zwei verschiedenen Modi ausgewählt werden. P2216 definiert den Modus.							
	1	Direktauswahl						
	2	Binärauswahl						
P2220[0...2]	BI: Auswahl PID-Festsollwert, Bit 0	-	722.3	T	-	CDS	U32/B in	3
	Definiert die Befehlsquelle für die Auswahl des PID-Festsollwerts, Bit 0.							
P2221[0...2]	BI: Auswahl PID-Festsollwert, Bit 1	-	722.4	T	-	CDS	U32/B in	3
	Definiert die Befehlsquelle für die Auswahl des PID-Festsollwerts, Bit 1.							

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
P2222[0...2]	BI: Auswahl PID-Festsollwert, Bit 2	-	722.5	T	-	CDS	U32/Bin	3
	Definiert die Befehlsquelle für die Auswahl des PID-Festsollwerts, Bit 2.							
P2223[0...2]	BI: Auswahl PID-Festsollwert, Bit 3	-	722.6	T	-	CDS	U32/Bin	3
	Definiert die Befehlsquelle für die Auswahl des PID-Festsollwerts, Bit 3.							
r2224	CO: Istwert PID-Festsollwert [%]	-	-	-	-	-	Gleitkommma	2
	Zeigt die Gesamtausgabe für die Auswahl des PID-Festsollwerts an.							
Hinweis:	r2224 = 100 % entspricht 4000 hex.							
r2225.0	BO: Zustand PID-Festfrequenz	-	-	-	-	-	U16	3
	Zeigt den Zustand der PID-Festfrequenzen an.							
	Bit	Signalbezeichnung				1-Signal	0-Signal	
	00	Zustand von FF				Ja	Nein	
P2231[0...2]	Modus PID-MOP	-	0	U, T	-	DDS	U16	2
	Spezifikation des PID-MOP-Modus							
	Bit	Signalbezeichnung				1-Signal	0-Signal	
	00	Sollwertspeicherung aktiv				Ja	Nein	
	01	Kein Einschaltstatus für Motorpotenziometer erforderlich				Ja	Nein	
Hinweis:	Definiert die Betriebsart des Motorpotenziometers. Siehe P2240.							
P2232	Richtungsumkehr des PID-MOP sperren	0 - 1	1	T	-	-	U16	2
	Sperrt die Auswahl des umgekehrten Sollwerts am PID-MOP.							
	0	Richtungsumkehr zulässig						
	1	Richtungsumkehr gesperrt						
Hinweis:	Die Einstellung 0 ermöglicht eine Änderung der Motordrehrichtung mithilfe des Sollwerts für das Motorpotenziometer (Frequenz erhöhen/verringern).							
P2235[0...2]	BI: PID-MOP aktivieren (UP-Befehl)	-	19.13	T	-	CDS	U32/Bin	3
	Definiert die Quelle des UP-Befehls.							
Abhängigkeit:	So ändern Sie den Sollwert: - Konfigurieren Sie einen Digitaleingang als Quelle. - Verwenden Sie die NACH-OBEN-/NACH-UNTEN-Taste an der Bedientafel.							
Achtung:	Wenn dieser Befehl durch kurze Impulse von weniger als 1 Sekunde aktiviert wird, wird die Frequenz in Schritten zu je 0,2 % (P0310) geändert. Wird das Signal für mehr als 1 Sekunde aktiviert, beschleunigt der Hochlaufgeber mit dem Wert in P2247.							
P2236[0...2]	BI: PID-MOP aktivieren (DOWN-Befehl)	-	19.14	T	-	CDS	U32/Bin	3
	Definiert die Quelle des DOWN-Befehls.							
Abhängigkeit:	Siehe P2235							

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
Achtung:	Wenn dieser Befehl durch kurze Impulse von weniger als 1 Sekunde aktiviert wird, wird die Frequenz in Schritten zu je 0,2 % (P0310) geändert. Wird das Signal für mehr als 1 Sekunde aktiviert, bremst der Hochlaufgeber mit dem Wert in P2248 ab.							
P2240[0...2]	Sollwert des PID-MOP [%]	-200.00 - 200.00	10.00	U, T	-	DDS	Gleitk. omma	2
	Sollwert des Motorpotenziometers. Ermöglicht dem Benutzer, einen digitalen PID-Sollwert in [%] festzulegen.							
Hinweis:	<p>P2240 = 100 % entspricht 4000 hex.</p> <p>Der Anfangswert wird erst beim Anlauf des MOP aktiviert (für die MOP-Ausgabe). P2231 beeinflusst das Verhalten des Anfangswerts wie folgt:</p> <ul style="list-style-type: none"> • P2231 = 0: P2240 ist im OFF-Zustand unmittelbar aktiv. Bei einem Wechsel in den ON-Zustand wird dieser nach dem nächsten Ein-/Ausschaltvorgang aktiviert. • P2231 = 1: Die letzte MOP-Ausgabe vor dem Stoppen wird als Anfangswert gespeichert, da die Speicherung ausgewählt ist. Eine Änderung an P2240 im ON-Zustand hat daher keine Auswirkungen. Im OFF-Zustand kann P2240 geändert werden. • P2231 = 2: Das Motorpotenziometer ist immer aktiv, sodass eine Änderung an P2240 nach dem nächsten Ein-/Ausschaltvorgang oder nach einer Änderung von P2231 in 0 wirksam wird. 							
P2241[0...2]	BI: PID-MOP Auswahl autom./man. Sollwert	-	0	T	-	CDS	U32/B in	3
	<p>Legt fest, dass die Signalquelle vom manuellen in den automatischen Modus wechselt. Bei Verwendung des Motorpotenziometers im manuellen Modus wird der Sollwert mithilfe von zwei Signalen für aufwärts und abwärts (z. B. P2235 und P2236) geändert.</p> <p>Im automatischen Modus muss der Sollwert über den Konnktoreingang (P2242) gekoppelt sein.</p> <p>0: manuell 1: automatisch</p>							
Achtung:	Siehe: P2235, P1036, P2242							
P2242[0...2]	CI: PID-MOP autom. Sollwert	-	0	T	-	CDS	U32/I 32	3
	Legt die Signalquelle für den Sollwert des Motorpotenziometers fest, wenn der automatische Modus P2241 ausgewählt ist.							
Achtung:	Siehe: P2241							
P2243[0...2]	BI: PID-MOP Hochlaufgeber-Sollwert akzeptieren	-	0	T	-	CDS	U32/B in	3
	Legt fest, dass die Signalquelle für den Einstellungsbefehl den Einstellungswert für das Motorpotenziometer akzeptiert. Der Wert wird für eine 0/1-Flanke des Einstellungsbeefs wirksam.							
Achtung:	Siehe: P2244							
P2244[0...2]	CI: PID-MOP Hochlaufgeber-Sollwert	-	0	T	-	CDS	U32/I 32	3
	Legt die Signalquelle für den Sollwert des Motorpotenziometers fest. Der Wert wird für eine 0/1-Flanke des Einstellungsbeefs wirksam.							
Achtung:	Siehe: P2243							

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
r2245	CO: PID-MOP Eingangsfrequenz des Hochlaufgebers [%]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	3
	Zeigt den Sollwert des Motorpotenziometers an, bevor dieser den Hochlaufgeber des PID-MOP passiert hat.							
P2247[0...2]	PID-MOP Hochlaufzeit des Hochlaufgebers [s]	0.00 - 1000.0	10.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Legt die Hochlaufzeit für den internen Hochlaufgeber des PID-MOP fest. Der Sollwert wird innerhalb dieses Zeitraums ausgehend von Null bis zu einem oberen Grenzwert geändert, der in P1082 definiert ist.							
Achtung:	Siehe: P2248, P1082							
P2248[0...2]	PID-MOP Rücklaufzeit des Hochlaufgebers [s]	0.00 - 1000.0	10.00	U, T	-	DDS	Gleitk omma	2
	Legt die Rücklaufzeit für den internen Hochlaufgeber des PID-MOP fest. Der Sollwert wird innerhalb dieses Zeitraums ausgehend von dem oberen Grenzwert, der in P1082 definiert ist, bis auf Null geändert.							
Achtung:	Siehe: P2247, P1082							
r2250	CO: Sollwertausgabe des PID-MOP [%]	-	-	-	PROZENT	-	Gleitk omma	2
	Zeigt den Ausgangssollwert des Motorpotenziometers an.							
P2251	PID-Modus	0 - 1	0	T	-	-	U16	3
	Aktiviert die Funktion des PID-Reglers.							
	0	PID als Sollwert						
	1	PID zum Abgleich						
Abhängigkeit:	Ist aktiv, wenn der PID-Regelkreis aktiviert ist (siehe P2200).							
P2253[0...2]	CI: PID-Sollwert	-	0	U, T	4000H	CDS	U32/I 16	2
	Definiert die Sollwertquelle für den PID-Sollwerteingang. Dieser Parameter ermöglicht dem Benutzer, die Quelle des PID-Sollwerts auszuwählen. Normalerweise wird ein digitaler Sollwert entweder mithilfe eines PID-Festsollwerts oder mithilfe eines aktiven Sollwerts ausgewählt.							
P2254[0...2]	CI: PID-Abgleichquelle	-	0	U, T	4000H	CDS	U32/I 16	3
	Wählt die Abgleichquelle für den PID-Sollwert aus. Das Signal wird mit der Abgleichsverstärkung multipliziert und zum PID-Sollwert addiert.							
P2255	Verstärkungsfaktor PID-Sollwert	0.00 - 100.00	100.00	U, T	-	-	Gleitk omma	3
	Verstärkungsfaktor für den PID-Sollwert. Der PID-Sollwerteingang wird mit diesem Verstärkungsfaktor multipliziert, um ein geeignetes Verhältnis zwischen Sollwert und Abgleich zu erzeugen.							
P2256	Verstärkungsfaktor PID-Abgleich	0.00 - 100.00	100.00	U, T	-	-	Gleitk omma	3
	Verstärkungsfaktor für den PID-Abgleich. Das Abgleichsignal wird durch diesen Verstärkungsfaktor skaliert und zum PID-Hauptsollwert addiert.							
P2257	Hochlaufzeit für PID-Sollwert [s]	0.00 - 650.00	1.00	U, T	-	-	Gleitk omma	2
	Legt die Hochlaufzeit für den PID-Sollwert fest.							

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
Abhängigkeit:	P2200 = 1 (PID-Regler aktiviert) deaktiviert die normale Hochlaufzeit (P1120). Die PID-Rampenzeit wirkt sich nur auf den PID-Sollwert aus und ist nur aktiv, wenn der PID-Sollwert geändert wird oder wenn der RUN-Befehl ausgegeben wird (wenn der PID-Sollwert die Rampenzeit zum Erreichen des Werts ausgehend von 0 % verwendet).							
Achtung:	Wird eine zu niedrige Rampenzeit eingestellt, kann dies eine Abschaltung des Umrichters zur Folge haben, z. B. im Falle eines Überstroms.							
P2258	Rücklaufzeit für PID-Sollwert [s]	0.00 - 650.00	1.00	U, T	-	-	Gleitk omma	2
	Legt die Rücklaufzeit für den PID-Sollwert fest.							
Abhängigkeit:	P2200 = 1 (PID-Regler aktiviert) deaktiviert die normale Rücklaufzeit (P1121). Die Rampenzeit für den PID-Sollwert wirkt sich nur bei Änderungen des PID-Sollwerts aus. P1121 (Rücklaufzeit) und P1135 (OFF3-Rücklaufzeit) definieren die Rampenzeiten, die nach OFF1 bzw. OFF3 verwendet werden.							
Achtung:	Wird eine zu niedrige Rücklaufzeit eingestellt, kann dies bei einer Überspannung F2 bzw. einem Überstrom F1 eine Abschaltung des Umrichters zur Folge haben.							
r2260	CO: PID-Sollwert nach PID-Hochlaufgeber [%]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	2
	Zeigt den aktiven PID-Gesamtsollwert nach dem PID-Hochlaufgeber an.							
Hinweis:	r2260 = 100 % entspricht 4000 hex.							
P2261	Filterzeitkonstante PID-Sollwert [s]	0.00 - 60.00	0.00	U, T	-	-	Gleitk omma	3
	Legt die Zeitkonstante für die Glättung des PID-Sollwerts fest.							
Hinweis:	P2261 = 0 = keine Glättung.							
r2262	CO: Gefilterter PID-Sollwert nach Hochlaufgeber [%]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	3
	Zeigt den gefilterten PID-Sollwert nach dem PID-Hochlaufgeber an. r2262 ist das Ergebnis des Werts in r2260, der mit dem PT1-Filter und der Zeitkonstanten in P2261 gefiltert wurde.							
Hinweis:	r2262 = 100 % entspricht 4000 hex.							
P2263	PID-Reglertyp	0 - 1	0	T	-	-	U16	3
	Legt den PID-Reglertyp fest.							
	0	D-Komponente bei Rückföhrtignal						
	1	D-Komponente bei Fehlersignal						
P2264[0...2]	Cl: PID-Rückführung	-	755[0]	U, T	4000H	CDS	U32/I 16	2
	Wählt die Quelle des PID-Rückföhrtsignals aus.							
Hinweis:	Bei Auswahl des Analogeingangs können Verschiebung und Verstärkung mittels P0756 bis P0760 (AE-Skalierung) implementiert werden.							
P2265	Filterzeitkonstante PID-Rückführung [s]	0.00 - 60.00	0.00	U, T	-	-	Gleitk omma	2
	Definiert die Zeitkonstante für den PID-Rückführungsfilter.							
r2266	CO: Gefilterte PID-Rückführung [%]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	2
	Zeigt das PID-Rückföhrtignal an.							
Hinweis:	r2266 = 100 % entspricht 4000 hex.							

Parameter	Funktion	Bereich	Werksein stellung	Änderbar	Skalierun g	Datens atz	Daten typ	Zugr. Stufe							
P2267	Höchstwert für PID- Rückführung [%]	-200.00 - 200.00	100.00	U, T	-	-	Gleitk omma	3							
	Legt den oberen Grenzwert für das Rückführsignal fest.														
Achtung:	Wenn PID aktiviert ist (P2200 = 1) und das Signal diesen Wert überschreitet, wird der Umrichter mit F222 abgeschaltet.														
Hinweis:	P2267 = 100 % entspricht 4000 hex.														
P2268	Mindestwert für PID- Rückführung [%]	-200.00 - 200.00	0.00	U, T	-	-	Gleitk omma	3							
	Legt den unteren Grenzwert für das Rückführsignal fest.														
Achtung:	Wenn PID aktiviert ist (P2200 = 1) und das Signal unter diesen Wert fällt, wird der Umrichter mit F221 abgeschaltet.														
Hinweis:	P2268 = 100 % entspricht 4000 hex.														
P2269	Angewendete Verstärkung für PID- Rückführung	0.00 - 500.00	100.00	U, T	-	-	Gleitk omma	3							
	Ermöglicht dem Bediener, die PID-Rückführung als Prozentwert zu skalieren. Eine Verstärkung von 100,0 % bedeutet, dass der Standardwert des Rückführsignals beibehalten wurde.														
P2270	Funktionsauswahl PID- Rückführung	0 - 3	0	U, T	-	-	U16	3							
	Wendet mathematische Funktionen auf das PID-Rückführsignal an und lässt eine Multiplikation des Ergebnisses mit P2269 zu.														
	0	Deaktiviert													
	1	Quadratwurzel (Wurzel aus x)													
	2	Quadrat (x^2)													
	3	Kubik (x^3)													
P2271	PID-Wandlertyp	0 - 1	0	U, T	-	-	U16	2							
	Ermöglicht dem Benutzer, den Wandlertyp für das PID-Rückführsignal auszuwählen.														
	0	Deaktiviert													
	1	Invertierung des PID-Rückföhrtsignals													
Achtung:	Es ist wichtig, dass der richtige Wandlertyp ausgewählt wird. Wenn Sie unsicher sind, ob 0 oder 1 zutrifft, können Sie den richtigen Typ wie folgt bestimmen:														
	1. Deaktivieren Sie die PID-Funktion (P2200 = 0). 2. Erhöhen Sie die Motorfrequenz, während Sie die Rückführsignal messen. 3. Wenn das Rückführsignal bei zunehmender Motorfrequenz steigt, sollte als PID-Wandlertyp 0 festgelegt werden. 4. Wenn das Rückführsignal bei zunehmender Motorfrequenz sinkt, sollte als PID-Wandlertyp 1 festgelegt werden.														
r2272	CO: Skalierte PID- Rückführung [%]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	2							
	Zeigt das skalierte PID-Rückföhrtignal an.														
Hinweis:	r2272 = 100 % entspricht 4000 hex.														
r2273	CO: PID-Fehler [%]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	2							
	Zeigt das PID-Fehlersignal (Differenz) zwischen Sollwert- und Rückföhrtignal an.														

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
Hinweis:	r2273 = 100 % entspricht 4000 hex.							
P2274	PID-Vorhaltezeit [s]	0.000 - 60.000	0.000	U, T	-	-	Gleitk omma	2
	Legt die PID-Vorhaltezeit fest. P2274 = 0: Die Vorhaltezeit hat keine Wirkung (es wird eine Verstärkung von 1 angewendet).							
P2280	PID-Proportionalverstärkung	0.000 - 65.000	3.000	U, T	-	-	Gleitk omma	2
	Ermöglicht dem Bediener, eine Proportionalverstärkung für den PID-Regler festzulegen. Der PID-Regler wird unter Verwendung des Standardmodells implementiert. Das beste Ergebnis erzielen Sie, wenn Sie sowohl den P- als auch den I-Anteil aktivieren.							
Abhängigkeit:	P2280 = 0 (P-Anteil von PID = 0): Der I-Anteil wirkt sich auf das Quadrat des Fehlersignals aus. P2285 = 0 (I-Anteil von PID = 0): Der PID-Regler fungiert als P- oder PD-Regler.							
Hinweis:	Wenn das System anfällig für plötzliche Sprünge im Rückführsignal ist, sollte für den P-Anteil normalerweise ein niedriger Wert (0,5) mit einem schnelleren I-Anteil für optimale Leistung eingestellt werden.							
P2285	PID-Nachstellzeit [s]	0.000 - 60.000	0.000	U, T	-	-	Gleitk omma	2
	Legt die Nachstellzeitkonstante für den PID-Regler fest.							
Hinweis:	Siehe P2280							
P2291	PID-Ausgang obere Grenze [%]	-200.00 - 200.00	100.00	U, T	-	-	Gleitk omma	2
	Legt den oberen Grenzwert für den PID-Reglerausgang fest.							
Abhängigkeit:	Wenn f_max (P1082) größer ist als P2000 (Bezugsfrequenz), muss entweder P2000 oder P2291 (PID-Ausgang obere Grenze) geändert werden, um f_max zu erreichen.							
Hinweis:	P2291 = 100 % entspricht 4000 hex (wie durch P2000 (Bezugsfrequenz) definiert).							
P2292	PID-Ausgang untere Grenze [%]	-200.00 - 200.00	0.00	U, T	-	-	Gleitk omma	2
	Legt den unteren Grenzwert für den PID-Reglerausgang fest.							
Abhängigkeit:	Ein negativer Wert ermöglicht einen bipolaren Betrieb des PID-Reglers.							
Hinweis:	P2292 = 100 % entspricht 4000 hex.							
P2293	Hoch-/Rücklaufzeit der PID-Grenze [s]	0.00 - 100.00	1.00	U, T	-	-	Gleitk omma	3
	Legt die maximale Rampenzeit für den PID-Ausgang fest. Wenn PI aktiviert ist, werden die Ausgangsgrenzwerte von 0 bis zu dem in P2291 (PID-Ausgang obere Grenze) und P2292 (PID-Ausgang untere Grenze) festgelegten Grenzwert hochgefahren. Die Grenzwerte verhindern beim Start des Umrichters große Sprünge in der PID-Ausgabe. Bei Erreichen der Grenzwerte erfolgt die PID-Reglerausgabe unverzüglich. Die Rampenzeiten werden immer dann genutzt, wenn ein RUN-Befehl ausgegeben wird.							
Hinweis:	Wenn ein OFF1- oder OFF3-Befehl ausgegeben wird, läuft die Ausgangsfrequenz des Umrichters entsprechend der Einstellungen in P1121 (Rücklaufzeit) bzw. P1135 (OFF3-Rücklaufzeit) zurück.							
r2294	CO: Istwert PID-Ausgabe [%]	-	-	-	-	-	Gleitk omma	2
	Zeigt die PID-Ausgabe an.							
Hinweis:	r2294 = 100 % entspricht 4000 hex.							

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe							
P2295	Angewendete Verstärkung für PID-Ausgang	-100.00 - 100.00	100.00	U, T	-	-	Gleitk. omma	3							
	Ermöglicht dem Bediener, den PID-Ausgang als Prozentwert zu skalieren. Eine Verstärkung von 100,0 % bedeutet, dass der Standardwert des Ausgangssignals beibehalten wurde.														
Hinweis:	Die vom PID-Regler angewendete Rampenzeit wird zum Schutz des Umrichters auf 0,1 s/100 % gehalten.														
P2350	PID-Selbstoptimierung aktivieren	0 - 4	0	U, T	-	-	U16	2							
	Aktiviert die Selbstoptimierungsfunktion des PID-Reglers.														
	0	PID-Selbstoptimierung deaktiviert													
	1	PID-Selbstoptimierung mit Ziegler Nichols (ZN)-Standard													
	2	PID-Selbstoptimierung wie 1, zusätzlich leichtes Überschwingen (O/S)													
	3	PID-Selbstoptimierung wie 2, wenig oder kein Überschwingen (O/S)													
	4	PID-Selbstoptimierung nur PI, viertel-gedämpfte Antwort													
Abhängigkeit:	Ist aktiv, wenn der PID-Regelkreis aktiviert ist (siehe P2200).														
Hinweis:	<ul style="list-style-type: none"> P2350 = 1 Dies ist die Ziegler Nichols (ZN)-Standardoptimierung, die eine um ein Viertel gedämpfte Reaktion auf einen Schritt liefert. P2350 = 2 Diese Optimierung erzeugt ein leichtes Überschwingen (O/S), sollte aber schneller sein als Option 1. P2350 = 3 Diese Optimierung erzeugt nur ein geringes bis kein Überschwingen, ist aber nicht so schnell wie Option 2. P2350 = 4 Diese Optimierung ändert nur die Werte von P und I und sollte eine um ein Viertel gedämpfte Reaktion liefern. <p>Welche Option ausgewählt werden sollte, hängt vom Anwendungsbereich ab. Allgemein lässt sich jedoch festhalten, dass Option 1 eine gute Reaktion liefert, während Option 2 zu empfehlen ist, wenn eine schnellere Reaktion gewünscht wird.</p> <p>Soll kein Überschwingen stattfinden, ist Option 3 die beste Wahl. In Fällen, in denen kein D-Anteil erwünscht ist, sollte Option 4 ausgewählt werden.</p> <p>Das Optimierungsverfahren ist bei allen Optionen identisch. Lediglich die Berechnung der P- und D-Werte unterscheidet sich.</p> <p>Nach der Selbstoptimierung wird dieser Parameter auf Null eingestellt (Selbstoptimierung abgeschlossen).</p>														
P2354	Dauer der Zeitüberschreitung PID-Abgleich [s]	60 - 65000	240	U, T	-	-	U16	3							
	Dieser Parameter bestimmt, wie lange der Selbstoptimierungscode wartet, bevor der Optimierungsvorgang abgebrochen wird, wenn keine Schwingung erreicht wurde.														
P2355	Verschiebung PID-Abgleich [%]	0.00 - 20.00	5.00	U, T	-	-	Gleitk. omma	3							
	Legt die angewendete Verschiebung und Abweichung für die PID-Selbstoptimierung fest.														
Hinweis:	Dies kann je nach Werksbedingungen variieren, z. B. kann eine sehr lange Systemzeitkonstante einen höheren Wert erfordern.														

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe						
P2360[0..2]	Kavitationsschutz aktivieren	0 - 2	0	U, T	-	DDS	U16	2						
	Der Kavitationsschutz ist aktiviert. Erzeugt eine Störung/Warnung, wenn Kavitationsbedingungen als gegeben betrachtet werden.													
	<p>Das Logikdiagramm zeigt die logische Verarbeitung der Kavitationsschutzbedingungen. Es beginnt mit einer Skalierten Rückführung PID-Rückführung [%] (r2272) und einem Kavitationsschwellenwert (P2361, 40.00). Diese Werte werden verglichen: Skalierte Rückführung < Kavitationsschwellenwert und Statuswort 2 Bit 10 PID Minimalgrenzwert erreicht. Parallel dazu wird überprüft, ob Statuswort 2 Bit 11 PID Maximalgrenzwert erreicht ist. Ein ODER-Gatter verbindet diese Bedingungen mit dem Statuswort 1 Bit 2 PID Umrichter in Betrieb (R52.02). Ein AND-Gatter verbindet das Ergebnis mit der Kavitationsschutzverzögerung (P2362, 30). Das Ergebnis wird in ein T-Register gespeichert. Ein weiteres AND-Gatter überprüft, ob der Kavitationsschutz aktiviert ist (P2200.CDS, 0). Der Ausgang des Kavitationsschutzes führt zu einer Schaltung, die die Trigger-Kavitationsstörung F410 (bit 00), die Trigger-Kavitationswarnung A930 (bit 01) und Nicht verwendet (bit 10) auslöst. Der Wert P2360 (0) ist ebenfalls an diesen Ausgang angeschlossen.</p>													
	<p>Logikdiagramm für Kavitationsschutz</p> <table border="1"> <tr> <td>0</td> <td>Deaktivieren</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Störung</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Warnung</td> </tr> </table>								0	Deaktivieren	1	Störung	2	Warnung
0	Deaktivieren													
1	Störung													
2	Warnung													
P2361[0..2]	Kavitationsschwellenwert [%]	0.00 - 200.00	40.00	U, T	-	DDS	Gleitkommma	2						
	Rückführungsschwellenwert in Prozent (%), ab dessen Überschreitung eine Störung/Warnung ausgegeben wird.													
P2362[0..2]	Dauer Kavitationsschutz [s]	0 - 65000	30	U, T	-	DDS	U16	2						
	Gibt an, wie lange Kavitationsbedingungen vorliegen müssen, bevor eine Störung/Warnung ausgegeben wird.													

Parameter	Funktion	Bereich	Werksein stellung	Änderbar	Skalierun g	Datens atz	Daten typ	Zugr. Stufe
P2365[0...2]	Energiesparmodus aktivieren/deaktivieren	0 - 1	0	U, T	-	DDS	U16	2
	Aktiviert oder deaktiviert den Energiesparmodus. 0 = Deaktiviert 1 = Aktiviert							
P2366[0...2]	Verzögerung vor Motorstopp [s]	0 - 254	5	U, T	-	DDS	U16	3
	Bei aktiviertem Energiesparmodus. Wenn die Frequenznachfrage unter den Schwellenwert fällt, wird eine Verzögerung um die in P2366 angegebene Anzahl von Sekunden angewendet, bevor der Umrichter gestoppt wird.							
P2367[0...2]	Verzögerung vor Motorstart [s]	0 - 254	2	U, T	-	DDS	U16	3
	Bei aktiviertem Energiesparmodus. Wenn Impulse durch Aktivierung des Energiesparmodus am Gerät deaktiviert wurden und der Frequenzbedarf über den Schwellenwert für den Energiesparmodus gestiegen ist, wird eine Verzögerung um die in P2367 angegebene Anzahl von Sekunden angewendet, bevor der Umrichter erneut gestartet wird.							
P2370[0...2]	Stoppmodus für Motor-Staging	0 - 1	0	T	-	DDS	U16	3
	Wählt den Stoppmodus für externe Motoren aus, wenn Motor-Staging verwendet wird.							
	0	Normaler Stopp						
	1	Sequenzieller Stopp						
P2371[0...2]	Konfiguration des Motor-Staging	0 - 3	0	T	-	DDS	U16	3
	Wählt die Konfiguration externer Motoren (M1, M2) aus, die im Rahmen der Motor-Staging-Funktion betrieben werden.							
	0	Motor-Staging deaktiviert						
	1	M1 = 1 x MV, M2 = Nicht installiert						
	2	M1 = 1 x MV, M2 = 1 x MV						
	3	M1 = 1 x MV, M2 = 2 x MV						
Vorsicht:	Für diese Art der Motornutzung ist es zwingend erforderlich, den negativen Frequenzsollwert zu deaktivieren.							

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe																																						
Hinweis:	<p>Das Motor-Staging ermöglicht die Regelung von bis zu 2 zusätzlichen, abgestuften Pumpen oder Lüftern auf der Grundlage eines PID-Regelsystems.</p> <p>Das Gesamtsystem besteht aus einer vom Umrichter geregelten Pumpe mit bis zu 2 weiteren Pumpen/Lüftern, die von Kontaktgebern oder Motorstartern geregelt werden.</p> <p>Die Kontaktgeber oder Motorstarter werden über Ausgänge des Umrichters geregelt.</p> <p>Das folgende Diagramm zeigt ein gängiges Pumpensystem.</p> <p>Ein vergleichbares System bestehend aus Lüftern und Luftleitungen anstelle von Pumpen und Rohrleitungen kann ebenfalls eingerichtet werden.</p> <p>Netz</p> <p>Die Motorzustände werden standardmäßig über Digitalausgänge (DA) geregelt.</p> <p>Im nachfolgenden Text werden folgende Begriffe verwendet:</p> <ul style="list-style-type: none"> MV - Variable Drehzahl (durch den Umrichter geregelter Motor) M1 - Motorschaltung über Digitalausgang 1 (DA1) M2 - Motorschaltung über Digitalausgang 2 (DA2) Staging: Start eines Motors mit fester Drehzahl. Destaging: Stop eines Motors mit fester Drehzahl. <p>Wenn der Umrichter mit der Maximalfrequenz betrieben wird und die PID-Rückführung kennzeichnet, dass eine höhere Drehzahl erforderlich ist, schaltet der Umrichter einen der über die Digitalausgänge geregelten Motoren M1 oder M2 ein (Staging).</p> <p>Um die geregelte Variable möglichst konstant zu halten, muss der Umrichter gleichzeitig auf die Minimalfrequenz herunterfahren.</p> <p>Daher muss die PID-Regelung während des Staging-Prozesses unterbrochen werden (siehe P2378 und folgendes Diagramm).</p> <p>Staging von externen Motoren (M1, M2)</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>P2371 =</th> <th>1.</th> <th>2.</th> <th>3.</th> <th>4.</th> <th>5.</th> <th>6.</th> <th>7.</th> <th>Einschalten</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>t</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>-</td> <td>M1</td> <td>M1</td> <td>M1</td> <td>M1</td> <td>M1</td> <td>M1</td> <td>M1</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>-</td> <td>M1</td> <td>M1+M2</td> <td>M1+M2</td> <td>M1+M2</td> <td>M1+M2</td> <td>M1+M2</td> <td>M1+M2</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>-</td> <td>M1</td> <td>M2</td> <td>M1+M2</td> <td>M1+M2</td> <td>M1+M2</td> <td>M1+M2</td> <td>M1+M2</td> </tr> </tbody> </table>	P2371 =	1.	2.	3.	4.	5.	6.	7.	Einschalten	0	-	-	-	-	-	-	-	t	1	-	M1	2	-	M1	M1+M2	M1+M2	M1+M2	M1+M2	M1+M2	M1+M2	3	-	M1	M2	M1+M2	M1+M2	M1+M2	M1+M2	M1+M2						
P2371 =	1.	2.	3.	4.	5.	6.	7.	Einschalten																																						
0	-	-	-	-	-	-	-	t																																						
1	-	M1	M1	M1	M1	M1	M1	M1																																						
2	-	M1	M1+M2	M1+M2	M1+M2	M1+M2	M1+M2	M1+M2																																						
3	-	M1	M2	M1+M2	M1+M2	M1+M2	M1+M2	M1+M2																																						

Parameter	Funktion	Bereich	Werksein stellung	Änderbar	Skalierun g	Datens atz	Daten typ	Zugr. Stufe
	<p>Wenn der Umrichter mit der Minimalfrequenz betrieben wird und die PID-Rückführung kennzeichnet, dass eine geringere Drehzahl erforderlich ist, schaltet der Umrichter einen der über die Digitalausgänge geregelten Motoren M1 oder M2 aus (Destaging).</p> <p>In diesem Fall muss der Umrichter außerhalb der PID-Regelung von der Minimalfrequenz auf die Maximalfrequenz hochfahren (siehe P2378 und folgendes Diagramm).</p> <p>Destaging von externen Motoren (M1, M2)</p> <p>Ausschalten</p>							
P2372[0...2]	Zyklischer Betrieb Motor-Staging	0 - 1	0	T	-	DDS	U16	3
	Ermöglicht den zyklischen Betrieb des Motors im Rahmen des Motor-Stagings.							
	Bei Aktivierung basiert der für Staging/Destaging ausgewählte Motor auf dem Laufzeitzähler P2380. Beim Staging wird der Motor mit der geringsten Laufzeit eingeschaltet. Beim Destaging wird der Motor mit der höchsten Laufzeit ausgeschaltet.							
	Wenn die Staging-Motoren unterschiedlich groß sind, basiert die Auswahl des Motors zunächst auf der erforderlichen Motorgröße und erst dann auf der Laufzeit.							
	0	Deaktiviert						
	1	Aktiviert						
P2373[0...2]	Hysterese Motor-Staging [%]	0.0 - 200.0	20.0	U, T	PROZENT	DDS	Gleitk omma	3
	P2373 als Prozentsatz des PID-Sollwerts, um den ein PID-Fehler P2273 überschritten werden muss, bevor die Staging-Verzögerung in Kraft tritt.							
Hinweis:	Der Wert dieses Parameters muss immer niedriger sein als die Sperrdauer der Verzögerungsüberschreibung P2377.							
P2374[0...2]	Verzögerung Motor-Staging [s]	0 - 650	30	U, T	-	DDS	U16	3
	Die Dauer, für die ein PID-Fehler P2273 die Motor-Staging-Hysterese P2373 überschreiten muss, bevor das Staging in Kraft tritt.							
P2375[0...2]	Verzögerung Motor-Destaging [s]	0 - 650	30	U, T	-	DDS	U16	3
	Die Dauer, für die ein PID-Fehler P2273 die Motor-Staging-Hysterese P2373 überschreiten muss, bevor das Destaging in Kraft tritt.							
P2376[0...2]	Verzögerungsüberschreibung Motor-Staging [%]	0.0 - 200.0	25.0	U, T	PROZENT	DDS	Gleitk omma	3
	P2376 als Prozentsatz des PID-Sollwertes. Wenn die PID-Fehler P2273 diesen Wert überschreitet, erfolgt das Staging bzw. Destaging des Motors unabhängig von den Verzögerungseinstellungen.							
Hinweis:	Der Wert dieses Parameters muss immer höher sein als die Staging-Hysterese P2373.							
P2377[0...2]	Sperrdauer Motor-Staging [s]	0 - 650	30	U, T	-	DDS	U16	3
	Gibt an, wie lange die Verzögerungsüberschreibung verhindert wird, nachdem ein Motor-Staging oder Motor-Destaging erfolgt ist.							
	Dies verhindert, dass unmittelbar nach einem Staging-Ereignis ein zweites Staging erfolgt, das durch vorübergehende Bedingungen nach dem ersten ausgelöst wurde.							

