

Agile

Betriebsanleitung
Frequenzumrichter 230 V / 400 V
0.09 kW ... 11 kW



INHALT

1	Allgemeines zur Dokumentation	8
1.1	Zu diesem Dokument	8
1.2	Gewährleistung und Haftung	9
1.3	Verpflichtung	10
1.4	Urheberrecht	10
1.5	Aufbewahrung	10
2	Grundlegende Sicherheits- und Anwenderhinweise	11
2.1	Begriffserklärung	11
2.2	Bestimmungsgemäße Verwendung	12
2.3	Missbräuchliche Verwendung	12
2.3.1	Explosionsschutz	12
2.4	Restgefahren	13
2.5	Sicherheits- und Warnschilder am Frequenzumrichter	13
2.6	Warnhinweise und Symbole in der Betriebsanleitung	13
2.6.1	Gefährdungsklassen	13
2.6.2	Gefahrenzeichen.....	13
2.6.3	Verbotszeichen	14
2.6.4	Persönliche Schutzausrüstung	14
2.6.5	Recycling	14
2.6.6	Erdungszeichen	14
2.6.7	EGB-Zeichen	14
2.6.8	Informationszeichen	14
2.7	Anzuwendende Richtlinien und Vorschriften für den Betreiber	14
2.8	Gesamtanlagendokumentation des Betreibers	14
2.9	Pflichten des Betreibers/Bedienpersonals	15
2.9.1	Personalauswahl und -qualifikation	15
2.9.2	Allgemeine Arbeitssicherheit.....	15
2.10	Organisatorische Maßnahmen	15
2.10.1	Allgemeines	15
2.10.2	Betrieb mit Fremdprodukten.....	15
2.10.3	Transport und Lagerung	15
2.10.4	Handhabung und Aufstellung	15
2.10.5	Elektrischer Anschluss.....	16
2.10.6	Sicherer Betrieb.....	16
2.10.7	Wartung und Pflege/Störungsbehebung	17
2.10.8	Endgültige Außerbetriebnahme.....	17
3	Lagerung und Transport	18
3.1	Lagerung	18
3.2	Gerät auspacken.....	18
4	Gerät-Übersicht.....	19
4.1	Gerätetyp und Warnsymbole auf dem Gerät.....	19
4.2	Typenschlüssel	20
4.3	Kennzeichnung Softwareversion.....	21
4.4	Übersicht der Bauteile und Anschlussklemmen	21
4.5	Anzahl der Steuerklemmen	22
5	Mechanische Installation	23
5.1	Sicherheit	23
5.2	Installation	23
5.2.1	Baugröße 1	23
5.2.2	Baugröße 2	24
5.2.3	Baugröße 3	25

6	Elektrische Installation	27
6.1	Sicherheit	27
6.2	Übersicht der elektrischen Anschlüsse.....	28
6.3	EMV-Hinweise.....	28
6.4	Dimensionierung der Leitungsquerschnitte.....	30
6.4.1	Typische Querschnitte	30
6.5	Netzanschluss.....	31
6.6	Motoranschluss	32
6.6.1	Motorleitungslängen, ohne Filter.....	33
6.6.2	Motorleitungslängen, mit Ausgangsfilter dU/dt	34
6.6.3	Motorleitungslängen, mit Sinusfilter	34
6.6.4	Gruppenantrieb	34
6.6.5	Bremswiderstand.....	34
6.7	Steuerklemmen Standardanschluss	35
6.7.1	Schaltung zur Steuerung über Steuerklemmen	38
6.7.2	Schaltung zur Steuerung über das Bedienfeld.....	39
6.7.3	Weitere Einstellmöglichkeiten der Steuerklemmen	40
6.7.4	Auswertelogik der Digitaleingänge	40
6.7.5	Übersicht der Spannungseingänge und -ausgänge.....	42
6.7.6	Externe DC 24 V Spannungsversorgung	42
6.7.7	Hinweise zur Installation gemäß UL508c	42
7	Inbetriebnahme	44
7.1	Bedienfeld	44
7.1.1	Menüs	45
7.1.2	Den Motor mit dem Bedienfeld steuern	48
7.1.3	Einen Parameter auf die Werkseinstellung zurücksetzen.....	51
7.1.4	Die Bedienung einschränken	51
7.2	Erste Inbetriebnahme	52
7.2.1	Übersicht	52
7.2.2	Inbetriebnahme für Asynchronmotoren starten	53
7.2.3	Inbetriebnahme für Synchronmotoren starten	56
7.2.4	Statusmeldungen während der Inbetriebnahme (SS...)	59
7.2.5	Warnungen während der Inbetriebnahme (SA...).....	59
7.2.6	Fehlermeldungen während der Inbetriebnahme (SF...).....	61
7.2.7	Drehrichtung kontrollieren.....	62
7.2.8	Istwertanzeige während des Betriebs.....	63
7.2.9	Inbetriebnahme ohne Setup.....	63
7.2.10	Optionale Optimierung.....	64
7.3	Inbetriebnahme einer Kommunikationsschnittstelle	67
7.3.1	CANopen.....	67
7.3.2	Profibus	68
7.3.3	Systembus	68
7.3.4	Modbus.....	69
7.3.5	VABus.....	70
7.3.6	TCP/IP.....	70
7.4	Nach der ersten Inbetriebnahme	71
7.5	Gebräuchliche Funktionen.....	80
7.6	Fehler quittieren über Bedienfeld	86
7.7	Anwendungen	86
7.7.1	Pumpe.....	86
7.7.2	Lüfter	87
7.7.3	Lüfter oder Pumpe mit geschlossenem Regelkreis.....	88
7.7.4	Lüfter für Heizungs-, Lüftungs-, Klimaanlage.....	89
7.7.5	Förderband	90
7.7.6	Kompressor.....	91
7.7.7	Fahrerwendungen.....	92
7.7.8	Drehmomentregelung	93

7.8	Setup über die Kommunikationsschnittstelle	94
8	Parameterbeschreibungen	97
8.1	Umrichterdaten	97
8.1.1	Bedienebene	98
8.1.2	Konfiguration	98
8.1.3	Passwort setzen	100
8.1.4	Programmieren	100
8.2	Maschinendaten	101
8.2.1	Motorbemessungswerte	101
8.2.2	Weitere Motorparameter	101
8.2.3	Gerätetest.....	104
8.3	Betriebsverhalten	109
8.3.1	Steuerung	109
8.3.2	Anlaufverhalten	110
8.3.3	Auslaufverhalten.....	113
8.3.4	Autostart.....	115
8.3.5	Suchlauf	115
8.3.6	Gleichstrombremse	117
8.3.7	Positionierung	118
8.4	Stör- und Warnverhalten.....	120
8.4.1	Überlast Ixt.....	120
8.4.2	Temperatur	121
8.4.3	Reglerstatus.....	121
8.4.4	Abschaltgrenze Frequenz	122
8.4.5	Externer Fehler	122
8.4.6	Motortemperatur	122
8.4.7	Phasenausfall	126
8.4.8	Automatische Fehlerquittierung	127
8.5	Sollwerte	127
8.5.1	Frequenzsollwertkanal	127
8.5.2	Prozentsollwertkanal	136
8.5.3	Motorpotentiometer	139
8.5.4	Elektronisches Getriebe.....	148
8.6	Steuereingänge und Ausgänge	153
8.6.1	Multifunktionseingang MF11	153
8.6.2	Multifunktionseingang MF12	160
8.6.3	Multifunktionsausgang MFO1.....	167
8.6.4	Digitaler Ein-/Ausgang IN3D/OUT3D.....	171
8.6.5	Digitalausgänge.....	171
8.6.6	Digitaleingänge	180
8.6.7	PWM-/Folgefrequenz-/Pulsfolge-Eingang.....	191
8.7	U/f-Kennlinie.....	194
8.8	Lineare U/f-Kennlinie.....	194
8.8.1	Dynamische Spannungsvorsteuerung.....	196
8.9	Regelfunktionen	196
8.9.1	Intelligente Stromgrenzen	196
8.9.2	Spannungsregler	198
8.9.3	PID-Regler (Technologieregler)	203
8.9.4	Funktionen der geberlosen Regelung	208
8.9.5	Funktionen der feldorientierten Regelung.....	210
8.9.6	Real-time Tuning(Motorparameter im Betrieb optimieren).....	224
8.10	Sonderfunktionen.....	225
8.10.1	Pulsweitenmodulation	225
8.10.2	Lüfter	226
8.10.3	Standby-Betrieb und Energiesparfunktion	226
8.10.4	Bremschopper und Bremswiderstand	226

8.10.5	Motor-Chopper	228
8.10.6	Motorschutz	229
8.10.7	Keilriemenüberwachung	235
8.10.8	Changierfunktion	235
8.10.9	Anlagendaten	237
8.10.10	Wartungsintervallanzeige	238
8.10.11	Parameter kopieren	239
8.10.12	Konverter Profibus/Interne Notation	242
9 Energieeinsparung		243
9.1	Energiesparfunktion	243
9.2	Quadratische U/f-Kennlinie	245
9.3	Standby-Betrieb	245
9.4	Weitere Möglichkeiten der Energieeinsparung	248
10 Istwerte		250
10.1	Istwerte des Frequenzumrichters	250
10.1.1	STO Status.....	251
10.2	Istwerte der Maschine	252
10.3	Istwerte der Anlage	253
10.3.1	Anlagenistwert	253
10.4	Istwertespeicher	253
10.5	Istwerte CAN-Systembus	254
10.6	Istwerte CANopen	254
10.7	Istwerte Modbus und VABus	255
10.8	Istwerte Ethernet.....	255
11 Wartung		256
11.1	Sicherheit	256
11.2	Regelmäßige Wartungsarbeiten	256
11.3	Überwachung des Wartungsintervalls	257
11.3.1	Zwischenkreis.....	257
11.3.2	Lüfter	259
11.3.3	Wartung zurücksetzen	260
12 Technische Daten		261
12.1	Allgemeine technische Daten	261
12.2	Gerätedaten.....	262
12.2.1	AGL202 (3~:0,18 bis 0,55 kW, 1~:0,09 bis 0,25 kW, 230 V)	263
12.2.2	AGL202 (3~:0,75 bis 2,2 kW, 1~:0,37 bis 1,1 kW, 230 V).....	264
12.2.3	AGL202 (3~:3,0 bis 4,0 kW, 1~:1,5 bis 2,2 kW, 230 V)	265
12.2.4	AGL202 (3~:5,5 bis 7,5 kW, 1~:3,0 kW, 230 V)	266
12.2.5	AGL402 (0,25 bis 2,2 kW, 400 V).....	267
12.2.6	AGL402 (3,0 bis 11,0 kW, 400 V).....	268
12.2.7	Erhöhung der Schaltfrequenz	269
12.3	Steuerelektronik.....	270
12.4	Betriebsdiagramme	271
13 Optionen.....		273
13.1	Sicherheit	273
13.2	Schirmblech.....	273
13.2.1	Schirmblech für Steuerleitungen	273
13.2.2	Schirmblech für Motorleitung.....	276
13.3	Bremswiderstand	279
13.3.1	230 V Geräte.....	279
13.3.2	400 V Geräte.....	280

13.4	Netzdrossel	280
13.4.1	1x230 V Anschluss.....	281
13.4.2	3x230 V Anschluss.....	281
13.4.3	3x400 V Anschluss.....	281
13.4.4	Abmessungen	282
13.5	Eingangsfiler	283
13.5.1	Unterbaufilter	284
13.5.2	Nebenbaufilter	286
13.5.3	Funkentstörklasse.....	287
13.6	Kommunikationsmodul	290
13.7	USB-Adapter	290
13.8	Speicherkarte („Resource Pack“)	290
13.9	Montagevarianten	291
13.9.1	Durchsteckmontage.....	291
13.9.2	Cold Plate	297
13.9.3	Schwingfest	302
13.9.4	Hutschiene.....	305
14	Fehlerprotokoll	307
14.1	Fehlerliste	307
14.1.1	Fehlermeldungen.....	307
14.2	Fehlerumgebung	310
14.3	Problembehebung	312
15	Betriebs- und Fehlerdiagnose	316
15.1	Status der Digitalsignale	316
15.2	Reglerstatus	316
15.3	Warnstatus und Warnstatus Applikation	317
16	Parameterliste	320
16.1	Istwerte (Menü Actual)	320
16.2	Parameter (Menü PARA)	323
Index		334

1 Allgemeines zur Dokumentation

Die Dokumentation der Frequenzumrichter ist zur besseren Übersicht entsprechend den kundenspezifischen Anforderungen strukturiert.

Quick Start Guide

Die Kurzanleitung „Quick Start Guide“ beschreibt die grundlegenden Schritte zur mechanischen und elektrischen Installation des Frequenzumrichters. Die geführte Inbetriebnahme unterstützt bei der Auswahl notwendiger Parameter und der Softwarekonfiguration des Frequenzumrichters.

Betriebsanleitung

Die Betriebsanleitung dokumentiert die vollständige Funktionalität des Frequenzumrichters. Die für spezielle Anwendungen notwendigen Parameter zur Anpassung an die Applikation und die umfangreichen Zusatzfunktionen sind detailliert beschrieben.

Zu optionalen Komponenten für den Frequenzumrichter wird eine eigene Betriebsanleitung geliefert. Diese ergänzt die Betriebsanleitung und die Kurzanleitung „Quick Start Guide“ für den Frequenzumrichter.

Anwendungshandbuch

Das Anwendungshandbuch ergänzt die Dokumentationen zur zielgerichteten Installation und Inbetriebnahme des Frequenzumrichters. Informationen zu verschiedenen Themen im Zusammenhang mit dem Einsatz des Frequenzumrichters werden anwendungsspezifisch beschrieben.

Installationsanleitung

Die Installationsanleitung beschreibt die Installation und Anwendung von Geräten, ergänzend zur Kurzanleitung und Betriebsanleitung.

Für die Gerätereihe *Agile* sind folgende Anleitungen verfügbar:

Betriebsanleitung <i>Agile</i>	Funktionalität des Frequenzumrichters.
Quick Start Guide <i>Agile</i>	Installation und Inbetriebnahme. Der Lieferung des Geräts beigelegt.
Anwendungshandbuch Funktionale Sicherheit	Beschreibung der Funktionen und Anwendung der integrierten Funktionalen Sicherheit.
Anwendungshandbücher Kommunikation	Kommunikation über die Schnittstelle RS485 am Anschluss X21: Anleitungen Modbus und VABus. Kommunikation über die Steuerklemmen X12.5 und X12.6: Anleitungen Systembus und CANopen®. Kommunikation über Kommunikationsmodule: CM-232/CM-485: Anleitungen Modbus und VABus. CM-CAN: Anleitungen Systembus und CANopen®. CM-PDPV1: Anleitung Profibus-DP-V1 CM-VABus/TCP: Anleitung für Ethernet Modul CM-VABus/TCP CM-ModbusTCP: Anleitung für Ethernet Modul CM-Modbus/TCP CM-EtherCAT®: Anleitung für Ethernet Modul CM-EtherCAT® CM-ProfiNet: Anleitung für Ethernet Modul CM-ProfiNet
Anwendungshandbuch SPS	Logische Verknüpfungen von digitalen Signalen. Funktionen für analoge Signale wie Vergleiche und mathematische Funktionen. Grafische Unterstützung für die Programmierung mit Funktionsbausteinen.

Die Produkte für die CANopen®-Kommunikation erfüllen die Spezifikationen der Nutzerorganisation CiA® (CAN in Automation).

Die Produkte für die EtherCAT®-Kommunikation erfüllen die Spezifikationen der Nutzerorganisation ETG (EtherCAT Technology Group).

1.1 Zu diesem Dokument

Dieses Dokument beschreibt die Frequenzumrichter der Gerätereihe *Agile*. Die modulare Hard- und Softwarestruktur ermöglicht die kundengerechte Anpassung der Frequenzumrichter. Anwendungen, die eine hohe Funktionalität und Dynamik verlangen, sind komfortabel realisierbar.

Die Betriebsanleitung enthält wichtige Hinweise zur Montage und Anwendung seinen bestimmungsgemäßen Einsatzmöglichkeiten. Ihre Beachtung hilft, Gefahren zu vermeiden, Reparaturkosten und Ausfallzeiten zu vermindern und die Zuverlässigkeit sowie die Lebensdauer des Frequenzumrichters zu erhöhen.

Die vorliegende Anleitung wurde in deutscher Sprache erstellt. Die deutsche Anleitung ist die Originalanleitung. Andere Sprachversionen sind übersetzt.

Lesen Sie die Betriebsanleitung sorgfältig und aufmerksam durch.

Wichtig:

Die Beachtung der Dokumentationen ist notwendig für den sicheren Betrieb des Frequenzumrichters. Für Schäden jeglicher Art, die durch Nichtbeachtung der Dokumentationen entstehen übernimmt die Bonfiglioli Deutschland GmbH keine Haftung.



Bei Auftreten besonderer Probleme, die durch die Dokumentationen nicht ausreichend behandelt sind, wenden Sie sich bitte an den Hersteller.



Für die Gerätereihe AGL (Agile) ist für die sicherheitsgerichtete Inbetriebnahme sowie den Betrieb folgende Dokumentationen zu beachten:

- Diese Betriebsanleitung
- Anwendungshandbuch „Funktionale Sicherheit Agile“

1.2 Gewährleistung und Haftung

Die BONFIGLIOLI Deutschland GmbH weist darauf hin, dass der Inhalt dieser Betriebsanleitung nicht Teil einer früheren oder bestehenden Vereinbarung, Zusage oder eines Rechtsverhältnisses ist oder dieses abändern soll. Sämtliche Verpflichtungen des Herstellers ergeben sich aus dem jeweiligen Kaufvertrag, der auch die vollständige und allein gültige Gewährleistungsregelung enthält. Diese vertraglichen Gewährleistungsbestimmungen werden durch die Ausführung dieser Dokumentation weder erweitert noch beschränkt.