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
P2378[0..2]	Frequenz Motor-Staging f_st [%]	0.0 - 120.0	50.0	U, T	PROZENT	DDS	Gleitkoma	3
<p>Die Frequenz als Prozentsatz der Maximalfrequenz. Dies ist die Frequenz, auf die der Digitalausgang (DA) bei einem (De-)Staging-Ereignis geschaltet wird, wenn der Umrichter von der Maximal- zur Minimalfrequenz herunterfährt (oder umgekehrt).</p> <p>Dies wird in den folgenden Diagrammen dargestellt.</p> <p>Staging:</p> <p>Bedingung für Staging:</p> <ul style="list-style-type: none"> (a) $f_{act} \geq P1082$ (b) $\Delta_{PID} \geq P2373$ (c) $t_{(a)(b)} > P2374$ $t_y = \left(1 - \frac{P2378}{100}\right) \cdot P1121$								

Parameter	Funktion	Bereich	Werksein stellung	Änderbar	Skalierun g	Datens atz	Daten typ	Zugr. Stufe
	<p>Destaging:</p> <p>Bedingung für Destaging:</p> <ul style="list-style-type: none"> (a) $f_{act} \leq P1080$ (b) $\Delta_{PID} \leq -P2373$ (c) $t_{(a)(b)} > P2375$ $t_x = \left(\frac{P2378 - P1080}{100} - \frac{P1080}{P1082} \right) \cdot P1120$							
r2379.0...1	CO/BO: Zustandswort Motor-Staging	-	-	-	-	-	U16	3
	Ausgangswort aus der Motor-Staging-Funktion, mit dessen Hilfe sich externe Verbindungen herstellen lassen.							
	Bit	Signalbezeichnung			1-Signal	0-Signal		
	00	Motor 1 starten			Ja	Nein		
	01	Motor 2 starten			Ja	Nein		
P2380[0...2]	Laufzeit Motor-Staging [h]	0.0 - 42949672 0.0	0.0	U, T	-	-	Gleitk omma	3
	Zeigt die Laufzeit externer Motoren in Stunden an. Um die Laufzeit zurückzusetzen, legen Sie den Wert Null fest. Alle anderen Werte werden dann ignoriert.							
Beispiel:	P2380 = 0.1 ==> 6 min 60 min = 1 h							
Index:	[0]	Motor 1 – Laufzeit in Stunden						
	[1]	Motor 2 – Laufzeit in Stunden						
	[2]	Nicht verwendet						

Parameterliste

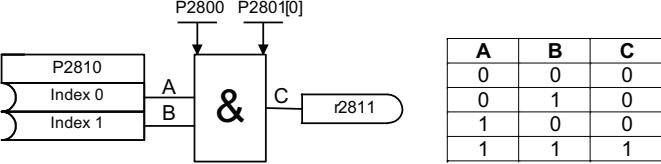
7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe																																																																																																				
P2800	FFBs aktivieren	0 - 1	0	U, T	-	-	U16	3																																																																																																				
	Die freien Funktionsbausteine (FFB) werden in zwei Schritten aktiviert:																																																																																																											
	1. P2800 aktiviert alle freie Funktionsbausteine (P2800 = 1).																																																																																																											
	2. P2801 und P2802 aktivieren jeden freien Funktionsbaustein einzeln. Zudem können mittels P2803 = 1 schnelle freie Funktionsbausteine aktiviert werden.																																																																																																											
	0	Deaktivieren																																																																																																										
	1	Aktivieren																																																																																																										
Abhängigkeit:	Die aktiven Funktionsbausteine werden alle 128 ms berechnet, schnelle freie Funktionsbausteine alle 8 ms.																																																																																																											
P2801[0...16]	FFBs aktivieren	0 - 6	0	U, T	-	-	U16	3																																																																																																				
	P2801 und P2802 aktivieren jeden freien Funktionsbaustein einzeln (P2801[x] > 0 oder P2802[x] > 0). Zudem bestimmen P2801 und P2802 die chronologische Reihenfolge jedes Funktionsbausteins, indem die Stufe festgelegt wird, auf der der freie Funktionsbaustein wirkt.																																																																																																											
	Die folgende Tabelle zeigt, dass die Priorität von rechts nach links sowie von oben nach unten abnimmt.																																																																																																											
	<table border="1"> <tr><td>P2802 [13]</td><td>CMP 2</td><td>P2801 [16]</td><td>RS-FF 3</td><td>P2801 [15]</td><td>RS-FF 2</td><td>P2801 [14]</td><td>RS-FF 1</td><td>P2801 [13]</td><td>D-FF 2</td></tr> <tr><td>P2802 [12]</td><td>CMP 1</td><td>P2802 [7]</td><td>SUB 2</td><td>P2802 [6]</td><td>SUB 1</td><td>P2802 [5]</td><td>ADD 2</td><td>P2802 [4]</td><td>ADD 1</td></tr> <tr><td>P2802 [11]</td><td>DIV 2</td><td>P2802 [2]</td><td>Zeitzähler3</td><td>P2802 [1]</td><td>Zeitzähler2</td><td>P2802 [0]</td><td>Zeitzähler1</td><td></td><td></td></tr> <tr><td>P2802 [10]</td><td>DIV 1</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>P2802 [9]</td><td>MUL 2</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>P2802 [8]</td><td>MUL 1</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>P2802 [7]</td><td>Zeitzähler4</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>P2802 [6]</td><td>Zeitzähler3</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>P2802 [5]</td><td>Zeitzähler2</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>P2802 [4]</td><td>Zeitzähler1</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> </table>								P2802 [13]	CMP 2	P2801 [16]	RS-FF 3	P2801 [15]	RS-FF 2	P2801 [14]	RS-FF 1	P2801 [13]	D-FF 2	P2802 [12]	CMP 1	P2802 [7]	SUB 2	P2802 [6]	SUB 1	P2802 [5]	ADD 2	P2802 [4]	ADD 1	P2802 [11]	DIV 2	P2802 [2]	Zeitzähler3	P2802 [1]	Zeitzähler2	P2802 [0]	Zeitzähler1			P2802 [10]	DIV 1									P2802 [9]	MUL 2									P2802 [8]	MUL 1									P2802 [7]	Zeitzähler4									P2802 [6]	Zeitzähler3									P2802 [5]	Zeitzähler2									P2802 [4]	Zeitzähler1								
P2802 [13]	CMP 2	P2801 [16]	RS-FF 3	P2801 [15]	RS-FF 2	P2801 [14]	RS-FF 1	P2801 [13]	D-FF 2																																																																																																			
P2802 [12]	CMP 1	P2802 [7]	SUB 2	P2802 [6]	SUB 1	P2802 [5]	ADD 2	P2802 [4]	ADD 1																																																																																																			
P2802 [11]	DIV 2	P2802 [2]	Zeitzähler3	P2802 [1]	Zeitzähler2	P2802 [0]	Zeitzähler1																																																																																																					
P2802 [10]	DIV 1																																																																																																											
P2802 [9]	MUL 2																																																																																																											
P2802 [8]	MUL 1																																																																																																											
P2802 [7]	Zeitzähler4																																																																																																											
P2802 [6]	Zeitzähler3																																																																																																											
P2802 [5]	Zeitzähler2																																																																																																											
P2802 [4]	Zeitzähler1																																																																																																											
	0	Nicht aktiv																																																																																																										
	1	Stufe 1																																																																																																										
	2	Stufe 2																																																																																																										
																																																																																																										
	6	Stufe 6																																																																																																										
Beispiel:	P2801[3] = 2, P2801[4] = 2, P2802[3] = 3, P2802[4] = 2 FFBs werden in folgender Reihenfolge berechnet: P2802[3], P2801[3], P2801[4], P2802[4]																																																																																																											
Index:	[0]	AND 1 aktivieren																																																																																																										
	[1]	AND 2 aktivieren																																																																																																										
	[2]	AND 3 aktivieren																																																																																																										
	[3]	OR 1 aktivieren																																																																																																										
	[4]	OR 2 aktivieren																																																																																																										

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
	[5]	OR 3 aktivieren						
	[6]	XOR 1 aktivieren						
	[7]	XOR 2 aktivieren						
	[8]	XOR 3 aktivieren						
	[9]	NOT 1 aktivieren						
	[10]	NOT 2 aktivieren						
	[11]	NOT 3 aktivieren						
	[12]	D-FF 1 aktivieren						
	[13]	D-FF 2 aktivieren						
	[14]	RS-FF 1 aktivieren						
	[15]	RS-FF 2 aktivieren						
	[16]	RS-FF 3 aktivieren						
Abhängigkeit:	Legen Sie P2800 auf 1 fest, um Funktionsbausteine zu aktivieren. Die aktiven Funktionsbausteine werden alle 128 ms berechnet, wenn die Stufe 1 bis 3 festgelegt ist. Schnelle freie Funktionsbausteine (Stufe 4 bis 6) werden alle 8 ms berechnet.							
P2802[0...13]	FFBs aktivieren	0 - 3	0	U, T	-	-	U16	3
	Aktiviert freie Funktionsbausteine (FFB) und bestimmt die chronologische Reihenfolge jedes Funktionsbausteins. Siehe P2801.							
	0	Nicht aktiv						
	1	Stufe 1						
	2	Stufe 2						
	3	Stufe 3						
Index:	[0]	Zeitgeber 1 aktivieren						
	[1]	Zeitgeber 2 aktivieren						
	[2]	Zeitgeber 3 aktivieren						
	[3]	Zeitgeber 4 aktivieren						
	[4]	ADD 1 aktivieren						
	[5]	ADD 2 aktivieren						
	[6]	SUB 1 aktivieren						
	[7]	SUB 2 aktivieren						
	[8]	MUL 1 aktivieren						
	[9]	MUL 2 aktivieren						
	[10]	DIV 1 aktivieren						
	[11]	DIV 2 aktivieren						
	[12]	CMP 1 aktivieren						
	[13]	CMP 2 aktivieren						
Abhängigkeit:	Legen Sie P2800 auf 1 fest, um Funktionsbausteine zu aktivieren. Die aktiven Funktionsbausteine, die mit P2802 aktiviert wurden, werden alle 128 ms berechnet.							

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Daten typ	Zugr. Stufe															
P2803[0...2]	Schnelle FFBs aktivieren	0 - 1	0	U, T	-	CDS	U16	3															
	Schnelle freie Funktionsbausteine (FFB) werden in zwei Schritten aktiviert: 1. P2803 aktiviert die Nutzung schnellerer freier Funktionsbausteine (P2803 = 1). 2. P2801 aktiviert jeden schnellen freien Funktionsbaustein einzeln und bestimmt die chronologische Reihenfolge (P2801[x] = 4 bis 6).																						
	0 Deaktivieren 1 Aktivieren																						
Abhängigkeit:	Die aktiven schnellen Funktionsbausteine werden alle 8 ms berechnet.																						
Hinweis:	Achtung: Die Parameter P2200 und P2803 schließen sich gegenseitig aus. PID und FFB des gleichen Datensatzes können nicht gleichzeitig aktiv sein.																						
P2810[0...1]	BI: AND 1	-	0	U, T	-	-	U32/B in	3															
	P2810[0] und P2810[1] definieren die Eingänge des Elements AND 1. Der Ausgang ist r2811.  <table border="1" data-bbox="743 907 959 1035"> <tr> <th>A</th> <th>B</th> <th>C</th> </tr> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> </table>								A	B	C	0	0	0	0	1	0	1	0	0	1	1	1
A	B	C																					
0	0	0																					
0	1	0																					
1	0	0																					
1	1	1																					
Index:	[0]	Binärtoeingang 0 (BI 0)																					
	[1]	Binärtoeingang 1 (BI 1)																					
Abhängigkeit:	P2801[0] weist der Verarbeitungsfolge das AND-Element zu.																						
r2811.0	BO: AND 1	-	-	-	-	-	-	U16 3															
	Ausgang des Elements AND 1. Zeigt die AND-Logik der in P2810[0] und P2810[1] definierten Bits an.																						
	Bit	Signalbezeichnung				1-Signal	0-Signal																
	00	Ausgang des BOP				Ja	Nein																
Abhängigkeit:	Siehe P2810																						
P2812[0...1]	BI: AND 2	-	0	U, T	-	-	U32/B in	3															
	P2812[0] und P2812[1] definieren die Eingänge des Elements AND 2. Der Ausgang ist r2813.																						
Index:	Siehe P2810																						
Abhängigkeit:	P2801[1] weist der Verarbeitungsfolge das AND-Element zu.																						
r2813.0	BO: AND 2	-	-	-	-	-	-	U16 3															
	Ausgang des Elements AND 2. Zeigt die AND-Logik der in P2812[0] und P2812[1] definierten Bits an. Siehe r2811 für eine Beschreibung des Bitfeldes.																						
Abhängigkeit:	Siehe P2812																						
P2814[0...1]	BI: AND 3	-	0	U, T	-	-	U32/B in	3															
	P2814[0] und P2814[1] definieren die Eingänge des Elements AND 3. Der Ausgang ist r2815.																						
Index:	Siehe P2810																						
Abhängigkeit:	P2801[2] weist der Verarbeitungsfolge das AND-Element zu.																						
r2815.0	BO: AND 3	-	-	-	-	-	-	U16 3															
	Ausgang des Elements AND 3. Zeigt die AND-Logik der in P2814[0] und P2814[1] definierten Bits an. Siehe r2811 für eine Beschreibung des Bitfeldes.																						

Parameter	Funktion	Bereich	Werksein stellung	Änderbar	Skalierun g	Datens atz	Daten typ	Zugr. Stufe															
Abhängigkeit:	Siehe P2814																						
P2816[0...1]	BI: OR 1	-	0	U, T	-	-	U32/B in	3															
	P2816[0] und P2816[1] definieren die Eingänge des Elements OR 1. Der Ausgang ist r2817.																						
	<table border="1"> <tr><th>A</th><th>B</th><th>C</th></tr> <tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>0</td><td>1</td><td>1</td></tr> <tr><td>1</td><td>0</td><td>1</td></tr> <tr><td>1</td><td>1</td><td>1</td></tr> </table>								A	B	C	0	0	0	0	1	1	1	0	1	1	1	1
A	B	C																					
0	0	0																					
0	1	1																					
1	0	1																					
1	1	1																					
Index:	Siehe P2810																						
Abhängigkeit:	P2801[3] weist der Verarbeitungsfolge das OR-Element zu.																						
r2817.0	BO: OR 1	-	-	-	-	-	U16	3															
	Ausgang des Elements OR 1. Zeigt die OR-Logik der in P2816[0] und P2816[1] definierten Bits an. Siehe r2811 für eine Beschreibung des Bitfeldes.																						
Abhängigkeit:	Siehe P2816																						
P2818[0...1]	BI: OR 2	-	0	U, T	-	-	U32/B in	3															
	P2818[0] und P2818[1] definieren die Eingänge des Elements OR 2. Der Ausgang ist r2819.																						
Index:	Siehe P2810																						
Abhängigkeit:	P2801[4] weist der Verarbeitungsfolge das OR-Element zu.																						
r2819.0	BO: OR 2	-	-	-	-	-	U16	3															
	Ausgang des Elements OR 2. Zeigt die OR-Logik der in P2818[0] und P2818[1] definierten Bits an. Siehe r2811 für eine Beschreibung des Bitfeldes.																						
Abhängigkeit:	Siehe P2818																						
P2820[0...1]	BI: OR 3	-	0	U, T	-	-	U32/B in	3															
	P2820[0] und P2820[1] definieren die Eingänge des Elements OR 3. Der Ausgang ist r2821.																						
Index:	Siehe P2810																						
Abhängigkeit:	P2801[5] weist der Verarbeitungsfolge das OR-Element zu.																						
r2821.0	BO: OR 3	-	-	-	-	-	U16	3															
	Ausgang des Elements OR 3. Zeigt die OR-Logik der in P2820[0] und P2820[1] definierten Bits an. Siehe r2811 für eine Beschreibung des Bitfeldes.																						
Abhängigkeit:	Siehe P2820																						
P2822[0...1]	BI: XOR 1	-	0	U, T	-	-	U32/B in	3															
	P2822[0] und P2822[1] definieren die Eingänge des Elements XOR 1. Der Ausgang ist r2823.																						
	<table border="1"> <tr><th>A</th><th>B</th><th>C</th></tr> <tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>0</td><td>1</td><td>1</td></tr> <tr><td>1</td><td>0</td><td>1</td></tr> <tr><td>1</td><td>1</td><td>0</td></tr> </table>								A	B	C	0	0	0	0	1	1	1	0	1	1	1	0
A	B	C																					
0	0	0																					
0	1	1																					
1	0	1																					
1	1	0																					
Index:	Siehe P2810																						

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe						
Abhängigkeit:	P2801[6] weist der Verarbeitungsfolge das XOR-Element zu.													
r2823.0	BO: XOR 1	-	-	-	-	-	-	U16 3						
	Ausgang des Elements XOR 1. Zeigt die XOR-Logik (Exclusive Or) in P2822[0] und P2822[1] definierten Bits an. Siehe r2811 für eine Beschreibung des Bitfeldes.													
Abhängigkeit:	Siehe P2822													
P2824[0...1]	BI: XOR 2	-	0	U, T	-	-	U32/B in	3						
	P2824[0] und P2824[1] definieren die Eingänge des Elements XOR 2. Der Ausgang ist r2825.													
Index:	Siehe P2810													
Abhängigkeit:	P2801[7] weist der Verarbeitungsfolge das XOR-Element zu.													
r2825.0	BO: XOR 2	-	-	-	-	-	-	U16 3						
	Ausgang des Elements XOR 2. Zeigt die XOR-Logik (Exclusive Or) in P2824[0] und P2824[1] definierten Bits an. Siehe r2811 für eine Beschreibung des Bitfeldes.													
Abhängigkeit:	Siehe P2824													
P2826[0...1]	BI: XOR 3	-	0	U, T	-	-	U32/B in	3						
	P2826[0] und P2826[1] definieren die Eingänge des Elements XOR 3. Der Ausgang ist r2827.													
Index:	Siehe P2810													
Abhängigkeit:	P2801[8] weist der Verarbeitungsfolge das XOR-Element zu.													
r2827.0	BO: XOR 3	-	-	-	-	-	-	U16 3						
	Ausgang des Elements XOR 3. Zeigt die XOR-Logik (Exclusive Or) in P2826[0] und P2826[1] definierten Bits an. Siehe r2811 für eine Beschreibung des Bitfeldes.													
Abhängigkeit:	Siehe P2826													
P2828	BI: NOT 1	-	0	U, T	-	-	U32/B in	3						
	P2828 definiert den Eingang des Elements NOT 1. Der Ausgang ist r2829.													
	<table border="1"> <tr> <th>A</th> <th>C</th> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table>								A	C	0	1	1	0
A	C													
0	1													
1	0													
Abhängigkeit:	P2801[9] weist der Verarbeitungsfolge das NOT-Element zu.													
r2829.0	BO: NOT 1	-	-	-	-	-	-	U16 3						
	Ausgang des Elements NOT 1. Zeigt die NOT-Logik des in P2828 definierten Bits an. Siehe r2811 für eine Beschreibung des Bitfeldes.													
Abhängigkeit:	Siehe P2828													
P2830	BI: NOT 2	-	0	U, T	-	-	U32/B in	3						
	P2830 definiert den Eingang des Elements NOT 2. Der Ausgang ist r2831.													
Abhängigkeit:	P2801[10] weist der Verarbeitungsfolge das NOT-Element zu.													
r2831.0	BO: NOT 2	-	-	-	-	-	-	U16 3						
	Ausgang des Elements NOT 2. Zeigt die NOT-Logik des in P2830 definierten Bits an. Siehe r2811 für eine Beschreibung des Bitfeldes.													

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe																																														
Abhängigkeit:	Siehe P2830																																																					
P2832	BI: NOT 3	-	0	U, T	-	-	U32/Bin	3																																														
	P2832 definiert den Eingang des Elements NOT 3. Der Ausgang ist r2833.																																																					
Abhängigkeit:	P2801[11] weist der Verarbeitungsfolge das NOT-Element zu.																																																					
r2833.0	BO: NOT 3	-	-	-	-	-	U16	3																																														
	Ausgang des Elements NOT 3. Zeigt die NOT-Logik des in P2832 definierten Bits an. Siehe r2811 für eine Beschreibung des Bitfeldes.																																																					
Abhängigkeit:	Siehe P2832																																																					
P2834[0...3]	BI: D-FF 1	-	0	U, T	-	-	U32/Bin	3																																														
	P2834[0], P2834[1], P2834[2] und P2834[3] definieren die Eingänge von D-FlipFlop 1. Die Ausgänge sind r2835 und r2836.																																																					
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>FEST-LEGEN</th> <th>RESET</th> <th>D</th> <th>SPEI-CHERN</th> <th>Q</th> <th>\bar{Q}</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>0</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>Q_{n-1}</td> <td>\bar{Q}_{n-1}</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>↑</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>↑</td> <td>0</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td colspan="6">EINSCHALTEN</td> </tr> <tr> <td colspan="6">0 1</td> </tr> </tbody> </table>						FEST-LEGEN	RESET	D	SPEI-CHERN	Q	\bar{Q}	1	0	x	x	1	0	0	1	x	x	0	1	1	1	x	x	Q_{n-1}	\bar{Q}_{n-1}	0	0	1	↑	1	0	0	0	0	↑	0	1	EINSCHALTEN						0 1					
FEST-LEGEN	RESET	D	SPEI-CHERN	Q	\bar{Q}																																																	
1	0	x	x	1	0																																																	
0	1	x	x	0	1																																																	
1	1	x	x	Q_{n-1}	\bar{Q}_{n-1}																																																	
0	0	1	↑	1	0																																																	
0	0	0	↑	0	1																																																	
EINSCHALTEN																																																						
0 1																																																						
Index:	[0]	Binektoreingang: Festlegen																																																				
	[1]	Binektoreingang: D-Eingang																																																				
	[2]	Binektoreingang: Impuls speichern																																																				
	[3]	Binektoreingang: Zurücksetzen																																																				
Abhängigkeit:	P2801[12] weist der Verarbeitungsfolge das D-FlipFlop-Element zu.																																																					
r2835.0	BO: Q D-FF 1	-	-	-	-	-	U16	3																																														
	Zeigt den Ausgang von D-FlipFlop 1 an. Die Eingänge sind in P2834[0], P2834[1], P2834[2] und P2834[3] definiert. Siehe r2811 für eine Beschreibung des Bitfeldes.																																																					
Abhängigkeit:	Siehe P2834																																																					
r2836.0	BO: NOT-Q D-FF 1	-	-	-	-	-	U16	3																																														
	Zeigt den NOT-Ausgang von D-FlipFlop 1 an. Die Eingänge sind in P2834[0], P2834[1], P2834[2] und P2834[3] definiert. Siehe r2811 für eine Beschreibung des Bitfeldes.																																																					
Abhängigkeit:	Siehe P2834																																																					

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe																								
P2837[0...3]	BI: D-FF 2	-	0	U, T	-	-	U32/B in	3																								
	P2837[0], P2837[1], P2837[2] und P2837[3] definieren die Eingänge von D-FlipFlop 2. Die Ausgänge sind r2838 und r2839.																															
Index:	Siehe P2834																															
Abhängigkeit:	P2801[13] weist der Verarbeitungsfolge das D-FlipFlop-Element zu.																															
r2838.0	BO: Q D-FF 2	-	-	-	-	-	U16	3																								
	Zeigt den Ausgang von D-FlipFlop 2 an. Die Eingänge sind in P2837[0], P2837[1], P2837[2] und P2837[3] definiert. Siehe r2811 für eine Beschreibung des Bitfeldes.																															
Abhängigkeit:	Siehe P2837																															
r2839.0	BO: NOT-Q D-FF 2	-	-	-	-	-	U16	3																								
	Zeigt den NOT-Ausgang von D-FlipFlop 2 an. Die Eingänge sind in P2837[0], P2837[1], P2837[2] und P2837[3] definiert. Siehe r2811 für eine Beschreibung des Bitfeldes.																															
Abhängigkeit:	Siehe P2837																															
P2840[0...1]	BI: RS-FF 1	-	0	U, T	-	-	U32/B in	3																								
	P2840[0] und P2840[1] definieren die Eingänge von RS-FlipFlop 1. Die Ausgänge sind r2841 und r2842.																															
	<table border="1"> <tr> <td>FESTLEGEN</td> <td>RESET</td> <td>Q</td> <td>Q̄</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>Q_{n-1}</td> <td>Q̄_{n-1}</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>Q_{n-1}</td> <td>Q̄_{n-1}</td> </tr> <tr> <td>EINSCHALTEN</td> <td>0</td> <td>1</td> <td></td> </tr> </table>								FESTLEGEN	RESET	Q	Q̄	0	0	Q _{n-1}	Q̄ _{n-1}	0	1	0	1	1	0	1	0	1	1	Q _{n-1}	Q̄ _{n-1}	EINSCHALTEN	0	1	
FESTLEGEN	RESET	Q	Q̄																													
0	0	Q _{n-1}	Q̄ _{n-1}																													
0	1	0	1																													
1	0	1	0																													
1	1	Q _{n-1}	Q̄ _{n-1}																													
EINSCHALTEN	0	1																														
Index:	[0]	Binektoreingang: Festlegen																														
	[1]	Binektoreingang: Zurücksetzen																														
Abhängigkeit:	P2801[14] weist der Verarbeitungsfolge das RS-FlipFlop-Element zu.																															
r2841.0	BO: Q RS-FF 1	-	-	-	-	-	U16	3																								
	Zeigt den Ausgang von RS-FlipFlop 1 an. Die Eingänge sind in P2840[0] und P2840[1] definiert. Siehe r2811 für eine Beschreibung des Bitfeldes.																															
Abhängigkeit:	Siehe P2840																															
r2842.0	BO: NOT-Q RS-FF 1	-	-	-	-	-	U16	3																								
	Zeigt den NOT-Ausgang von RS-FlipFlop 1 an. Die Eingänge sind in P2840[0] und P2840[1] definiert. Siehe r2811 für eine Beschreibung des Bitfeldes.																															
Abhängigkeit:	Siehe P2840																															
P2843[0...1]	BI: RS-FF 2	-	0	U, T	-	-	U32/B in	3																								
	P2843[0] und P2843[1] definieren die Eingänge von RS-FlipFlop 2. Die Ausgänge sind r2844 und r2845.																															
Index:	Siehe P2840																															
Abhängigkeit:	P2801[15] weist der Verarbeitungsfolge das RS-FlipFlop-Element zu.																															
r2844.0	BO: Q RS-FF 2	-	-	-	-	-	U16	3																								
	Zeigt den Ausgang von RS-FlipFlop 2 an. Die Eingänge sind in P2843[0] und P2843[1] definiert. Siehe r2811 für eine Beschreibung des Bitfeldes.																															
Abhängigkeit:	Siehe P2843																															

Parameter	Funktion	Bereich	Werksein stellung	Änderbar	Skalierun g	Datens atz	Daten typ	Zugr. Stufe
r2845.0	BO: NOT-Q RS-FF 2	-	-	-	-	-	U16	3
	Zeigt den NOT-Ausgang von RS-FlipFlop 2 an. Die Eingänge sind in P2843[0] und P2843[1] definiert. Siehe r2811 für eine Beschreibung des Bitfeldes.							
Abhängigkeit:	Siehe P2843							
P2846[0...1]	BI: RS-FF 3	-	0	U, T	-	-	U32/B in	3
	P2846[0] und P2846[1] definieren die Eingänge von RS-FlipFlop 3. Die Ausgänge sind r2847 und r2848.							
Index:	Siehe P2840							
Abhängigkeit:	P2801[16] weist der Verarbeitungsfolge das RS-FlipFlop-Element zu.							
r2847.0	BO: Q RS-FF 3	-	-	-	-	-	U16	3
	Zeigt den Ausgang von RS-FlipFlop 3 an. Die Eingänge sind in P2846[0] und P2846[1] definiert. Siehe r2811 für eine Beschreibung des Bitfeldes.							
Abhängigkeit:	Siehe P2846							
r2848.0	BO: NOT-Q RS-FF 3	-	-	-	-	-	U16	3
	Zeigt den NOT-Ausgang von RS-FlipFlop 3 an. Die Eingänge sind in P2846[0] und P2846[1] definiert. Siehe r2811 für eine Beschreibung des Bitfeldes.							
Abhängigkeit:	Siehe P2846							

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
P2849	Bl: Zeitgeber 1	-	0	U, T	-	-	U32/Bin	3
	Definiert das Eingangssignal von Zeitgeber 1. P2849, P2850 und P2851 sind die Eingänge des Zeitgebers. Die Ausgänge sind r2852 und r2853.							
	<p>Block diagram of the timer 1 logic:</p> <ul style="list-style-type: none"> Inputs: P2849 [Index 0], P2800, P2802.0, P2850 (0.000), P2851(0), Zeichenverzugszeit, Betriebsart. Outputs: Aus (r2852), NOut (1), r2853. Internal logic: Einstellung (0/10), Ausschaltverzögerung (1/11), Ein-/Ausschaltverzögerung (2/12), Impulsbildner (3/13). <p>Waveforms for P2851 values:</p> <ul style="list-style-type: none"> P2851 = 0 (Einschaltverzögerung): Shows a long pulse width for the 'Aus' signal. P2851 = 1 (Ausschaltverzögerung): Shows a short pulse width for the 'Aus' signal. P2851 = 2 (Ein-/Ausschaltverzögerung): Shows a medium pulse width for the 'Aus' signal. P2851 = 3 (Impulsbildner): Shows a very short pulse width for the 'Aus' signal. <p>Second set of waveforms:</p> <ul style="list-style-type: none"> Shows 'Ein' and 'Aus' signals for P2851=3 (Impulsbildner). Shows 'Ein' and 'Aus' signals for P2851=0 (Einschaltverzögerung). 							