Der Hersteller behält sich das Recht vor, Inhalt und Produktangaben sowie Auslassungen in der Betriebsanleitung ohne vorherige Bekanntgabe zu korrigieren, bzw. zu ändern und übernimmt keinerlei Haftung für Schäden, Aufwendungen und Verletzungen, die auf vorgenannte Gründe zurückzuführen sind.

Zudem schließt die BONFIGLIOLI Deutschland GmbH Gewährleistungs-/Haftungsansprüche bei Personen- und Sachschäden aus, wenn sie auf eine oder mehrere der folgenden Ursachen zurückzuführen sind:

- nicht bestimmungsgemäße Verwendung des Frequenzumrichters,
- Nichtbeachten der Hinweise, Gebote und Verbote in den Dokumentationen,
- eigenmächtige bauliche Veränderungen des Frequenzumrichters,
- mangelhafte Überwachung von Teilen der Maschine/Anlage, die Verschleiß unterliegen,
- nicht sachgemäße und nicht rechtzeitig durchgeführte Instandsetzungsarbeiten an der Maschine/Anlage,
- Katastrophenfälle durch Fremdeinwirkung und höhere Gewalt.

1.3 Verpflichtung

Die Betriebsanleitung ist vor der Inbetriebnahme zu lesen und zu beachten. Jede Person, die mit

- Transport,
- Montagearbeiten,
- Installation des Frequenzumrichters und
- Bedienung des Frequenzumrichters

beauftragt ist, muss die Betriebsanleitung, insbesondere die Sicherheitshinweise, gelesen und verstanden haben (Dadurch vermeiden Sie Personen- und Sachschäden).

1.4 Urheberrecht

Im Sinne des Gesetzes gegen unlauteren Wettbewerb ist diese Betriebsanleitung eine Urkunde. Das Urheberrecht davon verbleibt der

BONFIGLIOLI Deutschland GmbH

Euro park Fichtenhain B6

47807 Krefeld

Deutschland

Diese Betriebsanleitung ist für den Betreiber des Frequenzumrichters und dessen Personal bestimmt.

Weitergabe sowie Vervielfältigung dieses Dokuments, Verwertung und Mitteilung seines Inhalts sind verboten (in Papierform und elektronisch), soweit nicht ausdrücklich gestattet.

Zu widerhandlungen verstoßen gegen das Urheberrechtsgesetz, das Gesetz gegen den unlauteren Wettbewerb und das Bürgerliche Gesetzbuch und verpflichten zu Schadensersatz. Alle Rechte für den Fall der Patent-, Gebrauchsmuster- oder Geschmacksmustereintragung vorbehalten.

1.5 Aufbewahrung

Dieses Dokument ist ein wesentlicher Bestandteil des Frequenzumrichters. Es ist so aufzubewahren, dass es dem Bedienpersonal jederzeit frei zugänglich sind. Das Dokument muss im Fall eines Weiterverkaufs des Frequenzumrichters mitgegeben werden.

2 Grundlegende Sicherheits- und Anwenderhinweise

Im Kapitel "Grundlegende Sicherheits- und Anwenderhinweise" sind generelle Sicherheitshinweise für den Betreiber sowie das Bedienpersonal aufgeführt. Am Anfang einiger Hauptkapitel sind Sicherheitshinweise gesammelt aufgeführt, die für alle durchzuführenden Arbeiten in dem jeweiligen Kapitel gelten. Vor jedem sicherheitsrelevanten Arbeitsschritt sind zudem speziell auf den Arbeitsschritt zugeschnittene Sicherheitshinweise eingefügt.

2.1 Begriffserklärung

In den Dokumentationen werden für verschiedene Tätigkeiten bestimmte Personengruppen mit entsprechenden Qualifikationen gefordert.

Die Personengruppen mit entsprechend vorgeschriebenen Qualifikationen sind wie folgt definiert.

Betreiber

Als Betreiber (Unternehmer/Unternehmen) gilt, wer den Frequenzumrichter betreibt und bestimmungsgemäß einsetzt oder durch geeignete und unterwiesene Personen bedienen lässt.

Bedienpersonal

Als Bedienpersonal gilt, wer vom Betreiber des Frequenzumrichters unterwiesen, geschult und mit der Bedienung des Frequenzumrichters beauftragt ist.

Fachpersonal

Als Fachpersonal gilt, wer vom Betreiber des Frequenzumrichters mit speziellen Aufgaben wie Aufstellung, Wartung und Pflege/Instandhaltung und Störungsbehebung beauftragt ist. Fachpersonal muss durch Ausbildung oder Kenntnisse geeignet sein, Fehler zu erkennen und Funktionen zu beurteilen.

Elektrofachkraft

Als Elektrofachkraft gilt, wer aufgrund seiner fachlichen Ausbildung Kenntnisse und Erfahrungen an elektrischen Anlagen besitzt. Zudem muss die Elektrofachkraft über Kenntnisse der einschlägigen gültigen Normen und Vorschriften verfügen, die ihr übertragenen Arbeiten beurteilen und mögliche Gefahren erkennen und abwenden können.

Unterwiesene Person

Als unterwiesene Person gilt, wer über die ihr übertragenen Aufgaben und die möglichen Gefahren bei unsachgemäßem Verhalten unterrichtet und angeleitet wurde. Zudem muss die unterwiesene Person über die notwendigen Schutzeinrichtungen, Schutzmaßnahmen, einschlägigen Bestimmungen, Unfallverhütungsvorschriften sowie Betriebsverhältnisse belehrt und ihre Befähigung nachgewiesen werden.

Sachkundiger

Als Sachkundiger gilt, wer aufgrund seiner fachlichen Ausbildung und Erfahrung ausreichende Kenntnisse in Bezug auf Frequenzumrichter besitzt. Er muss mit den einschlägigen staatlichen Arbeitsschutzvorschriften, Unfallverhütungsvorschriften, Richtlinien und allgemein anerkannten Regeln der Technik vertraut sein, um den arbeitssicheren Zustand des Frequenzumrichters beurteilen zu können.

2.2 Bestimmungsgemäße Verwendung

Der Frequenzumrichter ist nach dem Stand der Technik und den anerkannten sicherheitstechnischen Regeln gebaut.

Die Frequenzumrichter sind elektrische Antriebskomponenten, die zum Einbau in industrielle Anlagen oder Maschinen bestimmt sind. Die Inbetriebnahme und Aufnahme des bestimmungsgemäßen Betriebs ist solange untersagt, bis festgestellt wurde, dass die Maschine den Bestimmungen der EG-Maschinenrichtlinie 2006/42/EG und DIN EN 60204-1 entspricht.

Die Frequenzumrichter erfüllen die Anforderungen der Niederspannungsrichtlinie 2014/35/EU und entspricht der Norm DIN EN 61800-5-1. Die CE-Kennzeichnung erfolgt basierend auf diesen Normen. Die Verantwortung für die Einhaltung der EMV-Richtlinie 2014/30/EU liegt beim Betreiber. Frequenzumrichter sind eingeschränkt erhältlich und als Komponenten ausschließlich zur gewerblichen Verwendung im Sinne der Norm DIN EN 61000-3-2 bestimmt.

Die Sicherheitsfunktion STO erfüllt die Anforderungen der Prüfgrundlagen (Kat. 3 / PL d nach EN ISO 13849-1, SIL CL 2 nach EN 61800-5-2 / EN 62061 / IEC 61508) und kann in Anwendungen bis zu diesen Sicherheitslevels eingesetzt werden.

Am Frequenzumrichter dürfen keine kapazitiven Lasten angeschlossen werden.

Die technischen Daten und die Angaben zu Anschluss- und Umgebungsbedingungen müssen dem Typenschild und den Dokumentationen entnommen und unbedingt eingehalten werden.

2.3 Missbräuchliche Verwendung

Eine andere als unter "Bestimmungsgemäße Verwendung" oder darüber hinaus gehende Benutzung ist aus Sicherheitsgründen nicht zulässig und gilt als missbräuchliche Verwendung.

Nicht gestattet ist beispielsweise der Betrieb der Maschine/Anlage

- durch nicht unterwiesenes Personal,
- in fehlerhaftem Zustand,
- ohne Schutzverkleidung (beispielsweise Abdeckungen),
- ohne oder mit abgeschalteten Sicherheitseinrichtungen.

Für alle Schäden aus missbräuchlicher Verwendung haftet der Hersteller nicht. Das Risiko trägt allein der Betreiber.

2.3.1 Explosionsschutz

Der Frequenzumrichter ist in der Schutzklasse IP 20 ausgeführt. Der Einsatz in explosionsgefährdeter Atmosphäre ist somit nicht gestattet.

2.4 Restgefahren

Restgefahren sind besondere Gefährdungen beim Umgang mit dem Frequenzumrichter, die sich trotz sicherheitsgerechter Konstruktion nicht beseitigen lassen. Restgefahren sind nicht offensichtlich erkennbar und können Quelle einer möglichen Verletzung oder Gesundheitsgefährdung sein.

Typische Restgefährdungen sind beispielsweise:

Elektrische Gefährdung

Gefahr durch Kontakt mit spannungsführenden Bauteilen aufgrund eines Defekts, geöffneter Abdeckungen und Verkleidungen sowie nicht fachgerechtem Arbeiten an der elektrischen Anlage.

Gefahr durch Kontakt mit spannungsführenden Bauteilen innerhalb des Frequenzumrichters, weil vom Betreiber keine externe Freischalteneinrichtung verbaut wurde.

Elektrostatische Aufladung

Gefahr der elektrostatischen Entladung durch Berühren elektronischer Bauelemente.

Thermische Gefährdungen

Unfallgefahr durch heiße Oberflächen der Maschine/Anlage, wie beispielsweise Kühlkörper, Transformator, Sicherung oder Sinusfilter.

Aufgeladene Kondensatoren im Zwischenkreis

Der Zwischenkreis kann bis zu 3 Minuten nach Ausschalten noch gefährliche Spannungen führen.

Gefährdung durch herabfallende und/oder umfallende Geräte beispielsweise beim Transport

Der Schwerpunkt liegt nicht in der Mitte der Schaltschrankmodule.

2.5 Sicherheits- und Warnschilder am Frequenzumrichter

- Beachten Sie alle Sicherheits- und Gefahrenhinweise am Frequenzumrichter.
- Sicherheits- und Gefahrenhinweise am Frequenzumrichter dürfen nicht entfernt werden.

2.6 Warnhinweise und Symbole in der Betriebsanleitung

2.6.1 Gefährdungsklassen

In der Betriebsanleitung werden folgende Benennungen bzw. Zeichen für besonders wichtige Angaben benutzt:



GEFAHR

Kennzeichnung einer unmittelbaren Gefährdung mit **hohem** Risiko, die Tod oder schwere Körperverletzung zur Folge hat, wenn sie nicht vermieden wird.



WARNUNG

Kennzeichnung einer möglichen Gefährdung mit **mittlerem** Risiko, die Tod oder schwere Körperverletzung zur Folge haben kann, wenn sie nicht vermieden wird.



VORSICHT

Kennzeichnung einer Gefährdung mit **geringem** Risiko, die leichte oder mittlere Körperverletzung zur Folge haben könnte, wenn sie nicht vermieden wird.

HINWEIS

Kennzeichnung einer Gefährdung die Sachschäden zur Folge haben könnte, wenn sie nicht vermieden wird.

2.6.2 Gefahrenzeichen

Symbol	Bedeutung	Symbol	Bedeutung
	Allgemeiner Gefahrenhinweis		Schwebende Last
	Elektrische Spannung		Heiße Oberflächen

2.6.3 Verbotsszeichen

Symbol	Bedeutung
	Nicht schalten; es ist verboten die Maschine/Anlage, die Baugruppe einzuschalten

2.6.4 Persönliche Schutzausrüstung

Symbol	Bedeutung
	Körperschutz tragen

2.6.5 Recycling

Symbol	Bedeutung
	Recycling, zur Abfallvermeidung alle Stoffe der Wiederverwendung zuführen

2.6.6 Erdungszeichen

Symbol	Bedeutung
	Erdungsanschluss

2.6.7 EGB-Zeichen

Symbol	Bedeutung
	EGB: Elektrostatisch gefährdete Bauelemente und Baugruppen

2.6.8 Informationszeichen

Symbol	Bedeutung
	Tipps und Hinweise, die den Umgang mit dem Frequenzumrichter erleichtern

2.7 Anzuwendende Richtlinien und Vorschriften für den Betreiber

Beachten Sie als Betreiber folgende Richtlinien und Vorschriften:

- Machen Sie Ihrem Personal die jeweils geltenden, auf den Arbeitsplatz bezogenen Unfallverhütungsvorschriften sowie andere national geltende Vorschriften zugänglich.
- Stellen Sie vor der Benutzung des Frequenzumrichters durch eine autorisierte Person sicher, dass die bestimmungsgemäße Verwendung eingehalten wird und alle Sicherheitsbestimmungen beachtet werden.
- Beachten Sie zusätzlich die jeweiligen in nationales Recht umgesetzten Gesetze, Verordnungen und Richtlinien des Landes in dem der Frequenzumrichter eingesetzt wird.
- Eventuell notwendige zusätzliche Richtlinien und Vorschriften sind vom Betreiber der Maschine/Anlage entsprechend der Betriebsumgebung festzulegen.

2.8 Gesamtanlagendokumentation des Betreibers

- Erstellen Sie zusätzlich zur Betriebsanleitung eine separate interne Betriebsanweisung für den Frequenzumrichter. Binden Sie die Betriebsanleitung des Frequenzumrichters in die Betriebsanleitung der Gesamtanlage ein.

2.9 Pflichten des Betreibers/Bedienpersonals

2.9.1 Personalauswahl und -qualifikation

- Sämtliche Arbeiten am Frequenzumrichter dürfen nur von Fachpersonal durchgeführt werden. Das Personal darf nicht unter Drogen- oder Medikamenteneinfluss stehen. Beachten Sie das gesetzlich zulässige Mindestalter. Legen Sie die Zuständigkeiten des Personals für alle Arbeiten an dem Frequenzumrichter klar fest.
- Arbeiten an den elektrischen Bauteilen dürfen nur durch eine Elektrofachkraft gemäß den elektrotechnischen Regeln erfolgen.
- Das Bedienpersonal muss entsprechend der durchzuführenden Tätigkeiten geschult werden.

2.9.2 Allgemeine Arbeitssicherheit

- Beachten allgemeingültige, gesetzliche und sonstige verbindliche Regelungen zur Unfallverhütung und zum Umweltschutz und weisen Sie ergänzend zur Betriebsanleitung der Maschine/Anlage auf diese hin.
Derartige Pflichten können auch beispielsweise den Umgang mit gefährlichen Medien und Stoffen oder das Zurverfügungstellen/Tragen persönlicher Schutzausrüstungen betreffen.
- Ergänzen Sie die Betriebsanleitung um Anweisungen einschließlich Aufsichts- und Meldepflichten zur Berücksichtigung betrieblicher Besonderheiten, beispielsweise hinsichtlich Arbeitsorganisation, Arbeitsabläufen und eingesetztem Personal.
- Nehmen Sie keine Veränderungen, An- und Umbauten ohne Genehmigung des Herstellers an dem Frequenzumrichter vor.
- Betreiben Sie den Frequenzumrichter nur unter Einhaltung aller durch den Hersteller gegebenen Anschluss- und Einstellwerte.
- Stellen Sie ordnungsgemäße Werkzeuge zur Verfügung, die für die Durchführung aller Arbeiten an dem Frequenzumrichter erforderlich sind.

2.10 Organisatorische Maßnahmen

2.10.1 Allgemeines

- Schulen Sie als Betreiber Ihr Personal in Bezug auf den Umgang und die Gefahren des Frequenzumrichters und der Maschine/Anlage.
- Die Verwendung einzelner Bauteile oder Komponenten des Frequenzumrichters in anderen Maschinen-/Anlagenteilen des Betreibers ist verboten.
- Optionale Komponenten für den Frequenzumrichter sind entsprechend ihrer bestimmungsgemäßen Verwendung und unter Beachtung der entsprechenden Dokumentationen einzusetzen.

2.10.2 Betrieb mit Fremdprodukten

- Bitte beachten Sie, dass die BONFIGLIOLI Deutschland GmbH keine Verantwortung für die Kompatibilität zu Fremdprodukten (beispielsweise Motoren, Kabel oder Filter) übernimmt.
- Um die beste Systemkompatibilität zu ermöglichen, bietet BONFIGLIOLI Komponenten an, die die Inbetriebnahme vereinfachen und die beste Abstimmung der Maschinen-/Anlagenteile im Betrieb bieten.
- Die Verwendung des Frequenzumrichters mit Fremdprodukten erfolgt auf eigenes Risiko.

2.10.3 Transport und Lagerung

- Führen Sie den Transport und die Lagerung sachgemäß in der Originalverpackung durch.
- Nur in trockenen, staub- und nässegeschützten Räumen, mit geringen Temperaturschwankungen lagern. Die Bedingungen nach DIN EN 60721-3-1 für die Lagerung, DIN EN 60721-3-2 für den Transport und die Kennzeichnung auf der Verpackung beachten.
- Die Lagerdauer, ohne Anschluss an die zulässige Nennspannung, darf ein Jahr nicht überschreiten.

2.10.4 Handhabung und Aufstellung

- Nehmen Sie keine beschädigten oder zerstörten Komponenten in Betrieb.
- Vermeiden Sie mechanische Überlastungen des Frequenzumrichters. Verbiegen Sie keine Bauelemente und ändern Sie niemals die Isolationsabstände.

- Berühren Sie keine elektronischen Bauelemente und Kontakte. Der Frequenzumrichter enthält elektrostatisch gefährdete Komponenten, die durch unsachgemäße Handhabung beschädigt werden können. Bei Betrieb von beschädigten oder zerstörten Komponenten ist die Sicherheit der Maschine/Anlage und die Einhaltung angewandter Normen nicht mehr gewährleistet.
- Stellen Sie den Frequenzumrichter nur in einer geeigneten Betriebsumgebung auf. Der Frequenzumrichter ist ausschließlich für die Aufstellung in industrieller Umgebung vorgesehen.
- Das Entfernen von Plomben am Gehäuse kann die Ansprüche auf Gewährleistung beeinträchtigen.

2.10.5 Elektrischer Anschluss

- Beachten Sie die fünf Sicherheitsregeln.
- Berühren Sie niemals spannungsführende Anschlüsse. Der Zwischenkreis kann bis zu 3 Minuten nach Ausschalten noch gefährliche Spannungen führen.
- Beachten Sie bei allen Tätigkeiten am Frequenzumrichter die jeweils geltenden nationalen und internationalen Vorschriften/Gesetze für Arbeiten an elektrischen Ausrüstungen/Anlagen des Landes in dem der Frequenzumrichter eingesetzt wird.
- Die an den Frequenzumrichter angeschlossenen Leitungen dürfen, ohne vorherige schaltungstechnische Maßnahmen, keiner Isolationsprüfung mit hoher Prüfspannung ausgesetzt werden.
- Schließen Sie den Frequenzumrichter nur an dafür geeignete Versorgungsnetze an.

Die fünf Sicherheitsregeln

Beachten Sie bei allen Arbeiten an elektrischen Anlagen die fünf Sicherheitsregeln:

1. Freischalten
2. Gegen Wiedereinschalten sichern
3. Spannungsfreiheit feststellen
4. Erden und Kurzschließen
5. Benachbarte, unter Spannung stehende Teile abdecken oder abschränken

2.10.6 Sicherer Betrieb

- Beachten Sie beim Betrieb des Frequenzumrichters die jeweils geltenden nationalen und internationalen Vorschriften/Gesetze für Arbeiten an elektrischen Ausrüstungen/Anlagen.
- Montieren Sie vor der Inbetriebnahme und Aufnahme des bestimmungsgemäßen Betriebs alle Abdeckungen und überprüfen Sie die Klemmen. Kontrollieren Sie die zusätzlichen Überwachungs- und Schutzvorrichtungen gemäß den jeweils gültigen nationalen und internationalen Sicherheitsbestimmungen.
- Öffnen Sie während des Betriebs niemals die Maschine/Anlage
- Während des Betriebes dürfen keine Anschlüsse vorgenommen werden.
- Die Maschine/Anlage führt während des Betriebs hohe Spannungen, enthält rotierende Teile (Lüfter) und besitzt heiße Oberflächen. Bei unzulässigem Entfernen von Abdeckungen, bei unsachgemäßem Einsatz, bei falscher Installation oder Bedienung, besteht die Gefahr von schweren Personen- oder Sachschäden.
- Auch einige Zeit nach dem Ausschalten der Maschine/Anlage können Bauteile, beispielsweise Kühlkörper oder der Bremswiderstand, eine hohe Temperatur besitzen. Berühren Sie keine Oberflächen direkt nach dem Ausschalten. Gegebenenfalls Schutzhandschuhe tragen.
- Der Frequenzumrichter kann auch nach dem Ausschalten noch gefährliche Spannungen führen, bis der Kondensator im Zwischenkreis entladen ist. Warten Sie mindestens 3 Minuten nach dem Ausschalten bevor Sie mit elektrischen oder mechanischen Arbeiten am Frequenzumrichter beginnen. Auch nach Beachtung dieser Wartezeit muss vor dem Beginn von Arbeiten entsprechend der Sicherheitsregeln die Spannungsfreiheit festgestellt werden.
- Zur Vermeidung von Unfällen oder Schäden dürfen nur qualifiziertes Fachpersonal sowie Elektrofachkräfte Arbeiten wie Installation, Inbetriebnahme und Einstellung ausführen.
- Trennen Sie den Frequenzumrichter bei Schäden an Anschlüssen, Kabeln oder ähnlichem sofort von der Netzversorgung.
- Personen, die nicht mit dem Betrieb von Frequenzumrichtern vertraut sind, darf der Zugang zum Frequenzumrichter nicht ermöglicht werden. Umgehen Sie keine Schutzvorrichtungen oder setzen Sie diese nicht außer Betrieb.
- Der Frequenzumrichter darf alle 60 s an das Netz geschaltet werden. Berücksichtigen Sie dies beim Tippbetrieb eines Netzschützes. Für die Inbetriebnahme oder nach Not-Aus ist einmaliges direktes Wiedereinschalten zulässig.

- Nach einem Ausfall und Wiederanliegen der Versorgungsspannung kann es zum plötzlichen Wiederanlaufen des Motors kommen, wenn die Autostartfunktion aktiviert ist. Ist eine Gefährdung von Personen möglich, muss eine externe Schaltung installiert werden, die ein Wiederanlaufen verhindert.
- Vor der Inbetriebnahme und Aufnahme des bestimmungsgemäßen Betriebs alle Abdeckungen anbringen und die Klemmen überprüfen. Zusätzliche Überwachungs- und Schutzeinrichtungen gemäß DIN EN 60204 und den jeweils gültigen Sicherheitsbestimmungen kontrollieren (beispielsweise Gesetz über technische Arbeitsmittel oder Unfallverhütungsvorschriften).

2.10.7 Wartung und Pflege/Störungsbehebung

- Führen Sie eine Sichtprüfung am Frequenzumrichter bei den vorgeschriebenen Wartungsarbeiten und Prüftermine an der Maschine/Anlage durch.
- Halten Sie die für die Maschine/Anlage vorgeschriebenen Wartungsarbeiten und Prüftermine einschließlich Angaben zum Austausch von Teilen/Teilausrüstungen ein.
- Arbeiten an den elektrischen Bauteilen dürfen nur durch eine Elektrofachkraft gemäß den elektrotechnischen Regeln erfolgen. Verwenden Sie nur Originalersatzteile.
- Unbefugtes Öffnen und unsachgemäße Eingriffe in die Maschine/Anlage können zu Körperverletzung bzw. Sachschäden führen. Reparaturen der Frequenzumrichter dürfen nur vom Hersteller bzw. von ihm autorisierten Personen vorgenommen werden. Schutzeinrichtungen regelmäßig überprüfen.
- Führen Sie Wartungsarbeiten nur durch, wenn die Maschine/Anlage von der Netzspannung getrennt und gegen Wiedereinschalten gesichert ist. Beachten Sie die fünf Sicherheitsregeln.

2.10.8 Endgültige Außerbetriebnahme

Sofern keine Rücknahme- oder Entsorgungsvereinbarung getroffen wurde, führen Sie die zerlegten Bauteile des Frequenzumrichters der Wiederverwendung zu:

- Metallische Materialreste verschrotten
- Kunststoffelemente zum Recycling geben
- Übrige Komponenten nach Materialbeschaffenheit sortiert entsorgen



Elektroschrott, Elektronikkomponenten, Schmier- und andere Hilfsstoffe unterliegen der Sondermüllbehandlung und dürfen nur von zugelassenen Fachbetrieben entsorgt werden.



Nationale Entsorgungsbestimmungen sind im Hinblick auf die umweltgerechte Entsorgung des Frequenzumrichters unbedingt zu beachten. Nähere Auskünfte gibt die entsprechende Kommunalbehörde.

3 Lagerung und Transport

3.1 Lagerung

HINWEIS

Beschädigung durch falsche Lagerung

Bei falscher oder unsachgemäßer Lagerung kann es z. B. durch Feuchtigkeit und Verschmutzung zu Beschädigungen kommen.

- Vermeiden Sie große Temperaturschwankungen und hohe Luftfeuchtigkeit.
- Schützen Sie das Gerät während der Lagerung gegen Feuchtigkeit und Verschmutzungen.
- Als "Faustregel" empfiehlt der Hersteller vor der Installation der Geräte diese für 24 Stunden am Installationsort zur Akklimatisierung zu lagern.

- Führen Sie die Lagerung sachgemäß in der Originalverpackung durch.
- Nur in trockenen, staub- und nässegeschützten Räumen, mit geringen Temperaturschwankungen lagern. Die Bedingungen nach DIN EN 60721-3-1 für die Lagerung, DIN EN 60721-3-2 für den Transport und die Kennzeichnung auf der Verpackung beachten.
- Die Lagerdauer ohne Anschluss an die zulässige Nennspannung darf ein Jahr nicht überschreiten. Nach einem Jahr Lagerung das Gerät für 60 Minuten an die Netzspannung anschließen. Falls die Lagerdauer ohne Anschluss an die zulässige Nennspannung ein Jahr überschreitet, müssen die Kondensatoren des Umrichters nachformiert werden. Kontaktieren Sie hierzu Ihre Bonfiglioli-Niederlassung.

3.2 Gerät auspacken

- Umverpackung vorsichtig entfernen.
- Überprüfen, ob das gelieferte Gerät mit der Bestellung übereinstimmt.
- Das Gerät auf Transportschäden und Vollständigkeit prüfen.
- Reklamationen sofort dem Lieferanten melden.



Sorgen Sie für eine umweltgerechte Entsorgung der Verpackungsmaterialien.

4 Gerät-Übersicht

Dieses Kapitel beschreibt die Eigenschaften der Gerätereihe Agile.

4.1 Gerätetyp und Warnsymbole auf dem Gerät

- Den Typ des Frequenzumrichters feststellen.
- Prüfen, ob die Nennspannung des Netzeingangs mit der örtlichen Netzspannung übereinstimmt.
- Prüfen, ob die empfohlene Motorwellenleistung mit der Nennleistung des Motors übereinstimmt.

Bonfiglioli Vectron 47807 Krefeld Germany

Frequency Inverter AGL 402- 02 1 FA

Input 400 V / 480 V 50 - 60 Hz
3ph 1.1 A (UL 0.8 A)

Output 0 - Uinput, 0 - 1kHz, 3ph

Cont. 60s | 1s

0.25kW | 0.8A | 1.2A | 1.6A

integrated Filter / IP 20
Ratings for temp. Range 0 - 40°C
Refer to Instruction Manual

ITEM Code: AGL402021FA-000000S

PART No.: AGL2021FA0002

SERIAL No.: 9110100542 Made in Germany

1	Kennzeichnung für UL508c (sofern zutreffend).
2	Kennzeichnung für Funktionale Sicherheit (sofern zutreffend). Bitte beachten Sie das Anwendungshandbuch „Funktionale Sicherheit“.
3	Typbezeichnung: AGL 402- 02 1
	402- Nennspannung Netzeingang 202 → 230 V
	Nennspannung Netzeingang 402 → 400 V
	02 Empfohlene Motorwellenleistung
	1 Baugröße
4	Warnung

	Warnung! Elektrostatisch gefährdete Bauelemente.
	Warnung! Hohe Ableitströme.
	Warnung! Gefährliche Spannung. Gefahr des elektrischen Schlags.
	Warnung! Heiße Oberflächen.

Bezeichner	Baugröße	Empfohlene Motorwellenleistung bei angegebenem Netzanschluss		
		AGL 402: AC 3x400 V	AGL 202: AC 3x230 V	AGL 202: AC 1x230 V
-01 1	1	--	0,18 kW	0,09 kW
-02 1		0,25 kW	0,25 kW	0,12 kW
-03 1		0,37 kW	0,37 kW	0,18 kW
-05 1		0,55 kW	0,55 kW	0,25 kW
-07 1		0,75 kW	0,75 kW	0,37 kW
-09 1		1,1 kW	1,1 kW	0,55 kW
-11 1		1,5 kW	1,5 kW	0,75 kW
-13 1		2,2 kW	2,2 kW	1,1 kW
-15 2		2	3,0 kW	3,0 kW
-18 2	4,0 kW		4,0 kW	2,2 kW
-19 2	5,5 kW		--	--
-21 2	7,5 kW		--	--
-19 3	3	5,5 kW	5,5 kW	3,0 kW
-21 3		7,5 kW	7,5 kW	3,0 kW
-22 3		9,2 kW	--	--

-23 3		11,0 kW	--	--
-------	--	---------	----	----

4.2 Typenschlüssel

AGL402 - 18 2 F A MPSV CMCAN RP BO

①
②
③
④
⑤
A
B
C
D

Basis-Typenschlüssel	
1	Gerätereihe: AGL 202: Umrichter Agile 1xAC 200 – 15%...240 V +10 % 3xAC 200 – 15%...240 V +10 % AGL 402: Umrichter Agile 3xAC 360...480 V +/- 10 %
2	Größe (empfohlene Motorwellenleistung) Codierung siehe vorheriges Kapitel
3	Größe (Mechanische Baugröße) 1 = Größe 1 2 = Größe 2 3 = Größe 3
4	EMC Filter F = integriert (Standard)
5	Design Version Kühlung A = Standard Kühlung (Standard) C = Cold Plate (optional)

Optionen-Typenschlüssel	
A	Montage: (leer) = Standardmontage MPSV = Durchsteckvariante ohne Lüfter MDIN = DIN Schienen-Montage (nur Baugröße 1) MNVIB = schwingfeste Montage
B	Kommunikationsmodul (leer) = kein Modul (Standard) CM-CAN = CANopen Schnittstelle CM-PDPV1 = Profibus DP-V1 Schnittstelle CM-232 = RS232 Schnittstelle CM-485 = 2. RS485 Schnittstelle (VABus & Modbus) CM-VABus/TCP = Ethernet Protokoll VABus/TCP CM-Modbus/TCP = Ethernet Protokoll Modbus/TCP CM-EtherCAT® = EtherCAT® Protokoll CM-ProfiNet = ProfiNet Protokoll CM-EtherNet-I/P = EtherNet-I/P Protokoll
C	Speicherkarte Erweiterung (leer) = keine Speicherkarte (Standard) RP = Resource Pack (MMC Speicherkarte)
D	Software Version (leer) = Standard (Standard)



Das Typenschild zeigt die Optionen bei Auslieferung.
 Die meisten Optionen (außer der Softwareversion) können durch den Anwender nachgerüstet werden. Auch die nachträgliche Modifikation (z.B. Entnahme eines CM-Moduls) ist möglich.



Geräte mit Funktionaler Sicherheit sind entsprechend gekennzeichnet. Für Informationen zur Kennzeichnung beachten Sie das Anwendungshandbuch „Funktionale Sicherheit“.

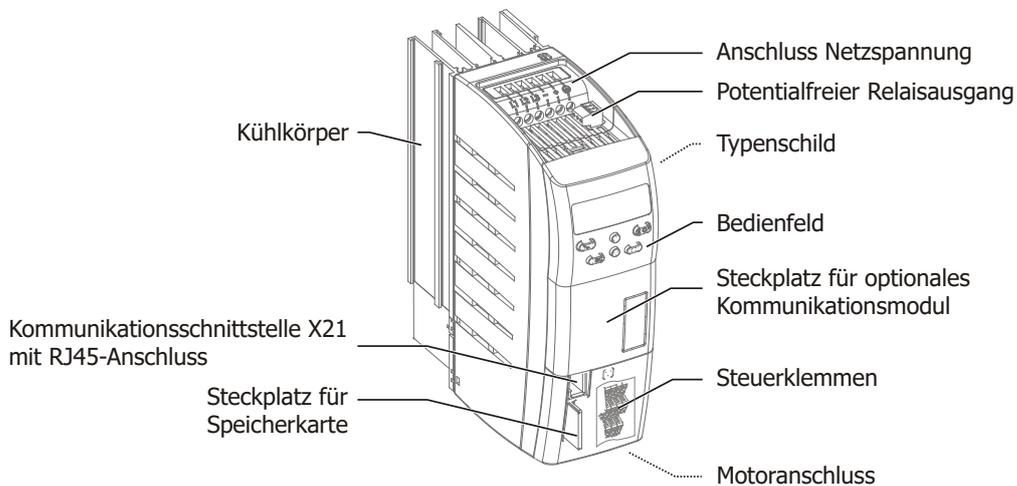
4.3 Kennzeichnung Softwareversion



SW-Version

Das Softwareversion-Schild ist rechts neben dem Steckplatz für die Speicherkarte und links neben den Steuerklemmen angebracht.

4.4 Übersicht der Bauteile und Anschlussklemmen



	Siehe
Anschluss Netzspannung	Kapitel 6.5
Die Sicherheitshinweise beachten.	Kapitel 6.1
Motoranschluss	Kapitel 6.6
Die Sicherheitshinweise beachten.	Kapitel 6.1
Steuerklemmen und Relaisausgang	Kapitel 6.7
Die Sicherheitshinweise beachten.	Kapitel 6.1
Steuerklemmen CAN-Anschluss	Separate Anleitungen zu Systembus oder CANopen® ¹ .
Bedienfeld	Kapitel 7.1
Steckplatz für Speicherkarte (MMC)	Kapitel 8.10.11 & Kapitel 13.8
Kommunikationsschnittstelle X21 ²	Separate Anleitungen zu VABus oder Modbus.
Steckplatz für eines der optionalen Kommunikationsmodule (siehe vorheriges Kapitel für eine Auflistung)	Separate Anleitungen zu den Protokollen.

¹ Die Produkte für die CANopen®-Kommunikation erfüllen die Spezifikationen der Nutzerorganisation CiA® (CAN in Automation).

² Einen Schnittstellenadapter installieren, um einen PC anzuschließen. Dies ermöglicht die Parametrierung und Überwachung mit der PC-Software VPlus.

4.5 Anzahl der Steuerklemmen

4 Digitaleingänge	1 Eingang für externe Spannungsversorgung
2 Digitaleingänge für die Freigabe	DC 24 V
1 Digitaler Ein-/Ausgang	1 Referenzspannungsausgang DC 10 V 1 Spannungsausgang DC 24 V
2 Multifunktionseingänge: digitaler/analoger Eingang	1 potentialfreier Relaisausgang
1 Digitalausgang	Anschlussklemmen für Systembus oder zur Kommunikation über CANopen®-Protokoll
1 Multifunktionsausgang: digital/analog/Frequenz	

5 Mechanische Installation

Die Frequenzumrichter in der Schutzart IP20 ist standardmäßig für den Einbau in den Schaltschrank vorgesehen.

Bei der Montage die Installations- und Sicherheitshinweise sowie die Gerätespezifikation beachten.