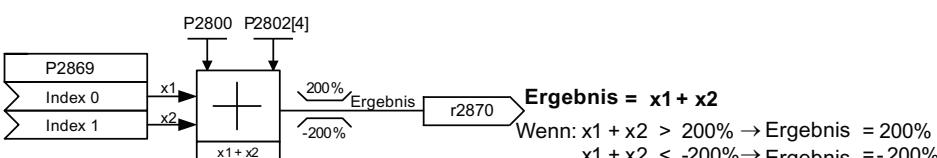
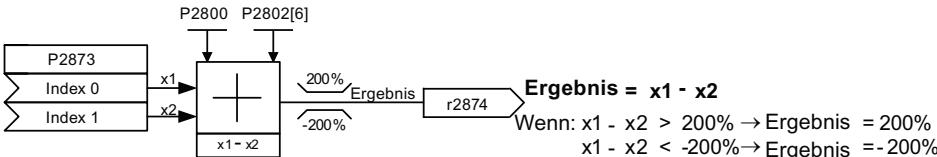
Abhängigkeit: P2802[0] weist der Verarbeitungsfolge den Zeitgeber zu.

Parameter	Funktion	Bereich	Werksein stellung	Änderbar	Skalierun g	Datens atz	Daten typ	Zugr. Stufe
P2850	Verzögerungszeit Zeitgeber 1 [s]	0.0 - 9999.9	0.0	U, T	-	-	Gleitk omma	3
	Definiert die Verzögerungszeit von Zeitgeber 1. P2849, P2850 und P2851 sind die Eingänge des Zeitgebers. Die Ausgänge sind r2852 und r2853.							
Abhängigkeit:	Siehe P2849							
P2851	Modus Zeitgeber 1	0 - 13	0	U, T	-	-	U16	3
	Wählt den Modus von Zeitgeber 1 aus. P2849, P2850 und P2851 sind die Eingänge des Zeitgebers. Die Ausgänge sind r2852 und r2853.							
	0	ON-Verzögerung (Sekunden)						
	1	OFF-Verzögerung (Sekunden)						
	2	ON/OFF-Verzögerung (Sekunden)						
	3	Impulsgeber (Sekunden)						
	10	ON-Verzögerung (Minuten)						
	11	OFF-Verzögerung (Minuten)						
	12	ON/OFF-Verzögerung (Minuten)						
	13	Impulsgeber (Minuten)						
Abhängigkeit:	Siehe P2849							
r2852.0	BO: Zeitgeber 1	-	-	-	-	-	U16	3
	Zeigt den Ausgang von Zeitgeber 1 an. P2849, P2850 und P2851 sind die Eingänge des Zeitgebers. Die Ausgänge sind r2852 und r2853. Siehe r2811 für eine Beschreibung des Bitfeldes.							
Abhängigkeit:	Siehe P2849							
r2853.0	BO: Nout-Zeitgeber 1	-	-	-	-	-	U16	3
	Zeigt den NOT-Ausgang von Zeitgeber 1 an. P2849, P2850 und P2851 sind die Eingänge des Zeitgebers. Die Ausgänge sind r2852 und r2853. Siehe r2811 für eine Beschreibung des Bitfeldes.							
Abhängigkeit:	Siehe P2849							
P2854	BI: Zeitgeber 2	-	0	U, T	-	-	U32/B in	3
	Definiert das Eingangssignal von Zeitgeber 2. P2854, P2855 und P2856 sind die Eingänge des Zeitgebers. Die Ausgänge sind r2857 und r2858.							
Abhängigkeit:	P2802[1] weist der Verarbeitungsfolge den Zeitgeber zu.							
P2855	Verzögerungszeit Zeitgeber 2 [s]	0.0 - 9999.9	0.0	U, T	-	-	Gleitk omma	3
	Definiert die Verzögerungszeit von Zeitgeber 2. P2854, P2855 und P2856 sind die Eingänge des Zeitgebers. Die Ausgänge sind r2857 und r2858.							
Abhängigkeit:	Siehe P2854							
P2856	Modus Zeitgeber 2	0 - 13	0	U, T	-	-	U16	3
	Wählt den Modus von Zeitgeber 2 aus. P2854, P2855 und P2856 sind die Eingänge des Zeitgebers. Die Ausgänge sind r2857 und r2858.							
	Siehe P2851 für eine Beschreibung der Werte.							
Abhängigkeit:	Siehe P2854							
r2857.0	BO: Zeitgeber 2	-	-	-	-	-	U16	3
	Zeigt den Ausgang von Zeitgeber 2 an. P2854, P2855 und P2856 sind die Eingänge des Zeitgebers. Die Ausgänge sind r2857 und r2858. Siehe r2811 für eine Beschreibung des Bitfeldes.							
Abhängigkeit:	Siehe P2854							

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
r2858.0	BO: Nout-Zeitgeber 2	-	-	-	-	-	U16	3
	Zeigt den NOT-Ausgang von Zeitgeber 2 an. P2854, P2855 und P2856 sind die Eingänge des Zeitgebers. Die Ausgänge sind r2857 und r2858. Siehe r2811 für eine Beschreibung des Bitfeldes.							
Abhängigkeit:	Siehe P2854							
P2859	BI: Zeitgeber 3	-	0	U, T	-	-	U32/B in	3
	Definiert das Eingangssignal von Zeitgeber 3. P2859, P2860 und P2861 sind die Eingänge des Zeitgebers. Die Ausgänge sind r2862 und r2863.							
Abhängigkeit:	P2802[2] weist der Verarbeitungsfolge den Zeitgeber zu.							
P2860	Verzögerungszeit Zeitgeber 3 [s]	0.0 - 9999.9	0.0	U, T	-	-	Gleitk omma	3
	Definiert die Verzögerungszeit von Zeitgeber 3. P2859, P2860 und P2861 sind die Eingänge des Zeitgebers. Die Ausgänge sind r2862 und r2863.							
Abhängigkeit:	Siehe P2859							
P2861	Modus Zeitgeber 3	0 - 13	0	U, T	-	-	U16	3
	Wählt den Modus von Zeitgeber 3 aus. P2859, P2860 und P2861 sind die Eingänge des Zeitgebers. Die Ausgänge sind r2862 und r2863. Siehe P2851 für eine Beschreibung der Werte.							
Abhängigkeit:	Siehe P2859							
r2862.0	BO: Zeitgeber 3	-	-	-	-	-	U16	3
	Zeigt den Ausgang von Zeitgeber 3 an. P2859, P2860 und P2861 sind die Eingänge des Zeitgebers. Die Ausgänge sind r2862 und r2863. Siehe r2811 für eine Beschreibung des Bitfeldes.							
Abhängigkeit:	Siehe P2859							
r2863.0	BO: Nout-Zeitgeber 3	-	-	-	-	-	U16	3
	Zeigt den NOT-Ausgang von Zeitgeber 3 an. P2859, P2860 und P2861 sind die Eingänge des Zeitgebers. Die Ausgänge sind r2862 und r2863. Siehe r2811 für eine Beschreibung des Bitfeldes.							
Abhängigkeit:	Siehe P2859							
P2864	BI: Zeitgeber 4	-	0	U, T	-	-	U32/B in	3
	Definiert das Eingangssignal von Zeitgeber 4. P2864, P2865 und P2866 sind die Eingänge des Zeitgebers. Die Ausgänge sind P2867 und P2868.							
Abhängigkeit:	P2802[3] weist der Verarbeitungsfolge den Zeitgeber zu.							
P2865	Verzögerungszeit Zeitgeber 4 [s]	0.0 - 9999.9	0.0	U, T	-	-	Gleitk omma	3
	Definiert die Verzögerungszeit von Zeitgeber 4. P2864, P2865 und P2866 sind die Eingänge des Zeitgebers. Die Ausgänge sind r2867 und r2868.							
Abhängigkeit:	Siehe P2864							
P2866	Modus Zeitgeber 4	0 - 13	0	U, T	-	-	U16	3
	Wählt den Modus von Zeitgeber 4 aus. P2864, P2865 und P2866 sind die Eingänge des Zeitgebers. Die Ausgänge sind r2867 und r2868. Siehe P2851 für eine Beschreibung der Werte.							
Abhängigkeit:	Siehe P2864							
r2867.0	BO: Zeitgeber 4	-	-	-	-	-	U16	3
	Zeigt den Ausgang von Zeitgeber 4 an. P2864, P2865 und P2866 sind die Eingänge des Zeitgebers. Die Ausgänge sind r2867 und r2868. Siehe r2811 für eine Beschreibung des Bitfeldes.							
Abhängigkeit:	Siehe P2864							

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
r2868.0	BO: Nout-Zeitgeber 4	-	-	-	-	-	U16	3
	Zeigt den NOT-Ausgang von Zeitgeber 4 an. P2864, P2865 und P2866 sind die Eingänge des Zeitgebers. Die Ausgänge sind r2867 und r2868. Siehe r2811 für eine Beschreibung des Bitfeldes.							
Abhängigkeit:	Siehe P2864							
P2869[0...1]	Cl: ADD 1	-	0	U, T	4000H	-	U32/I 16	3
	Definiert die Eingänge von Addierer 1. Das Ergebnis wird in r2870 angegeben.  <p style="text-align: center;">Ergebnis = $x_1 + x_2$</p> <p style="text-align: center;">Wenn: $x_1 + x_2 > 200\% \rightarrow \text{Ergebnis} = 200\%$ $x_1 + x_2 < -200\% \rightarrow \text{Ergebnis} = -200\%$</p>							
Index:	[0]	Konnektoreingang 0 (Cl 0)						
	[1]	Konnektoreingang 1 (Cl 1)						
Abhängigkeit:	P2802[4] weist der Verarbeitungsfolge den Addierer zu.							
r2870	CO: ADD 1	-	-	-	-	-	Gleitk. omma	3
	Ergebnis von Addierer 1.							
Abhängigkeit:	Siehe P2869							
P2871[0...1]	Cl: ADD 2	-	0	U, T	4000H	-	U32/I 16	3
	Definiert die Eingänge von Addierer 2. Das Ergebnis wird in r2872 angegeben.							
Index:	Siehe P2869							
Abhängigkeit:	P2802[5] weist der Verarbeitungsfolge den Addierer zu.							
r2872	CO: ADD 2	-	-	-	-	-	Gleitk. omma	3
	Ergebnis von Addierer 2.							
Abhängigkeit:	Siehe P2871							
P2873[0...1]	Cl: SUB 1	-	0	U, T	4000H	-	U32/I 16	3
	Definiert die Eingänge von Subtrahierer 1. Das Ergebnis wird in r2874 angegeben.  <p style="text-align: center;">Ergebnis = $x_1 - x_2$</p> <p style="text-align: center;">Wenn: $x_1 - x_2 > 200\% \rightarrow \text{Ergebnis} = 200\%$ $x_1 - x_2 < -200\% \rightarrow \text{Ergebnis} = -200\%$</p>							
Index:	Siehe P2869							
Abhängigkeit:	P2802[6] weist der Verarbeitungsfolge den Subtrahierer zu.							
r2874	CO: SUB 1	-	-	-	-	-	Gleitk. omma	3
	Ergebnis von Subtrahierer 1.							
Abhängigkeit:	Siehe P2873							

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
P2875[0...1]	Cl: SUB 2	-	0	U, T	4000H	-	U32/I 16	3
	Definiert die Eingänge von Subtrahierer 2. Das Ergebnis wird in r2876 angegeben.							
Index:	Siehe P2869							
Abhängigkeit:	P2802[7] weist der Verarbeitungsfolge den Subtrahierer zu.							
r2876	CO: SUB 2	-	-	-	-	-	Gleitk. omma	3
	Ergebnis von Subtrahierer 2.							
Abhängigkeit:	Siehe P2875							
P2877[0...1]	Cl: MUL 1	-	0	U, T	4000H	-	U32/I 16	3
	Definiert die Eingänge von Multiplizierer 1. Das Ergebnis wird in r2878 angegeben.							
	<p>Diagram of Multiplier 1 (P2877):</p> <p>The diagram shows a multiplier block (X) receiving two inputs: x_1 and x_2. The output is calculated as $\frac{x_1 * x_2}{100\%}$. The result is then compared to 200% and -200% to determine the final value in r2878.</p> <p>Calculation logic:</p> $\text{Ergebnis} = \frac{x_1 * x_2}{100\%}$ <p>Wenn: $\frac{x_1 * x_2}{100\%} > 200\% \rightarrow \text{Ergebnis} = 200\%$</p> <p>$\frac{x_1 * x_2}{100\%} < -200\% \rightarrow \text{Ergebnis} = -200\%$</p>							
Index:	Siehe P2869							
Abhängigkeit:	P2802[8] weist der Verarbeitungsfolge den Multiplizierer zu.							
r2878	CO: MUL 1	-	-	-	-	-	Gleitk. omma	3
	Ergebnis von Multiplizierer 1.							
Abhängigkeit:	Siehe P2877							
P2879[0...1]	Cl: MUL 2	-	0	U, T	4000H	-	U32/I 16	3
	Definiert die Eingänge von Multiplizierer 2. Das Ergebnis wird in r2880 angegeben.							
Index:	Siehe P2869							
Abhängigkeit:	P2802[9] weist der Verarbeitungsfolge den Multiplizierer zu.							
r2880	CO: MUL 2	-	-	-	-	-	Gleitk. omma	3
	Ergebnis von Multiplizierer 2.							
Abhängigkeit:	Siehe P2877							
P2881[0...1]	Cl: DIV 1	-	0	U, T	4000H	-	U32/I 16	3
	Definiert die Eingänge von Divider 1. Das Ergebnis wird in r2882 angegeben.							
	<p>Diagram of Divider 1 (P2881):</p> <p>The diagram shows a divider block (÷) receiving two inputs: x_1 and x_2. The output is calculated as $\frac{x_1 * 100\%}{x_2}$. The result is then compared to 200% and -200% to determine the final value in r2882.</p> <p>Calculation logic:</p> $\text{Ergebnis} = \frac{x_1 * 100\%}{x_2}$ <p>Wenn: $\frac{x_1 * 100\%}{x_2} > 200\% \rightarrow \text{Ergebnis} = 200\%$</p> <p>$\frac{x_1 * 100\%}{x_2} < -200\% \rightarrow \text{Ergebnis} = -200\%$</p>							
Index:	Siehe P2869							
Abhängigkeit:	P2802[10] weist der Verarbeitungsfolge den Dividierer zu.							

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
r2882	CO: DIV 1	-	-	-	-	-	Gleitk omma	3
	Ergebnis von Dividierer 1.							
Abhängigkeit:	Siehe P2881							
P2883[0...1]	CI: DIV 2	-	0	U, T	4000H	-	U32/I 16	3
	Definiert die Eingänge von Divierer 2. Das Ergebnis wird in r2884 angegeben.							
Index:	Siehe P2869							
Abhängigkeit:	P2802[11] weist der Verarbeitungsfolge den Dividierer zu.							
r2884	CO: DIV 2	-	-	-	-	-	Gleitk omma	3
	Ergebnis von Dividierer 2.							
Abhängigkeit:	Siehe P2883							
P2885[0...1]	CI: CMP 1	-	0	U, T	4000H	-	U32/I 16	3
	Definiert die Eingänge von Komparator 1. Das Ergebnis wird in r2886 angegeben.							
	$\begin{aligned} & \text{P2885} \\ & \left \begin{array}{l} \text{Index 0} \\ \text{Index 1} \end{array} \right. \\ & \xrightarrow{x1} \xrightarrow{x2} \text{CMP} \quad \text{Aus} \rightarrow r2886 \\ & \text{Aus} = x_1 \geq x_2 \end{aligned}$ $\begin{aligned} x_1 \geq x_2 &\rightarrow \text{Aus} = 1 \\ x_1 < x_2 &\rightarrow \text{Aus} = 0 \end{aligned}$							
Index:	Siehe P2869							
Abhängigkeit:	P2802[12] weist der Verarbeitungsfolge den Komparator zu.							
r2886.0	BO: CMP 1	-	-	-	-	-	Gleitk omma	3
	Zeigt das Ergebnisbit von Komparator 1 an. Siehe r2811 für eine Beschreibung des Bitfeldes.							
Abhängigkeit:	Siehe P2885							
P2887[0...1]	CI: CMP 2	-	0	U, T	4000H	-	U32/I 16	3
	Definiert die Eingänge von Komparator 2. Das Ergebnis wird in r2888 angegeben.							
Index:	Siehe P2869							
Abhängigkeit:	P2802[13] weist der Verarbeitungsfolge den Komparator zu.							
r2888.0	BO: CMP 2	-	-	-	-	-	U16	3
	Zeigt das Ergebnisbit von Komparator 2 an. Siehe r2811 für eine Beschreibung des Bitfeldes.							
Abhängigkeit:	Siehe P2887							
P2889	CO: Festwert 1 in [%]	-200.00 - 200.00	0.00	U, T	-	-	Gleitk omma	3
	Feste Prozenteinstellung 1. Steckereinstellung in %							
	Bereich: -200 % bis 200 %							

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
P2890	CO: Festsollwert 2 in [%]	-200.00 - 200.00	0.00	U, T	-	-	Gleitkommma	3
	Feste Prozenteinstellung 2.							
P2940	Bl: Freigabe Wobbelfunktion	-	0.0	T	-	-	U32	2
	Definiert die Quelle, über die die Wobbelfunktion freigegeben wird.							
P2945	Frequenz Wobbelsignal [Hz]	0.001 - 10.000	1.000	T	-	-	DECU 16	2
	Legt die Frequenz des Wobbelsignals fest.							
P2946	Amplitude Wobbelsignal [%]	0.000 - 0.200	0.000	T	-	-	DECU 16	2
	Legt den Amplitudenwert des Wobbelsignals fest, angegeben als prozentualer Anteil der aktuellen Ausgabe des Hochlaufgebers. Der Wert von P2946 wird mit dem Ausgangswert des Hochlaufgebers multipliziert und dann zum Hochlaufgeberausgang addiert. Wenn beispielsweise der Hochlaufgeberausgang 10 Hz und der Wert von P2946 0,100 ist, beträgt die Amplitude des Wobbelsignals $0,100 * 10 = 1$ Hz. Das bedeutet, dass die Hochlaufgeberausgabe zwischen 9 Hz und 11 Hz schwankt.							
P2947	Dekrementschritt Wobbelsignal	0.000 - 1.000	0.000	T	-	-	DECU 16	2
	Definiert den Wert für den Dekrementschritt am Ende einer positiven Signalperiode. Die Amplitude des Schritts hängt wie folgt von der Signalamplitude ab: Amplitude des Signaldekrementschritts = P2947 * P2946							
P2948	Inkrementschritt Wobbelsignal	0.000 - 1.000	0.000	T	-	-	DECU 16	2
	Definiert den Wert für den Inkrementschritt am Ende einer negativen Signalperiode. Die Amplitude des Inkrementschritts hängt wie folgt von der Signalamplitude ab: Amplitude des Signalinkrementschritts = P2948 * P2946							
P2949	Impulsdauer Wobbelsignal [%]	0 - 100	50	T	-	-	U16	2
	Legt die relative Dauer des steigenden und fallenden Impulses fest. Der Wert in P2949 gibt den Anteil der Wobbelperiode an (definiert durch P2945), der dem steigenden Impuls zugewiesen wird. Die restliche Zeit wird dem fallenden Impuls zugewiesen. Ein Wert von 60 % in P2949 bedeutet, dass der Wobbelausgang während 60 % der Wobbelperiode ansteigt. In den verbleibenden 40 % der Wobbelperiode fällt der Wobbelausgang.							
r2955	CO: Ausgang Wobbelsignal [%]	-	-	-	-	-	DECI 32	2
	Zeigt den Ausgang der Wobbelfunktion an.							
r3113.0...15	CO/BO: Störungsbitfeld	-	-	-	-	-	U16	1
	Enthält Informationen über eine vorliegende Störung.							
	Bit	Signalbezeichnung				1-Signal	0-Signal	
	00	Umrichterstörung				Ja	Nein	
	01	Netzausfall				Ja	Nein	
	02	Zwischenkreisspannung				Ja	Nein	
	03	Störung in der Leistungselektronik				Ja	Nein	
	04	Übertemperatur Umrichter				Ja	Nein	

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
	05	Erdschluss		Ja			Nein	
	06	Motorüberlast		Ja			Nein	
	07	Busfehler		Ja			Nein	
	09	Reserviert		Ja			Nein	
	10	Störung interne Kommunikation		Ja			Nein	
	11	Grenzwert Motorstrom		Ja			Nein	
	12	Netzausfall		Ja			Nein	
	13	Reserviert		Ja			Nein	
	14	Reserviert		Ja			Nein	
	15	Andere Fehler		Ja			Nein	
P3350[0...2]	Drehmomentimpulsmode	0 - 3	0	T	-	-	U16	2
	<p>Wählt die Funktion für Drehmomentimpulse aus. Es sind drei Impulsmodi verfügbar:</p> <ul style="list-style-type: none"> Einfachimpuls – Wendet einen Drehmomentimpuls für eine bestimmte Zeit zum Anfahren des Motors an. Mehrfachimpuls – Wendet eine Folge von Drehmomentimpulsen zum Anfahren des Motors an. Deblockierung – Führt einen Rückwärts-/Vorwärtsbewegung durch, um eine Pumpenblockade zu lösen. <p>Betrieb mit Einfachimpuls:</p>							

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
Betrieb mit Mehrfachimpuls:								
	<p>Anhebung (%)</p> <p>P3357</p> <p>P3359</p> <p>P3360</p> <p>Ausgangsfrequenz (Hz)</p> <p>P3354</p> <p>Rampenzeitz Einfachimpulsmodus P3353</p> <p>Anzahl der Impulzyklen P3358</p> <p>Zeit</p> <p>Hochlaufzeit P1120</p>							

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
	Betrieb mit Deblockierung:							
	<p>Ausgangsfrequenz (Hz)</p> <p>Anzahl der Deblockierungszyklen z. B. P3364 = 2</p> <p>Sollwert</p> <p>P3361</p> <p>Dauer der Gegendrehrichtung im Deblockierungsmodus P3362</p> <p>Hochlaufzeit für Einfachimpulsmodus, nur bei Deaktivierung des schnellen Hochfahrens (P3363) aktiv P3353</p> <p>Sollwert</p> <p>P1120 Hochlaufzeit</p> <p>ON OFF1</p> <p>Positiver Sollwert ----- Negativer Sollwert</p>							
	0	Einfachimpuls deaktiviert						
	1	Einfachimpuls aktiviert						
	2	Mehrfachimpuls aktiviert						
	3	Deblockierung aktiviert						
Index:	[0]	Umrichterdatensatz 0 (DDS0)						
	[1]	Umrichterdatensatz 1 (DDS1)						
	[2]	Umrichterdatensatz 2 (DDS2)						
Hinweis:	<p>Wenn der Wert von P3350 geändert wird, ändert sich der Wert von P3353 wie folgt:</p> <ul style="list-style-type: none"> • P3350 = 2: P3353 = 0,0 s • P3350 ≠ 2: P3353 = Standard <p>Die Rampenzeit von 0 Sekunden gibt bei Verwendung des Mehrfachimpulsmodus einen zusätzlichen Schubeffekt.</p> <p>Diese Einstellung kann vom Bediener außer Kraft gesetzt werden.</p> <p>Bei Aktivierung des Deblockierungsmodus (P3350 = 3) müssen Sie darauf achten, dass die Richtungsumkehr nicht gesperrt ist, d. h. P1032 = P1110 = 0.</p>							
P3351[0...2]	BI: Einfachimpulsmodus aktivieren	-	0	T	-	CDS	U32/B in	2
	Definiert die Quelle für die Aktivierung des Einfachimpulsmodus, wenn P3352 = 2 ist.							
Abhängigkeit:	Wird nur angewendet, wenn P3352 = 2 ist.							

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe							
P3352[0..2]	Start Einfachimpulsmodus	0 - 2	1	T	-	-	U16	2							
	Definiert, wann der Einfachimpulsmodus aktiviert wird.														
	0	Aktiviert beim ersten Durchlauf nach dem Hochfahren													
	1	Aktiviert bei jedem Durchlauf													
	2	Aktiviert über Digitaleingang													
Index:	Siehe P3350														
Abhängigkeit:	Wenn P3352 = 2 ist, wird die Aktivierungsquelle durch P3351 definiert.														
P3353[0..2]	Rampenzeit Einfachimpulsmodus [s]	0.0 - 650.0	5.0	T	-	-	Gleitkoma	2							
	Definiert die Rampenzeit für alle Einfachimpulsfunktionen. Überscheibt P1120/P1060, wenn der Umrichter auf die Einfachimpuls-/Mehrfachimpulsfrequenz (P3354) oder die Deblockierungsfrequenz (P3361) hochfährt.														
Index:	Siehe P3350														
Abhängigkeit:	Der Wert dieses Parameters wird durch die Einstellung von P3350 geändert. Siehe Beschreibung von P3350.														
P3354[0..2]	Einfachimpulsfrequenz [Hz]	0.0 - 599.0	5.0	T	-	-	Gleitkoma	2							
	Definiert die Frequenz, bei der im Drehmoment-Einfachimpulsmodus und -Mehrfachimpulsmodus die zusätzliche Anhebung angewendet wird.														
Index:	Siehe P3350														
P3355[0..2]	Anhebungsniveau Einfachimpulsmodus [%]	0.0 - 200.0	150.0	T	PROZENT	-	Gleitkoma	2							
	Die Höhe der Anhebung im Einfachimpulsmodus wird wie folgt berechnet: $V_{ST} = P0305 * Rsadj * (P3355 / 100)$														
	Hinweis: Rsadj = An die Temperatur angepasster Ständerwiderstand $Rsadj = (r0395 / 100) * (P0304 / (\sqrt{3}) * P0305) * P0305 * \sqrt{3}$														
Index:	Siehe P3350														
Abhängigkeit:	Bis zu 200 % des Motornennstroms (P0305) oder Grenzwert des Umrichters.														
Hinweis:	Die Anhebung im Einfachimpulsmodus wird auf die gleiche Weise wie die stetige Anhebung (P1310) berechnet. Wenn der Ständerwiderstand verwendet wird, ist die berechnete Spannung nur bei 0 Hz korrekt. Danach variiert sie auf die gleiche Weise wie die stetige Anhebung. Die Einstellung in P0640 (Motorüberlastfaktor [%]) begrenzt die Anhebung.														
P3356[0..2]	Anhebungszeit Einfachimpulsmodus [s]	0.0 - 20.0	5.0	T	-	-	Gleitkoma	2							
	Gibt an, wie lange die zusätzliche Anhebung angewendet wird, wenn die Ausgangsfrequenz bei dem in P3354 festgelegten Wert gehalten wird.														
Index:	Siehe P3350														

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	DatenTyp	Zugr. Stufe
P3357[0...2]	Anhebungsniveau Mehrfachimpulsmodus [%]	0.0 - 200.0	150.0	T	PROZENT	-	Gleitkommma	2
	<p>Die Höhe der Anhebung im Mehrfachimpulsmodus wird wie folgt berechnet: $V_{HS} = P0305 * R_{adj} * (P3357 / 100)$</p> <p>Hinweis:</p> <p>$R_{adj}$ = An die Temperatur angepasster Ständerwiderstand $R_{adj} = (r0395 / 100) * (P0304 / (\sqrt{3} * P0305)) * P0305 * \sqrt{3}$</p>							
Index:	Siehe P3350							
Abhängigkeit:	Bis zu 200 % des Motornennstroms (P0305) oder Grenzwert des Umrichters.							
Hinweis:	<p>Die Anhebung im Mehrfachimpulsmodus wird auf die gleiche Weise wie die stetige Anhebung (P1310) berechnet. Wenn der Ständerwiderstand verwendet wird, ist die berechnete Spannung nur bei 0Hz korrekt. Danach variiert sie auf die gleiche Weise wie die stetige Anhebung.</p> <p>Die Einstellung in P0640 (Motorüberlastfaktor [%]) begrenzt die Anhebung.</p>							
P3358[0...2]	Anzahl der Impulszyklen	1 - 10	5	C, T	-	-	U16	2
	Gibt an, wie viele Male das Anhebungsniveau des Mehrfachimpulsmodus (P3357) angewendet wird.							
Index:	Siehe P3350							
P3359[0...2]	Dauer der Impulsanwendung [ms]	0 - 1000	300	T	-	-	U16	2
	Gibt an, wie lange die zusätzliche Anhebung bei jeder Wiederholung angewendet wird.							
Index:	Siehe P3350							
Abhängigkeit:	Die Zeit muss mindestens das Dreifache der Motormagnetisierungszeit (P0346) betragen.							
P3360[0...2]	Dauer der Impulspausierung [ms]	0 - 1000	100	T	-	-	U16	2
	Gibt an, wie lange die zusätzliche Anhebung bei jeder Wiederholung ausgesetzt wird.							
Index:	Siehe P3350							
Hinweis:	Während dieser Zeit fällt das Anhebungsniveau auf den durch P1310 (stetige Anhebung) definierten Wert.							
P3361[0...2]	Deblockierungs frequenz [Hz]	0.0 - 599.0	5.0	T	-	-	Gleitkommma	2
	Gibt an, mit welcher Frequenz der Umrichter im Deblockierungsmodus in Gegendrehrichtung bis zum Sollwert läuft.							
Index:	Siehe P3350							
P3362[0...2]	Dauer der Gegendrehrichtung im Deblockierungsmodus [s]	0.0 - 20.0	5.0	T	-	-	Gleitkommma	2
	Gibt an, wie lange der Umrichter im Deblockierungsmodus in Gegendrehrichtung bis zum Sollwert läuft.							
Index:	Siehe P3350							
P3363[0...2]	Schnelles Hochfahren aktivieren	0 - 1	0	T	-	-	U16	2
	Gibt an, ob der Umrichter zur Deblockierungs frequenz (P3361) hochfährt oder direkt mit dieser Frequenz startet.							
	0	Schnelles Hochfahren für Deblockierung deaktivieren						
	1	Schnelles Hochfahren für Deblockierung aktivieren						

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe
Index:	Siehe P3350							
Hinweis:	Wenn P3363 = 1 ist, springt der Ausgang zur Frequenz der Gegendrehrichtung. Dadurch wird ein "Schubeffekt" erzeugt, der die Beseitigung der Blockierung unterstützt.							
P3364[0...2]	Anzahl der Deblockierungszyklen	1 - 10	1	T	-	-	U16	2
	Gibt an, wie oft der Zyklus der Gegendrehrichtung zum Zwecke der Deblockierung wiederholt wird.							
Index:	Siehe P3350							
r3365	Zustandswort: Drehmoment-Einfachimpuls	-	-	-	-	-	U16	2
	Zeigt bei Aktivierung den Betriebszustand der Drehmoment-Einfachimpuls-Funktion an.							
	Bit	Signalbezeichnung				1-Signal	0-Signal	
	00	Drehmoment-Einfachimpuls aktiv				Ja	Nein	
	01	Rampenzeit Drehmoment-Einfachimpuls				Ja	Nein	
	02	Anhebung Drehmoment-Einfachimpuls ein				Ja	Nein	
	03	Anhebung Drehmoment-Einfachimpuls aus				Ja	Nein	
	04	Gegendrehrichtung Deblockierung ein				Ja	Nein	
	05	Gegendrehrichtung Deblockierung aus				Ja	Nein	
P3852[0...2]	BI: Frostschutz aktivieren	-	0	U, T	-	CDS	U32/B in	2
	Definiert die Befehlsquelle des Befehls zum Aktivieren des Frostschutzes. Wenn der Binäreingang = 1 ist, wird der Schutz initiiert. Wenn der Umrichter gestoppt und das Schutzsignal aktiviert wird, werden die Schutzmaßnahmen wie folgt angewendet: <ul style="list-style-type: none"> Wenn P3853 ≠ 0 ist, wird der Frostschutz durch Anwendung der eingestellten Frequenz auf den Motor angewendet. Wenn P3853 = 0 und P3854 ≠ 0 ist, wird der Kondensationsschutz durch Anwendung des festgelegten Stroms auf den Motor angewendet. 							
Hinweis:	Der Schutz kann unter folgenden Umständen außer Kraft gesetzt werden: <ul style="list-style-type: none"> Wenn der Umrichter läuft und es zur Aktivierung eines Schutzsignals kommt, wird das Signal ignoriert. Wenn der Umrichter den Motor antreibt, weil ein Schutzsignal aktiv ist, und ein RUN-Befehl empfangen wird, überschreibt der RUN-Befehl das Schutzsignal. Die Ausgabe eines OFF-Befehls bei aktiviertem Schutz hält den Motor an. 							
P3853[0...2]	Frostschutzfrequenz [Hz]	0.00 - 599.00	5.00	U, T	-	DDS	Gleitkomma	2
	Die Frequenz, die bei aktivem Frostschutz auf den Motor angewendet wird.							
Abhängigkeit:	Siehe auch P3852.							
P3854[0...2]	Strom Kondensationsschutz [%]	0 - 250	100	U, T	-	DDS	U16	2
	Der Gleichstrom (als Prozentsatz des Nennstroms), der bei aktiviertem Kondensationsschutz auf den Motor angewendet wird.							
Abhängigkeit:	Siehe auch P3852.							