5.1 Sicherheit



WARNUNG

Zur Vermeidung von schweren Körperverletzungen oder erheblichen Sachschäden dürfen nur qualifizierte Personen am Gerät arbeiten.



WARNUNG

Bei der Montage dürfen keine Fremdkörper (zum Beispiel Späne, Staub, Draht, Schrauben, Werkzeug) in das Innere des Frequenzumrichters gelangen. Andernfalls bestehen Kurzschlussgefahr und Feuergefahr.
Der Frequenzumrichter erfüllt die Schutzart IP20 nur bei ordnungsgemäß aufgesteckten Abdeckungen, Bauteilen und Anschlussklemmen.

- Gerät nicht waagrecht oder über Kopf einbauen.



VORSICHT

Geräteschaden

Durch mechanische Belastung des Kühlkörpers kann es zu Phasenausfall im Gerät und zu Fehlfunktionen kommen.

- Mechanische Belastung des Kühlkörpers vermeiden.
- Beim Umgang mit dem Gerät vorsichtig vorgehen.
- Mechanische Spannungen auf das Gehäuse verhindern.

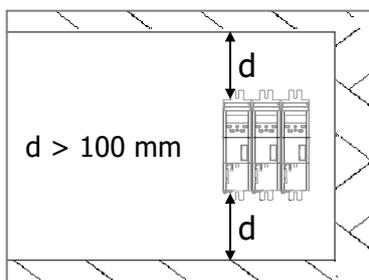
HINWEIS

Die Geräte mit ausreichendem Freiraum montieren, so dass die Kühlluft ungehindert zirkulieren kann. Verschmutzung durch Fette und Luftverschmutzung durch Staub, aggressive Gase etc. vermeiden.

Ansaugöffnungen der Lüfter dürfen nicht abgedeckt sein.

5.2 Installation

Montageabstand



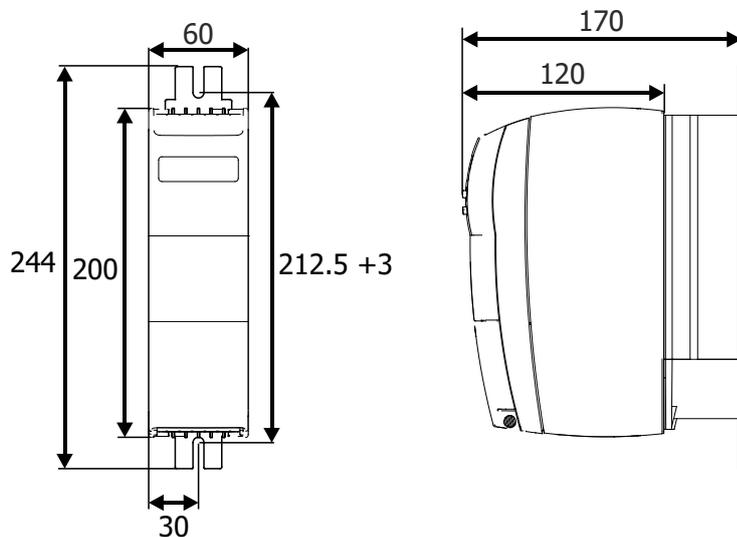
5.2.1 Baugröße 1

Gilt für folgende Geräte

Frequenzumrichter			
Typ	Agile 202		Agile 402
Netzanschluss	1ph.	3ph.	3ph.
Leistung	kW	kW	kW
-01 1	0,09	0,18	---
-02 1	0,12	0,25	0,25
-03 1	0,18	0,37	0,37
-05 1	0,25	0,55	0,55
-07 1	0,37	0,75	0,75

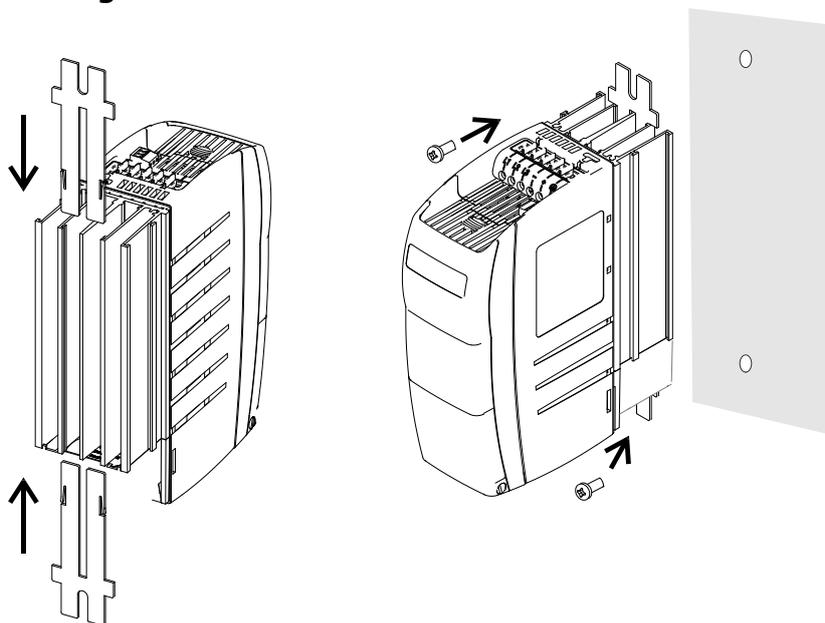
Frequenzumrichter			
Typ	Agile 202		Agile 402
-09 1	0,55	1,1	1,1
-11 1	0,75	1,5	1,5
-13 1	1,1	2,2	2,2

Abmessungen



AGL TZ ASD GR1 St 01 V01

Montage



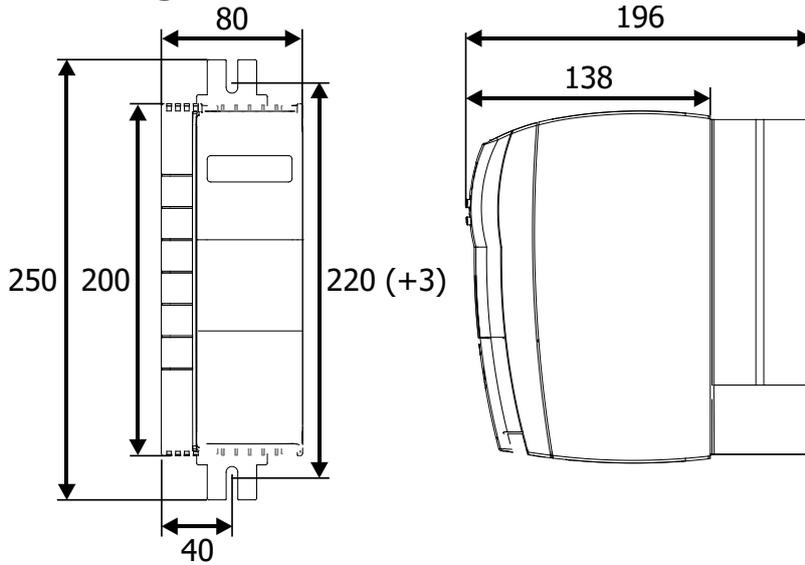
- Schrauben M6 verwenden.

5.2.2 Baugröße 2

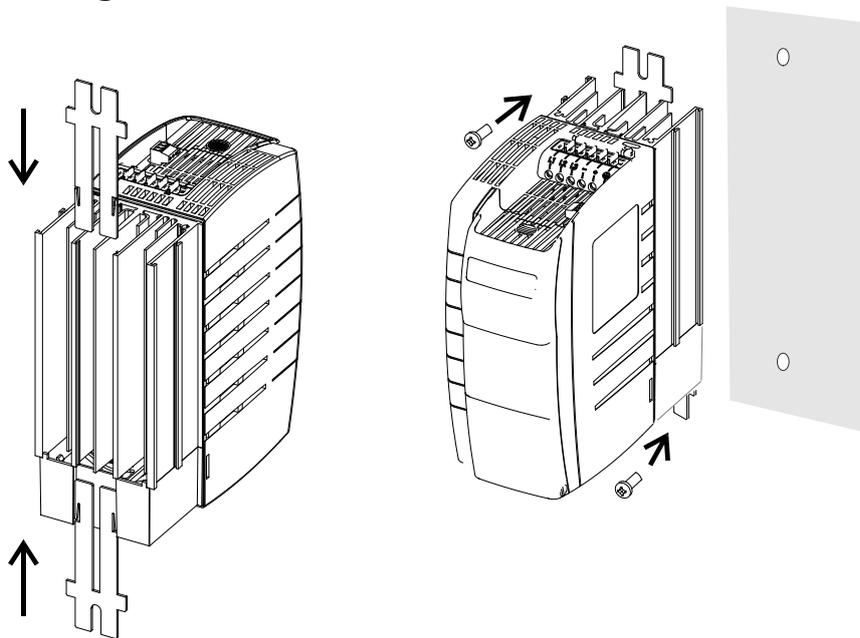
Gilt für folgende Geräte

Frequenzumrichter			
Typ	Agile 202		Agile 402
Netzanschluss	1ph.	3ph.	3ph.
Leistung	kW	kW	kW
-15 2	1,5	3,0	3,0
-18 2	2,2	4,0	4,0
-19 2	--	--	5,5
-21 2	--	--	7,5

Abmessungen



Montage



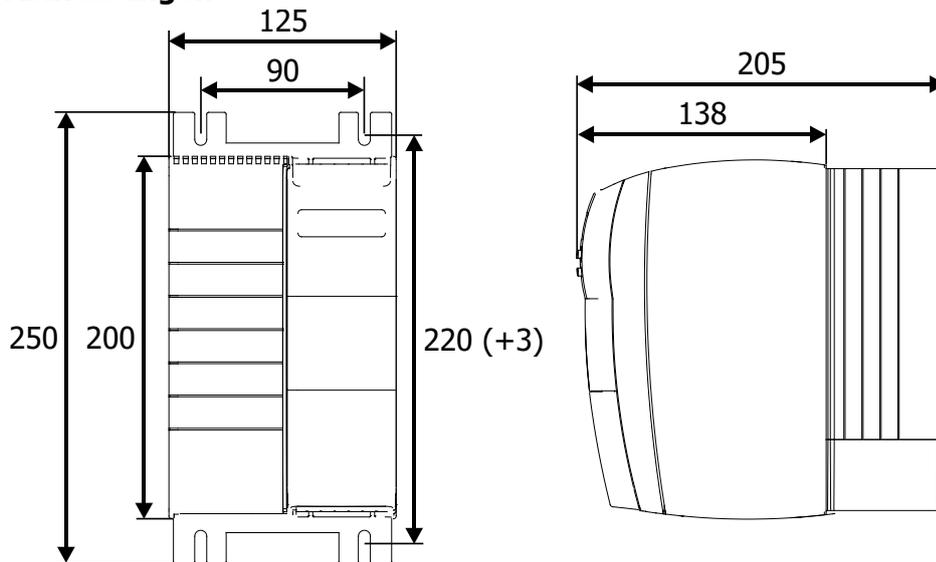
- Schrauben M6 verwenden.

5.2.3 Baugröße 3

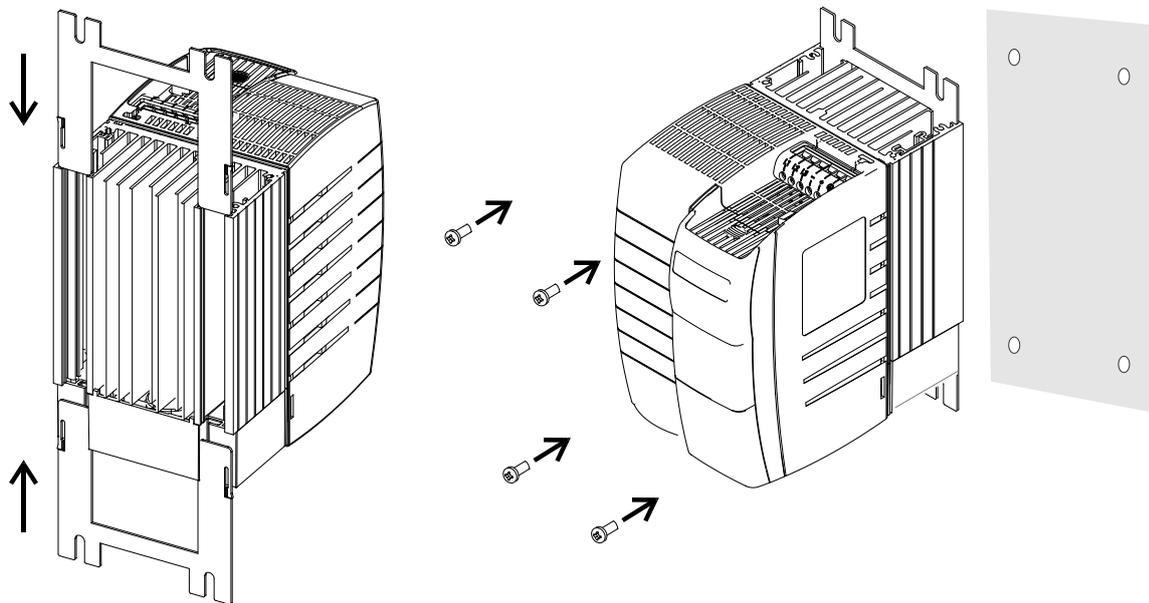
Gilt für folgende Geräte

Frequenzumrichter			
Typ	Agile 202		Agile 402
Netzanschluss	1ph.	3ph.	3ph.
Leistung	kW	kW	kW
-19 3	3,0	5,5	5,5
-21 3	3,0	7,5	7,5
-22 3	--	--	9,2
-23 3	--	--	11

Abmessungen



Montage



- Schrauben M6 verwenden.

6 Elektrische Installation

Dieses Kapitel beschreibt die elektrische Installation der Agile Gerätereihe.

6.1 Sicherheit



WARNUNG

Die elektrische Installation muss von qualifizierten Elektrofachkräften gemäß den allgemeinen und regionalen Sicherheits- und Installationsvorschriften ausgeführt werden.

- Die Dokumentation und die Gerätespezifikation bei der Installation beachten.
- Vor Montage- und Anschlussarbeiten den Frequenzumrichter spannungslos schalten. Die Spannungsfreiheit prüfen.
- Spannungsführende Anschlüsse nicht berühren, da die Kondensatoren aufgeladen sein können.
- Keine ungeeignete Spannungsquelle anschließen. Die Nennspannung des Frequenzumrichters muss mit der Versorgungsspannung übereinstimmen.
- Der Frequenzumrichter muss mit Erdpotential verbunden sein.
- Wenn die Spannungsversorgung eingeschaltet ist, dürfen keine Abdeckungen des Frequenzumrichters entfernt werden.

Der Schutz der Anschlussleitungen muss extern unter Beachtung der maximalen Spannungs- und Stromwerte der Sicherungen hergestellt werden. Die Netzsicherungen und Leitungsquerschnitte gemäß DIN EN 60204-1, bzw. nach DIN VDE 0298 Teil 4 für den Nennbetriebspunkt des Frequenzumrichters auslegen. Gemäß UL/CSA ist der Frequenzumrichter geeignet für den Betrieb an einem Versorgungsnetz von maximal 480 VAC, das einen symmetrischen Strom von höchstens 5000 A Effektivwert liefert, wenn er mit Sicherungen der Klasse Busmann FWP geschützt ist. Nur Kupferleitungen mit einem Temperaturbereich von 60/75 °C verwenden.

Liegen besondere Anwendungsbereiche vor, so müssen ggf. noch weitere Vorschriften und Richtlinien beachtet werden.

Die Frequenzumrichter fachgerecht mit dem Erdpotential großflächig und gut leitend verbinden. Der Ableitstrom der Frequenzumrichter kann $> 3,5$ mA sein. Entsprechend der Norm DIN EN 61800-5-1 muss eine ortsfeste Installation vorgesehen werden. Der zur Erdung der Montagefläche notwendige Schutzleiterquerschnitt muss entsprechend zur Gerätegröße gewählt werden. Der Querschnitt muss in diesen Anwendungen dem empfohlenen Leitungsquerschnitt entsprechen. Siehe Kapitel 6.4 „Dimensionierung der Leitungsquerschnitte“.



VORSICHT

Die Schutzart IP20 wird nur mit aufgesteckten Klemmen und ordnungsgemäß montierten Abdeckungen erreicht.

Anschlussbedingungen

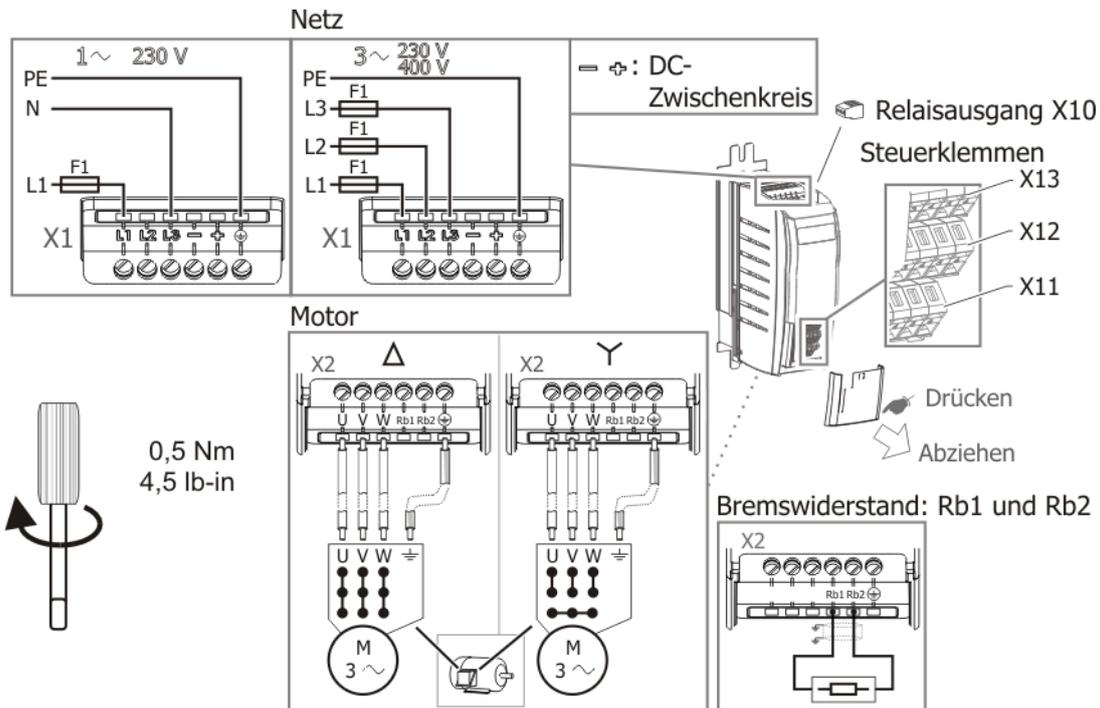
- Der Frequenzumrichter ist gemäß den technischen Daten zum Anschluss an das öffentliche bzw. industrielle Versorgungsnetz geeignet.
- Der Anschluss an das öffentliche Stromversorgungsnetz ohne weitere Maßnahmen muss gemäß den Bestimmungen der Norm DIN EN 61000-3-2 geprüft werden. Erhöhte Anforderungen an den Anwendungsbereich des Frequenzumrichters können durch optionale Komponenten erfüllt werden. Kommutierungs-drossel und Funkentstörfilter sind optional erhältlich.
- Der Betrieb am ungeerdeten Netz (IT-Netz) ist nach Herausziehen der IT-Netz-Steckbrücke zulässig.

Der störungsfreie Betrieb mit Fehlerstrom-Schutzeinrichtung ist bei einem Auslösestrom ≥ 30 mA gewährleistet, wenn folgende Punkte beachtet werden:

- Allstromsensitive FI-Schutzeinrichtungen (Typ B nach EN 61800-5-1).
- Die FI-Schutzeinrichtung schützt einen Frequenzumrichter mit Ableitstrom reduziertem Filter oder ohne Funkentstörfilter.
- Die Länge der abgeschirmten Motorleitung ist ≤ 10 m und es sind keine zusätzlichen kapazitiven Komponenten zwischen den Netz- oder Motorleitungen und PE vorhanden.

Für den Anschluss an einem IT-Netz siehe Kapitel 6.5 „Netzanschluss“.

6.2 Übersicht der elektrischen Anschlüsse



Für den Anschluss das entsprechende Kapitel beachten.

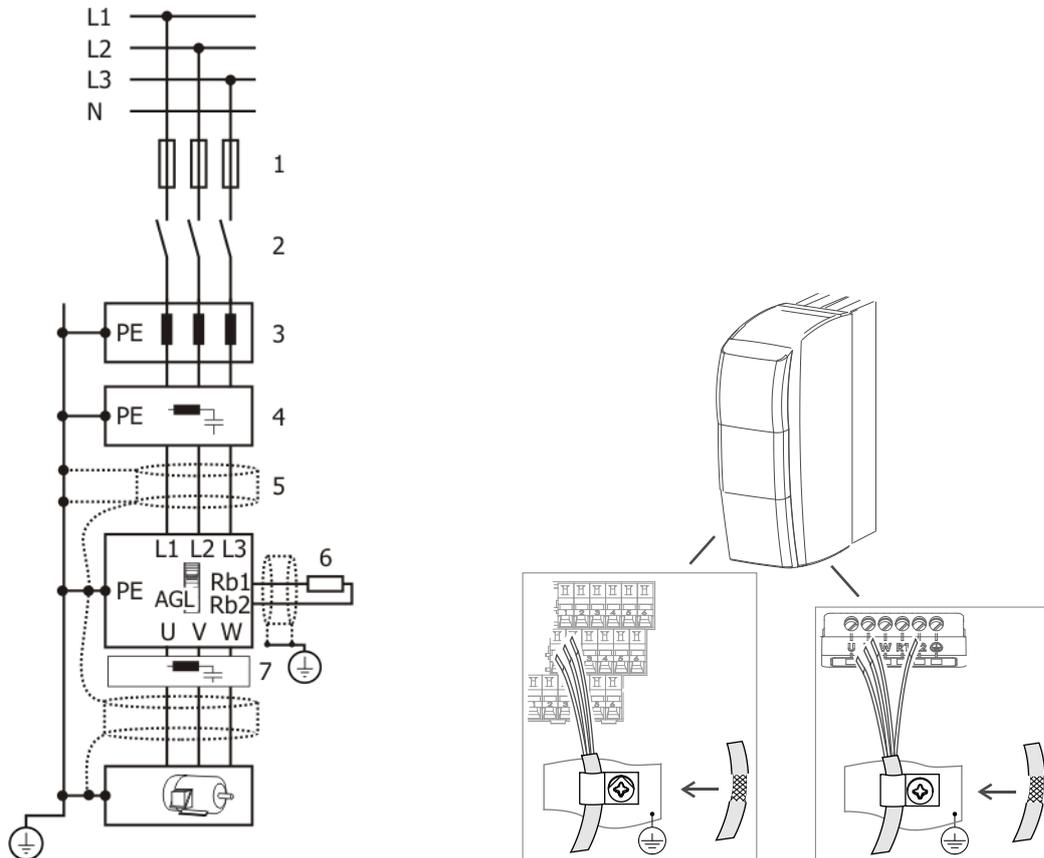
6.3 EMV-Hinweise

Die Frequenzrichter sind entsprechend den Anforderungen und Grenzwerten der Produktnorm DIN EN 61800-3 mit einer Störfestigkeit (EMI) für den Betrieb in industriellen Anwendungen ausgelegt. Die elektromagnetische Störbeeinflussung muss durch eine fachgerechte Installation und Beachtung der spezifischen Produkthinweise vermieden werden.

Maßnahmen

- Den Frequenzrichter flächig auf einer mit dem Potentialausgleichssystem verbundenen metallischen Montageplatte – idealerweise verzinkt, nicht lackiert – montieren.
- Auf einen guten Potentialausgleich innerhalb der Anlage achten. Anlagenteile wie Schaltschränke, Stellpulte, Maschinengestelle untereinander und mit dem Potentialausgleichssystem mit Hilfe von niederinduktivem Drahtgeflecht verbinden.
- Den Schirm der Leitungen beidseitig großflächig und gut leitend mit der am Potentialausgleichssystem angebotenen unlackierten metallischen Montagetafel oder dem optionalen Schirmblech verbinden.
- Den Schirm von analogen Steuerleitungen einseitig in der Nähe des Frequenzrichters mit dem Potentialausgleichssystem verbinden.
- Den Frequenzrichter und weitere Komponenten, z. B. externe Filter, über kurze Leitungen mit dem Potentialausgleichssystem verbinden.
- Unnötige Leitungslängen und die frei schwebende Verlegung bei der Installation vermeiden.
- Schütze, Relais und Magnetventile im Schaltschrank mit geeigneten Entstörkomponenten versehen.

- 1 Sicherung
- 2 Leistungsschalter
- 3 Netzdrossel (optional)
- 4 Eingangsfiler (optional)
- 5 Leitungsschirmung
- 6 Bremswiderstand (optional)
- 7 Ausgangsfiler (optional)



Für die Schirmung der Leitungen können optionale Schirmbleche verwendet werden. Siehe Kapitel 13.2 „Schirmblech“.

Netzanschluss

Die Netzzuleitung getrennt von den Steuer- und Datenleitungen und der Motorleitung verlegen.

Zwischenkreisanschluss

Der Frequenzumrichter kann über die Anschlüsse „-“ und „+“ der Klemme X1 mit weiteren *Agile*- oder ACTIVE-Geräten oder mit einer gemeinsamen Gleichspannungsquelle verbunden werden. Bei Leitungslängen über 300 mm müssen geschirmte Leitungen verwendet werden. Der Schirm muss beidseitig großflächig mit der elektrisch leitfähigen unlackierten Montagewand verbunden werden.

Steueranschluss

Steuer- und Signalleitungen räumlich getrennt von den Leistungsleitungen verlegen.

Analoge Signalleitungen müssen geschirmt ausgeführt werden. Den Schirm einseitig in direkter Nähe zum Frequenzumrichter auf die metallische, leitende mit dem Potentialausgleichssystem verbundene unlackierte Montagewand auflegen. Für den Schirm der Steuerleitungen kann ein optionales Schirmblech verwendet werden. Siehe Kapitel 13.2.1 „Schirmblech für Steuerleitungen“.

Motor- und Bremswiderstand

Den Schirm der Motorleitung in direkter Nähe zum Frequenzumrichter auf die metallische, leitende mit dem Potentialausgleichssystem verbundene unlackierte Montagewand auflegen.

Für den Schirm der Motorleitungen kann ein optionales Schirmblech verwendet werden. Siehe Kapitel 13.2.2 „Schirmblech für Motorleitung“.

Die Signalleitung zur Überwachung der Motortemperatur von der Motorleitung getrennt verlegen. Den Schirm dieser Leitung beidseitig auflegen.

Ein Bremswiderstand muss mit einer geschirmten Leitung verbunden werden. Beide Schirmenden unter Berücksichtigung der EMV auflegen.

Netzdrossel

Netzdrosseln reduzieren Netzoberschwingungen und die Blindleistung. Zusätzlich ist eine Erhöhung der Lebensdauer des Frequenzumrichters möglich. Bei Einsatz einer Netzdrossel muss berücksichtigt werden, dass diese die maximale Ausgangsspannung des Frequenzumrichters senken.

Die Netzdrossel muss zwischen Netzanschluss und Eingangsfiler installiert werden.

BONFIGLIOLI bietet geeignete Netzdrosseln an. Siehe Kapitel 13.4 „Netzdrossel“.

EingangsfILTER

EingangsfILTER reduzieren leitungsgebundene hochfrequente Funkstörspannungen. Das EingangsfILTER muss netzseitig vor dem Frequenzumrichter installiert werden.



VORSICHT

Die Frequenzumrichter erfüllen die Anforderungen der Niederspannungsrichtlinie 2014/35/EU und der EMV-Richtlinie 2014/30/EU. Die EMV-Produktnorm DIN EN 61800-3 bezieht sich auf das Antriebssystem. Die Dokumentation gibt Hinweise, wie die anzuwendenden Normen erfüllt werden können, wenn der Frequenzumrichter eine Komponente des Antriebssystems ist. Die Konformitätserklärung ist vom Errichter des Antriebssystems zu erbringen.

6.4 Dimensionierung der Leitungsquerschnitte

- Leitungen entsprechend ihrer Strombelastung und dem auftretenden Spannungsfall dimensionieren.
- Den Querschnitt der Leitungen so wählen, dass der Spannungsabfall möglichst gering ist. Ein zu großer Spannungsabfall bewirkt, dass der Motor das volle Drehmoment nicht erreichen kann.
- Länderspezifische und anwendungsspezifische Vorschriften und die gesonderten UL-Hinweise beachten. Die üblichen Absicherungen für die Netzzuleitungen sind im Kapitel 12 „Technische Daten“ aufgelistet.

Querschnitte des PE-Leiters gemäß EN61800-5-1 dimensionieren:

Netzzuleitung	Schutzleiter
Netzzuleitung bis 10 mm ²	Zwei Schutzleiter mit dem Querschnitt der Netzzuleitung oder einmal 10 mm ² verlegen.
Netzzuleitung 10...16 mm ²	Einen Schutzleiter mit dem gleichen Querschnitt der Netzzuleitung verlegen.
Netzzuleitung 16...35 mm ²	Einen Schutzleiter mit dem Querschnitt 16 mm ² verlegen.
Netzzuleitung größer 35 mm ²	Einen Schutzleiter mit dem halben Querschnitt der Netzzuleitung verlegen.

6.4.1 Typische Querschnitte

Die folgende Tabelle gibt einen Überblick über typische Leitungsquerschnitte (Kupferkabel mit PVC-Isolierung, 30 °C Umgebungstemperatur, Dauernetzstrom maximal 100% Eingangsnennstrom, Verlegeart B2). Durch die Einsatzbedingungen können sich abweichende Querschnitte für die Leitungen ergeben.

Einphasiger Anschluss (L1/N), 230 V

Typ	Netzzuleitung	PE-Leiter	Motorleitung
-01 0,09kW	1,5 mm ²	2x1,5 mm ² oder 1x10 mm ² ¹⁾	1,5 mm ²
-02 0,12 kW			
-03 0,18 kW			
-05 0,25 kW			
-07 0,37 kW			
-09 0,55 kW			
-11 0,75 kW			
-13 1,1 kW	2,5 mm ²	2x2,5 mm ² oder 1x10 mm ² ¹⁾	1,5 mm ²
-15 1,5 kW			
-18 2,2 kW	4 mm ²	2x4 mm ² oder 1x10 mm ² ¹⁾	1,5 mm ²
-19 3,0 kW			
-21 3,0 kW			

Dreiphasiger Anschluss (L1/L2/L3), 230 V

Typ	Netzleitung	PE-Leiter	Motorleitung
-01	0,18 kW	1,5 mm ²	2x1,5 mm ² oder 1x10 mm ² ¹⁾
-02	0,25 kW		
-03	0,37 kW		
-05	0,55 kW		
-07	0,75 kW		
-09	1,1 kW		
-11	1,5 kW		
-13	2,2 kW	2,5 mm ²	2x2,5 mm ² oder 1x10 mm ² ¹⁾
-15	3,0 kW		
-18	4,0 kW		
-19	5,5 kW	4 mm ²	2x4 mm ² oder 1x10 mm ² ¹⁾
-21	7,5 kW	6 mm ²	2x6 mm ² oder 1x10 mm ² ¹⁾
			4 mm ²

¹⁾ Anschluss an Schutzterde der Montageplatte

Dreiphasiger Anschluss (L1/L2/L3), 400 V

Typ	Netzleitung	PE-Leiter	Motorleitung
-02	0,25 kW	1,5 mm ²	2x1,5 mm ² oder 1x10 mm ² ¹⁾
-03	0,37 kW		
-05	0,55 kW		
-07	0,75 kW		
-09	1,1 kW		
-11	1,5 kW		
-13	2,2 kW		
-15	3,0 kW	2,5 mm ²	2x2,5 mm ² oder 1x10 mm ² ¹⁾
-18	4,0 kW		
-19	5,5 kW		
-21	7,5 kW	4 mm ²	2x4 mm ² oder 1x10 mm ² ¹⁾
-22	9,2 kW		
-23	11,0 kW	4 mm ²	4 mm ²

¹⁾ Anschluss an Schutzterde der Montageplatte

Bitte beachten Sie, dass die angegebenen typischen Querschnitte andere Faktoren wie Sicherungen nicht berücksichtigen. Beachten Sie die zutreffenden lokalen Normen sowie zutreffende Fachnormen.

6.5 Netzanschluss



GEFAHR

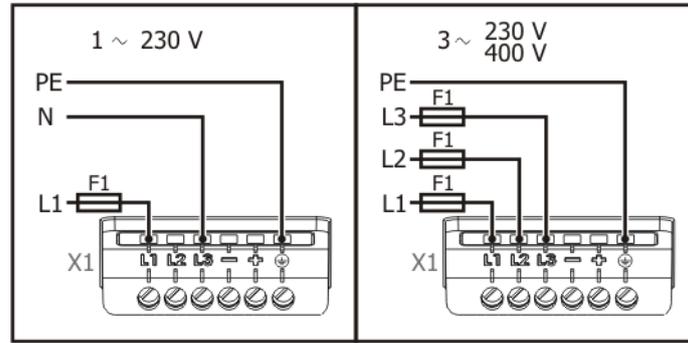
Den Frequenzumrichter spannungslos schalten und gegen Wiedereinschalten sichern. Die Spannungsfreiheit prüfen.
Erst nach einer Wartezeit von einigen Minuten, bis die Zwischenkreiskondensatoren entladen sind, darf am Gerät gearbeitet werden.
Die Netz-, Gleichspannungs- und Motorklemmen können auch nach der Freischaltung des Frequenzumrichters gefährliche Spannungen führen.

Die Netzsicherungen und Leitungsquerschnitte gemäß DIN EN 60204-1, bzw. nach DIN VDE 0298 Teil 4 für den Nennbetriebspunkt des Frequenzumrichters auslegen. Gemäß UL/CSA sind zugelassene Kupferleitungen Klasse 1 mit einem Temperaturbereich von 60/75 °C für die Leistungsleitungen und die entsprechenden Netzsicherungen zu verwenden. Die elektrische Installation gemäß der Gerätespezifikation und den anzuwendenden Normen und Vorschriften ausführen.



VORSICHT

Die Steuer-, Netz- und Motorleitungen müssen räumlich getrennt verlegt werden. Die an den Frequenzumrichter angeschlossenen Leitungen dürfen, ohne vorherige schaltungstechnische Maßnahmen, keiner Isolationsprüfung mit hoher Prüfspannung ausgesetzt werden.



Minimales Drehmoment zum Anziehen der Schrauben: **0,5 Nm** (4,5 lb-in)
Maximales Drehmoment zum Anziehen der Schrauben: **0,6 Nm** (5,3 lb-in)

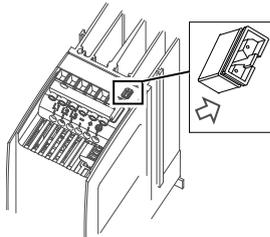
Empfohlene Größen zu Netzsicherungen F1 sind in den technischen Daten in Kapitel 12.2 „Gerätedaten“ beschrieben.

— : Nur für Anschlüsse am Gleichspannungszwischenkreis.

Die Hinweise zu den Leitungsquerschnitten im Kapitel 6.4 „Dimensionierung der Leitungsquerschnitte“ beachten.

	Leitungsquerschnitte mm ²
Netzklemmen:	0,2 ... 4 (flexible Leitung mit Hülse) 0,2 ... 6 (starre Leitung)

Anschluss am IT-Netz



- Für den Anschluss an einem IT-Netz die Steckbrücke herausziehen.