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe	
P3900	Ende der Grundinbetriebnahme	0 - 3	0	C(1)	-	-	U16	1	
	Führt die für einen optimierten Motorbetrieb notwendigen Berechnungen durch. Nach Abschluss der Berechnung werden P3900 und P0010 (Parametergruppen für die Inbetriebnahme) automatisch auf ihren Ursprungswert 0 zurückgesetzt.								
	0	Keine Grundinbetriebnahme							
	1	Ende der Grundinbetriebnahme mit Zurücksetzen auf Werkseinstellung							
	2	Ende der Grundinbetriebnahme							
	3	Ende der Grundinbetriebnahme nur für Motordaten							
Abhängigkeit:	Nur änderbar, wenn P0010 = 1 (Grundinbetriebnahme) ist.								
Hinweis:	<p>P3900 = 1: Bei Auswahl der Einstellung 1 werden nur die über das Inbetriebnahmemenü "Grundinbetriebnahme" vorgenommenen Parametereinstellungen beibehalten. Alle anderen Parameteränderungen, einschließlich der E/A-Einstellungen, gehen verloren. Motorberechnungen werden ebenfalls durchgeführt.</p> <p>P3900 = 2: Bei Auswahl von Einstellung 2 werden nur die Parameter berechnet, die von den Parametern im Inbetriebnahmemenü "Grundinbetriebnahme" (P0010 = 1) abhängig sind. Die E/A-Einstellungen werden ebenfalls auf die Standardwerte zurückgesetzt, und die Motorberechnungen werden durchgeführt.</p> <p>P3900 = 3: Bei Auswahl von Einstellung 3 werden nur die Motor- und Reglerberechnungen durchgeführt. Das Beenden der Grundinbetriebnahme mit dieser Einstellung spart Zeit (wenn z. B. nur die Daten auf dem Motortypschild geändert wurden).</p> <p>Es werden verschiedene Motorparameter berechnet, und die vorherigen Werte werden überschrieben. Hierzu zählen P0344 (Motorgewicht), P0350 (Ständerwiderstand), P2000 (Bezugsfrequenz) und P2002 (Bezugsstrom).</p> <p>Bei der Übertragung von P3900 nutzt der Umrichter den Prozessor für interne Berechnungen. Die Kommunikation – sowohl via USS als auch via Fieldbus – wird für die Dauer dieser internen Berechnungen unterbrochen. Hierdurch können die folgenden Fehlermeldungen an der verbundenen SIMATIC S7-Steuerung ausgegeben werden (Kommunikation via Fieldbus):</p> <ul style="list-style-type: none"> • Parameterfehler 30 • Umrichterfehler 70 • Umrichterfehler 75 								
r3930[0...4]	Version Umrichterdaten	-	-	-	-	-	U16	3	
	Zeigt die A5E-Nummer und die Versionen der Umrichterdaten an.								
Index:	[0]	Erste 4 Stellen der A5E							
	[1]	Zweite 4 Stellen der A5E							
	[2]	Logistikversion							
	[3]	Feste Datenversion							
	[4]	Kalibrierungsdatenversion							
P3950	Zugriff auf ausgeblendete Parameter	0 - 255	0	U, T	-	-	U16	4	
	Zugriff auf spezielle Parameter für die Entwicklung (nur Experten) und Werksfunktionen (Kalibrierungsparameter).								

Parameterliste

7.2 Parameterliste

Parameter	Funktion	Bereich	Werkseinstellung	Änderbar	Skalierung	Datensatz	Datentyp	Zugr. Stufe	
r3954[0...12]	CM Info und GUI ID	-	-	-	-	-	U16	4	
	Dient zum Klassifizieren von Firmware (nur für die interne Verwendung durch SIEMENS).								
Index:	[0]	CM-Bezeichnungsschild (Zähler/Abzweig)							
	[1]	CM-Bezeichnungsschild (Zähler)							
	[2]	CM-Bezeichnungsschild							
	[3...10]	GUI ID							
	[11]	GUI ID umfassende Versionsänderung							
	[12]	GUI ID weniger umfassende Versionsänderung							
r3978	BICO-Zähler	-	-	-	-	-	U16	4	
	Gibt die Anzahl der geänderten BICO-Verbindungen an.								
P3981	Aktive Störung zurücksetzen	0 - 1	0	T	-	-	U16	4	
	Setzt bei Änderung von 0 in 1 eine aktive Störung zurück.								
	0	Störung nicht zurücksetzen							
	1	Störung zurücksetzen							
Hinweis:	Siehe P0947 (letzter Störcode) Automatisch auf 0 zurücksetzen.								
P3984	Auszeit Client-Telegramm [ms]	100 - 10000	1000	T	-	-	U16	3	
	Definiert die Zeit, nach der eine Störung (F73) generiert wird, wenn kein Telegramm vom Client empfangen wird.								
Abhängigkeit:	Einstellung 0 = Zeitüberwachung deaktiviert								
r3986[0...1]	Anzahl der Parameter	-	-	-	-	-	U16	4	
	Anzahl der Parameter am Umrichter.								
Index:	[0]	Nur Lesen							
	[1]	Lesen und Schreiben							
P7844	Abnahmetest, Bestätigung	0 - 2	0	T	-	-	U16	3	
	Nach einem automatischen Download von einer MMC-Karte beim Start wird dieser Parameter automatisch auf 1 festgelegt. Zudem wird eine Störung F395 erzeugt. Mit einer Einstellung von P7844 = 0 quittieren Sie die Störung F395 und bestätigen die Parametereinstellungen. Die Einstellung dieses Parameters auf 2 ist nur dann möglich, wenn beim Start ein automatisch Download durchgeführt wurde. In diesem Fall wird der Download rückgängig gemacht, und die zuvor gespeicherten Parameter werden aktiviert.								
	0	Abnahmetest/Bestätigung ok.							
	1	Abnahmetest/Bestätigung steht aus.							
	2	Clone rückgängig machen							
Hinweis:	Wenn beim Start kein automatischer Download von einer MMC-Karte erfolgt ist, kann die Einstellung 2 nicht ausgewählt werden.								
P8458	Clone-Steuerung	0 - 2	2	T	-	-	U16	3	
	Dieser Parameter gibt an, ob beim Start ein Cloning stattfindet. Die Datei "clone00.bin" wird verwendet. Wurde keine MMC-Karte eingelegt, wird ein normaler Start durchgeführt.								
	0	Kein Cloning beim Start							
	1	Einmaliges Cloning beim Start							

Parameter	Funktion	Bereich	Werksein stellung	Änderbar	Skalierun g	Datens atz	Daten typ	Zugr. Stufe	
	2	Immer Cloning beim Start							
Hinweis:	Der Standardwert ist 2. Nach dem ersten Cloning wird der Parameter auf Null eingestellt. Wenn eine MMC-Karte ohne eine gültige Datei eingelegt wird, erzeugt der Umrichter eine Störung F61/F63/F64, die nur durch Aus- und erneutes Einschalten behoben werden kann. Die Störung wird durch Blinken der RUN-LED (Inbetriebnahme) gekennzeichnet. Die SF-LED ist ausgeschaltet. P8458 wird durch Zurücksetzen auf die Werkseinstellungen nicht geändert.								
P8553	Menütyp	0 - 1	0	U, T	-	-	U16	1	
	Wählt aus, ob am BOP Menüs ohne Text oder mit wenig Text angezeigt werden.								
	0	Menüs ohne Text							
	1	Menüs mit wenig Text							

Stör- und Warncodes

Hinweis

Wenn mehrere Störungen und Warnungen aktiv sind, werden am BOP zuerst alle Störungen nacheinander angezeigt. Nachdem alle Störungen angezeigt wurden, werden nacheinander die Warnungen angezeigt.

Störungen

Unmittelbar nach dem Auftreten einer Störung wird das Störungssymbol  angezeigt und die Anzeige wechselt zum Störungsbildschirm. Der Störungsbildschirm enthält ein "F" gefolgt von der Störungsnummer.

Störungen quittieren/löschen

- Drücken Sie zum Navigieren in der aktuellen Störungsliste  oder .
- Drücken Sie zum Löschen/Quittieren der Störung , oder quittieren Sie die Störung extern, wenn der Umrichter entsprechend eingerichtet wurde.
- Drücken Sie , um die Störung zu ignorieren.

Nachdem Sie die Störung quittiert oder ignoriert haben, kehrt der Bildschirm zur vorherigen Anzeige zurück. Das Störungssymbol wird so lange angezeigt, bis die Störung gelöscht/quittiert wurde.

Hinweis

Unter folgenden Bedingungen wird der Störungsbildschirm erneut angezeigt:

- Wenn die Störung nicht gelöscht wurde und die Taste  gedrückt wird, wird der Störungsbildschirm erneut angezeigt.
- Wenn für 60 Sekunden keine Taste gedrückt wurde.

Wenn eine Störung aktiv ist und für 60 Sekunden keine Taste gedrückt wurde, blinkt die Hintergrundbeleuchtung (P0070).

Störcodeliste

Störung	Ursache	Abhilfe
F1 Überstrom	<ul style="list-style-type: none"> Die Motorleistung (P0307) entspricht nicht der Umrichterleistung (r0206). Kurzschluss in Motorleitung Erdschluss <p>r0949 = 0: Hardware-Meldung r0949 = 1: Software-Meldung r0949 = 22: Hardware-Meldung</p>	<p>Folgende Punkte überprüfen:</p> <ul style="list-style-type: none"> Die Motorleistung (P0307) muss der Umrichterleistung (r0206) entsprechen. Die maximalen Leitungslängen dürfen nicht überschritten werden. Motoranschlussleitung und Motor dürfen keinen Kurzschluss oder Erdschluss aufweisen. Die Motorparameter müssen mit dem verwendeten Motor übereinstimmen. Der Wert für den Ständerwiderstand (P0350) muss korrekt sein. Der Motor darf nicht blockiert oder überlastet sein. Hochlaufzeit (P1120) erhöhen Startanhebung (P1312) verringern
F2 Überspannung	<ul style="list-style-type: none"> Netzspannung zu hoch Motor im Generatorbetrieb <p>r0949 = 0: Hardware-Meldung r0949 = 1 oder 2: Software-Meldung</p>	<p>Folgende Punkte überprüfen:</p> <ul style="list-style-type: none"> Die Versorgungsspannung (P0210) muss innerhalb der auf dem Typenschild angegebenen Grenzwerte liegen. Die Rücklaufzeit (P1121) muss dem Trägheitsmoment der Last entsprechen. Die erforderliche Bremsleistung muss innerhalb der festgelegten Grenzwerte liegen. Der Vdc-Regler muss aktiviert (P1240) und richtig parametriert sein. <p>Hinweis: Der Generatorbetrieb kann durch einen schnellen Rücklauf oder durch den Antrieb des Motors über eine aktive Last ausgelöst werden. Ein höheres Trägheitsmoment erfordert längere Rampenzeiten. Andernfalls muss ein Bremswiderstand angewendet werden.</p>
F3 Unterspannung	<ul style="list-style-type: none"> Das Versorgungsnetz ist ausgefallen. Schockbeanspruchung außerhalb der festgelegten Grenzwerte. <p>r0949 = 0: Hardware-Meldung r0949 = 1 oder 2: Software-Meldung</p>	Versorgungsspannung prüfen.

Störung	Ursache	Abhilfe
F4 Übertemperatur Umrichter	<ul style="list-style-type: none"> Umrichter überlastet Unzureichende Belüftung Pulsfrequenz zu hoch Umgebungstemperatur zu hoch Lüfter nicht in Betrieb 	<p>Folgende Punkte überprüfen:</p> <ul style="list-style-type: none"> Last oder Lastspiel zu hoch? Die Motorleistung (P0307) muss der Umrichterleistung (r0206) entsprechen. Die Pulsfrequenz muss auf den Standardwert eingestellt werden. Umgebungstemperatur zu hoch? Der Lüfter muss laufen, wenn der Umrichter in Betrieb ist.
F5 Umrichter I^2t	<ul style="list-style-type: none"> Umrichter überlastet. Lastspiel zu hoch. Die Motorleistung (P0307) überschreitet die Umrichterleistung (r0206). 	<p>Folgende Punkte überprüfen:</p> <ul style="list-style-type: none"> Das Lastspiel muss innerhalb der festgelegten Grenzwerte liegen. Die Motorleistung (P0307) muss der Umrichterleistung (r0206) entsprechen. <p>Hinweis: F5 kann nicht gelöscht werden, bevor die Umrichter-Überlastausnutzung (r0036) niedriger als die Umrichter-Überlastwarnung I^2t (P0294) ist.</p>
F6 Die Chip-Temperatur liegt über dem kritischen Wert.	<ul style="list-style-type: none"> Die Last beim Start ist zu hoch. Der Lastschritt ist zu hoch. Die Hochlaufzeit ist zu kurz. 	<p>Folgende Punkte überprüfen:</p> <ul style="list-style-type: none"> Last oder Lastspiel zu hoch? Erhöhen Sie die Hochlaufzeit (P1120). Die Motorleistung (P0307) muss der Umrichterleistung (r0206) entsprechen. Verwenden Sie die Einstellung P0290 = 0 oder 2, um F6 zu verhindern.
F11 Übertemperatur am Motor	<ul style="list-style-type: none"> Motor überlastet 	<p>Folgende Punkte überprüfen:</p> <ul style="list-style-type: none"> Last oder Lastspiel zu hoch? Die Nenndaten für die Motorübertemperaturen (P0626 – P0628) müssen korrekt sein. Die Warnschwelle für die Motortemperatur (P0604) muss eingehalten werden.
	<ul style="list-style-type: none"> Dieser Fehler kann auftreten, wenn kleine Motoren (≤ 250 W, 4- oder 2-polig) verwendet und bei einer Frequenz unter 15 Hz betrieben werden, auch wenn die Motortemperatur sich innerhalb der Grenzwerte bewegt. 	<p>Folgende Punkte überprüfen:</p> <ul style="list-style-type: none"> Der Motorstrom übersteigt nicht den Motornennstrom wie auf dem Motortypenschild angegeben Die physikalische Temperatur des Motors liegt innerhalb der Grenzwerte <p>Wenn diese beiden Bedingungen erfüllt sind, setzen Sie Parameter P0335 = 1.</p>
F12 Signal für Umrichtertemperatur ausgefallen	Drahtbruch bei Umrichtertemperatursensor (Kühlkörper)	

Störung	Ursache	Abhilfe
F20 Gleichstromwelligkeit zu hoch	Die berechnete Gleichstromwelligkeit hat den sicheren Schwellenwert überschritten. Ursache hierfür ist meist ein Verlust einer Netzeingangsphase.	Überprüfen Sie die Netzkabel.
F35 Automatischer Wiederanlauf nach n	Die Anzahl der automatischen Wiederanlaufversuche überschreitet den Wert in P1211.	
F41 Ausfall der Motordatenidentifikation	<p>Die Motordatenidentifikation ist ausgefallen.</p> <ul style="list-style-type: none"> • r0949 = 0: Last fehlt • r0949 = 1: Die Stromgrenze wurde während der Identifizierung erreicht. • r0949 = 2: Der ermittelte Ständerwiderstand ist kleiner als 0,1 % oder größer als 100 %. • r0949 = 30: Stromregler bei Spannungsgrenzwert • r0949 = 40: Inkonsistenz des ermittelten Datensatzes, mindestens eine Identifizierung fehlgeschlagen <p>Prozentwerte basierend auf der Impedanz $Z_b = V_{mot,nom} / \sqrt{3} / I_{mot,nom}$</p>	<p>Folgende Punkte überprüfen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • r0949 = 0: Ist der Motor mit dem Umrichter verbunden? • r0949 = 1 – 49: Sind die Motordaten in P0304 bis P0311 korrekt? • Überprüfen Sie, welche Art von Motorverkabelung erforderlich ist (Stern, Delta).

Störung	Ursache	Abhilfe
F51 Parameter EEPROM-Fehler	Lese- oder Schreibfehler beim Zugriff auf den EEPROM. Das kann auch durch einen vollen EEPROM ausgelöst werden, wenn zu viele Parameter geändert wurden.	<ul style="list-style-type: none"> • Zum Beheben dieses Fehlers muss das Gerät aus- und wieder eingeschaltet werden, da einige Parameter ggf. nicht richtig gelesen wurden. • Kann der Fehler durch das Aus- und Wiedereinschalten nicht behoben werden, ist ein Zurücksetzen auf die Werkseinstellungen und eine neue Parametrierung erforderlich. • Setzen Sie einige Parameter auf die Standardwerte zurück, wenn der EEPROM zu voll ist, und schalten Sie dann das Gerät aus und wieder ein. • Ändern Sie den Umrichter. <p>Hinweis:</p> <ul style="list-style-type: none"> • r0949 = 1: EEPROM voll • r0949 = 1000 + Bausteinnummer: Fehler beim Lesen des Datenbausteins • r0949 = 2000 + Bausteinnummer: Zeitüberschreitung beim Lesen des Datenbausteins • r0949 = 3000 + Bausteinnummer: CRC-Fehler beim Lesen des Datenbausteins • r0949 = 4000 + Bausteinnummer: Fehler beim Schreiben des Datenbausteins • r0949 = 5000 + Bausteinnummer: Zeitüberschreitung beim Schreiben des Datenbausteins • r0949 = 6000 + Bausteinnummer: Prüfungsfehler beim Schreiben des Datenbausteins • r0949 = 7000 + Bausteinnummer: Lesen des Datenbausteins zum falschen Zeitpunkt • r0949 = 8000 + Bausteinnummer: Schreiben des Datenbausteins zum falschen Zeitpunkt • r0949 = 9000 + Bausteinnummer: Fehler beim Zurücksetzen auf Werkseinstellungen wegen Wiederanlauf oder Netzausfall

Störung	Ursache	Abhilfe
F52 Fehler in der Umrichterhardware	Fehler beim Lesen der Umrichterdaten oder Daten ungültig.	Hinweis: <ul style="list-style-type: none"> • r0949 = 1: Fehler beim Lesen der Umrichter-ID • r0949 = 2: Falsche Umrichter-ID • r0949 = 3: Fehler beim Lesen der Umrichterversion • r0949 = 4: Falsche Umrichterversion • r0949 = 5: Anfang von Teil 1 der Umrichterdaten falsch • r0949 = 6: Umrichternummer des Temperatursensors falsch • r0949 = 7: Umrichternummer der Anwendung falsch • r0949 = 8: Anfang von Teil 3 der Umrichterdaten falsch • r0949 = 9: Fehler beim Lesen der Zeichenfolge für die Umrichterdaten • r0949 = 10: CRC-Fehler am Umrichter • r0949 = 11: Umrichter leer • r0949 = 15: CRC-Fehler von Umrichterbaustein 0 • r0949 = 16: CRC-Fehler von Umrichterbaustein 1 • r0949 = 17: CRC-Fehler von Umrichterbaustein 2 • r0949 = 20: Umrichter ungültig • r0949 = 30: Falsche Verzeichnisgröße • r0949 = 31: Falsche Verzeichnis-ID • r0949 = 32: Ungültiger Baustein • r0949 = 33: Falsche Dateigröße • r0949 = 34: Falsche Größe des Datenabschnitts

Störung	Ursache	Abhilfe
F52 (Fortsetzung)		<ul style="list-style-type: none"> • r0949 = 35: Falsche Größe des Bausteinabschnitts • r0949 = 36: RAM-Größe überschritten • r0949 = 37: Falsche Parametergröße • r0949 = 38: Falsche Gerätekopfzeile • r0949 = 39: Ungültiger Dateizeiger • r0949 = 40: Falsche Version des Skalierungsbausteins • r0949 = 41: Falsche Version des Kalibrierungsbausteins • r0949 = 50: Falsches Format der Seriennummer • r0949 = 51: Falsches Format des Seriennummer am Anfang • r0949 = 52: Falsches Format der Seriennummer am Ende • r0949 = 53: Falsches Format der Seriennummer für den Monat • r0949 = 54: Falsches Format der Seriennummer für den Tag • r0949 = 1000 + Adresse: Fehler beim Lesen von Daten am Umrichter • r0949 = 2000 + Adresse: Fehler beim Schreiben von Daten am Umrichter • r0949 = 3000 + Adresse: Falsche Uhrzeit beim Lesen von Daten am Umrichter • r0949 = 4000 + Adresse: Falsche Uhrzeit beim Schreiben von Daten am Umrichter • r0949 = 5000 + Adresse: Lesen von Daten am Umrichter ungültig • r0949 = 6000 + Adresse: Schreiben von Daten am Umrichter ungültig • Aus- und Wiedereinschalten des Umrichters • Kundendienst kontaktieren oder Umrichter ändern

Störung	Ursache	Abhilfe
F60 Zeitüberschreitung am ASIC	Interner Kommunikationsfehler.	<p>Umrichter prüfen. Fehler wird vereinzelt angezeigt:</p> <p>Hinweis:</p> <ul style="list-style-type: none"> • r0949 = 0: Hardware-Meldung über Verbindungsaußfall • r0949 = 1: Software-Meldung über Verbindungsaußfall • r0949 = 6: Rückführsignal wurde zum Lesen der Umrichterdaten nicht deaktiviert. • r0949 = 7: Beim Download auf den Umrichter wurde keine Meldung zum Deaktivieren des Rückführsignals übertragen. • Kommunikationsfehler aufgrund von EMC-Problemen • EMC prüfen und – falls erforderlich – verbessern • EMC-Filter verwenden
F61 Fehler beim Cloning von Parametern auf der MMC/SD-Karte	<p>Fehler beim Parameter-Cloning.</p> <ul style="list-style-type: none"> • r0949 = 0: MMC/SD-Karte nicht verbunden, falscher Kartentyp oder Karte nicht für automatisches Cloning initialisiert • r0949 = 1: Umrichterdaten können nicht auf die Karte geschrieben werden. • r0949 = 2: Parameter-Cloning-Datei nicht verfügbar • r0949 = 3: Die MMC/SD-Karte kann die Datei nicht lesen. • r0949 = 4: Fehler beim Lesen von Daten aus der Clone-Datei (z. B. Fehler beim Lesen, Daten oder Checksumme falsch) 	<ul style="list-style-type: none"> • r0949 = 0: MMC/SD-Karte im FAT16- oder FAT32-Format verwenden oder MMC/SD-Karte in den Umrichter einlegen. • r0949 = 1: Prüfen Sie die MMC/SD-Karte (z. B. ob der Kartenspeicher voll). - Formatieren Sie die Karte erneut als FAT16 oder FAT32. • r0949 = 2: Speichern Sie die korrekt benannte Datei im richtigen Verzeichnis (/USER/SINAMICS/DATA). • r0949 = 3: Stellen Sie sicher, dass der Zugriff auf die Datei möglich ist. Erstellen Sie die Datei ggf. neu. • r0949 = 4: Die Datei wurde geändert. Erstellen Sie die Datei neu.
F62 Inhalt des Parameter-Clonings ungültig	Die Datei ist vorhanden, aber der Inhalt ist ungültig (beschädigtes Steuerwort).	Kopieren Sie die Datei erneut, und stellen Sie sicher, dass der Vorgang abgeschlossen wird.
F63 Inhalt des Parameter-Clonings nicht kompatibel	Die Datei ist vorhanden, aber der Umrichtertyp war falsch.	Stellen Sie sicher, dass der Clone von einem kompatiblen Umrichtertyp stammt.

Störung	Ursache	Abhilfe
F64 Umrichter hat versucht, ein automatisches Cloning während des Starts durchzuführen	Im Verzeichnis /USER/SINAMICS/DATA ist keine Datei "Clone00.bin" vorhanden.	<p>Wenn ein automatisches Cloning erforderlich ist:</p> <ul style="list-style-type: none"> Setzen Sie die MMC/SD-Karte mit der richtigen Datei ein, und schalten Sie das Gerät aus und wieder ein. <p>Wenn kein automatisches Cloning erforderlich ist:</p> <ul style="list-style-type: none"> Entfernen Sie die Karte, wenn diese nicht mehr benötigt wird, und schalten Sie das Gerät aus und wieder ein. Setzen Sie P8458 auf 0 zurück, und schalten Sie das Gerät aus und wieder ein. <p>Hinweis: Der Fehler kann nur durch Aus- und Wiedereinschalten gelöscht werden.</p>
F71 USS-Sollwertfehler	Während der Telegrammauszeit wurden keine Sollwerte von USS empfangen.	USS-Master prüfen.
F72 USS/MODBUS-Sollwertfehler	Während der Telegrammauszeit wurden keine Sollwerte von USS/MODBUS empfangen.	USS/MODBUS-Master prüfen.
F80 Ausfall des Eingangssignals am AE	<ul style="list-style-type: none"> Drahtbruch Signal außerhalb der Grenzwerte 	
F85 Externe Störung	Externe Störung, die über den Befehlseingang durch Steuerwort 2, Bit 13 ausgelöst wurde.	<ul style="list-style-type: none"> P2106 prüfen. Steuerwort 2, Bit 13 als Befehlsquelle deaktivieren. Knoteneingang für Fehler-Trigger deaktivieren.
F100 Zeitüberwachung zurücksetzen	Softwarefehler	Kundendienst kontaktieren oder Umrichter ändern.
F101 Stack-Überlauf	Softwarefehler oder Prozessorausfall.	Kundendienst kontaktieren oder Umrichter ändern.
F221 PID-Rückmeldung unter Mindestwert	Die PID-Rückmeldung liegt unter dem Mindestwert in P2268.	<ul style="list-style-type: none"> Den Wert von P2268 ändern. Rückmeldungsverstärkung anpassen.
F222 PID-Rückmeldung über dem Höchstwert	Die PID-Rückmeldung liegt über dem Höchstwert in P2267.	<ul style="list-style-type: none"> Den Wert von P2267 ändern. Rückmeldungsverstärkung anpassen.

Störung	Ursache	Abhilfe
F350 Konfigurationsvektor für Umrichter fehlgeschlagen	<p>Während des Starts prüft der Umrichter, ob der Konfigurationsvektor (SZL-Vektor) korrekt programmiert wurde und ob die Hardware dem programmierten Vektor entspricht. Falls nicht, wird der Umrichter abgeschaltet.</p> <ul style="list-style-type: none"> • r0949 = 1: Interner Fehler. Kein Hardwarekonfigurationsvektor verfügbar. • r0949 = 2: Interner Fehler. Kein Softwarekonfigurationsvektor verfügbar. • r0949 = 11: Interner Fehler. Umrichtercode wird nicht unterstützt. • r0949 = 12: Interner Fehler. Softwarevektor nicht möglich. • r0949 = 13: Falsches Leistungsmodul montiert. • r0949 > 1000: Interner Fehler. Falsches I/O-Board montiert. 	<p>Interne Fehler können nicht behoben werden. r0949 = 13 – Sicherstellen, dass das richtige Leistungsmodul montiert ist.</p> <p>Hinweis: Zum Quittieren des Fehlers das Gerät aus- und wieder einschalten.</p>
F395 Abnahmetest/Bestätigung ausstehend	<p>Dieser Fehler tritt nach dem Cloning während des Starts auf. Er kann durch fehlerhaftes Lesen aus dem EEPROM verursacht werden (siehe F51).</p> <p>Möglicherweise wurde der Wiederanlauf-Clone geändert oder entspricht nicht dem Anwendungfall.</p> <p>Dieser Parametersatz muss geprüft werden, bevor der Umrichter einen Motor starten kann.</p> <ul style="list-style-type: none"> • r0949 = 3/4: Änderung der Umrichterdaten • r0949 = 5: Beim Wiederanlauf wurde ein Cloning über eine MMC/SD-Karte durchgeführt. • r0949 = 10: Das vorherige Cloning beim Wiederanlauf wurde abgebrochen. 	Der aktuelle Parametersatz muss geprüft und durch Löschen der Störungsmeldung bestätigt werden.
F410 Ausfall des Kavitationsschutzes	Die vorherrschenden Bedingungen können Kavitationsschäden verursachen. Kavitationsschäden werden durch eine Pumpe im Pumpensystem hervorgerufen, wenn die Flüssigkeitsströmung nicht ausreicht. Dies kann zur Erwärmung und in Folge zu Schäden an der Pumpe führen.	Wenn keine Kavitation auftritt, kann der Kavitationsschwellenwert in P2361 verringert oder die Verzögerung für die Kavitationserkennung vergrößert werden. Es muss sichergestellt sein, dass die Sensorrückmeldung funktioniert.

Störung	Ursache	Abhilfe
F452 Bandausfall	<p>Die Lastbedingungen am Motor kennzeichnen einen Bandausfall oder Mechanikausfall.</p> <ul style="list-style-type: none"> • r0949 = 0: Abschaltung niedriges Drehmoment/Drehzahl • r0949 = 1: Abschaltung hohes Drehmoment/Drehzahl 	<p>Folgende Punkte überprüfen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Keine Bruchstellen, Beschädigungen oder Hindernisse am Umrichterantrieb. • Schmiermittel aufbringen, falls erforderlich. <p>Bei Verwendung eines externen Drehzahlsensors müssen folgende Parameter auf ihre korrekte Funktion hin überprüft werden:</p> <ul style="list-style-type: none"> - P2192 (Verzögerungszeit für zulässige Abweichung) - P2182 (Frequenzschwelle f1) - P2183 (Frequenzschwelle f2) - P2184 (Frequenzschwelle f3) <p>Bei Verwendung eines spezifischen Drehmoment-/Drehzahlbereichs folgende Parameter prüfen:</p> <ul style="list-style-type: none"> - P2182 (Frequenzschwelle 1) - P2183 (Frequenzschwelle 2) - P2184 (Frequenzschwelle 3) - P2185 (obere Drehmomentschwelle 1) - P2186 (untere Drehmomentschwelle 1) - P2187 (obere Drehmomentschwelle 2) - P2188 (untere Drehmomentschwelle 2) - P2189 (obere Drehmomentschwelle 3) - P2190 (untere Drehmomentschwelle 3) - P2192 (Verzögerungszeit für zulässige Abweichung)

Alarne

Bei Auslösung einer Warnung wird unmittelbar das Warnsymbol **▲** angezeigt, und in der Anzeige ist ein "A" gefolgt von dem Warncode zu sehen.

Hinweis

Warnungen können nicht quittiert werden. Sie werden automatisch gelöscht, sobald die Ursache der Warnung korrigiert wurde.

Warncodeliste

Warnung	Ursache	Abhilfe
A501 Stromgrenze	<ul style="list-style-type: none"> • Motorleistung entspricht nicht der Umrichterleistung. • Die Motorleitungen sind zu lang. • Erdschluss 	Siehe F1.
	<ul style="list-style-type: none"> • Kleine Motoren (120 W) können im FCC-Betrieb unter leichter Last einen hohen Strom verursachen. 	Verwenden Sie sehr kleine Motoren im U/f-Betrieb.
A502 Überspannungsgrenzwert	Der Überspannungsgrenzwert wurde erreicht. Während des Rücklaufs kann eine Warnmeldung ausgegeben werden, wenn der Vdc-Regler deaktiviert ist (P1240 = 0).	Wird die Warnung dauerhaft angezeigt, sollte die Eingangsspannung am Umrichter geprüft werden.
A503 Unterspannungsgrenzwert	<ul style="list-style-type: none"> • Das Versorgungsnetz ist ausgefallen. • Die Netzzspannung und damit die Zwischenkreisspannung (r0026) sind unter den festgelegten Grenzwert gefallen. 	Die Netzzspannung prüfen.
A504 Übertemperatur Umrichter	Die Warnschwelle für die Temperatur des Kühlkörpers am Umrichter, für die Chip-Sperrsicht oder für die zulässige Temperaturänderung an der Chip-Sperrsicht wurde überschritten, wodurch die Pulsfrequenz und/oder die Ausgangsfrequenz gesunken ist (je nach Parametrisierung in P0290).	Hinweis: r0037 = 0: Kühlkörpertemperatur r0037 = 1: Temperatur an der Chip-Sperrsicht (beinhaltet den Kühlkörper) Folgende Punkte überprüfen: <ul style="list-style-type: none"> • Die Umgebungstemperatur muss innerhalb der festgelegten Grenzen liegen. • Die Lastbedingungen und Lastschritte müssen angemessen sein. • Der Lüfter muss laufen, wenn der Umrichter in Betrieb ist.
A505 Umrichter I ² t	Die Warnschwelle wurde überschritten. Der Strom wird reduziert, wenn parametrisiert (P0610 = 1).	Prüfen, ob der Lastzyklus innerhalb der festgelegten Grenzen liegt.

Warnung	Ursache	Abhilfe
A506 Warnung wegen Temperaturanstieg an der IGBT-Sperrschicht	Überlastwarnung. Die Differenz zwischen der Temperatur an Kühlkörper und IGBT-Sperrschicht überschreitet die Warngrenzen.	Prüfen, ob die Lastschritte und Schockbeanspruchungen innerhalb der festgelegten Grenzen liegt.
A507 Signal für Umrichtertemperatur ausgefallen	Das Signal für die Temperatur des Kühlkörpers am Umrichter ist ausgefallen. Möglicherweise ist der Sensor abgefallen.	Kundendienst kontaktieren oder Umrichter ändern.
A511 Motorübertemperatur I^2t	<ul style="list-style-type: none"> Der Motor ist überlastet. Die Lastzyklen oder Lastschritte sind zu hoch. 	Unabhängig von der Art der Temperaturermittlung muss Folgendes überprüft werden: <ul style="list-style-type: none"> P0604 Warnschwelle für Motortemperatur P0625 Umgebungstemperatur des Motors Prüfen, ob die Typenschilddaten korrekt sind. Falls dies nicht der Fall ist, muss eine Grundinbetriebnahme durchgeführt werden. Genaue äquivalente Schaltkreisdaten können durch eine Motoridentifizierung (P1900 = 2) ermittelt werden. Prüfen, ob das Motorgewicht (P0344) angemessen ist. Gegebenenfalls ändern. Mit P0626, P0627 und P0628 kann die Standardübertemperatur geändert werden, wenn der Motor kein Standardmotor von SIEMENS ist.
A535 Überlast Bremswiderstand	Die Bremsenergie ist zu groß. Der Bremswiderstand ist für den Anwendungsfall nicht geeignet.	Die Bremsenergie verringern. Einen Bremswiderstand mit einer höheren Leistung verwenden.
A541 Motordatenidentifikation aktiv	Die Motordatenidentifikation (P1900) wurde ausgewählt oder wird ausgeführt.	
A600 Warnung RTOS-Datenverlust	Datenverlust interne Zeitscheibe	Kundendienst kontaktieren.

Warnung	Ursache	Abhilfe
A910 Vdc_max-Regler deaktiviert	<p>Tritt auf,</p> <ul style="list-style-type: none"> • wenn die Netzspannung (P0210) dauerhaft zu hoch ist. • wenn der Motor durch eine aktive Last angetrieben wird, sodass dieser in den Generatorbetrieb wechselt. • wenn die Lastträgheit sehr hoch ist und ein Rücklauf stattfindet. <p>Wenn die Warnung A910 auftritt, während sich der Umrichter im Standbybetrieb befindet (Ausgangspuls deaktiviert), und anschließend ein ON-Befehl ausgegeben wird, wird der Vdc_max-Regler (A911) nur dann aktiviert, wenn die Warnung A910 korrigiert wurde.</p>	<p>Folgende Punkte überprüfen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Die Eingangsspannung muss innerhalb des festgelegten Bereichs liegen. • Die Last muss übereinstimmen. • In gewissen Fällen muss ein Bremswiderstand angelegt werden.
A911 Vdc_max-Regler aktiv	<p>Der Vdc_max-Regler hält die Zwischenkreisspannung (r0026) unterhalb der in r1242 festgelegten Grenze.</p>	<p>Folgende Punkte überprüfen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Die Versorgungsspannung muss innerhalb der auf dem Typenschild angegebenen Grenzen liegen. • Die Rücklaufzeit (P1121) muss dem Trägheitsmoment der Last entsprechen. <p>Hinweis: Ein höheres Trägheitsmoment erfordert längere Rampenzeiten. Andernfalls muss ein Bremswiderstand angewendet werden.</p>
A912 Vdc_min-Regler aktiv	<p>Der Vdc_min-Regler wird aktiviert, wenn die Zwischenkreisspannung (r0026) unter die in r1246 festgelegte Grenze fällt.</p> <p>Die kinetische Energie des Motors wird zum Puffern der Zwischenkreisspannung verwendet, wodurch der Umrichter abgebremst wird. Kurze Netzausfälle haben daher nicht notwendigerweise eine Abschaltung wegen Unterspannung zur Folge.</p> <p>Beachten Sie, dass diese Warnung auch bei einem schnellen Hochlauf auftreten kann.</p>	
A921 AO-Parameter nicht korrekt festgelegt	<p>Für die AO-Parameter (P0777 und P0779) sollten nicht identische Werte festgelegt werden, da dies unlogische Ergebnisse erzeugen würde.</p>	<p>Folgende Punkte überprüfen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Identische Parametereinstellungen für Ausgang • Identische Parametereinstellungen für Eingang • Parametereinstellungen für Ausgang entsprechen nicht dem AO-Typ <p>Legen Sie für P0777 und P0779 unterschiedliche Werte fest.</p>

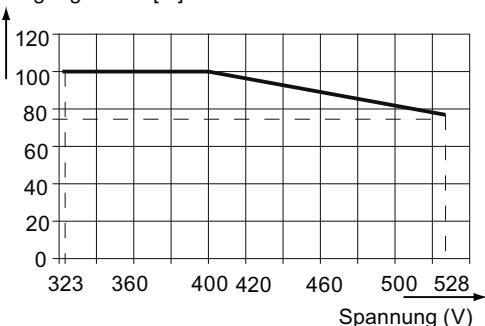
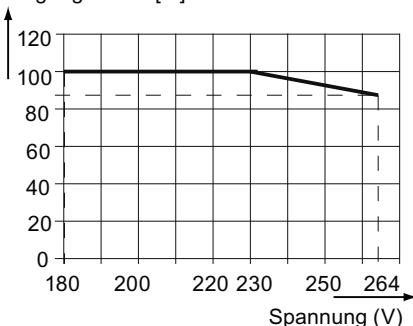
Warnung	Ursache	Abhilfe
A922 Keine Last am Umrichter	Am Umrichter liegt keine Last an. Aus diesem Grund arbeiten einige Funktionen nicht so wie unter normalen Lastbedingungen.	Prüfen Sie, ob der Motor mit dem Umrichter verbunden ist.
A923 Anforderung von JOG links und JOG rechts	Sowohl JOG rechts als auch JOG links (P1055/P1056) wurden angefordert. Hierdurch wird die Ausgangsfrequenz des Hochlaufgebers auf dem aktuellen Wert eingefroren.	JOG rechts und links dürfen nicht gleichzeitig gedrückt werden.
A930 Warnung Kavitationsschutz	Die vorherrschenden Bedingungen können Kavitationsschäden verursachen.	Siehe F410.
A936 PID-Selbstoptimierung aktiv	Die PID-Selbstoptimierung (P2350) wurde ausgewählt oder wird ausgeführt.	Die Warnung wird ausgeblendet, sobald die PID-Selbstoptimierung abgeschlossen ist.
A952 Bandausfall erkannt	Die Lastbedingungen am Motor kennzeichnen einen Bandausfall oder Mechanikausfall.	Siehe F452.

A

Technische Daten

Elektrische Daten

Netzkenndaten

	3-phasige 400-Volt-Wechselstromumrichter	1-phasige 230-Volt-Wechselstromumrichter
Spannungsbereich	380 V bis 480 V AC (Toleranz: -15 % bis +10 %) 47 Hz bis 63 Hz Stromderating bei hohen Eingangsspannungen:  Hinweis: Stromderating bei 480 V mit der Standard-Schaltfrequenz von 4 kHz und 40 °C Umgebungslufttemperatur siehe Tabelle im Abschnitt "Komponenten des Umrichtersystems (Seite 15)". Ausgangsstrom [%] Spannung (V)	200 V bis 240 V AC (Toleranz: -10 % bis +10 %) 47 Hz bis 63 Hz Stromderating bei hohen Eingangsspannungen:  Ausgangsstrom [%] Spannung (V)
Überspannungskategorie	EN 60664-1 Kategorie III	EN 60664-1 Kategorie III
Zulässige Netzkonfiguration	TN, TT, IT ¹⁾ , TT geerdete Leitung	TN, TT
Netzumgebung	Zweite Umgebung (privates Stromversorgungsnetz)	Zweite Umgebung (privates Stromversorgungsnetz)

¹⁾ Beachten Sie, dass nur ungefilterte Umrichter in IT-Netzen betrieben werden können.

Überlastfähigkeit

Durchschnittlicher Ausgangsstrom	100 % vom Nennwert
Überlaststrom	150 % des Nennwerts für 60 Sekunden
Maximaler Überlastzyklus	150 % des Nennwerts für 60 Sekunden, danach 94,5 % des Nennwerts für 240 Sekunden (durchschnittlich 100 % des Nennwerts).

EMV-Anforderungen

Hinweis

Installieren Sie alle Umrichter nach den Vorgaben des Herstellers und guter EMV-Praxis.

Verwenden Sie geschirmte Leitungen vom Typ CY. Die maximale Leitungslänge für Baugröße A beträgt 10 Meter und für Baugröße B bis D 25 Meter.

Überschreiten Sie nicht die voreingestellte Schaltfrequenz.

	3-phasige 400-Volt-Wechselstromumrichter	1-phasige 230-Volt-Wechselstromumrichter
ESD	EN 61800-3 Kategorie C3	EN 61800-3 Kategorie C3
Strahlungssicherheit		
Entladungsstoß		
Spannungsstoß		
Leitungsgeführte Störfestigkeit		
Störfestigkeit Spannungsverzerrung		
Leitungsgebundene Störungen	Gefilterte 3-phasige 400-Volt- Wechselstromumrichter: EN 61800-3 Kategorie C3	Gefilterte 1-phasige 230-Volt- Wechselstromumrichter: EN 61800-3 Kategorie C2
Störausstrahlungen		

Oberschwingungsströme

1-phasige 230-Volt- Wechselstromumrichter	Typischer Oberschwingungsstrom (% des Bemessungseingangsstroms) bei U _k 1 %										
	3.	5.	7.	9.	11.	13.	17.	19.	23.	25.	29.
Baugröße A	42	40	37	33	29	24	15	11	4	2	1
Baugröße B	49	44	37	29	21	13	2	1	2	2	0
Baugröße C	54	44	31	17	6	2	7	6	2	0	0

Hinweis

Für Geräte, die in einer Umgebung der Klasse C2 (Wohnumgebung) installiert sind, ist eine Abnahme des Anschlusses an das öffentliche Niederspannungsversorgungsnetz durch den Versorgungsanbieter erforderlich. Bitte setzen Sie sich mit Ihrem örtlichen Versorgungsnetzbetreiber in Verbindung.

Ausgangstromderating bei verschiedenen PWM-Frequenzen und Umgebungslufttemperaturen

3-phasige 400-Volt-Wechselstromumrichter													
Baugröße	Leistung [kW]	Bemessungsstrom [A] bei PWM-Frequenz											
		2 kHz			4 kHz			6 kHz			8 kHz		
		40 °C	50 °C	60 °C	40 °C	50 °C	60 °C	40 °C	50 °C	60 °C	40 °C	50 °C	60 °C
A	0,37	1,3	1,0	0,7	1,3	1,0	0,7	1,1	0,8	0,5	0,9	0,7	0,5
A	0,55	1,7	1,3	0,9	1,7	1,3	0,9	1,4	1,0	0,7	1,2	0,9	0,6
A	0,75	2,2	1,8	1,1	2,2	1,8	1,1	1,9	1,3	0,9	1,5	1,1	0,8
A	1,1	3,1	2,6	1,6	3,1	2,6	1,6	2,6	1,9	1,3	2,2	1,6	1,1
A	1,5	4,1	3,4	2,1	4,1	3,4	2,1	3,5	2,5	1,7	2,9	2,1	1,4
A	2,2	5,6	4,6	2,8	5,6	4,6	2,8	4,8	3,4	2,4	3,9	2,8	2,0
B	3,0	7,3	6,3	3,7	7,3	6,3	3,7	6,2	4,4	3,1	5,1	3,7	2,6
B	4,0	8,8	8,2	4,4	8,8	8,2	4,4	7,5	5,3	3,7	6,2	4,4	3,1
C	5,5	12,5	10,8	6,3	12,5	10,8	6,3	10,6	7,5	5,3	8,8	6,3	4,4
D	7,5	16,5	14,5	8,3	16,5	14,5	8,3	14,0	9,9	6,9	11,6	8,3	5,8
D	11	25,0	21,0	12,5	25,0	21,0	12,5	21,3	15,0	10,5	17,5	12,5	8,8
D	15	31,0	28,0	15,5	31,0	28,0	15,5	26,4	18,6	13,0	21,7	15,5	10,9
		10 kHz			12 kHz			14 kHz			16 kHz		
		40 °C	50 °C	60 °C	40 °C	50 °C	60 °C	40 °C	50 °C	60 °C	40 °C	50 °C	60 °C
A	0,37	0,8	0,5	0,4	0,7	0,5	0,3	0,6	0,4	0,3	0,5	0,4	0,3
A	0,55	1,0	0,7	0,5	0,9	0,6	0,4	0,8	0,5	0,4	0,7	0,5	0,3
A	0,75	1,3	0,9	0,7	1,1	0,8	0,6	1,0	0,7	0,5	0,9	0,6	0,4
A	1,1	1,9	1,3	0,9	1,6	1,1	0,8	1,4	1,0	0,7	1,2	0,9	0,6
A	1,5	2,5	1,7	1,2	2,1	1,4	1,0	1,8	1,3	0,9	1,6	1,1	0,8
A	2,2	3,4	2,4	1,7	2,8	2,0	1,4	2,5	1,7	1,2	2,2	1,6	1,1
B	3,0	4,4	3,1	2,2	3,7	2,6	1,8	3,3	2,3	1,6	2,9	2,0	1,5
B	4,0	5,3	3,7	2,6	4,4	3,1	2,2	4,0	2,7	1,9	3,5	2,5	1,8
C	5,5	7,5	5,3	3,8	6,3	4,4	3,1	5,6	3,9	2,8	5,0	3,5	2,5
D	7,5	9,9	6,9	5,0	8,3	5,8	4,1	7,4	5,1	3,6	6,6	4,6	3,3
D	11	15,0	10,5	7,5	12,5	8,8	6,3	11,3	7,8	5,5	10,0	7,0	5,0
D	15	18,6	13,0	9,3	15,5	10,9	7,8	14,0	9,6	6,8	12,4	8,7	6,2

1-phasige 230-Volt-Wechselstromumrichter													
Baugröße	Leistung [kW]	Bemessungsstrom [A] bei PWM-Frequenz PWM-Frequenzbereich: 2 kHz bis 16 kHz (Voreinstellung: 8 kHz)											
		2 kHz			4 kHz			6 kHz			8 kHz		
		40 °C	50 °C	60 °C	40 °C	50 °C	60 °C	40 °C	50 °C	60 °C	40 °C	50 °C	60 °C
A	0,12	0,9	0,6	0,5	0,9	0,6	0,5	0,9	0,6	0,5	0,9	0,6	0,5
A	0,25	1,7	1,2	0,9	1,7	1,2	0,9	1,7	1,2	0,9	1,7	1,2	0,9
A	0,37	2,3	1,6	1,2	2,3	1,6	1,2	2,3	1,6	1,2	2,3	1,6	1,2
A	0,55	3,2	2,2	1,6	3,2	2,2	1,6	3,2	2,2	1,6	3,2	2,2	1,6
A	0,75	3,9	2,7	2,0	3,9	2,7	2,0	3,9	2,7	2,0	3,9	2,7	2,0
B	1,1	6,0	4,2	3,0	6,0	4,2	3,0	6,0	4,2	3,0	6,0	4,2	3,0
B	1,5	7,9	5,5	4,0	7,9	5,5	4,0	7,9	5,5	4,0	7,9	5,5	4,0
C	2,2	11	7,7	5,5	11	7,7	5,5	11	7,7	5,5	11	7,7	5,5
C	3,0	13,6	9,5	6,8	13,6	9,5	6,8	13,6	9,5	6,8	13,6	9,5	6,8
		10 kHz			12 kHz			14 kHz			16 kHz		
		40 °C	50 °C	60 °C	40 °C	50 °C	60 °C	40 °C	50 °C	60 °C	40 °C	50 °C	60 °C
A	0,12	0,8	0,6	0,4	0,8	0,5	0,4	0,7	0,5	0,3	0,6	0,5	0,3
A	0,25	1,6	1,1	0,8	1,4	1,0	0,7	1,3	0,9	0,6	1,2	0,9	0,6
A	0,37	2,1	1,5	1,1	2,0	1,4	1,0	1,7	1,2	0,9	1,6	1,2	0,8
A	0,55	2,9	2,0	1,5	2,7	1,9	1,3	2,4	1,7	1,2	2,2	1,6	1,1
A	0,75	3,6	2,5	1,8	3,3	2,3	1,6	2,9	2,0	1,4	2,7	2,0	1,4
B	1,1	5,5	3,8	2,8	5,1	3,6	2,5	4,5	3,1	2,2	4,2	3,0	2,1
B	1,5	7,3	5,1	3,6	6,7	4,7	3,3	5,9	4,1	2,9	5,5	4,0	2,8
C	2,2	10,1	7,0	5,1	9,4	6,6	4,6	8,3	5,7	4,1	7,7	5,5	3,9
C	3,0	12,5	8,7	6,3	11,6	8,2	5,7	10,2	7,1	5,0	9,5	6,8	4,8

Motorregelung

Regelungsmethoden	U/f mit linearer Kennlinie, U/f mit quadratischer Kennlinie, U/f mit mehreren Punkten, U/f mit FCC
Ausgangsfrequenzbereich	Voreingestellter Bereich: 0 Hz bis 599 Hz Auflösung: 0,01 Hz
Maximaler Überlastzyklus	150 % des Nennwerts für 60 Sekunden, danach 94,5 % des Nennwerts für 240 Sekunden (durchschnittlich 100 % des Nennwerts).

Mechanische Daten

		Baugröße A		Baugröße B	Baugröße C	Baugröße D ¹⁾
		mit Lüfter ¹⁾	ohne Lüfter			
Außenmaße (mm)	B	90	90	140	184	240
	H	166	150	160	182	206,5
	D	145,5	145,5 (114,5 ²⁾)	164,5	169	172,5
Befestigungsmethoden		<ul style="list-style-type: none"> Schaltschrankmontage (Baugrößen A bis D) Push-Through-Montage (Baugrößen B bis D) 				

¹⁾ Baugröße A mit Lüfter/Baugröße D: nur verfügbar für die 3-phasigen 400-V-Umrichter

²⁾ Tiefe des Flat Plate-Umrichters (nur Modell mit 400 V / 0,75 kW)

Baugröße		Nettogewicht (kg)		Bruttogewicht (kg)	
		ohne Filter	mit Filter	ohne Filter	mit Filter
3-phasige 400-Volt-Wechselstromumrichter					
A	mit Lüfter	1,0	1,1	1,4	1,4
	ohne Lüfter	0,9	1,0 (0,9 ¹⁾)	1,3	1,4 (1,3 ¹⁾)
B		1,6	1,8	2,1	2,3
C		2,4	2,6	3,1	3,3
D	7,5 kW	3,7	4,0	4,3	4,6
	11 kW	3,7	4,1	4,5	4,8
	15 kW	3,9	4,3	4,6	4,9
1-phasige 230-Volt-Wechselstromumrichter					
A		1,0	1,1	1,3	1,4
B		1,6	1,8	2,0	2,1
C		2,5	2,8	3,0	3,2

¹⁾ Gewicht des Flat Plate-Umrichters (nur Variante mit 400 V / 0,75 kW)

Umgebungsbedingungen

Umgebungslufttemperatur	0 °C bis 40 °C: ohne Derating 40 °C bis 60 °C: mit Derating
Lagertemperatur	- 40 °C bis + 70 °C
Schutzklasse	IP 20
Maximale Luftfeuchtigkeit	95 % (ohne Kondensation)
Stoß und Schwingung	Langfristige Lagerung in der Transportverpackung gemäß EN 60721-3-1 Klasse 1M2
	Transport in der Transportverpackung gemäß EN 60721-3-2 Klasse 2M3
	Vibration während des Betriebs gemäß EN 60721-3-3 Klasse 3M2

Betriebshöhe	<p>Bis 4000 m über NN 1000 m bis 4000 m: Ausgangstromderating 2000 m bis 4000 m: Eingangsspannungsderating</p> <p>Zulässiger Ausgangsstrom [%]</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Aufstellhöhe über NN [m]</th> <th>Zulässiger Ausgangsstrom [%]</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>100</td></tr> <tr><td>1000</td><td>100</td></tr> <tr><td>2000</td><td>95</td></tr> <tr><td>3000</td><td>88</td></tr> <tr><td>4000</td><td>80</td></tr> </tbody> </table> <p>Zulässige Eingangsspannung [%]</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Aufstellhöhe über NN [m]</th> <th>Zulässige Eingangsspannung [%]</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>100</td></tr> <tr><td>1000</td><td>100</td></tr> <tr><td>2000</td><td>95</td></tr> <tr><td>3000</td><td>88</td></tr> <tr><td>4000</td><td>77</td></tr> </tbody> </table>	Aufstellhöhe über NN [m]	Zulässiger Ausgangsstrom [%]	0	100	1000	100	2000	95	3000	88	4000	80	Aufstellhöhe über NN [m]	Zulässige Eingangsspannung [%]	0	100	1000	100	2000	95	3000	88	4000	77
Aufstellhöhe über NN [m]	Zulässiger Ausgangsstrom [%]																								
0	100																								
1000	100																								
2000	95																								
3000	88																								
4000	80																								
Aufstellhöhe über NN [m]	Zulässige Eingangsspannung [%]																								
0	100																								
1000	100																								
2000	95																								
3000	88																								
4000	77																								
Umweltklassen	<p>Verschmutzungsklasse: 3S2 Gasklasse: 3C2 (SO₂, H₂S) Klimaklasse: 3K3</p>																								
Mindestmontageabstand	<p>Oben: 100 mm Unten: 100 mm (85 mm für Baugröße A mit Lüfter) Seite: 0 mm</p>																								

Normen

	Europäische Niederspannungsrichtlinie Die Produktreihe SINAMICS V20 erfüllt die Anforderungen der Niederspannungsrichtlinie 2006/95/EG einschließlich Ergänzung durch Richtlinie 98/68/EWG. Die Geräte sind bezüglich der Einhaltung folgender Normen zertifiziert: EN 61800-5-1 - Halbleiter-Stromrichter - Allgemeine Anforderungen und netzgeführte Stromrichter
	Europäische EMV-Richtlinie Bei Installation gemäß den im vorliegenden Gerätethandbuch beschriebenen Empfehlungen erfüllt der Umrichter SINAMICS V20 alle Anforderungen der EMV-Richtlinie gemäß Definition durch die EMV-Produktnorm EN 61800-3 für drehzahlveränderbare elektrische Antriebe.
	UL-Zertifizierung (UL508C) Der SINAMICS V20 entspricht der einschlägigen C-Tick-EMV-Norm.
	ISO 9001 Die Siemens AG setzt ein Qualitätsmanagementsystem ein, das die Anforderungen von ISO 9001 erfüllt.

Zertifikate können unter folgendem Link aus dem Internet heruntergeladen werden:

Website für Zertifikate

(<http://support.automation.siemens.com/WW/view/de/60668840/134200>)

Optionen und Ersatzteile

B.1 Optionen

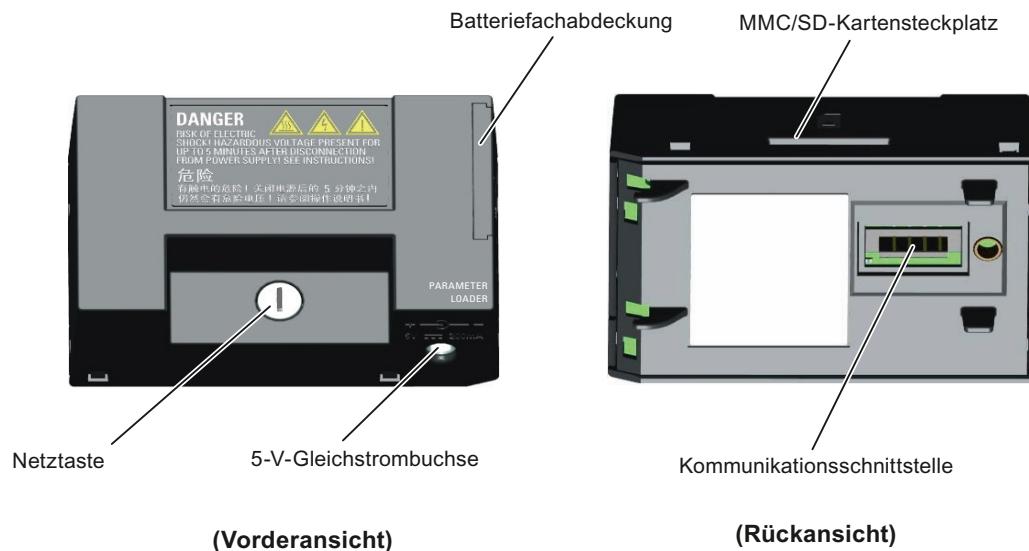
Weitere Informationen zu empfohlenen Kabelquerschnitten und Schraubenanzugsdrehmomenten finden Sie in der Tabelle "Empfohlene Kabelquerschnitte und Schraubenanzugsdrehmomente" in Abschnitt "Klemmenbeschreibung (Seite 29)".

Hinweis

Um an den Erweiterungs-Port zu gelangen, wenn Sie den Parameterlader oder das BOP-Schnittstellenmodul einbauen möchten, entfernen Sie die abnehmbare transparente Abdeckung vorsichtig von Hand. Es wird empfohlen, die Abdeckung an einem sicheren Ort aufzubewahren und wieder anzubringen, wenn der Erweiterungs-Port nicht verwendet wird.

B.1.1 Parameterlader

Bestellnummer: 6SL3255-0VE00-0UA0



Außenmaße (mm)



Funktionen

Der Parameterlader ermöglicht, Parametersätze zwischen Umrichter und MMC/SD-Karte hoch- bzw. herunterzuladen. Es handelt sich hierbei um ein reines Inbetriebnahme-Tool, das während des Normalbetriebs entfernt werden muss.

Hinweis

Zum Klonen gespeicherter Parametereinstellungen von einem Umrichter auf einen anderen, wird der Parameterlader oder die DP-Master-Anschaltung am BOP benötigt. Ausführliche Informationen über die beim Klonen mit der ausgewählten Option durchgeführten Schritte finden Sie in der Beschreibung zur Datenübertragung in den jeweiligen Abschnitten (Anhang B.1.1 oder B.1.2).

Beim Klonen der Parameter müssen Sie die Schutzleiterklemme entweder an der Erde anschließen oder die Überspannungsschutzmaßnahmen einhalten.

MMC/SD-Kartensteckplatz

Der Parameterlader verfügt über einen MMC/SD-Kartensteckplatz', der direkt mit dem Erweiterungsport am Umrichter verbunden ist.

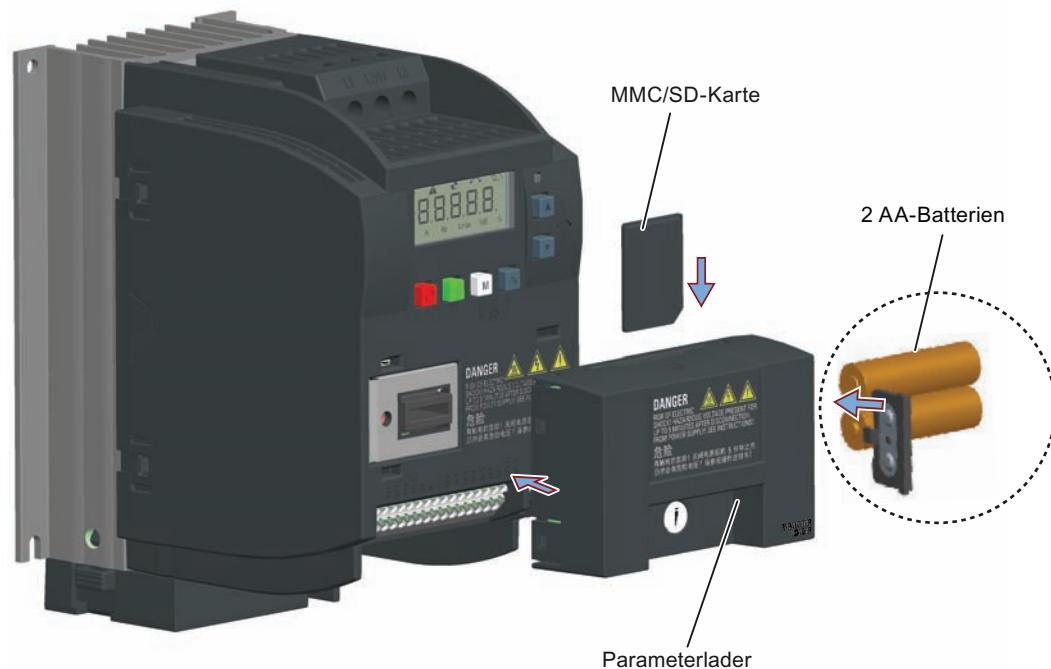
Batterieversorgung

Zusätzlich zur Memory Card-Schnittstelle enthält der Parameterlader zwei AA-Batterien (nicht wiederaufladbare Kohle-Zink- oder Alkaline-Batterien in Haushaltsqualität, Typ AA), durch die der Umrichter direkt von diesem Optionsmodul aus mit Strom versorgt werden kann, wenn die Netzversorgung ausfällt. Kann der Umrichter über den Netzanschluss mit Strom versorgt werden, muss der Parameterlader nicht über die Batterien mit Strom versorgt werden.

5-V-Gleichstrombuchse

Der Parameterlader verfügt über eine 5-V-Gleichstrombuchse für den Anschluss an eine externe Gleichstromversorgung der Klasse 2. Wenn keine Netzstromversorgung am Umrichter verfügbar ist, kann der Parameterlader über diese Gleichstromversorgung mit Strom versorgt werden, anstatt die Batterien zu verwenden.

Anschluss des Parameterladers am Umrichter



Empfohlene MMC/SD-Karten

Folgende MMC/SD-Karten werden empfohlen:

- MMC-Karte (Bestellnummer: 6SL3254-0AM00-0AA0)
- SD-Karte (Bestellnummer: 6ES7954-8LB01-0AA0)

Verwendung von Memory Cards anderer Hersteller

Anforderungen an MMC/SD-Karten:

- Unterstütztes Dateiformat: FAT16 und FAT32
- Maximale Kartenkapazität: 2 GB
- Minimaler Kartenspeicher für die Parameterübertragung: 8 KB

Hinweis

Die Verwendung von Memory Cards anderer Hersteller erfolgt auf eigene Gefahr. Je nach Kartenhersteller werden nicht alle Funktionen unterstützt (z. B. Download).

Methoden zum Einschalten des Umrichters

Verwenden Sie zum Einschalten des Umrichters und Herunterladen/Hochladen von Parametern eine der folgenden Methoden:

- Schalten Sie den Umrichter über das Versorgungsnetz ein.
- Schalten Sie den Umrichter über die integrierte Batterieversorgung ein. Drücken Sie die Netztaste am Parameterlader, um den Umrichter einzuschalten.
- Schalten Sie den Umrichter über eine mit dem Parameterlader verbundene externe 5-V-Gleichstromversorgung ein. Drücken Sie die Netztaste am Parameterlader, um den Umrichter einzuschalten.

Übertragung von Daten vom Umrichter an die MMC/SD-Karte

1. Bringen Sie das Optionsmodul am Umrichter an.
2. Schalten Sie den Umrichter ein.
3. Legen Sie die Karte in das Optionsmodul ein.
4. Legen Sie P0003 (Bedienerzugriffsebene) = 3 fest.
5. Legen Sie P0010 (Inbetriebnahmeparameter) = 30 fest.
6. Legen Sie P0804 (Clone-Datei auswählen) aus. Dieser Schritt ist nur notwendig, wenn die Karte Datendateien enthält, die nicht überschrieben werden sollen.