HINWEIS

Das Entfernen der Steckbrücke verringert die Störfestigkeit und erhöht die Störaussendung. Die Störfestigkeit kann durch externe Filter erhöht werden. Zur Erreichung der Konformität mit EMV kann ein zusätzlicher Aufwand erforderlich sein. Die EMV-Hinweise beachten.

6.6 Motoranschluss



GEFAHR

- Den Frequenzumrichter spannungslos schalten und gegen Wiedereinschalten sichern.
- Die Spannungsfreiheit prüfen.

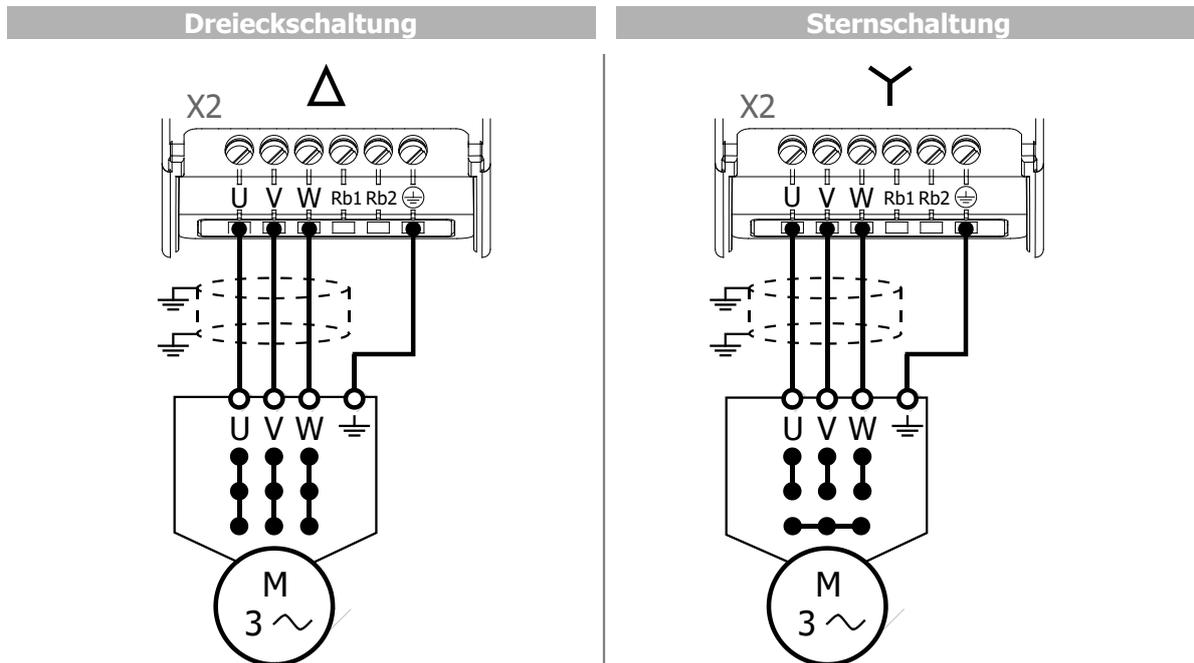
Erst nach einer Wartezeit von einigen Minuten, bis die Zwischenkreiskondensatoren entladen sind, darf am Gerät gearbeitet werden.

Die Netz-, Gleichspannungs- und Motorklemmen können auch nach dem Ausschalten der Netzspannung gefährliche Spannungen führen.

- Wenn trennbare Klemmen verwendet werden: Schalten Sie das Gerät nicht ein während die Klemmen nicht verbunden sind, der IP-Schutz ist nur mit gesteckten Klemmen gewährleistet.

BONFIGLIOLI empfiehlt, den Anschluss des Motors an den Frequenzumrichter mit geschirmten Leitungen auszuführen.

- Den Leitungsschirm beidseitig gut leitend mit PE-Potential verbinden.
- Die Motorleitungen räumlich getrennt von den Steuer- und Netzleitungen verlegen.
- Abhängig von der Applikation, der Motorleitungslänge und Schaltfrequenz die Grenzwerte nationaler und internationaler Vorschriften beachten.
- Dreieckschaltung oder Sternschaltung entsprechend den Motordaten wählen.



Minimales Drehmoment zum Anziehen der Schrauben: **0,5 Nm** (4,5 lb-in)

Maximales Drehmoment zum Anziehen der Schrauben: **0,6 Nm** (5,3 lb-in)

- Die Hinweise zu den Leitungsquerschnitten im Kapitel 6.4 „Dimensionierung der Leitungsquerschnitte“ beachten.

	Leitungsquerschnitte mm ²
Motorklemmen:	0,2 ... 4 (flexible Leitung mit Hülse) 0,2 ... 6 (starre Leitung)

6.6.1 Motorleitungslängen, ohne Filter

Motorleitungslängen ohne Ausgangsfilter					
Typ	Agile 202		Agile 402	ungeschirmte Leitung	geschirmte Leitung
	1ph.	3ph.	3ph.		
Netzanschluss					
Leistung	kW	kW	kW		
-01 1	0,09	0,18	--	50 m	25 m
-02 1	0,12	0,25	0,25		
-03 1	0,18	0,37	0,37		
-05 1	0,25	0,55	0,55		
-07 1	0,37	0,75	0,75		
-09 1	0,55	1,1	1,1		
-11 1	0,75	1,5	1,5		
-13 1	1,1	2,2	2,2	100 m	50 m
-15 2	1,5	3,0	3,0		
-18 2	2,2	4,0	4,0		
-19 2	--	--	5,5	100 m	50 m
-21 2	--	--	7,5		
-19 3	3,0	5,5	5,5		
-21 3	3,0	7,5	7,5		
-22 3	--	--	9,2		
-23 3	--	--	11		

Die in der Tabelle angegebenen Motorleitungslängen ohne Ausgangsfilter dürfen nicht überschritten werden.

6.6.2 Motorleitungslängen, mit Ausgangsfilter dU/dt

Die Motorleitungen können durch Maßnahmen wie kapazitätsarme Leitungen und Ausgangsfilter verlängert werden. Die Tabelle beinhaltet Richtwerte für Leitungslängen beim Einsatz von Ausgangsfiltern.

Motorleitungslängen mit Ausgangsfilter					
Typ	Agile 202		Agile 402	ungeschirmte Leitung	geschirmte Leitung
Netzanschluss	1ph.	3ph.	3ph.		
Leistung	kW	kW	kW		
-01 1	0,09	0,18	--	150 m	100 m
-02 1	0,12	0,25	0,25		
-03 1	0,18	0,37	0,37		
-05 1	0,25	0,55	0,55		
-07 1	0,37	0,75	0,75		
-09 1	0,55	1,1	1,1		
-11 1	0,75	1,5	1,5		
-13 1	1,1	2,2	2,2		
-15 2	1,5	3,0	3,0	300 m	200 m
-18 2	2,2	4,0	4,0		
-19 2	--	--	5,5		
-21 2	--	--	7,5	300 m	200 m
-19 3	3,0	5,5	5,5		
-21 3	3,0	7,5	7,5		
-22 3	--	--	9,2		
-23 3	--	--	11		

6.6.3 Motorleitungslängen, mit Sinusfilter

Die Motorleitungen können durch die Verwendung von Sinusfiltern verlängert werden. Durch die Glättung in sinusförmige Ströme werden hochfrequente Anteile herausgefiltert, die die Leitungslängen sonst stärker begrenzen. Den Spannungsfall über der Leitungslänge und den sich ergebenden Spannungsfall am Sinusfilter beachten. Der Spannungsfall hat eine Erhöhung des Ausgangsstroms zur Folge. Der Frequenzrichter muss den höheren Ausgangsstrom leisten können. Dies muss bei der Projektierung berücksichtigt werden.

Für Motorleitungslängen größer als 300 m kontaktieren Sie bitte ihre BONFIGLIOLI Niederlassung.

6.6.4 Gruppenantrieb

Bei einem Gruppenantrieb (mehrere Motoren an einem Frequenzrichter) muss die Gesamtlänge entsprechend dem Tabellenwert auf die einzelnen Motoren aufgeteilt werden. Siehe Kapitel 6.6.1 und 6.6.2.

An jedem Motor ein thermisches Überwachungselement (zum Beispiel PTC-Widerstand) verwenden, um Schäden zu vermeiden.

Ein Gruppenantrieb mit Synchronservomotoren ist nicht möglich.

6.6.5 Bremswiderstand

Installieren Sie einen Bremswiderstand, wenn die Rückspeisung von generatorischer Energie erwartet wird. Überspannungsabschaltungen können dadurch vermieden werden.



GEFAHR

Den Frequenzrichter spannungslos schalten und gegen Wiedereinschalten sichern. Die Spannungsfreiheit prüfen.
 Erst nach einer Wartezeit von einigen Minuten, bis die Zwischenkreiskondensatoren entladen sind, darf am Gerät gearbeitet werden.
 Die Netz-, Gleichspannungs- und Motorklemmen können auch nach der Freischaltung des Frequenzrichters gefährliche Spannungen führen.

WARNUNG

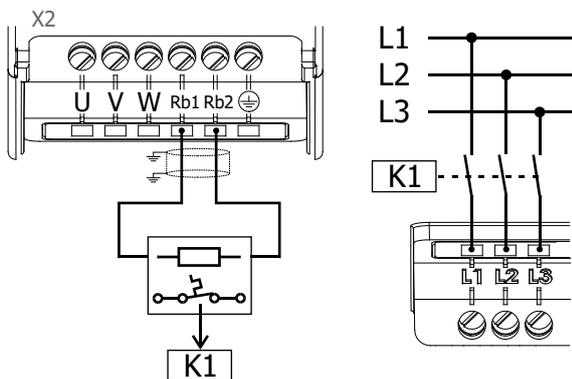
Die Oberfläche des Bremswiderstands kann während des Betriebs eine hohe Temperatur erreichen und nach dem Betrieb für eine längere Zeit beibehalten. Den Bremswiderstand nicht berühren, wenn der Frequenzumrichter in Betrieb oder betriebsbereit ist. Das Nichtbeachten kann Hautverbrennungen zur Folge haben. Eine Sicherheitseinrichtung zum Schutz gegen Berühren installieren oder ein Warnschild anbringen.

- Den Bremswiderstand nicht in der Nähe von entflammaren oder wärmeempfindlichen Materialien installieren.
- Den Bremswiderstand nicht abdecken.

VORSICHT

Bonfiglioli empfiehlt, einen Temperaturschalter zu verwenden. Abhängig vom gewählten Widerstand ist der Temperaturschalter standardmäßig integriert oder optional erhältlich. Eine genaue Auflistung darüber ist in Kapitel 13.3 „Bremswiderstand“ enthalten. Der Temperaturschalter löst bei Überlastung des Bremswiderstandes die Trennung des Frequenzumrichters vom Netz. Die Verwendung von Bremswiderständen ohne Temperaturschalter kann zu kritischen Zuständen führen.

- Möglichst kurze Leitungen verwenden.



Minimales Drehmoment zum Anziehen der Schrauben: **0,5 Nm** (4,5 lb-in)

Maximales Drehmoment zum Anziehen der Schrauben: **0,6 Nm** (5,3 lb-in)

HINWEIS

Bonfiglioli bietet geeignete Bremswiderstände an. Siehe Kapitel 13.3 „Bremswiderstand“. Zur Berechnung eines Bremswiderstands siehe Kapitel 8.10.4.1 „Dimensionierung des Bremswiderstandes“.

HINWEIS

Ein DC-Verbund erfordert eine Abschätzung der Leistung für das Gesamtsystem. Abhängig von der Freigabe ist der Bremswiderstand in Funktion. Das Trennschütz K1 muss alle Anlagenkomponenten vom Netz trennen.

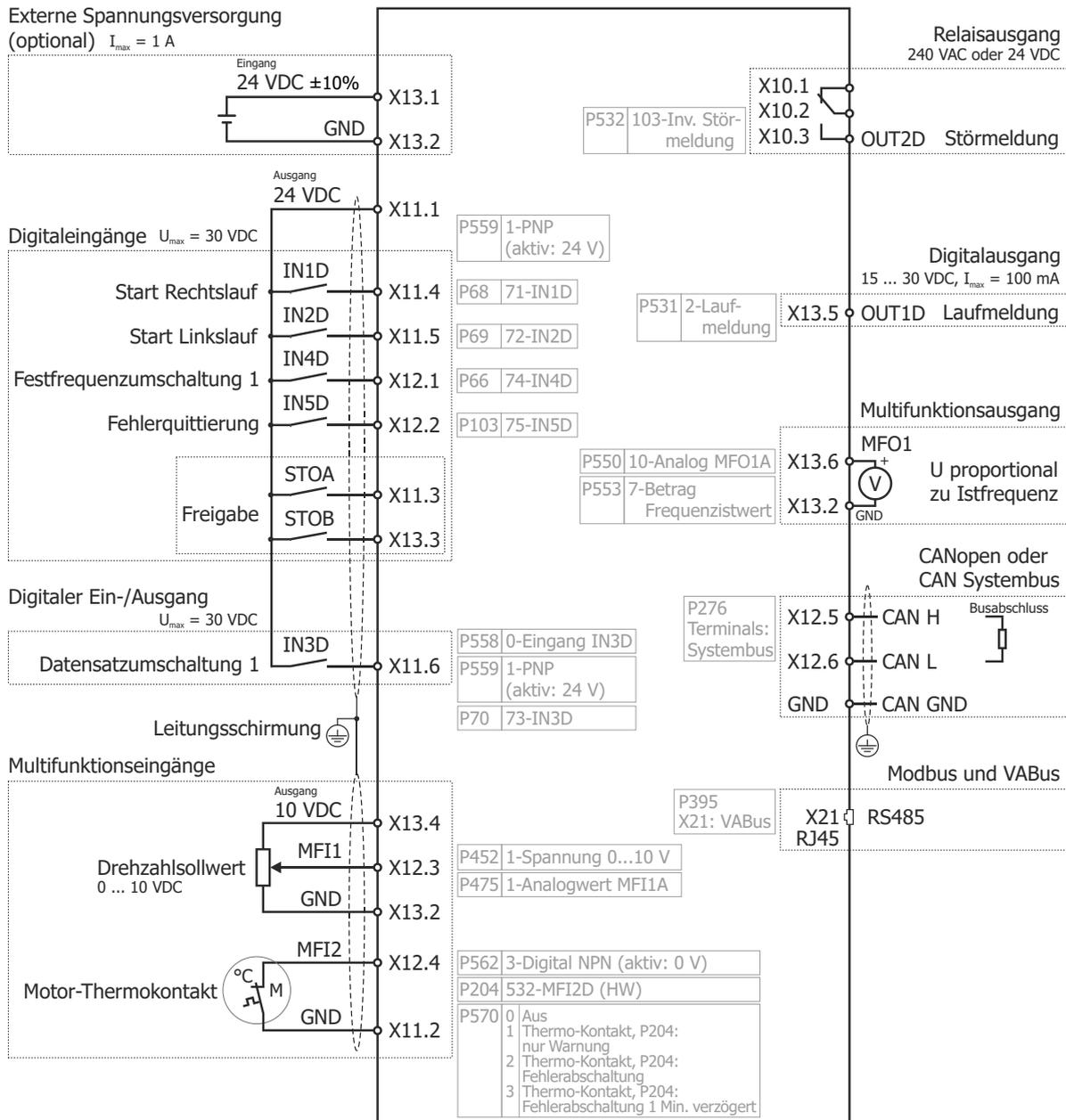
6.7 Steuerklemmen Standardanschluss**VORSICHT**

Die Steuereingänge und -ausgänge müssen leistungslos angeschlossen und getrennt werden. Ansonsten können Bauteile beschädigt werden.

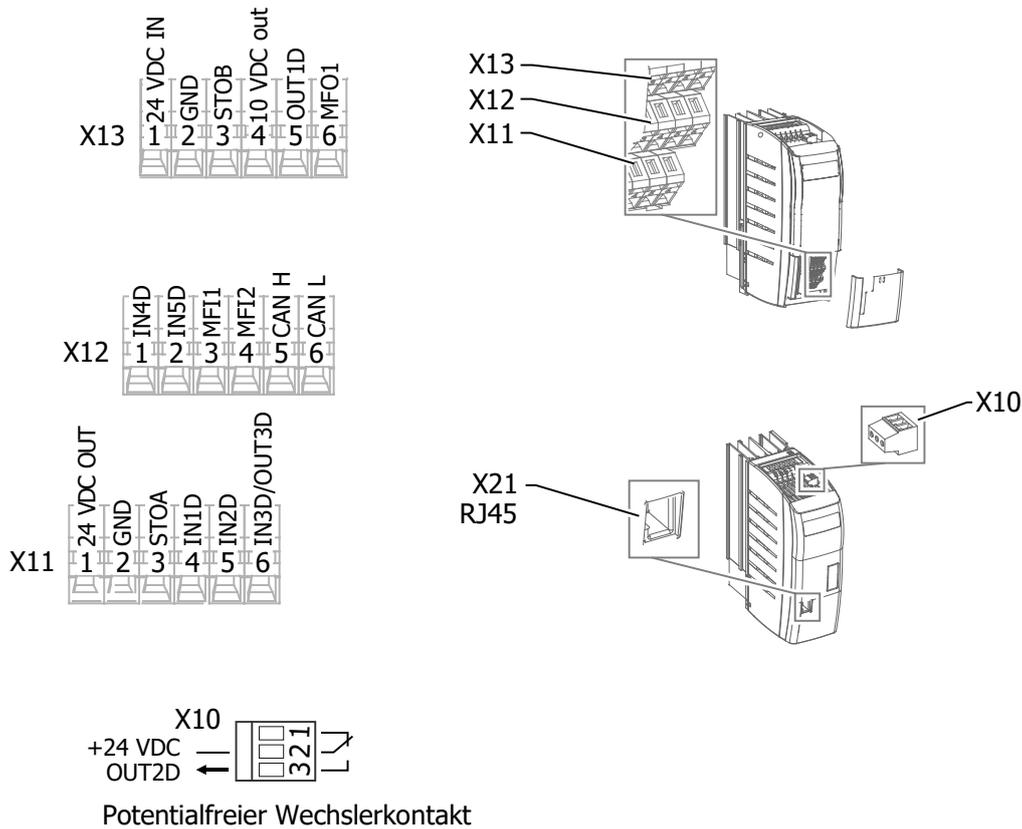
- Anschluss nur bei ausgeschalteter Spannungsversorgung durchführen.
- Spannungsfreiheit prüfen.