P0804 = 0 (Voreinstellung): Der Dateiname ist "clone00.bin".

P0804 = 1: Der Dateiname ist "clone01.bin".

...

P0804 = 99: Der Dateiname ist "clone99.bin".

7. Legen Sie P0802 (Daten vom Umrichter an die Karte übertragen) = 2 fest.

Am Umrichter wird während der Datenübertragung "8 8 8 8" angezeigt. Zudem leuchtet die LED orange und blinkt mit einer Frequenz von 1 Hz. Nach erfolgreicher Übertragung werden sowohl P0010 als auch P0802 automatisch auf 0 zurückgesetzt. Wenn während der Übertragung ein Fehler aufgetreten ist, finden Sie im Kapitel "Stör- und Warncodes (Seite 279)" Informationen zu möglichen Ursachen und Abhilfemaßnahmen.

Übertragung von Daten von der MMC/SD-Karte an den Umrichter

Es gibt zwei Möglichkeiten, die Daten zu übertragen.

Methode 1:

(Voraussetzung: Der Umrichter muss nach dem Einlegen der Karte eingeschaltet werden.)

1. Bringen Sie das Optionsmodul am Umrichter an.
2. Legen Sie die Karte in das Optionsmodul ein. Stellen Sie sicher, dass die Karte die Datei "clone00.bin" enthält.
3. Schalten Sie den Umrichter ein.

Die Datenübertragung beginnt automatisch. Im Anschluss wird der Störcode F395 angezeigt. Dieser kennzeichnet: "Cloning hat stattgefunden. Möchten Sie die durch das Cloning durchgeführten Änderungen beibehalten?".

4. Drücken Sie zum Speichern der Änderungen . Der Störcode wird anschließend gelöscht. Wenn die Clone-Datei in den EEPROM geschrieben wird, leuchtet die LED orange und blinkt mit einer Frequenz von 1 Hz.

Wenn Sie die durch das Cloning vorgenommenen Änderungen nicht beibehalten möchten, dann entfernen Sie die Karte oder das Optionsmodul, und starten Sie den Umrichter erneut. Der Umrichter wird in dem Fall mit dem Störcode F395 und r0949 = 10 eingeschaltet, was darauf hinweist, dass das vorherige Cloning abgebrochen wurde.

Drücken Sie , um den Störcode zu löschen.

Methode 2:

(Voraussetzung: Der Umrichter muss vor dem Einlegen der Karte eingeschaltet werden.)

1. Bringen Sie das Optionsmodul an dem eingeschalteten Umrichter an.
2. Legen Sie die Karte in das Optionsmodul ein.
3. Legen Sie P0003 (Bedienerzugriffsebene) = 3 fest.
4. Legen Sie P0010 (Inbetriebnahmeparameter) = 30 fest.
5. Legen Sie P0804 (Clone-Datei auswählen) aus. Dieser Schritt ist nur dann notwendig, wenn die Karte die Datei "clone00.bin" nicht enthält. Der Umrichter kopiert standardmäßig die Datei "clone00.bin" von der Karte.
6. Legen Sie P0803 (Daten von der Karte an den Umrichter übertragen) = 2 fest.

Am Umrichter wird während der Datenübertragung "8 8 8 8" angezeigt. Zudem leuchtet die LED orange und blinkt mit einer Frequenz von 1 Hz. Nach erfolgreicher Übertragung werden sowohl P0010 als auch P0803 automatisch auf 0 zurückgesetzt.

Beachten Sie, dass der Störcode F395 nur beim Einschalten mit Cloning angezeigt wird.

B.1.2 Externes BOP und BOP-Schnittstellenmodul

Externes BOP

Bestellnummer: 6SL3255-0VA00-4BA0

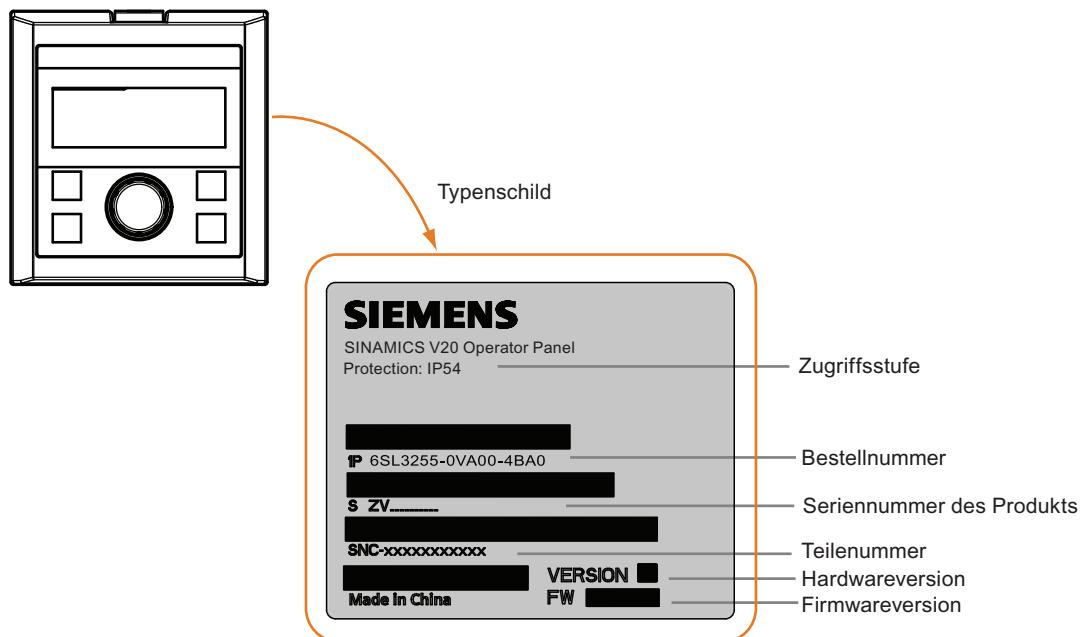
Das externe BOP dient zur Fernsteuerung des Umrichters. Bei Montage an einer geeigneten Schaltschranktür kann das BOP die Gehäuseschutzart UL Typ 1 erreichen.

Komponenten

- Externes BOP
- 4 x M3-Schrauben

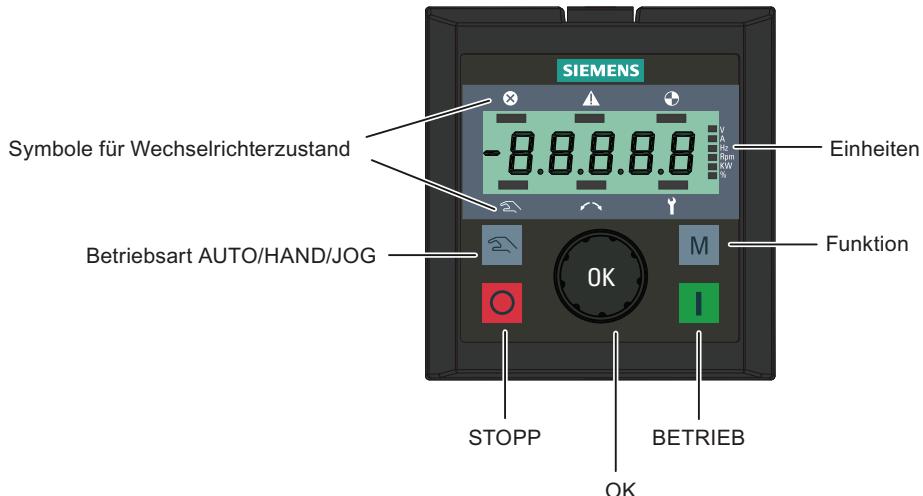
Typenschild

Das Typenschild des externen BOP befindet sich an der Rückseite des BOP.



Panelanordnung

SINAMICS V20 unterstützt ein externes BOP zur Fernsteuerung des Umrichters. Das externe BOP stellt über ein optionales BOP-Schnittstellenmodul die Verbindung zum Umrichter her.



Funktion der Tasten

Taste	Beschreibung
	Stoppt den Umrichter Die Taste hat die gleiche Funktion wie die Taste am integrierten BOP.
	Startet den Umrichter Die Taste hat die gleiche Funktion wie die Taste am integrierten BOP.
	Multifunktionstaste Die Taste hat die gleiche Funktion wie die Taste am integrierten BOP.
	Drücken der Taste: Die Taste hat die gleiche Funktion wie die Taste am integrierten BOP. Drehung im Uhrzeigersinn: Die Taste hat die gleiche Funktion wie die Taste am integrierten BOP. Schnelles Drehen hat die gleiche Funktion wie langes Drücken der Taste am integrierten BOP. Drehung gegen den Uhrzeigersinn: Die Taste hat die gleiche Funktion wie die Taste am integrierten BOP. Schnelles Drehen hat die gleiche Funktion wie langes Drücken der Taste am integrierten BOP.
	Die Taste hat die gleiche Funktion wie die Taste und am integrierten BOP.

Statussymbole am Umrichter

	Diese Symbole haben die gleiche Bedeutung wie die entsprechenden Symbol am integrierten BOP.
	Symbol für die Inbetriebnahme. Der Umrichter befindet sich im Inbetriebnahmemodus (P0010 = 1).

Bildschirmanzeige

Das Display des externen BOP ist mit dem des integrierten BOP identisch, außer dass das externe BOP zusätzlich ein Inbetriebnahmesymbol ausweist, welches kennzeichnet, dass sich der Umrichter im Inbetriebnahmemodus befindet.

Beim Einschalten des Umrichters werden an dem mit dem Umrichter verbundenen externen BOP erst "BOP.20" (BOP für SINAMICS V20) und dann die Firmware-Version des BOP angezeigt. Anschließend werden automatisch die Baudate und die USS-Kommunikationsadresse des Umrichters erkannt.

Die folgende Tabelle enthält die einstellbaren Werte für Baudate und Adresse. Legen Sie zum Ändern der Baudate P2010[1] fest. Legen Sie zum Ändern der USS-Kommunikationsadresse P2011[1] fest.

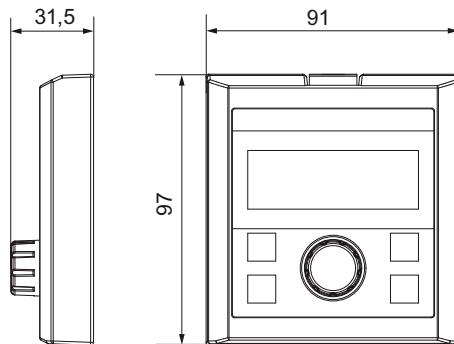
Baudate (bit/s)	Kommunikationsadresse	Anzeigbeispiel
9600	0 ... 31	
19200	0 ... 31	
38400	0 ... 31	
57600	0 ... 31	
76800	0 ... 31	
93750	0 ... 31	
115200	0 ... 31	

Baudate: 38400 Adresse: 0

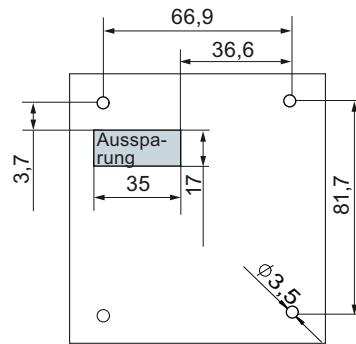
Im Falle von Kommunikationsfehlern wird am Display "noCon" angezeigt, d. h. es wurde keine Kommunikationsverbindung erkannt. Anschließend wird die Erkennung von Baudate und Adresse durch den Umrichter umgehend neu gestartet. Prüfen Sie in diesem Fall, dass das Kabel richtig angeschlossen ist.

Befestigungsmaße des externen BOP

Die Außenmaße, das Bohrungsmuster und Ausschnittmaße des externen BOP sind unten dargestellt:



Einheit: mm



Befestigungsmittel:

4 x M3-Schrauben (Länge: 12 ... 18 mm)

Anzugsdrehmoment: 0,8 Nm ± 10 %

BOP-Schnittstellenmodul

Bestellnummer: 6SL3255-0VA00-2AA0

Funktionen

Dieses Modul kann als Schnittstellenmodul für das externe BOP und damit zur Fernsteuerung des Umrichters über das externe BOP verwendet werden. Zudem ermöglicht dieses Modul, Parametersätze zwischen Umrichter und MMC/SD-Karte hoch- bzw. herunterzuladen.

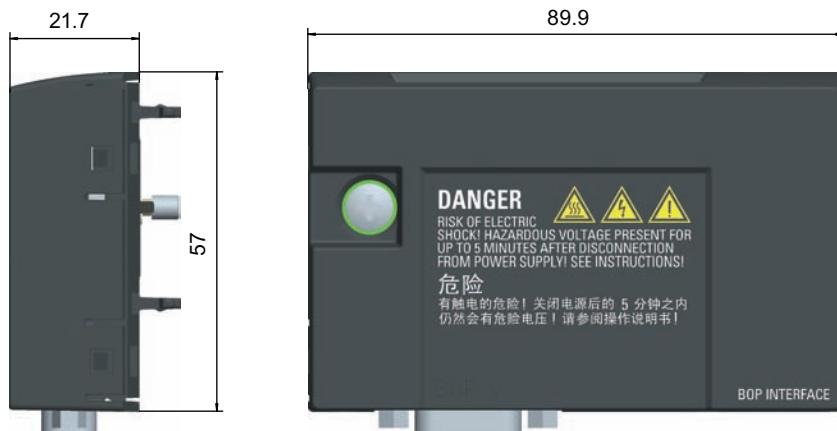
Das Modul verfügt über eine Kommunikationsschnittstelle für den Anschluss des externen BOP an den Umrichter, einen Steckverbinder für den Anschluss an den Erweiterungsport des Umrichters sowie einen MMC/SD-Kartensteckplatz. Das Modul verbindet das externe BOP mit dem Umrichter und ermöglicht das Klonen von Parametern zwischen dem Umrichter und der MMC/SD-Karte.



Hinweis

Zum Klonen gespeicherter Parametereinstellungen von einem Umrichter auf einen anderen, wird der Parameterlader oder die DP-Master-Anschaltung am BOP benötigt. Ausführliche Informationen über die beim Klonen mit der ausgewählten Option durchgeführten Schritte finden Sie in der Beschreibung zur Datenübertragung in den jeweiligen Abschnitten (Anhang B.1.1 oder B.1.2).

Außenmaße (mm)



Übertragung von Parametersätzen

Die Schritte zum Übertragen von Parametersätzen zwischen dem Umrichter und der MMC/SD-Karte mithilfe des BOP-Schnittstellenmoduls sind die gleichen wie bei Verwendung des Parameterladers.

Eine ausführliche Beschreibung der MMC/SD-Karte und der Datenübertragung finden Sie im Abschnitt "Parameterlader (Seite 301)".

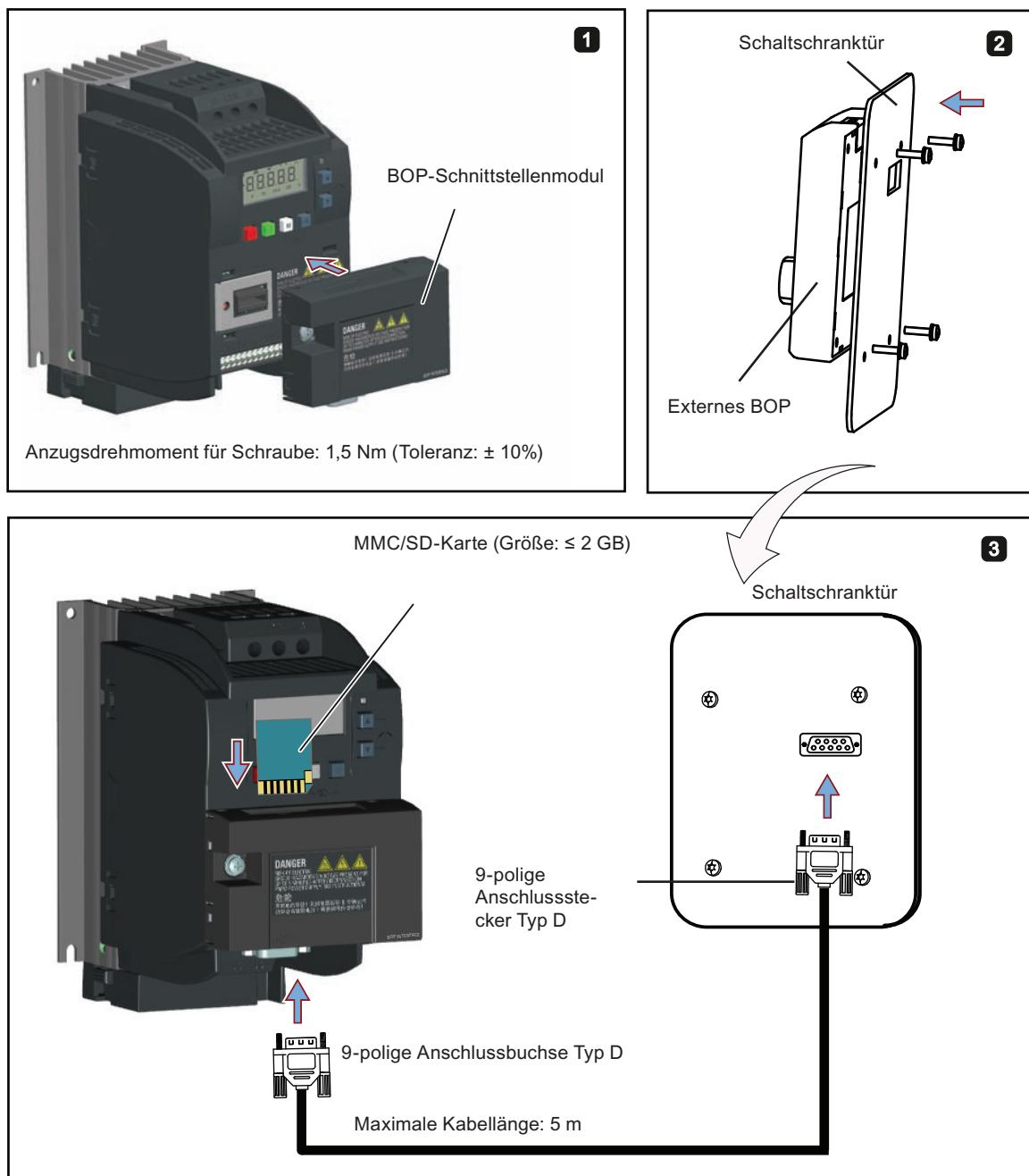
Hinweis

Während der Übertragung von Parametersätzen an oder von der MMC/SD-Karte, wird die Kommunikation zwischen BOP und Umrichter vorübergehend unterbrochen.

Montage (SINAMICS V20 + BOP-Schnittstellenmodul + externes BOP)

Hinweis

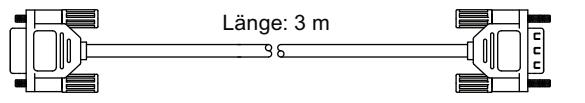
Die Verbindung des BOP-Schnittstellenmoduls mit dem externen BOP ist nur dann erforderlich, wenn Sie den Betrieb des Umrichters entfernt mithilfe des externen BOP steuern möchten. Das BOP-Schnittstellenmodul muss mit einem Anzugsdrehmoment von 1,5 Nm (Toleranz: $\pm 10\%$) mit dem Umrichter verschraubt werden.



B.1.3 Verbindungskabel (externes BOP an DP-Master-Anschaltung des BOP)

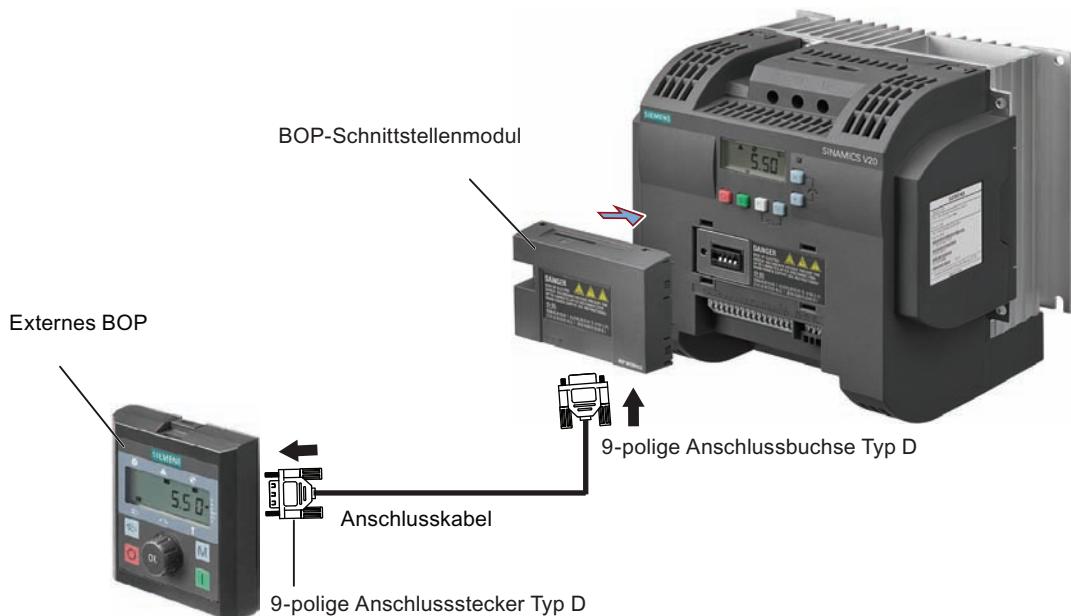
Bestellnummer: 6SL3256-0VP00-0VA0

An: BOP-Schnittstellenmodul



An: Externes BOP

Verbindung zwischen dem externen BOP und der DP-Master-Anschaltung des BOP



B.1.4 Widerstandsbremsmodul

Bestellnummer: 6SL3201-2AD20-8VA0

Hinweis

Dieses Modul ist nur für die Baugrößen A bis C verfügbar.

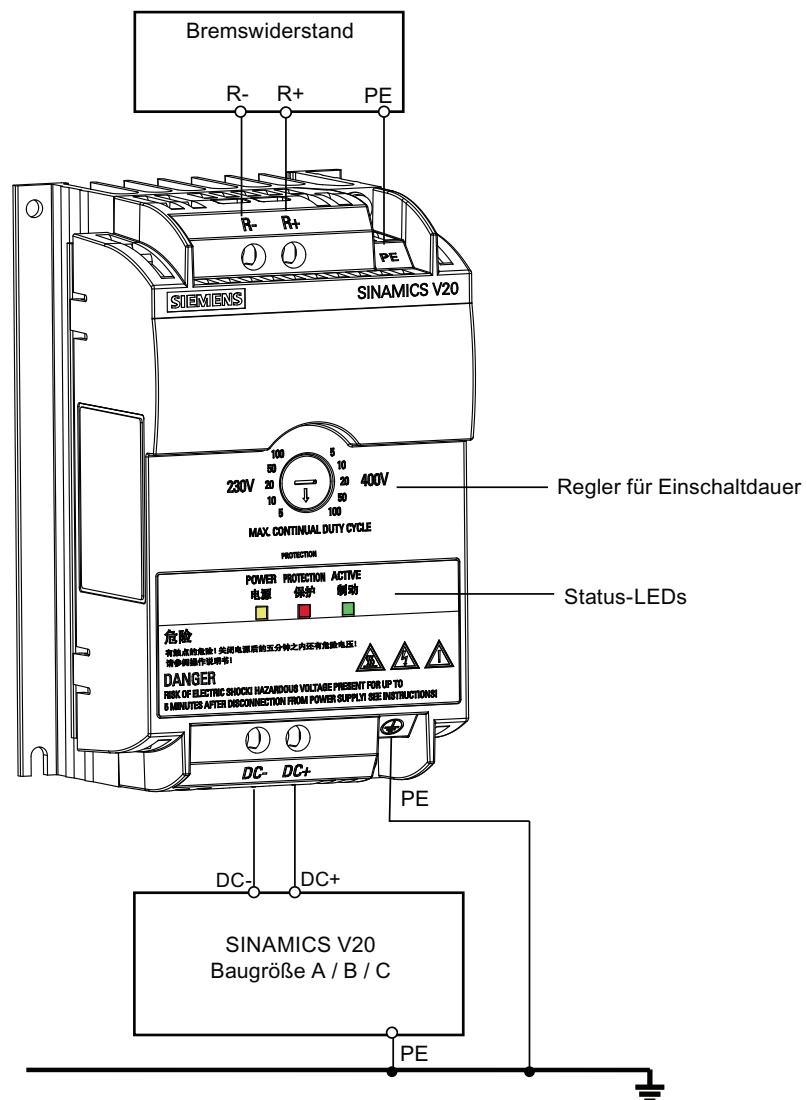
Funktionen

Das Widerstandsbremsungsmodul kommt in der Regel in Anwendungsbereichen zum Einsatz, in denen ein dynamisches Motorverhalten bei unterschiedlichen Drehzahlen oder permanente Richtungsänderungen erforderlich sind, z. B. bei Förderantrieben oder Hebevorrichtungen.

Bei der Widerstandsbremsung wird die beim Bremsen des Motors freigesetzte generatorische Energie in Wärme umgewandelt. Die Widerstandsbremsung wird durch das mit dem Steuerknebel ausgewählte Lastspiel beschränkt.

Montageausrichtung

Das Widerstandsbremsungsmodul muss in der Ausrichtung installiert werden, die im folgenden Diagramm dargestellt ist. Das heißt, die offenen Steckplätze müssen immer direkt nach oben weisen, um eine adäquate Kühlung sicherzustellen.



Status-LEDs

LED	Farbe	Beschreibung
POWER	Gelb	Das Modul ist eingeschaltet.
STATUS	Rot	Das Modul befindet sich im Absicherungsmodus.
ACTIVE	Grün	Das Modul gibt beim Bremsen des Motors generatorische Energie in Form von Wärme ab.

Auswahl des Lastspiels**ACHTUNG****Beschädigung des Bremswiderstands**

Eine falsche Einstellung des Lastspiels bzw. der Spannung kann den angeschlossenen Bremswiderstand beschädigen.

Wählen Sie mithilfe des Steuerknebels das Nennlastspiel des Bremswiderstandes aus.

Die Wertschilder auf dem Modul haben folgende Bedeutung:

Bezeichnungsschild	Bedeutung
230 V	Die angegebenen Lastspielwerte beziehen sich auf 230-V-Umrichter.
400 V	Die angegebenen Lastspielwerte beziehen sich auf 400-V-Umrichter.
5	5 % Lastspiel
10	10 % Lastspiel
20	20 % Lastspiel
50	50 % Lastspiel
100	100 % Lastspiel

Technische Daten

Maximale Nennleistung	3,0 kW (230-V-Umrichter)/5,5 kW (400-V-Umrichter)
Außenmaße (H x B x T)	150 x 90 x 88 (mm)
Montage	Schrankeinbau (4 x M4-Schrauben)
Maximales Lastspiel des Bremsstellers	100 %
Schutzfunktionen	Kurzschluss-Schutz, Übertemperatur-Schutz
Maximale Kabellänge	Zwischen Bremsmodul und Umrichter: 1 m Zwischen Bremsmodul und Bremswiderstand: 10 m

B.1.5 Bremswiderstand

! WARNUNG

Betriebsbedingungen

Stellen Sie sicher, dass der an den SINAMICS V20 anzuschließende Widerstand für die erforderliche Leistungsableitung ausgelegt ist.

Alle geltenden Vorschriften bezüglich der Installation, Verwendung und Sicherheit von Hochspannungsanlagen müssen befolgt werden.

Wenn der Umrichter bereits verwendet wird, trennen Sie die Hauptstromversorgung und warten Sie mindestens fünf Minuten, bis die Kondensatoren sich entladen haben, bevor Sie mit der Installation beginnen.

Dieses Gerät muss geerdet werden.

Hohe Temperaturen

Bremswiderstände werden im Betrieb sehr heiß. Berühren Sie den Bremswiderstand nicht während des Betriebs.

Die Verwendung eines ungeeigneten Bremswiderstands kann schwere Schäden am verbundenen Umrichter verursachen und zu Brandgefahr führen.

Eine Temperaturbegrenzer-Schaltung (siehe folgendes Diagramm) ist vorzusehen, um das Gerät vor Überhitzung zu schützen.

ACHTUNG

Minimale Widerstandswerte

Ein Bremswiderstand mit einem geringeren Widerstand als die folgenden minimalen Widerstandswerte (abzüglich enthaltener Toleranz) kann den verbundenen Umrichter oder Brems-Chopper beschädigen:

- 400-V-Umrichter, Baugröße A bis C: 56 Ω
- 400-V-Umrichter, Baugröße D: 27 Ω
- 230-V-Umrichter, Baugröße A bis C: 39 Ω

Funktionen

Mithilfe eines externen Bremswiderstands kann die vom Motor erzeugte generatorische Energie abgeführt werden, wodurch die Brems- und Verzögerungsleistung erheblich verbessert werden.

Ein für die Widerstandsbremse erforderlicher Bremswiderstand kann mit allen Umrichterbaugrößen verwendet werden. Baugröße D ist mit einem internen Bremssteller ausgestattet, über den Sie den Bremswiderstand direkt mit dem Umrichter verbinden können. Für die Baugrößen A bis C ist hingegen ein zusätzliches Widerstandsbremsemodul erforderlich, um den Bremswiderstand mit dem Umrichter zu verbinden.

Optionen und Ersatzteile

B.1 Optionen

Bestelldaten

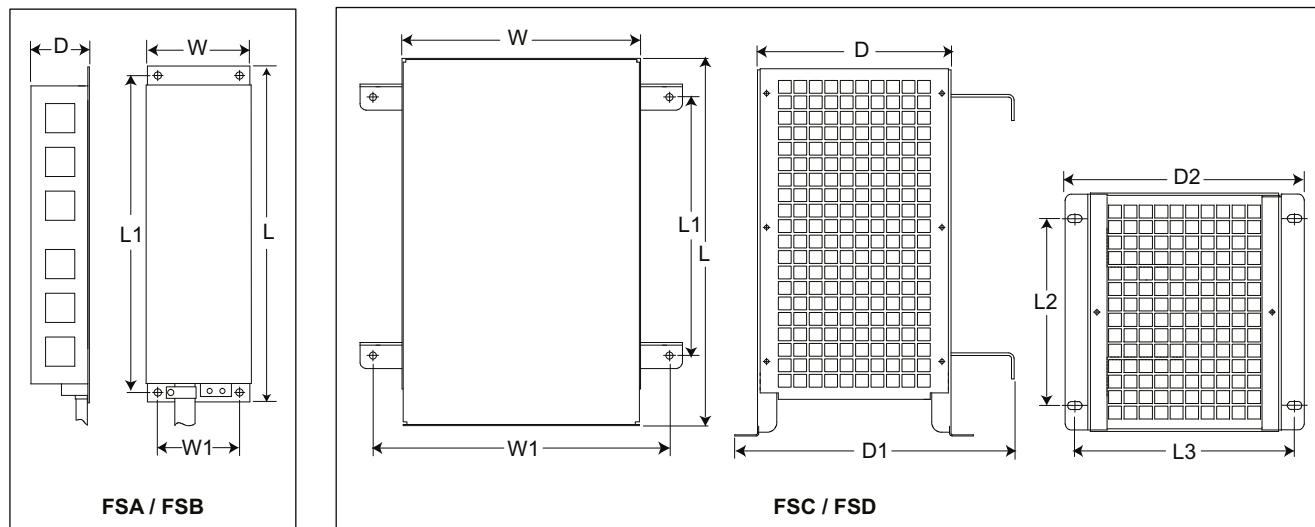
Baugröße	Leistung des Umrichters	Bestellnummer Widerstand	Dauerleistung	Spitzenleistung (5 % Einschaltdauer)	Widerstand ± 10 %	Gleichstrom-Bemessungsspannung
3-phasige 400-Volt-Wechselstromumrichter						
Baugröße A	0,37 kW	6SE6400-4BD11-0AA0	0,1 kW	2,0 kW	390 Ω	900 V
	0,55 kW					
	0,75 kW					
	1,1 kW					
	1,5 kW					
	2,2 kW		0,2 kW	4,0 kW	160 Ω	900 V
Baugröße B	3 kW					
	4 kW					
Baugröße C	5,5 kW	6SE6400-4BD16-5CA0	0,65 kW	13 kW	56 Ω	900 V
Baugröße D	7,5 kW					
	11 kW					
	15 kW		1,2 kW	24 kW	27 Ω	900 V
1-phasige 230-Volt-Wechselstromumrichter						
Baugröße A	0,12 kW	6SE6400-4BC05-0AA0	0,05 kW	1,0 kW	180 Ω	450 V
	0,25 kW					
	0,37 kW					
	0,55 kW					
	0,75 kW					
Baugröße B	1,1 kW	6SE6400-4BC11-2BA0	0,12 kW	2,4 kW	68 Ω	450 V
	1,5 kW					
Baugröße C	2,2 kW	6SE6400-4BC12-5CA0	0,25 kW	4,5 kW	39 Ω	450 V
	3 kW					

Technische Daten

Betriebsumgebungstemperatur:	-10 °C bis +50 °C
Lagerungs-/Transporttemperatur:	-40 °C bis +70 °C
Schutzart:	IP20
Rel. Luftfeuchtigkeit:	0 % bis 95 % (ohne Kondensation)
cURus-Aktennr.:	E221095 (Gino) E219022 (Block)

Einbau

Die Widerstände müssen in senkrechter Stellung und auf einer hitzebeständigen Oberfläche montiert werden. Über, unter und neben dem Widerstand müssen mindestens 100 mm Freiraum verbleiben, um einen ungehinderten Luftstrom zu gewährleisten.

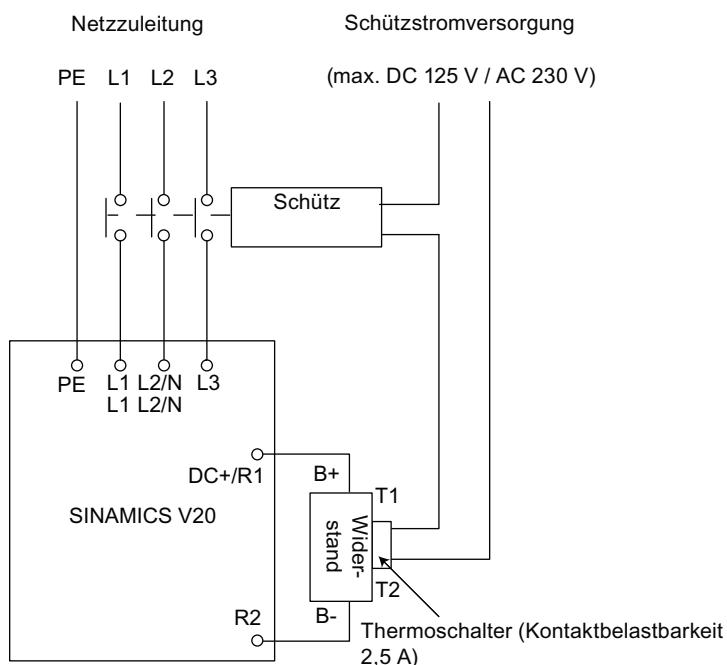


Mechanische Daten

Bestellnummer Widerstand 6SE6400-	Maße (mm)									Gewicht (kg)
	L	L1	L2	L3	D	D1	D2	W	W1	
3-phasige 400-Volt-Wechselstromumrichter										
4BD11-0AA0	230	217	-	-	43.5	-	-	72	56	1.0
4BD12-0BA0	239	226	-	-	43.5	-	-	149	133	1.6
4BD16-5CA0	285	200	145	170	150	217	185	185	230	3.8
4BD21-2DA0	515	350	205	195	175	242	210	270	315	7.4
1-phasige 230-Volt-Wechselstromumrichter										
4BC05-0AA0	230	217	-	-	43.5	-	-	72	56	1.0
4BC11-2BA0	239	226	-	-	43.5	-	-	149	133	1.6
4BC12-5CA0	285	200	145	170	150	217	185	185	230	3.8

Anschluss

Die Netzversorgung des Umrichters kann über ein Schütz erfolgen, das die Stromversorgung unterbricht, wenn sich der Widerstand überhitzt. Der Schutz erfolgt durch einen Temperaturbegrenzungsschalter (im Lieferumfang der Widerstände enthalten). Der Temperaturbegrenzungsschalter kann in Reihe mit der Spulenversorgung des Hauptschutzes geschaltet werden (siehe folgendes Diagramm). Die Kontakte des Thermoschalters schließen sich wieder, wenn die Temperatur des Widerstands abfällt; danach schaltet sich der Umrichter automatisch ein (P1210 = 1). Bei dieser Parametereinstellung wird eine Störmeldung erzeugt.



Inbetriebnahme

Die Bremswiderstände sind für den Betrieb mit einer Einschaltdauer von 5 % ausgelegt. Setzen Sie für Umrichter der Baugröße D den Parameter P1237 auf 1, um die Bremswiderstandsfunktion zu aktivieren. Verwenden Sie für andere Baugrößen das Widerstandsbremsungsmodul, um die Einschaltdauer von 5 % auszuwählen.

Hinweis

Zusätzliche PE-Klemme

Einige Widerstände verfügen über einen zusätzlichen PE-Anschluss auf dem Gehäuse.

B.1.6 Netzdrossel

WARNUNG

Hohe Temperaturen im Betrieb

Die Netzdrosseln werden im Betrieb sehr heiß. Berühren Sie sie nicht. Achten Sie auf ausreichende Freiräume und Belüftung.

Bei Verwendung der größeren Netzdrosseln in Umgebungen mit einer Umgebungslufttemperatur von über 40 °C darf die Verdrahtung der Klemmenanschlüsse ausschließlich mit Kupferdraht der Klasse 1, 75 °C erfolgen.

WARNUNG

Gefahr von Geräteschäden und elektrischen Schlägen

Einige der Netzdrosseln in der folgenden Tabelle verfügen über Crimp-Stecker zum Anschluss an die Netzkontakte des Umrichters.

Die Verwendung dieser Crimp-Klemmen kann Schäden an der Anlage und sogar elektrische Schläge verursachen.

Ersetzen Sie aus Sicherheitsgründen die Crimp-Klemmen durch UL-zertifizierte Gabelschuhe oder mehrdrähtige Kabel.

VORSICHT

Schutzart

Die Netzdrosseln besitzen die Schutzart IP20 gemäß EN 60529 und sind für den Einbau in einen Schaltschrank ausgelegt.

Funktionen

Die Netzdrosseln werden eingesetzt, um Spannungsspitzen zu glätten oder Kommutierungseinbrüche zu überbrücken. Sie können auch die Auswirkungen von Oberwellen auf den Umrichter und die Netzversorgung reduzieren.

Die größeren Netzdrosseln verfügen über seitliche Montagehalterungen, die eine Montage nebeneinander ermöglichen (siehe folgendes Diagramm).

Optionen und Ersatzteile

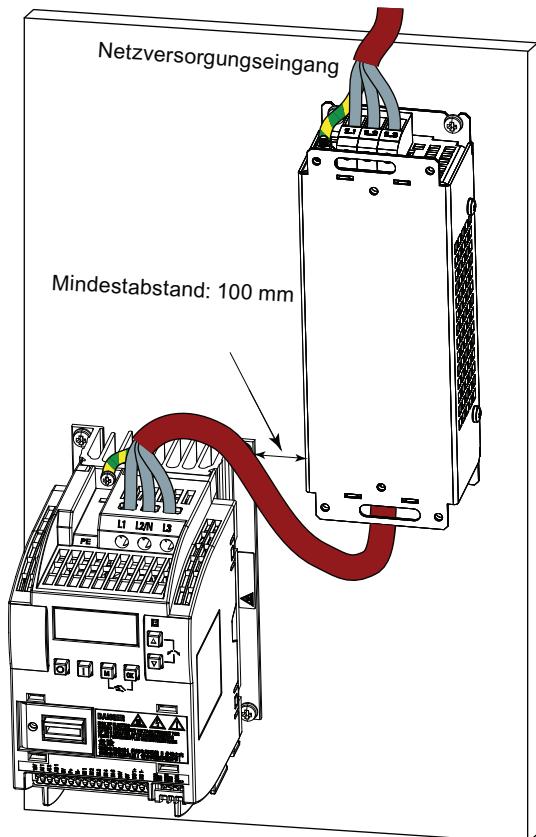
B.1 Optionen

Bestelldaten

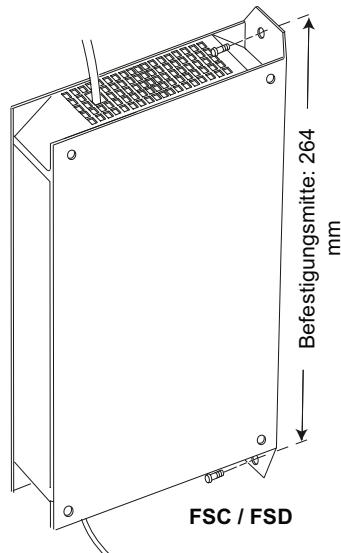
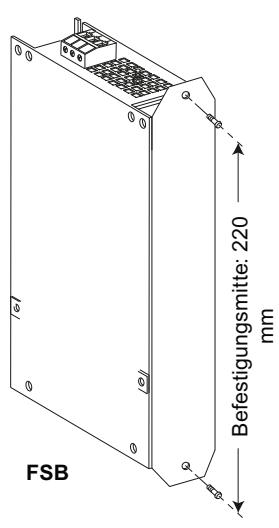
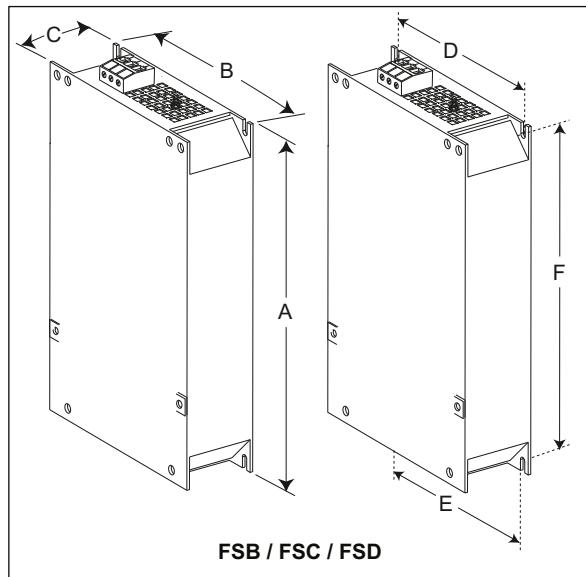
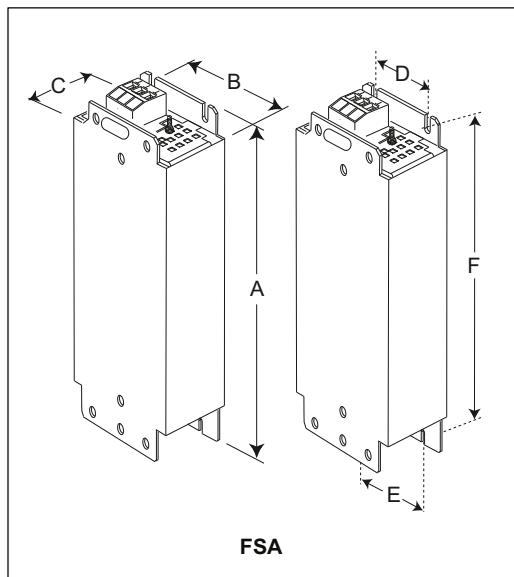
Baugröße	Leistung des Umrichters	Netzdrossel		
		Bestellnummer	Spannung	Strom
3-phasige 400-Volt-Wechselstromumrichter				
Baugröße A	0,37 kW	6SE6400-3CC00-2AD3	200 V bis 480 V	1,9 A
	0,55 kW			
	0,75 kW	6SE6400-3CC00-4AD3	200 V bis 480 V	3,5 A
	1,1 kW			
	1,5 kW	6SE6400-3CC00-6AD3	200 V bis 480 V	4,8 A
	2,2 kW	6SE6400-3CC01-0BD3	200 V bis 480 V	9,0 A
Baugröße B	3 kW	6SE6400-3CC01-4BD3	200 V bis 480 V	12,1 A
	4 kW			
Baugröße C	5,5 kW	6SE6400-3CC02-2CD3	200 V bis 480 V	25,0 A
Baugröße D	7,5 kW			
	11 kW	6SE6400-3CC03-5CD3	200 V bis 480 V	31,3 A
	15 kW			
1-phasige 230-Volt-Wechselstromumrichter				
Baugröße A	0,12 kW	6SE6400-3CC00-4AB3	200 V bis 240 V	3,4 A
	0,25 kW			
	0,37 kW	6SE6400-3CC01-0AB3	200 V bis 240 V	8,1 A
	0,55 kW			
	0,75 kW			
Baugröße B	1,1 kW	6SE6400-3CC02-6BB3	200 V bis 240 V	22,8 A
	1,5 kW			
Baugröße C	2,2 kW	6SE6400-3CC03-5CB3	200 V bis 240 V	29,5 A
	3 kW			

Einbau

Verbinden der Netzdrossel mit dem Umrichter



Befestigungsmaße



Bestellnummer 6SE6400-	Maße (mm)						Gewicht (kg)	Befestigungsschraube		Leitungsquerschnitt (mm ²)	
	A	B	C	D	E	F		Größe	Anzugsdrehmoment (Nm)	Min.	Max.
3-phasige 400-Volt-Wechselstromumrichter											
3CC00-2AD3	200	75.5	50	56	56	187	0.6	M4 (2)	1.1	1.0	2.5
3CC00-4AD3	200	75.5	50	56	56	187	0.8	M4 (2)			
3CC00-6AD3	200	75.5	50	56	56	187	0.6	M4 (2)			
3CC01-0BD3	213 (233*)	150	50	138	120	200	1.2	M4 (4)	1.5	1.5	6.0
3CC01-4BD3	213 (233*)	150	50	138	120	200	1.3	M4 (4)			
3CC02-2CD3	245 (280*)	185	50 (50/80*)	174	156	230	2.3	M5 (4)	2.25	2.5	10
3CC03-5CD3	245 (280*)	185	50 (50/80*)	174	156	230	2.3	M5 (4)			
1-phasige 230-Volt-Wechselstromumrichter											
3CC00-4AB3	200	75.5	50	56	56	187	0.5	M4 (2)	1.1	1.0	2.5
3CC01-0AB3	200	75.5	50	56	56	187	0.5	M4 (2)			
3CC02-6BB3	213 (233*)	150	50	138	120	200	1.2	M4 (4)			
3CC03-5CB3	245 (280*)	185	50 (50/80*)	174	156	230	1.0	M5 (4)	2.25	2.5	10

* Höhe mit seitlicher Montagehalterung

Siehe auch

Klemmenbeschreibung (Seite 29)

Optionen und Ersatzteile

B.1 Optionen

B.1.7 Ausgangsdrossel



Pulsfrequenzbeschränkung

Die Ausgangsdrossel arbeitet ausschließlich bei einer Schaltfrequenz von 4 kHz. Bevor die Ausgangsdrossel verwendet wird, müssen die Parameter P1800 und P0290 wie folgt modifiziert werden: P1800 = 4 und P0290 = 0 oder 1.

Funktionen

Die Ausgangsdrosseln verringern die Spannungsbeanspruchung der Motorwicklungen. Gleichzeitig werden die kapazitiven Lade-/Entladeströme verringert, die bei Verwendung von langen Motorleitungen den Umrichterausgang zusätzlich belasten.

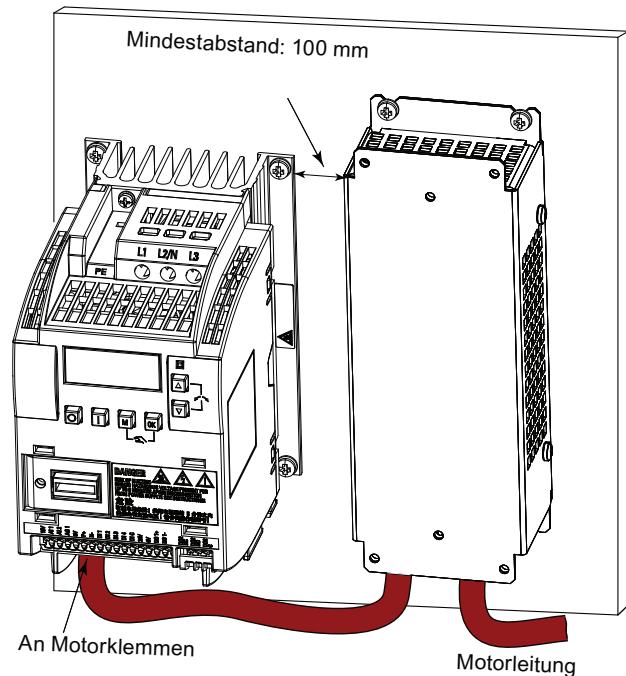
Verwenden Sie zum Anschließen der Ausgangsdrossel eine geschirmte Leitung (maximale Länge: 100 m).

Bestelldaten

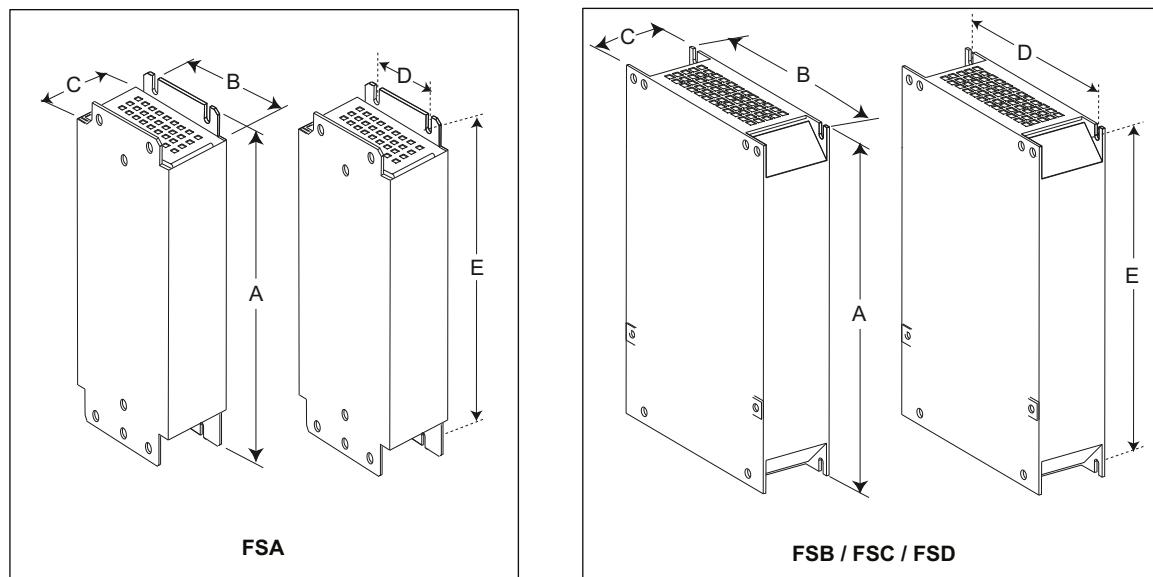
Baugröße	Leistung des Umrichters	Ausgangsdrossel		
		Bestellnummer	Spannung	Strom
3-phasige 400-Volt-Wechselstromumrichter				
Baugröße A	0,37 kW	6SE6400-3TC00-4AD2	380 V bis 480 V	4,0 A
	0,55 kW			
	0,75 kW			
	1,1 kW			
	1,5 kW			
	2,2 kW	6SE6400-3TC01-0BD3	200 V bis 480 V	10,4 A
Baugröße B	3 kW			
	4 kW			
Baugröße C	5,5 kW	6SE6400-3TC03-2CD3	200 V bis 480 V	26,0 A
Baugröße D	7,5 kW			
	11 kW			
	15 kW			
1-phasige 230-Volt-Wechselstromumrichter				
Baugröße A	0,12 kW	6SE6400-3TC00-4AD3	200 V bis 240 V	4,0 A
	0,25 kW			
	0,37 kW			
	0,55 kW			
	0,75 kW			
Baugröße B	1,1 kW	6SE6400-3TC01-0BD3	200 V bis 480 V	10,4 A
	1,5 kW			
Baugröße C	2,2 kW	6SE6400-3TC03-2CD3	200 V bis 480 V	26,0 A
	3 kW			

Einbau

Verbinden der Ausgangsdrossel mit dem Umrichter



Befestigungsmaße



Optionen und Ersatzteile

B.1 Optionen

Bestellnummer 6SE6400-	Maße (mm)					Gewicht (kg)	Befestigungsschraube		Leitungsquerschnitt (mm ²)	
	A	B	C	D	E		Größe	Anzugsdrehmoment (Nm)	Min.	Max.
3-phasige 400-Volt-Wechselstromumrichter										
3TC00-4AD2	200	75.5	110	56	187	1.9	M4 (4)	1.1	1.0	2.5
3TC01-0BD3	213	150	80	120	200	4.1	M4 (4)	1.5	1.5	6.0
3TC03-2CD3	245	185	80	156	232	6.6	M4 (4)	2.25	2.5	10
1-phasige 230-Volt-Wechselstromumrichter										
3TC00-4AD3	200	75.5	50	56	187	1.3	M4 (4)	1.1	1.0	2.5
3TC01-0BD3	213	150	80	120	200	4.1	M4 (4)	1.5	1.5	6.0
3TC03-2CD3	245	185	80	156	232	6.6	M4 (4)	2.25	2.5	10

B.1.8 Externer EMV-Filter

WARNUNG

Gefahr von Geräteschäden und elektrischen Schlägen

Einige der EMV-Filter in der folgenden Tabelle verfügen über Crimp-Stecker zum Anschluss an die PE- und Netzklemmen des Umrichters.

Die Verwendung dieser Crimp-Klemmen kann Schäden an der Anlage und sogar elektrische Schläge verursachen.

Ersetzen Sie aus Sicherheitsgründen die Crimp-Klemmen durch UL-zertifizierte Gabelschuhe oder Ringkabelschuhe für den Anschluss der PE-Klemmen und durch UL-zertifizierte Gabelschuhe oder mehrdrähtige Kabel für den Anschluss der Netzklemmen.

Hinweis

Der EMV-Filter mit der Bestellnummer 6SE6400-2FL02-6BB0 in der folgenden Tabelle verfügt über zwei Gleichstromquellen (DC+, DC-), die nicht verwendet werden und nicht angeschlossen werden sollten. Die Kabel dieser Klemmen müssen zurückgeschnitten und in geeigneter Weise isoliert werden (z. B. mit einem Wärmeschrumpfschlauch).

Funktionen

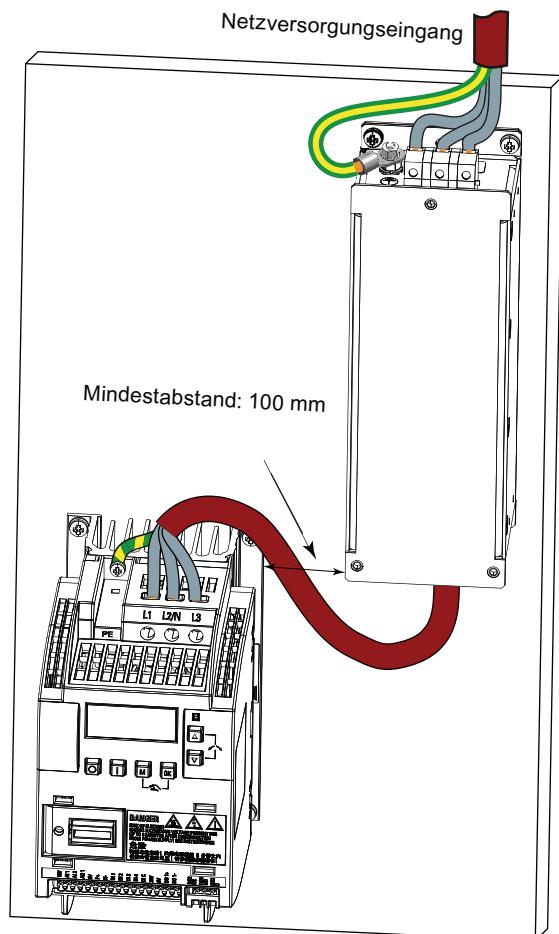
Mithilfe der nachstehend aufgeführten Filter lassen sich mit jedem SINAMICS V20-Umrichter (mit oder ohne integrierten Filter) die Anforderungen der Kategorie C2 gemäß EN 61800-3 erfüllen, wenn er mit einem geschirmten Ausgangskabel mit 25 m Länge verwendet wird. Die 230-V-Umrichter mit Filter der Baugrößen B und C können diese Anforderungen bereits ohne externen Filter erfüllen.

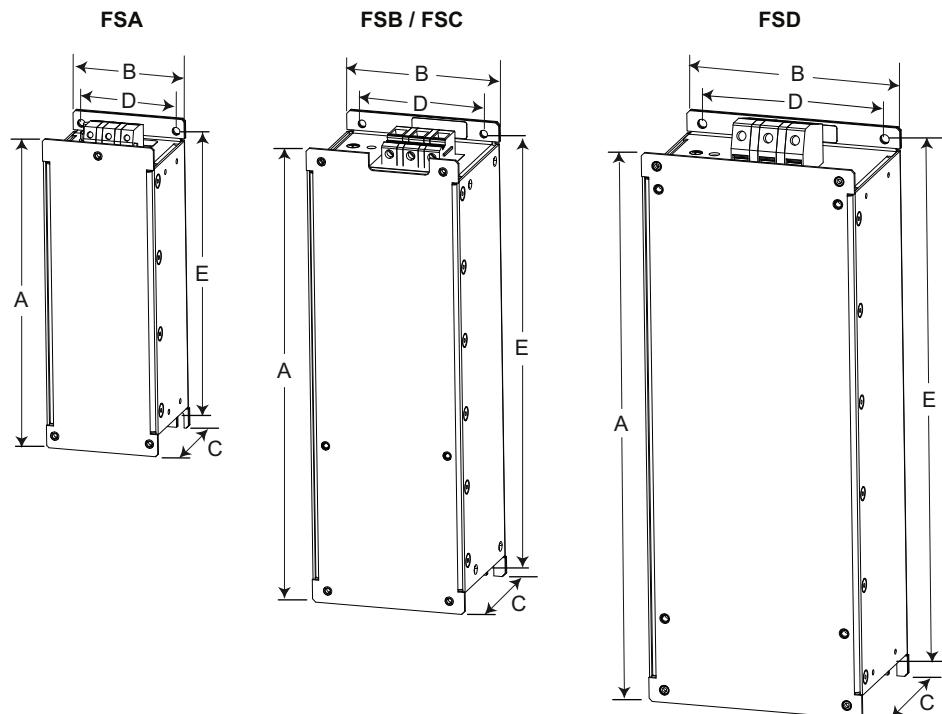
Bestelldaten

Baugröße	Leistung des Umrichters	EMV-Filter		
		Bestellnummer	Spannung	Strom
3-phasige 400-Volt-Wechselstromumrichter				
Baugröße A	0,37 kW	6SL3203-0BE17-7BA0	380 V bis 480 V	11,4 A
	0,55 kW			
	0,75 kW			
	1,1 kW			
	1,5 kW			
	2,2 kW			
Baugröße B	3 kW	6SL3203-0BE21-8BA0	380 V bis 480 V	23,5 A
	4 kW			
Baugröße C	5,5 kW			
Baugröße D	7,5 kW	6SL3203-0BE23-8BA0	380 V bis 480 V	49,4 A
	11 kW			
	15 kW			
1-phasige 230-Volt-Wechselstromumrichter				
Baugröße A	0,12 kW	6SE6400-2FL01-0AB0	200 V bis 240 V	10 A
	0,25 kW			
	0,37 kW			
	0,55 kW			
	0,75 kW			
Baugröße B	1,1 kW	6SE6400-2FL02-6BB0	200 V bis 240 V	26 A
	1,5 kW			
Baugröße C	2,2 kW		Noch nicht identifiziert	
	3 kW			

Einbau

Verbinden des EMV-Filters mit dem Umrichter



Befestigungsmaße

Bestellnummer	Maße (mm)					Gewicht (kg)	Befestigungsschraube		Leitungsquerschnitt (mm ²)	
	A	B	C	D	E		Größe	Anzugsdrehmoment (Nm)	Min.	Max.
3-phasige 400-Volt-Wechselstromumrichter										
6SL3203-0BE17-7BA0	202	73	65	36.5	186	1.75	M4 (4)	0,6 bis 0,8	1.0	2.5
6SL3203-0BE21-8BA0	297	100	85	80	281	4.0	M4 (4)	1,5 bis 1,8	1.5	6.0
6SL3203-0BE23-8BA0	359	140	95	120	343	7.3	M4 (4)	2,0 bis 2,3	6.0	16
1-phasige 230-Volt-Wechselstromumrichter										
6SE6400-2FL01-0AB0	200	73	43.5	56	187	0.5	M5 (4)	1.1	1.0	2.5
6SE6400-2FL02-6BB0	213	149	50.5	120	200	1.0	M5 (4)	1.5	1.5	6.0
6SE6400-2FS03-5CB0	245	185	55	156	232	1.5	M5 (4)	2.25	2.5	10

B.1.9 Schirmanschlussätze

Funktionen

Der Schirmanschlussatz ist als Option für jede Baugröße erhältlich. Hiermit kann auf einfache und effiziente Weise die Abschirmung angeschlossen werden, die für eine EMV-konforme Installation des Umrichters erforderlich ist (siehe Abschnitt "EMV-konforme Installation (Seite 34)").