Werkseinstellungen

Externe Spannungsversorgung
(optional) $I_{max} = 1\text{ A}$



Die technischen Daten der Steuerklemmen beachten. Siehe Kapitel 12.3 „Stuerelektronik“.
Für die Auswertung des Motor-Thermokontakts muss der Parameter *Betriebsart Motortemp.* **570** eingestellt werden. Siehe Kapitel 8.4.6 „Motortemperatur“.
Über Parameter *Digitaleingänge PNP/NPN* **559** wird die logische Auswertung an IN1D, IN2D, IN4D und IN5D geändert.



Werkseinstellungen

Digitaleingänge:

Klemme	Signal für Funktionen	Funktion
X11.4	IN1D 71 IN1D	Start-rechts 68
X11.5	IN2D 72 IN2D	Start-links 69
X12.1	IN4D 74 IN4D	Festfrequenzumschaltung 1 66
X12.2	IN5D 75 IN5D	Fehlerquittierung 103
X11.3	STOA 70	Freigabe (feste Belegung)
X13.3	STOB 70	Freigabe (feste Belegung)

Umschaltung der Auswertung an den Digitaleingängen:

Klemme	Betriebsarten
X11.4	<i>Digitaleingänge PNP/NPN</i> 559
X11.5	
X12.1	
X12.2	
	0 NPN (aktiv: 0 V)
	1 PNP (aktiv: 24 V)

Multifunktionseingänge (Analogeingang/Digitaleingang):

Klemme	Betriebsarten	Funktion	
X12.3	1 Spannung 0...10 V 2 Strom 0...20 mA 3 Digital NPN (aktiv: 0 V) 4 Digital PNP (aktiv: 24 V)	<i>Betriebsart MFI1</i> 452	1 Spannung 0...10 V Frequenzsollwertquelle 1 475 , Prozentsollwertquelle 1 476

Digitalausgang:

Klemme	Funktion
X13.5	<i>Betriebsart OUT1D (X13.5)</i> 531 2 Laufmeldung

Multifunktionsausgang (Analogausgang/Digitalausgang):

Klemme		Betriebsarten			Funktion		
X13.6	MFO1D	Betriebsart MFO1 (X13.6) 550	1	Digital MFO1D	Digital: Quelle MFO1D 554	4	Einstellfrequenz
	MFO1A		11	Analog(PWM) MFO1A	Analog: Quelle MFO1A 553	7	Betrag Frequenzistwert
	MFO1F		20	Folgefrequenz(FF) MFO1F	FF/PF: Ausgabewert MFO1F 555	1	Frequenzistwert
	MFO1F		30	Pulsfolge MFO1F	PF: Skalierungsfrequenz 557		

Relaisausgang:

Klemme		Funktion	
X10	OUT2D	Betriebsart OUT2D (X10/Relais) 532	103 Inv. Störmeldung

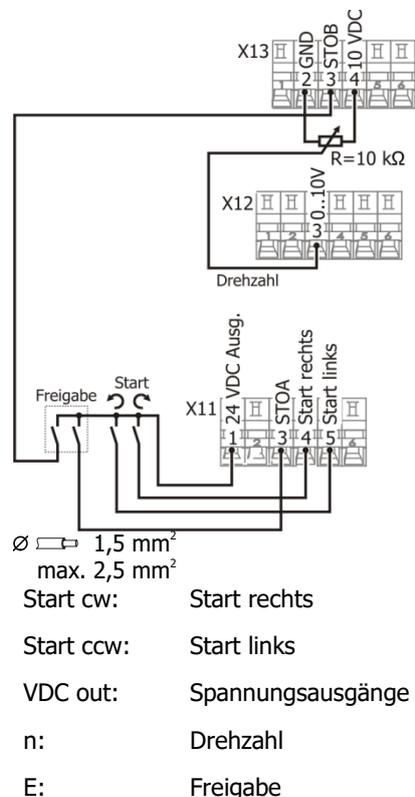
Digitaler Ein-/Ausgang:

Klemme		Betriebsarten			Funktion			
X11.6	IN3D	Betriebsart Klemme X11.6 558	0	Eingang IN3D	Digitaleingänge PNP/NPN 559	0	NPN (aktiv: 0 V)	Datensatzumschaltung 1 70
						1	PNP (aktiv: 24 V)	
	OUT3D		1	Ausgang OUT3D	Betriebsart OUT3D (X11.6) 533		103	Inv. Störmeldung

IN: Eingang, OUT: Ausgang, MFI: Multifunktionseingang, MFO: Multifunktionsausgang, D: Digital, A: Analog, F: Frequenz, PF: Pulsfolge, FF: Folgefrequenz

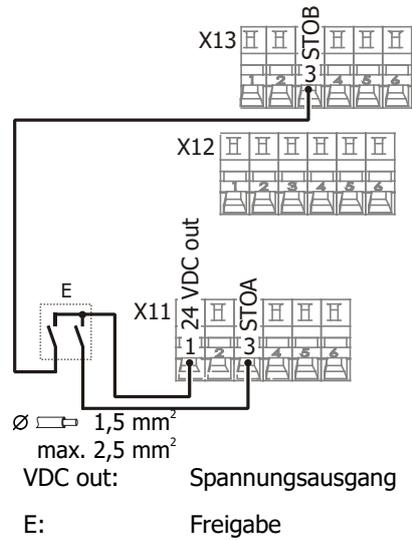
6.7.1 Schaltung zur Steuerung über Steuerklemmen

Der Motor wird über Startsignale an den Steuerklemmen gestartet. Die Schaltung zeigt die minimal erforderlichen Eingangssignale und die Steuerklemmen in der Werkseinstellung.

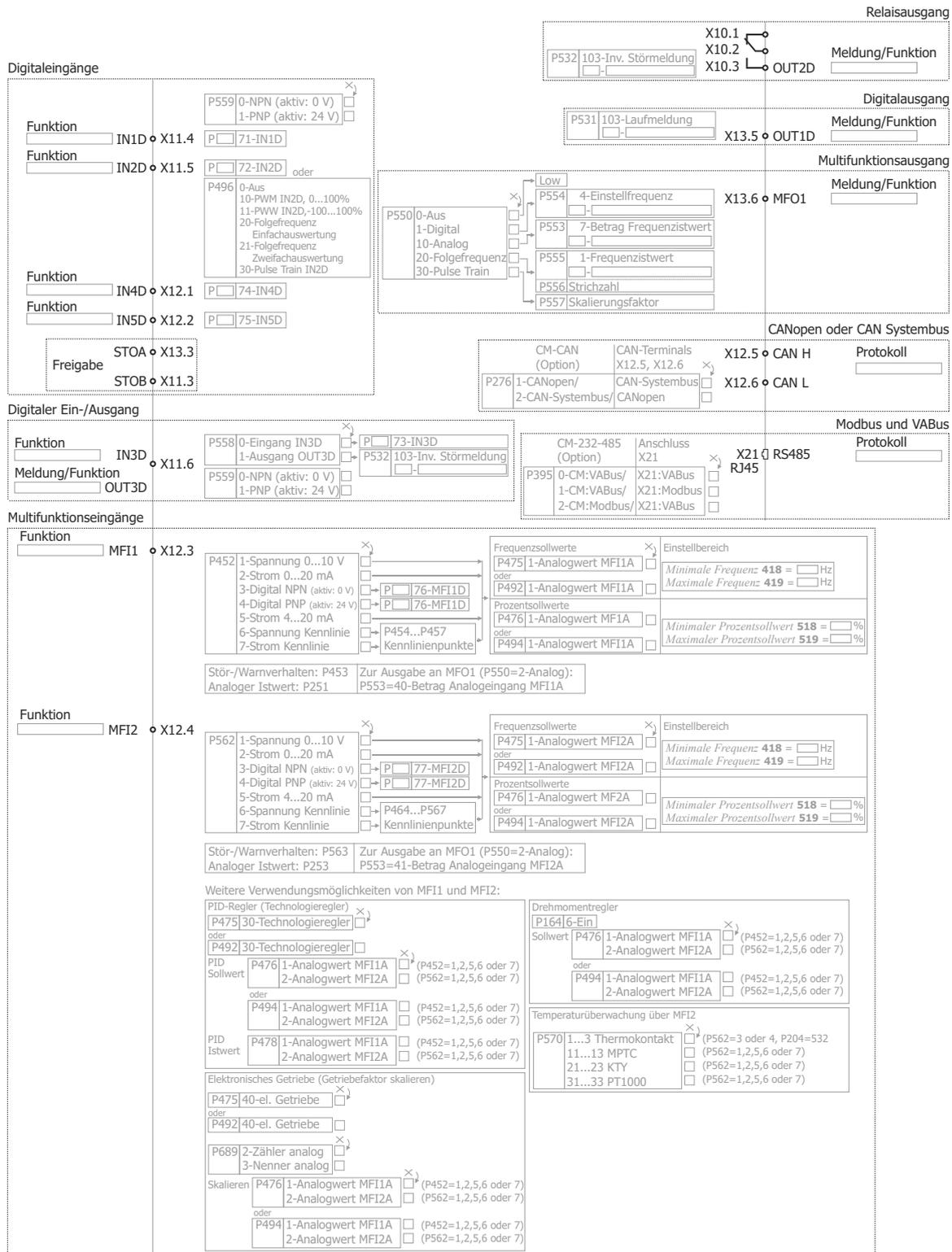


6.7.2 Schaltung zur Steuerung über das Bedienfeld

Der Motor wird über das Bedienfeld gestartet. Die Schaltung zeigt die minimal erforderlichen Eingangssignale und die Steuerklemmen in der Werkseinstellung.



6.7.3 Weitere Einstellmöglichkeiten der Steuerklemmen



AGL_TD_Anschldiagr_Steuerkl_Aendrng_Werkseinst_01_V01

Das Blockschaltbild zeigt nur eine Auswahl der möglichen Verwendungen der Ein- und Ausgänge.

6.7.4 Auswertelogik der Digitaleingänge

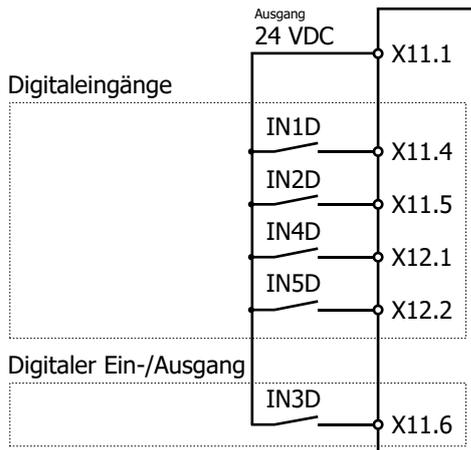
Die Auswertelogik der Digitaleingänge und der Multifunktionsingänge – in digitaler Betriebsart – kann durch Parametereinstellungen umgeschaltet werden.

- Für den Parameter *Digitaleingänge PNP/NPN 559* die Einstellung „0 - NPN (aktiv: 0 V)“ oder „1 - PNP (aktiv: 24 V)“ wählen.

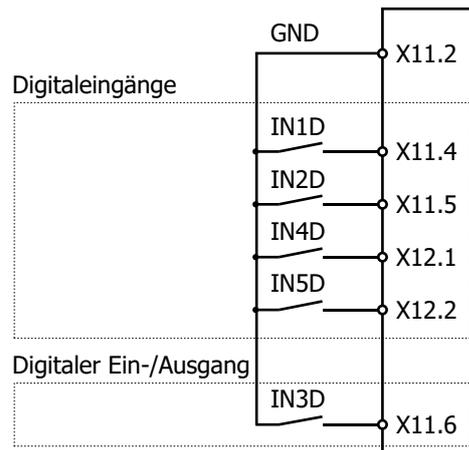
Digitaleingänge

Klemme	Eingang	Digitaleingänge PNP/NPN 559	
X11.4	IN1D	0 - NPN (aktiv: 0 V)	Low-schaltend (bei negativem Signal).
X11.5	IN2D	1 - PNP (aktiv: 24 V)	High-schaltend (bei positivem Signal). Werkseinstellung.
X11.6	IN3D		
X12.1	IN4D		
X12.2	IN5D		

PNP



NPN

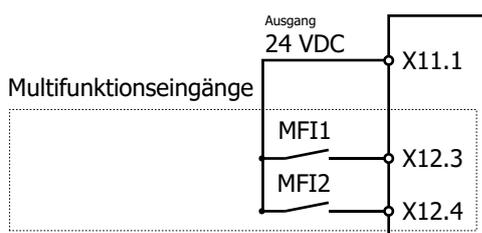


Multifunktionseingänge

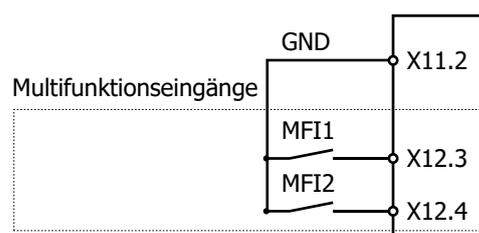
Klemme	Eingang	Betriebsart MFI1 452	
X12.3	MFI1	3 Digital NPN (aktiv: 0 V)	Low-schaltend (bei negativem Signal).
		4 Digital PNP (aktiv: 24 V)	High-schaltend (bei positivem Signal).

Klemme	Eingang	Betriebsart MFI2 562	
X12.4	MFI2	3 Digital NPN (aktiv: 0 V)	Low-schaltend (bei negativem Signal). Werkseinstellung.
		4 Digital PNP (aktiv: 24 V)	High-schaltend (bei positivem Signal).

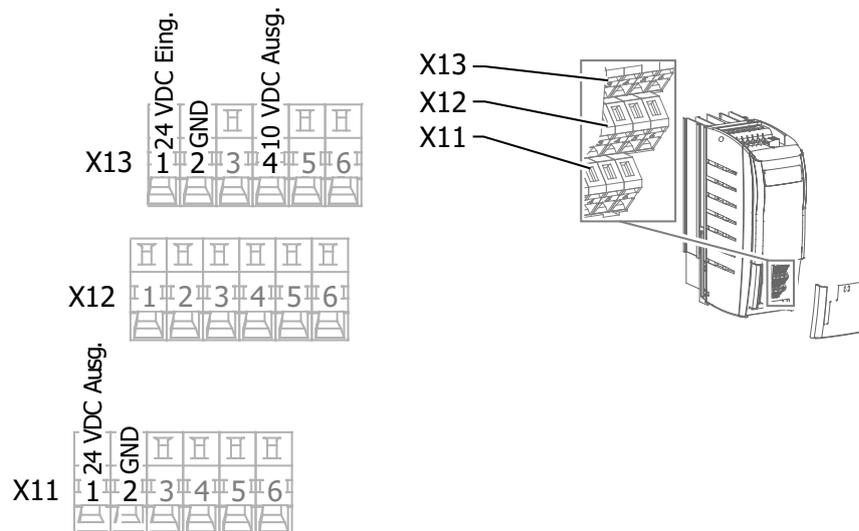
PNP



NPN



6.7.5 Übersicht der Spannungseingänge und -ausgänge



6.7.6 Externe DC 24 V Spannungsversorgung

An die Steuerklemmen X13.1/X13.2 kann eine externe Spannungsversorgung DC 24 V angeschlossen werden. Die externe Spannungsversorgung ermöglicht auch bei ausgeschalteter Netzspannung das Parametrieren, Aufrechterhalten der Funktion von Ein- und Ausgängen und die Kommunikation.

Anforderungen an die externe Spannungsversorgung	
Eingangsspannungsbereich	DC 24 V ±10%
Eingangsnennstrom	Max. 1,0 A (typisch 0,45 A)
Einschaltspitzenstrom	Typisch: < 15 A (max. 100 µs)
Externe Absicherung	Über handelsübliche Leitungsschutzelemente für Nennstrom, Charakteristik: träge
Sicherheit	Sicherheitskleinspannungskreis (safety extra low voltage, SELV) nach DIN EN 61800-5-1

HINWEIS

Die digitalen Eingänge und die DC 24 V Klemme der Steuerelektronik sind fremdspannungsfest bis DC 30 V. Höhere Spannungspegel können das Gerät zerstören. Geeignete externe Spannungsversorgungen mit einem maximalen Ausgangspegel von DC 30 V verwenden oder Sicherungen passend zum Geräteschutzdimensionieren.

Der Betrieb des Frequenzumrichters wird nicht beeinflusst, wenn die Netzspannung eingeschaltet ist und die externe Spannungsversorgung ausgeschaltet wird.

Ausnahmen:

Für folgende Funktionen muss die Netzspannung eingeschaltet sein. Das alleinige Anlegen einer externen Spannungsversorgung ermöglicht nicht die Funktion.

- Der Relaisausgang X10 wird nur gesteuert, wenn die Netzspannung eingeschaltet ist.
- Die Kühlkörperlüfter und Innenraumlüfter werden nur gesteuert, wenn die Netzspannung eingeschaltet ist.

6.7.7 Hinweise zur Installation gemäß UL508c

HINWEIS

- Der integrierte Halbleiter-Kurzschlusschutz bietet keinen Schutz für Zweigstromkreise.
- Zweigstromkreise müssen gemäß den entsprechenden Herstellerangaben, nationalen Vorschriften und etwaigen lokalen Bestimmungen abgesichert werden.

Für eine Installation gemäß UL508c muss eine thermische Überwachung des Motors ausgeführt werden. Der Anschluss und die Parametrierung zur thermischen Motor-Auswertung ist in Kapitel 6.7 „Steuerklemmen Standardanschluss“ beschrieben.