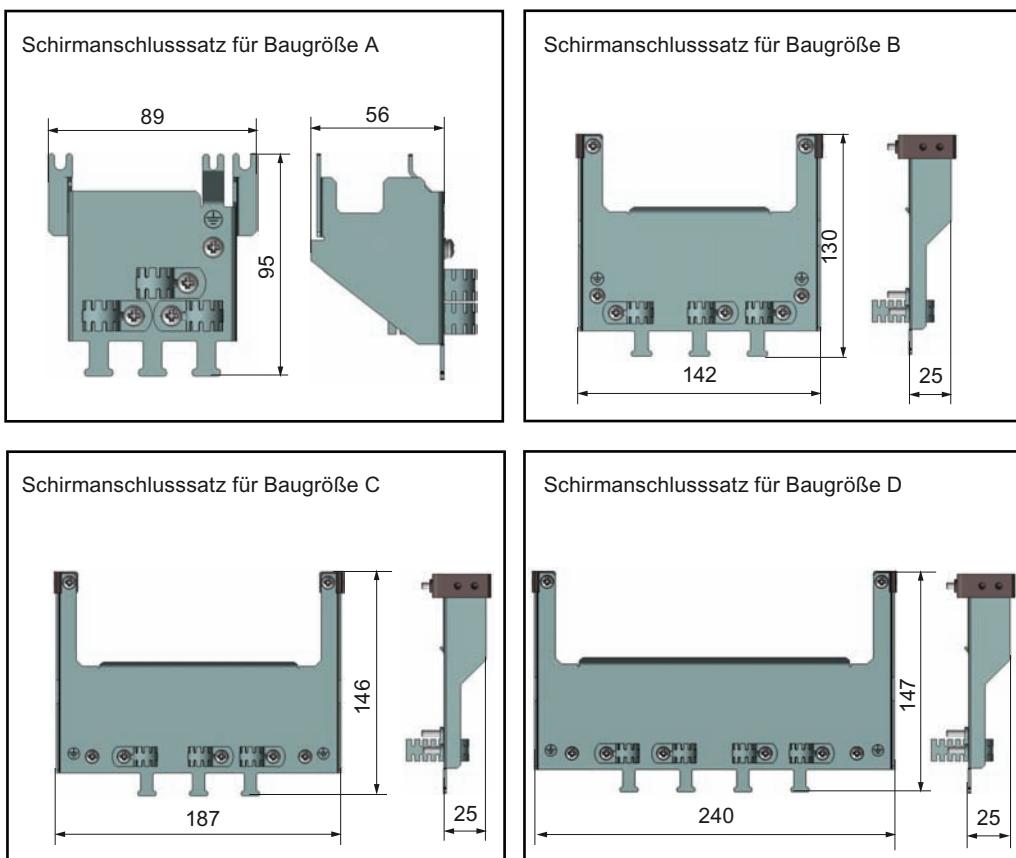
Komponenten

Umrichtermodell	Schirmanschlussatz		Komponenten
	Darstellung		
Baugröße A	Bestellnummer: 6SL3266-1AA00-0VA0 		① Abschirmplatte ② 3 × Kabelschirmklemmen ③ 4 x M4-Schrauben (Anzugsdrehmoment: 1,8 Nm ± 10 %)
Baugröße B	Bestellnummer: 6SL3266-1AB00-0VA0 		① Abschirmplatte ② 2 × Schellen ¹⁾ ③ 3 × Kabelschirmklemmen ④ 7 x M4-Schrauben (Anzugsdrehmoment: 1,8 Nm ± 10 %)

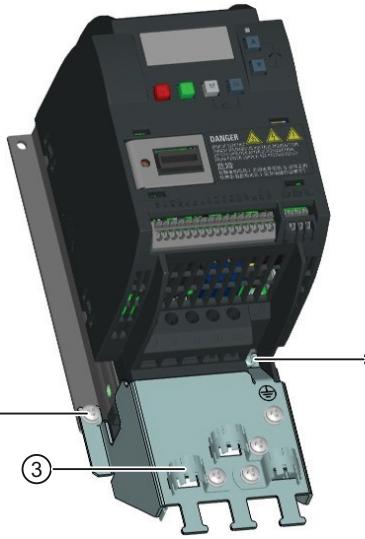
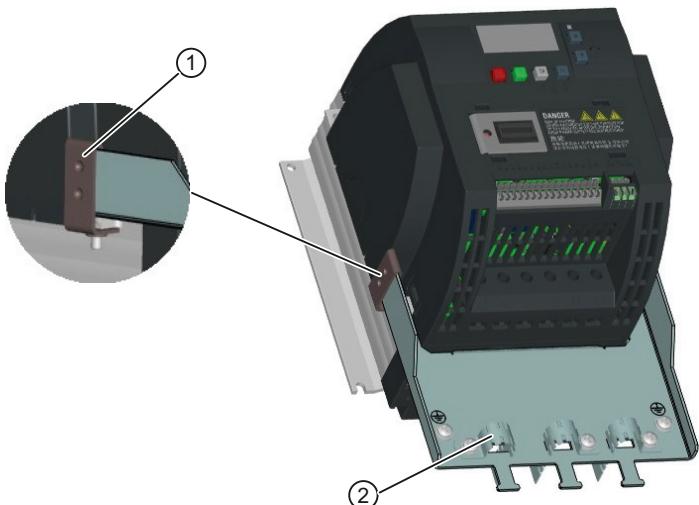
Umrichtermodell	Schirmanschlussatz	
	Darstellung	Komponenten
Baugröße C	Bestellnummer: 6SL3266-1AC00-0VA0 	① Abschirmplatte ② 2 x Schellen ¹⁾ ③ 3 x Kabelschirmklemmen ④ 7 x M4-Schrauben (Anzugsdrehmoment: 1,8 Nm ± 10 %) ²⁾
Baugröße D	Bestellnummer: 6SL3266-1AD00-0VA0 	① Abschirmplatte ② 2 x Schellen ¹⁾ ③ 4 x Kabelschirmklemmen ④ 8 x M4-Schrauben (Anzugsdrehmoment: 1,8 Nm ± 10 %) ²⁾

- ¹⁾ Die Schellen sind nur dann erforderlich, wenn die Abschirmplatte an einem Umrichter mit Schaltschrankmontage befestigt werden soll.
- ²⁾ In Anwendungsbereichen mit "Push-Through-Technologie" werden die beiden M5-Schrauben und Muttern (Anzugsdrehmoment: 2,5 Nm ± 10 %) anstelle der zwei M4-Schrauben ("A" in der Abbildung) zum Befestigen der Abschirmplatte am Umrichter benötigt.

Außenmaße (mm)

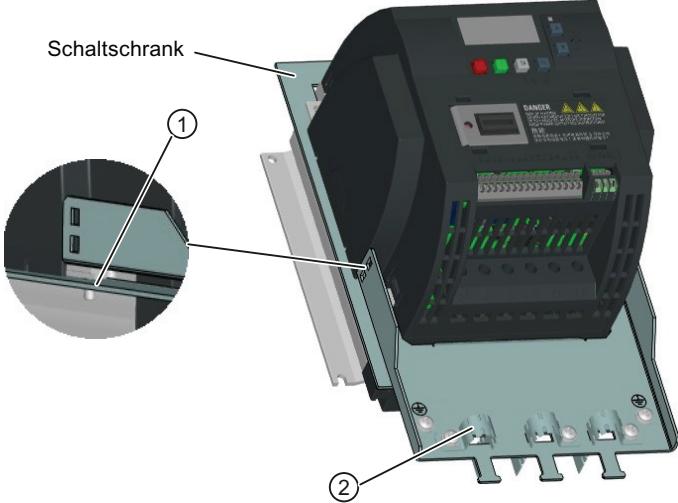


Befestigung des Schirmanschlussatzes am Umrichter

Wenn für den Umrichter eine Schaltschrankmontage verwendet wird:	
<p>Befestigung an Baugröße A</p> 	<p>① Lösen Sie die PE-Schraube, und schieben Sie die Abschirmplatte von unten nach oben. Ziehen Sie dann die Schraube mit einem Anzugsdrehmoment von 1,8 Nm (Toleranz: $\pm 10\%$) wieder an.</p> <p>② Klemmen Sie den Kühlkörper zwischen Abschirmplatte und Schaltschrank fest, und ziehen Sie die Schrauben und Muttern mit einem Anzugsdrehmoment von 1,8 Nm (Toleranz: $\pm 10\%$) an.</p> <p>③ Falten Sie die Kabelschirmklemme während des Umrichtereinbaus entsprechend dem Kabeldurchmesser.</p>
<p>Befestigung an Baugröße B/C/D</p> 	<p>① Klemmen Sie den Kühlkörper zwischen Schelle und Abschirmplatte fest, und ziehen Sie die Schraube mit einem Anzugsdrehmoment von 1,8 Nm (Toleranz: $\pm 10\%$) an.</p> <p>② Falten Sie die Kabelschirmklemme während des Umrichtereinbaus entsprechend dem Kabeldurchmesser.</p>

Optionen und Ersatzteile

B.1 Optionen

Wenn für den Umrichter eine Push-Through-Montage verwendet wird:	
<p>Befestigung an Baugröße B/C/D</p>  <p>The diagram illustrates the push-through mounting of a drive unit onto a cabinet. The drive unit is shown from a three-quarter perspective, with its side panel removed to reveal the internal components and connection terminals. Callout 1 points to the side of the drive unit, indicating where it is mounted onto the cabinet. Callout 2 points to the bottom connection terminals, which are designed for push-through mounting.</p>	<p>Beachten Sie, dass die Schellen in diesem Fall nicht benötigt werden.</p> <p>① Klemmen Sie den Kühlkörper zwischen Abschirmplatte und Schaltschrank, und verwenden Sie zwei passende Muttern anstelle der Schellen, um die Schrauben (M4-Schrauben bei Baugröße B und M5-Schrauben bei Baugröße C oder D) von der Rückseite des Schaltschranks aus zu befestigen. Schraubenanzugsdrehmoment: M4 = 1,8 Nm ± 10 %; M5 = 2,5 Nm ± 10 %</p> <p>② Falten Sie die Kabelschirmklemme während des Umrichtereinbaus entsprechend dem Kabeldurchmesser.</p>

B.1.10 Speicherkarte

Funktionen

Die Speicherkarte kann im Parameterlader oder in der DP-Master-Anschaltung des BOP zum Upload /Download von Parametersätzen auf den bzw. von dem Umrichter verwendet werden. Ausführliche Informationen zur Verwendung der Speicherkarte finden Sie im Anhang unter "Parameterlader (Seite 301)" und "Externes BOP und BOP-Schnittstellenmodul (Seite 306)".

Bestellnummer

Die MMC/SD-Karten mit den folgenden Bestellnummern werden empfohlen.

- MMC-Karte: 6SL3254-0AM00-0AA0
- SD-Karte: 6ES7954-8LB01-0AA0

B.1.11 Bedienerdokumentation

Betriebsanleitung (chinesische Version)

Bestellnummer: 6SL3298-0AV02-0FP0

B.2 Ersatzteile – Austauschlüfter

Bestellnummern

Austauschlüfter für Baugröße A: 6SL3200-0UF01-0AA0

Austauschlüfter für Baugröße B: 6SL3200-0UF02-0AA0

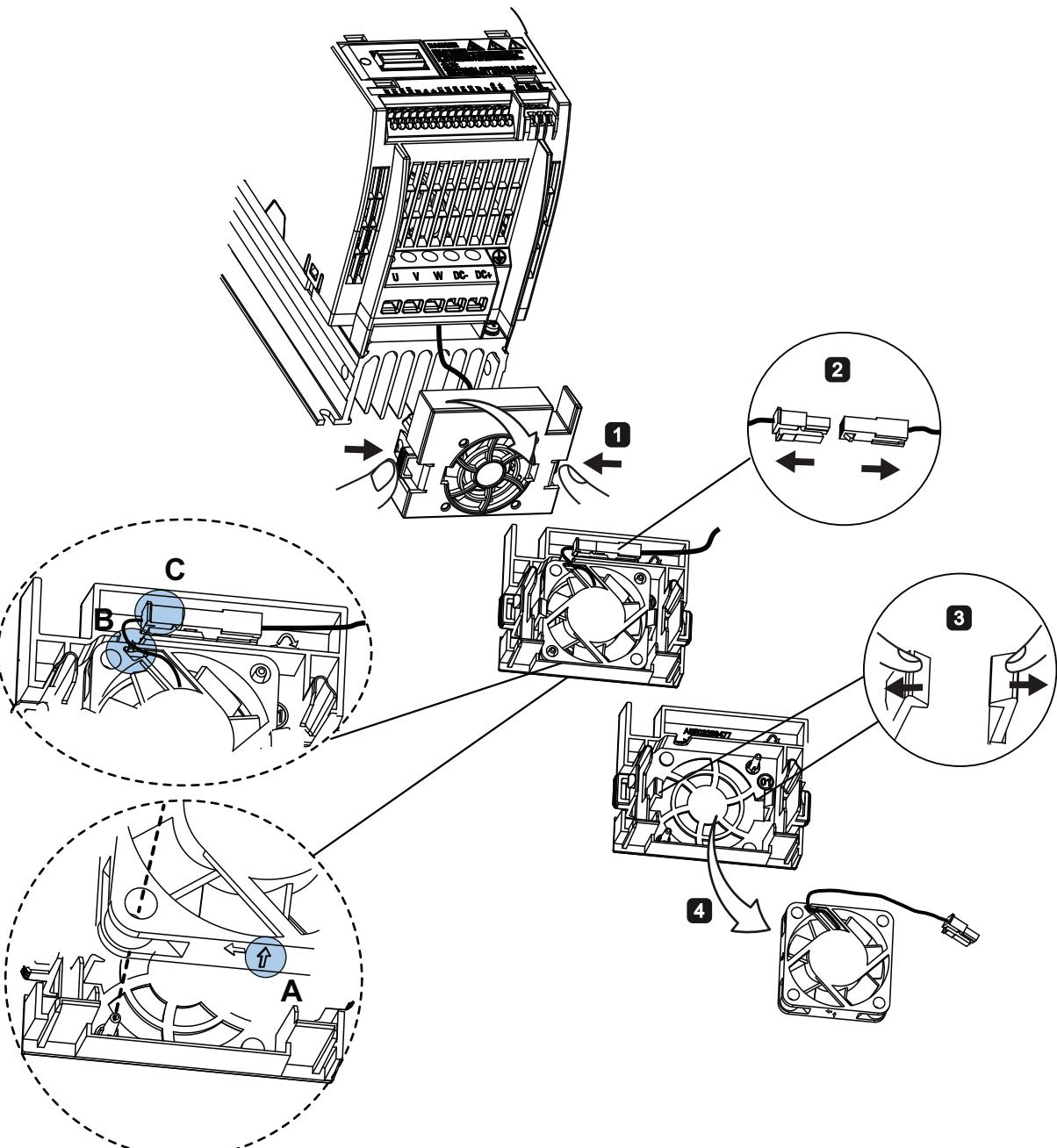
Austauschlüfter für Baugröße C: 6SL3200-0UF03-0AA0

Austauschlüfter für Baugröße D: 6SL3200-0UF04-0AA0

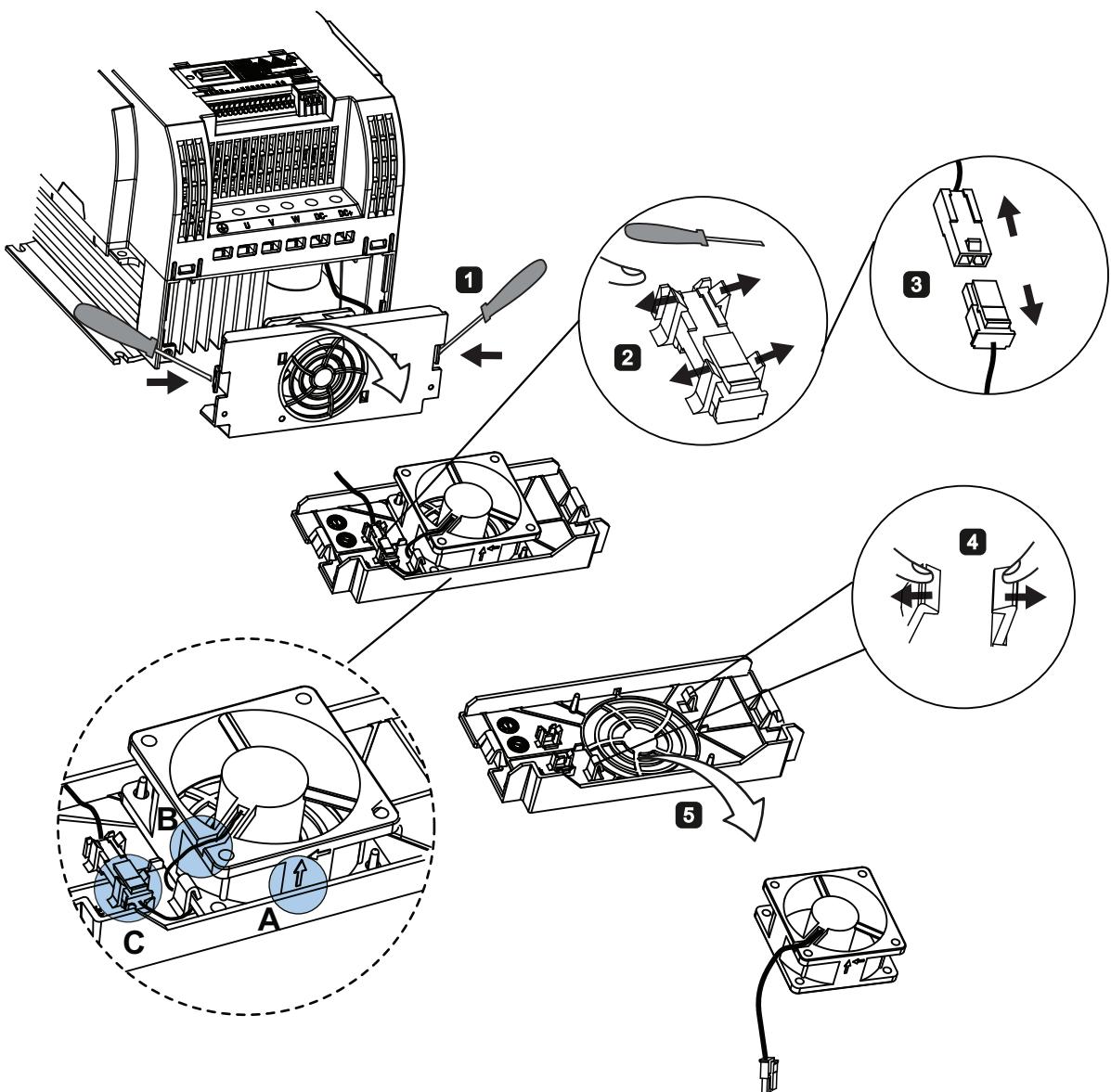
Austausch von Lüftern

Bauen Sie den Lüfter wie unten dargestellt aus dem Umrichter aus. Zum erneuten Einbau des Lüfters führen Sie die Schritte in umgekehrter Reihenfolge durch. Stellen Sie beim Einbau des Lüfters sicher, dass das Pfeilsymbol ("A" in der Abbildung) am Lüfter zum Umrichter und nicht zum Gehäuse des Lüfters zeigt. Die Position des Lüfterkabelausgangs ("B") sowie die Montagerichtung und -position des Kabelsteckers ("C") reichen zum Anschluss des Lüfterkabels am Umrichter aus.

Austausch des Lüfter bei Baugröße A



Austausch des Lüfter/der Lüfter bei Baugröße B, C oder D



Index

A

Anschließen
Empfohlene Sicherungstypen, 28
EMV-konforme Installation, 34
EMV-konforme Schaltschrankausführung, 36
Klemmenanordnung, 29
Schaltplan, 28
Typische Systemanschlüsse, 27

P1124[0...2], 200
P1140[0...2], 201
P1141[0...2], 201
P1142[0...2], 201
P1175[0...2], 202
P1218[0...2], 206
P1230[0...2], 206
P2103[0...2], 232
P2104[0...2], 232
P2106[0...2], 232
P2200[0...2], 238
P2220[0...2], 240
P2221[0...2], 240
P2222[0...2], 241
P2223[0...2], 241
P2235[0...2], 241
P2236[0...2], 241
P2241[0...2], 242
P2243[0...2], 242
P2810[0...1], 256
P2812[0...1], 256
P2814[0...1], 256
P2816[0...1], 257
P2818[0...1], 257
P2820[0...1], 257
P2822[0...1], 257
P2824[0...1], 258
P2826[0...1], 258
P2828, 258
P2830, 258
P2832, 259
P2834[0...3], 259
P2837[0...3], 260
P2840[0...1], 260
P2843[0...1], 260
P2846[0...1], 261
P2849, 262
P2854, 263
P2859, 264
P2864, 264
P2940, 268
P3351[0...2], 271
P3852[0...2], 274

B

Bestellnummer
Umrichter, 15, 16

BI
P0731[0...2], 176
P0732[0...2], 177
P0806, 182
P0810, 183
P0811, 183
P0820, 183
P0821, 183
P0840[0...2], 184
P0842[0...2], 184
P0844[0...2], 184
P0845[0...2], 184
P0848[0...2], 184
P0849[0...2], 184
P0852[0...2], 184
P0881[0...2], 185
P0882[0...2], 185
P0883[0...2], 185
P1020[0...2], 192
P1021[0...2], 192
P1022[0...2], 192
P1023[0...2], 193
P1035[0...2], 193
P1036[0...2], 193
P1041[0...2], 194
P1043[0...2], 194
P1055[0...2], 195
P1056[0...2], 195
P1074[0...2], 196
P1110[0...2], 199
P1113[0...2], 199

BO

r0807.0, 182
r1025.0, 193
r2036.0...15, 231
r2037.0...15, 231
r2225.0, 241
r2811.0, 256
r2813.0, 256
r2815.0, 256
r2817.0, 257
r2819.0, 257
r2821.0, 257
r2823.0, 258
r2825.0, 258
r2827.0, 258
r2829.0, 258
r2831.0, 258
r2833.0, 259
r2835.0, 259
r2836.0, 259
r2838.0, 260
r2839.0, 260
r2841.0, 260
r2842.0, 260
r2844.0, 260
r2845.0, 261
r2847.0, 261
r2848.0, 261
r2852.0, 263
r2853.0, 263
r2857.0, 263
r2858.0, 264
r2862.0, 264
r2863.0, 264
r2867.0, 264
r2868.0, 265
r2886.0, 267
r2888.0, 267
P0732[0...2], 177
P0840[0...2], 184
P0842[0...2], 184
P0844[0...2], 184
P0845[0...2], 184
P0848[0...2], 184
P0849[0...2], 184
P0852[0...2], 184
P0881[0...2], 185
P0882[0...2], 185
P0883[0...2], 185
P0886[0...2], 185
P1000[0...2], 189
P1020[0...2], 192
P1021[0...2], 192
P1022[0...2], 192
P1023[0...2], 193
P1035[0...2], 193
P1036[0...2], 193
P1041[0...2], 194
P1042[0...2], 194
P1043[0...2], 194
P1044[0...2], 195
P1055[0...2], 195
P1056[0...2], 195
P1070[0...2], 196
P1071[0...2], 196
P1074[0...2], 196
P1075[0...2], 196
P1076[0...2], 196
P1110[0...2], 199
P1113[0...2], 199
P1124[0...2], 200
P1140[0...2], 201
P1141[0...2], 201
P1142[0...2], 201
P1175[0...2], 202
P1218[0...2], 206
P1230[0...2], 206
P1330[0...2], 216
P2103[0...2], 232
P2104[0...2], 232
P2106[0...2], 232
P2200[0...2], 238
P2220[0...2], 240
P2221[0...2], 240
P2222[0...2], 241
P2223[0...2], 241
P2235[0...2], 241
P2236[0...2], 241
P2241[0...2], 242
P2242[0...2], 242

C

CDS

P0700[0...2], 171
P0701[0...2], 171
P0702[0...2], 172
P0703[0...2], 172
P0704[0...2], 172
P0712[0...2], 172
P0713[0...2], 172
P0719[0...2], 173
P0727[0...2], 174
P0731[0...2], 176
P2106[0...2], 232
P2200[0...2], 238
P2220[0...2], 240
P2221[0...2], 240
P2222[0...2], 241
P2223[0...2], 241
P2235[0...2], 241
P2236[0...2], 241
P2241[0...2], 242
P2242[0...2], 242

- P2243[0...2], 242
 P2244[0...2], 242
 P2253[0...2], 243
 P2254[0...2], 243
 P2264[0...2], 244
 P2803[0...2], 256
 P3351[0...2], 271
 P3852[0...2], 274
- Cl
- P0095[0...9], 156
 P0771[0], 181
 P1042[0...2], 194
 P1044[0...2], 195
 P1070[0...2], 196
 P1071[0...2], 196
 P1075[0...2], 196
 P1076[0...2], 196
 P1330[0...2], 216
 P2019[0...7], 229
 P2151[0...2], 233
 P2242[0...2], 242
 P2244[0...2], 242
 P2253[0...2], 243
 P2254[0...2], 243
 P2264[0...2], 244
 P2869[0...1], 265
 P2871[0...1], 265
 P2873[0...1], 265
 P2875[0...1], 266
 P2877[0...1], 266
 P2879[0...1], 266
 P2881[0...1], 266
 P2883[0...1], 267
 P2885[0...1], 267
 P2887[0...1], 267
- CO
- P2889, 267
 P2890, 268
 r0020, 149
 r0021, 149
 r0024, 149
 r0025, 149
 r0026[0], 150
 r0027, 150
 r0028, 150
 r0031, 150
 r0032, 150
 r0035[0...2], 150
 r0036, 150
 r0037[0...1], 151
 r0038, 151
 r0039, 151
- r0051[0...1], 152
 r0066, 154
 r0067, 155
 r0068, 155
 r0069[0...5], 155
 r0070, 155
 r0071, 155
 r0072, 155
 r0074, 156
 r0078, 156
 r0080, 156
 r0084, 156
 r0085, 156
 r0086, 156
 r0087, 156
 r0395, 167
 r0512, 169
 r0623[0...2], 170
 r0630[0...2], 170
 r0631[0...2], 170
 r0632[0...2], 170
 r0633[0...2], 170
 r0755[0...1], 178
 r0947[0...63], 186
 r0949[0...63], 186
 r1024, 193
 r1045, 195
 r1050, 195
 r1078, 196
 r1079, 197
 r1114, 199
 r1119, 199
 r1170, 201
 r1242, 209
 r1246[0...2], 210
 r1315, 215
 r1337, 217
 r1343, 218
 r1344, 218
 r1801[0...1], 220
 r2018[0...7], 228
 r2110[0...3], 232
 r2224, 241
 r2245, 243
 r2250, 243
 r2260, 244
 r2262, 244
 r2266, 244
 r2272, 245
 r2273, 245
 r2294, 246
 r2870, 265

- r2872, 265
r2874, 265
r2876, 266
r2878, 266
r2880, 266
r2882, 267
r2884, 267
r2955, 268
- CO/BO
- r0019.0...14, 149
r0050, 151
r0052.0...15, 152
r0053.0...15, 152
r0054.0...15, 153
r0055.0...15, 153
r0056.0...15, 154
r0722.0...12, 173
r0747.0...1, 177
r0751.0...9, 177
r0785.0, 182
r0885.0...4, 185
r1199.7...12, 203
r2067.0...12, 231
r2197.0...12, 237
r2198.0...12, 238
r2379.0...2, 253
r3113.0...15, 268
- P0358[0...2], 166
P0360[0...2], 167
P0604[0...2], 169
P0610[0...2], 169
P0622[0...2], 170
P0625[0...2], 170
P0626[0...2], 170
P0627[0...2], 170
P0628[0...2], 170
P0640[0...2], 171
P1001[0...2], 191
P1002[0...2], 191
P1003[0...2], 191
P1004[0...2], 191
P1005[0...2], 191
P1006[0...2], 191
P1007[0...2], 191
P1008[0...2], 191
P1009[0...2], 191
P1010[0...2], 192
P1011[0...2], 192
P1012[0...2], 192
P1013[0...2], 192
P1014[0...2], 192
P1015[0...2], 192
P1016[0...2], 192
P1031[0...2], 193
P1040[0...2], 193
P1047[0...2], 195
P1048[0...2], 195
P1058[0...2], 195
P1060[0...2], 196
P1061[0...2], 196
P1080[0...2], 197
P1082[0...2], 197
P1091[0...2], 198
P1092[0...2], 198
P1093[0...2], 199
P1094[0...2], 199
P1101[0...2], 199
P1120[0...2], 199
P1121[0...2], 200
P1130[0...2], 200
P1131[0...2], 200
P1132[0...2], 201
P1133[0...2], 201
P1134[0...2], 201
P1135[0...2], 201
P1202[0...2], 203
P1227[0...2], 206
P1232[0...2], 206
P1233[0...2], 207

D**DDS**

- P0291[0...2], 160
P0304[0...2], 161
P0305[0...2], 161
P0307[0...2], 162
P0308[0...2], 162
P0309[0...2], 162
P0310[0...2], 162
P0311[0...2], 162
P0314[0...2], 163
P0320[0...2], 163
P0335[0...2], 164
P0340[0...2], 164
P0341[0...2], 165
P0342[0...2], 165
P0344[0...2], 165
P0346[0...2], 165
P0347[0...2], 166
P0350[0...2], 166
P0352[0...2], 166
P0354[0...2], 166
P0356[0...2], 166

P1234[0...2], 207
P1236[0...2], 207
P1240[0...2], 209
P1243[0...2], 209
P1245[0...2], 210
P1247[0...2], 210
P1250[0...2], 210
P1251[0...2], 210
P1252[0...2], 210
P1253[0...2], 210
P1256[0...2], 211
P1257[0...2], 211
P1300[0...2], 212
P1310[0...2], 214
P1311[0...2], 214
P1312[0...2], 215
P1316[0...2], 215
P1320[0...2], 215
P1321[0...2], 215
P1322[0...2], 216
P1323[0...2], 216
P1324[0...2], 216
P1325[0...2], 216
P1333[0...2], 216
P1334[0...2], 216
P1335[0...2], 217
P1336[0...2], 217
P1338[0...2], 217
P1340[0...2], 218
P1341[0...2], 218
P1345[0...2], 218
P1346[0...2], 219
P1350[0...2], 219
P1780[0...2], 219
P1800[0...2], 219
P1803[0...2], 220
P1820[0...2], 220, 221
P1909[0...2], 221
P2000[0...2], 222
P2001[0...2], 223
P2002[0...2], 224
P2003[0...2], 224
P2004[0...2], 225
P2150[0...2], 233
P2151[0...2], 233
P2155[0...2], 234
P2156[0...2], 234
P2157[0...2], 234
P2158[0...2], 234
P2159[0...2], 234
P2160[0...2], 234
P2162[0...2], 234
P2164[0...2], 234
P2166[0...2], 234
P2167[0...2], 235
P2168[0...2], 235
P2170[0...2], 235
P2171[0...2], 235
P2172[0...2], 235
P2173[0...2], 235
P2177[0...2], 235
P2181[0...2], 236
P2182[0...2], 236
P2183[0...2], 236
P2184[0...2], 236
P2185[0...2], 237
P2186[0...2], 237
P2187[0...2], 237
P2188[0...2], 237
P2189[0...2], 237
P2190[0...2], 237
P2192[0...2], 237
P2201[0...2], 239
P2202[0...2], 239
P2203[0...2], 239
P2204[0...2], 239
P2205[0...2], 239
P2206[0...2], 239
P2207[0...2], 239
P2208[0...2], 240
P2209[0...2], 240
P2210[0...2], 240
P2211[0...2], 240
P2212[0...2], 240
P2213[0...2], 240
P2214[0...2], 240
P2215[0...2], 240
P2216[0...2], 240
P2231[0...2], 241
P2240[0...2], 242
P2247[0...2], 243
P2248[0...2], 243
P2360[0...2], 248
P2361[0...2], 248
P2362[0...2], 248
P2365[0...2], 249
P2366[0...2], 249
P2367[0...2], 249
P2370[0...2], 249
P2371[0...2], 249
P2372[0...2], 251
P2373[0...2], 251
P2374[0...2], 251
P2375[0...2], 251

P2376[0...2], 251
P2377[0...2], 251
P2378[0...2], 252
P3853[0...2], 274
P3854[0...2], 274
r0035[0...2], 150
r0313[0...2], 163
r0330[0...2], 163
r0331[0...2], 163
r0332[0...2], 163
r0333[0...2], 163
r0345[0...2], 165
r0370[0...2], 167
r0372[0...2], 167
r0373[0...2], 167
r0374[0...2], 167
r0376[0...2], 167
r0377[0...2], 167
r0382[0...2], 167
r0384[0...2], 167
r0386[0...2], 167
r0623[0...2], 170
r0630[0...2], 170
r0631[0...2], 170
r0632[0...2], 170
r0633[0...2], 170
r1246[0...2], 210

E

Erweiterte Funktionen

Benutzerdefinierte Standardparameter, 123
Deblockierung, 106
Drehmoment-Einfachimpuls, 101
Duale Rampenfunktion, 125
Economy-Modus, 108
Fangen, 111
Freie Funktionsbausteine (FFB), 110
Frostschutz, 113
Kavitationsschutz, 122
Kondensationsschutz, 114
Mehrfachimpulsmodus, 104
Motor-Staging, 119
Schlafmodus, 116
UL508C-konformer Motorüberhitzungsschutz, 109
Wiedereinschaltungsschutz, 112
Wobbelfunktion, 117

G

Gespeicherte Parametereinstellungen klonen, 302, 310

Grundinbetriebnahme
 über das Parametermenü, 69
 über das Setup-Menü, 47
Grundlegende Funktionen
 Anhebungsfunktionen, 79
 Bremsfunktionen, 84
 Hochlaufzeit, 95
 Imax-Regler, 97
 JOG-Funktion, 77
 Lastmomentüberwachung, 100
 OFF-Funktionen, 74
 PID-Regler, 82
 Vdc-Regler, 99

I

Integriertes BOP
 Betriebsarten "Hand/Jog/Auto",
 Bildschirmanzeigen, 43
 Funktion der Tasten, 37
 Status-LEDs, 45
 Statussymbole, 39

K

Kommunikation
 Modbus-Kommunikation, 132
 USS-Kommunikation, 128
Komponenten der Benutzerdokumentation, 3

M

Makros
 Anwendungsmakros, 65
 Verbindungsmakros, 51
Menüstruktur des Umrichters
 Menü für die Auswahl 50/60 Hz, 46
 Parametermenü, 69
 Setup-Menü, 51, 65, 67
Menüstruktur des Umrichters
 Anzeigemenü, 41
 Hauptmenü, 40
 Parametermenü, 40
 Setup-Menü, 48, 49
Montage
 Push-Through-Montage, 24
 Schaltschrankmontage, 20
Montageabstand, 19
Montageausrichtung, 19

P

Parameter

- BICO-Parameter, 143
- C(1), U, T, 145
- Datensatz, 141
- Normale Parameterbearbeitung, 42
- Parametertypen, 41
- Skalierung, 145
- Ziffernweise Bearbeitung, 42
- Zugriffsstufen, 144

Parameter-Resets, 126

S

Störcodeliste, 280

T

Technischer Support, 4

Textmenü

- für allgemeine Parameter, 68
- für Motorparameter, 49

U

Umrichterfunktionen

Überblick über die Hauptfunktionen, 72

W

Warncodeliste, 290