Für eine Installation gemäß UL508c darf die Absicherung der Netzzuleitung nur mit entsprechend zugelassenen Sicherungen ausgeführt werden. Die zugelassenen Sicherungen sind in Kapitel 12.2 „Gerätedaten“ beschrieben.

Für eine Installation gemäß UL508c dürfen die im Kapitel 12.2 „Gerätedaten“ angegebenen maximalen Temperaturen nicht überschritten werden.

Für eine Installation gemäß UL508c dürfen nur Kupferleitungen mit einem thermischen Bemessungswert von 60/75°C verwendet werden.

Für eine Installation gemäß UL508c dürfen die Geräte nur in Umgebungen entsprechend „Pollution Degree 2“ verwendet werden.

Sämtliche Warn- und Markierungshinweise dürfen gemäss UL508c nicht entfernt werden.

Kurzschlussstrom-Bemessung

Geeignet für die Anwendung in Stromkreisen mit maximal 5000 rms A symmetrisch und maximal 480 V (402-Geräte), 240 V (202-Geräte) Betriebsspannung wenn geschützt durch Sicherungen von Busmann, Typ FWP-10A14Fa (Größe 1), FWP-20A14Fa (Größe 2) oder FWP-30A14Fa (Größe 3). Steuerkarte und Überstrom-Schutz müssen innerhalb der selben Gesamt-Baugruppe installiert sein.

7 Inbetriebnahme

Das Gerät kann auch entsprechend der Anleitung „Quick Start Guide“ in Betrieb genommen werden. Die Anleitung ist der Lieferung des Geräts beigelegt. In diesem Kapitel sind die erste Inbetriebnahme und die Inbetriebnahme für gebräuchliche Anwendungen beschrieben.

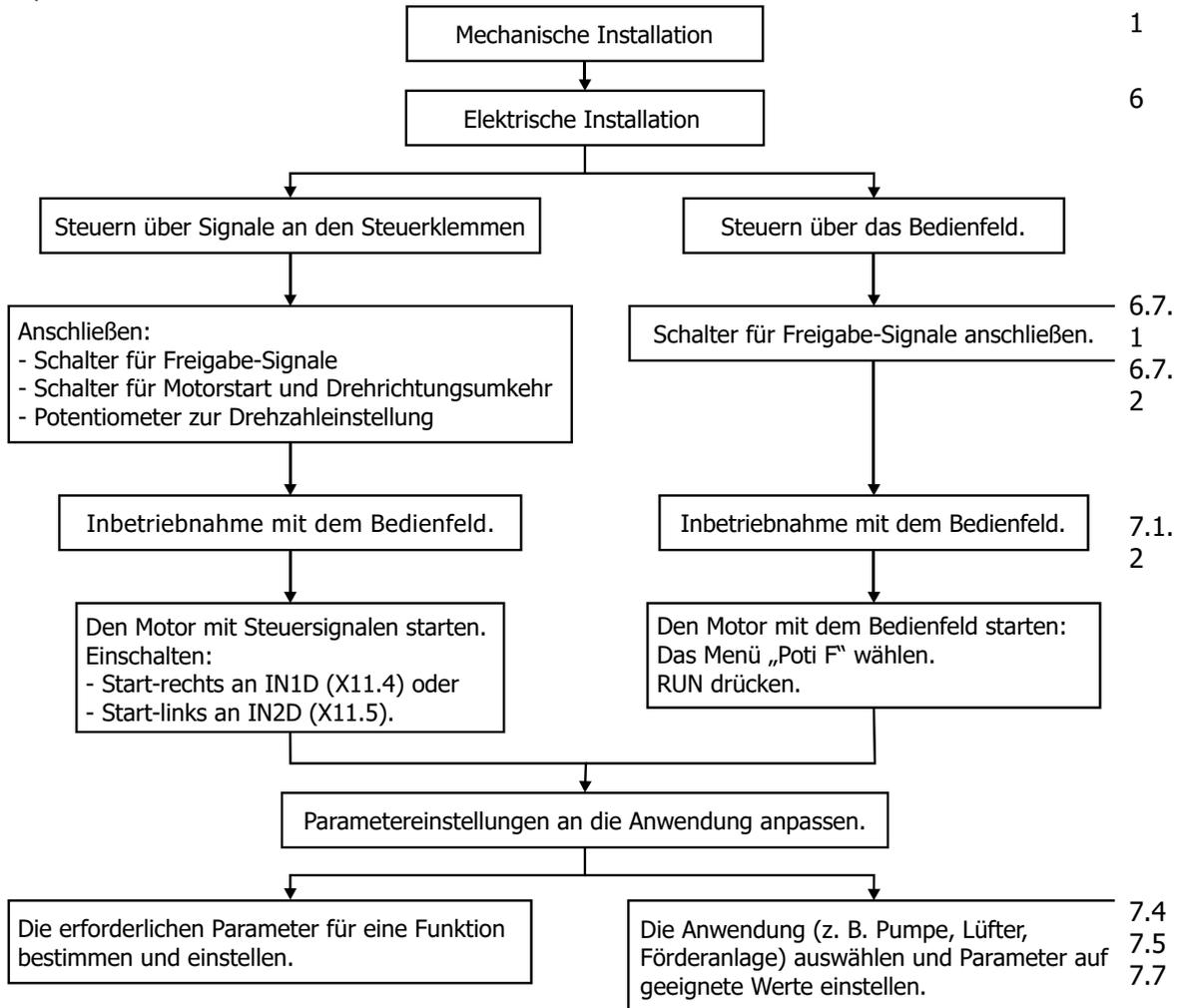


WARNUNG

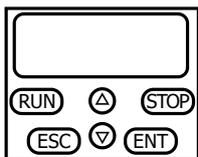
Nur qualifizierte Personen dürfen den Frequenzumrichter in Betrieb nehmen. Vor der Inbetriebnahme müssen alle Abdeckungen angebracht, alle zur Standardausrüstung des Frequenzumrichters gehörigen Bauteile installiert sein und die Klemmen überprüft werden.

Ablauf:

Kapitel



7.1 Bedienfeld



- (RUN) Motor starten.
- (STOP) Motor stoppen.
- Wenn Fehler anliegt: Fehler-Reset.
- (ESC) Abbruch. Zurück zum vorherigen Menü.
- (ENT) Einstellung bestätigen.
- (RUN) + Drehrichtung umkehren in Motorpoti-Funktion.
- (ENT) Drehzahl erhöhen in Motorpoti-Funktion. Zu höherer Parameternummer wechseln. Parameterwerte erhöhen.
- (▽) Drehzahl verringern in Motorpoti-Funktion. Zu niedrigerer Parameternummer wechseln. Parameterwerte verringern.

Pfeiltaste kurz betätigen, um einen Wert in einzelnen Schritten einzustellen.
 Pfeiltaste gedrückt halten, um einen Wert schnell einzustellen.

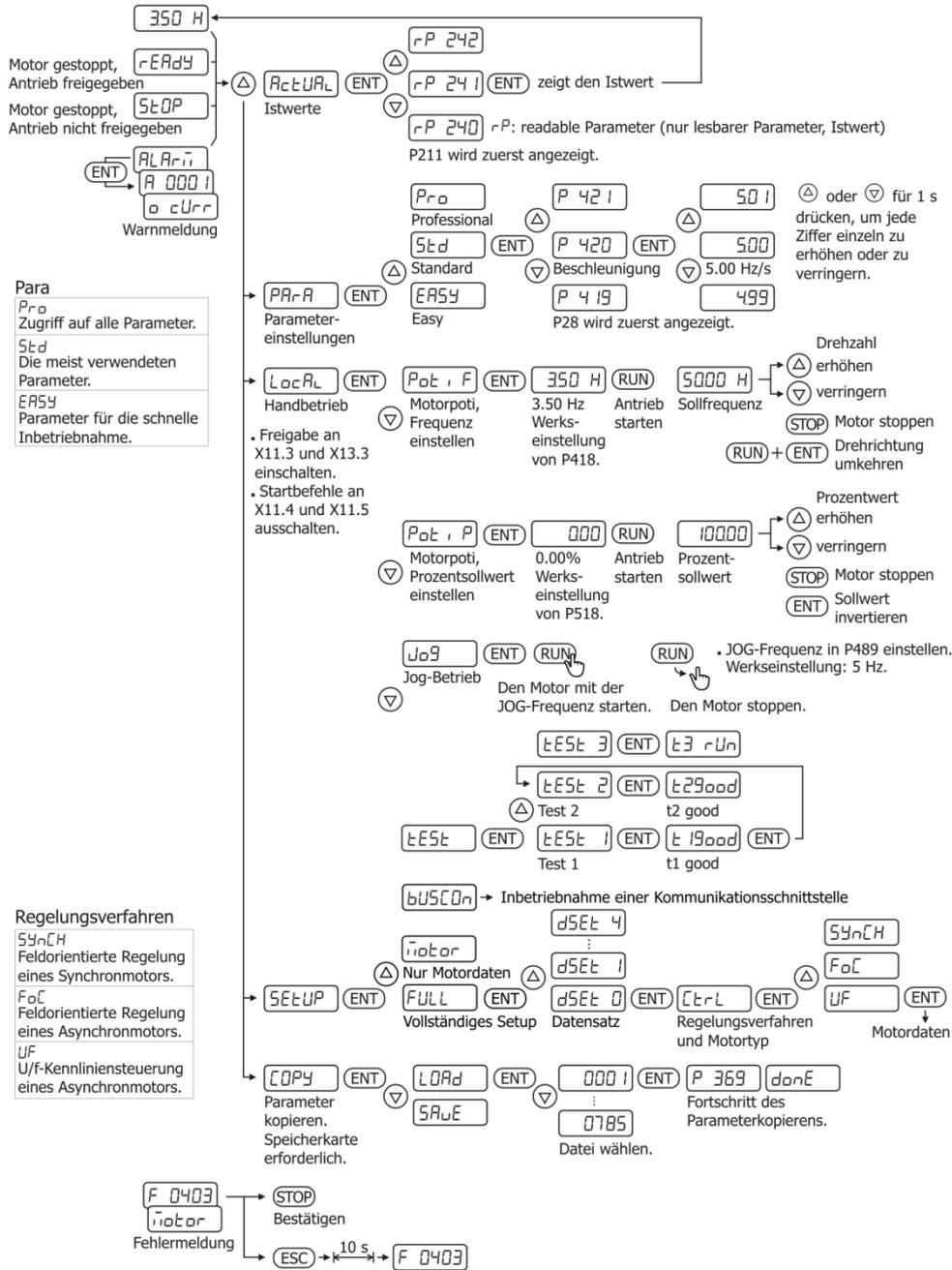
Bei der Einstellung von Parameterwerten kann durch gleichzeitiges Drücken der 2 Pfeiltasten der Wert der Werkseinstellung („Default-Wert“) ausgewählt werden.

Der Zugang zum Parametermenü und Setup-Menü kann durch ein Passwort verriegelt werden. Bitte beachten Sie die Hinweise in Kapitel 8.1.3 „Passwort setzen“.

Die Tasten RUN und STOP können über Parameter *Local/Remote* **412** verriegelt werden. Bitte beachten Sie Kapitel 8.3.1 „Steuerung“ und Kapitel 8.5.3.4.1 „Steuerung über Frequenzsollwertkanal“.

7.1.1 Menüs

Menü	Funktionen	
Actual	Zeigt Istwerte. Ein Istwert kann gewählt werden, der dauerhaft während des Betriebs angezeigt wird.	
Para	Parameter einstellen. Die folgende Auswahl beschränkt die Anzahl sichtbarer und einstellbarer Parameter.	
	Easy	Für einfache Anwendungen und schnelle Inbetriebnahme. Einstellmöglichkeit von ca. 40 ... 50 Parametern (abhängig von <i>Konfiguration</i> 30).
	Std	Für übliche Anwendungen. Einstellmöglichkeit von ca. 180 Parametern.
	Pro	Für höhere Anforderungen. Einstellmöglichkeit von ca. 380 Parametern.
	Die Beschränkung kann auch über den Parameter <i>Bedienebene</i> 28 eingestellt werden. Alle Istwerte werden angezeigt, unabhängig von der Bedienebene.	
Local	Den Motor mit dem Bedienfeld steuern.	
	Poti F	Ausgangsfrequenz (Drehzahl des Motors) einstellen.
	Poti P	Prozentwerte einstellen, zum Beispiel für Drehmomentregelung oder PID-Regelung.
	Jog	Betrieb mit fest eingestellter Frequenz bei Gedrückthalten der RUN-Taste.
	Test	Zum Auffinden von Fehlern am Frequenzrichter, an Sensoren, an der Last und an elektrischen Anschlüssen.
Setup	Geführte Inbetriebnahme: Regelungsverfahren und Motortyp wählen. Motordaten eingeben. Geführte Inbetriebnahme auch für die vorhandenen Kommunikationsschnittstellen.	
	Full	Für die erste Inbetriebnahme. Eingabe und Messung von Motordaten.
	Motor	Nur Motordaten messen.
	Buscon	Für die Inbetriebnahme einer Kommunikationsschnittstelle.
Copy	Parameter kopieren mit einer Speicherkarte.	



7.1.1.1 Auswahl von Datensätzen

Die 4 Datensätze können bei Bedarf unterschiedlich parametrierbar werden. Standardmäßig werden alle 4 Datensätze identisch parametrierbar.

Standardmäßig wird die Parameternummer angezeigt. Wird ein Punkt mit einer Zahl dahinter zusätzlich angezeigt wurde bereits zu einem früheren Zeitpunkt ein Datensatz für diesen Parameter individuell ausgewählt oder geändert.

Für die Auswahl beachten Sie folgende Schritte:

- Um alle Datensätze zu ändern:
 - Bewegen Sie sich im Parametermenü zu dem gewünschten Parameter (Auf/Ab).
 - Achten Sie darauf, dass die Parameternummer ohne folgenden Punkt und Zahl angezeigt werden.
 - Drücken Sie 1x ENT.
- Um einen einzelnen Datensatz zu ändern:
 - Bewegen Sie sich im Parametermenü zu dem gewünschten Parameter.
 - Um einen Datensatz auszuwählen, drücken und halten Sie ENT und wählen Sie über die Auf/Ab-Tasten den gewünschten Datensatz aus. Lassen Sie ENT los.
 - Drücken Sie 1x ENT.

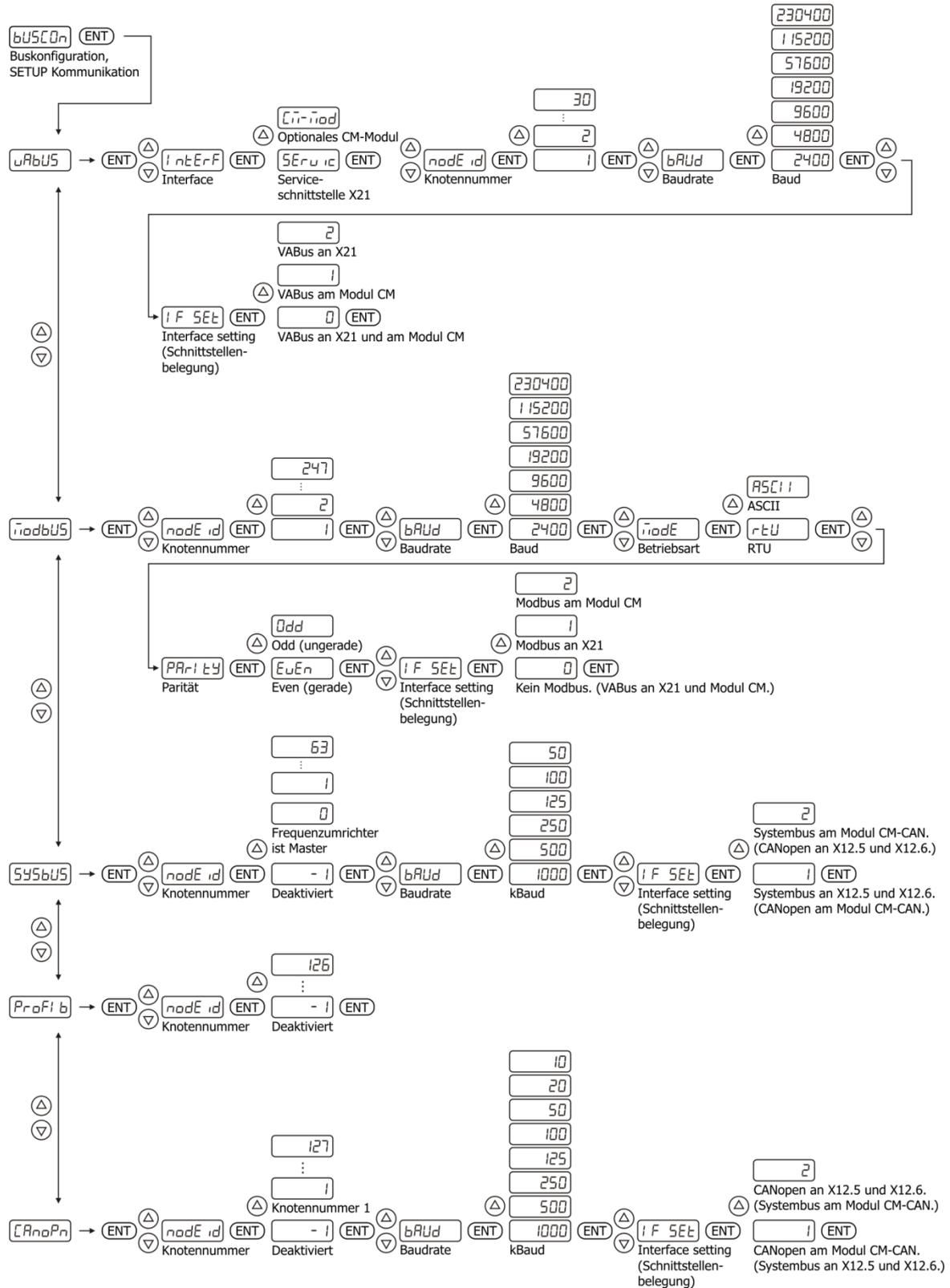


Nicht alle Parameter sind datensatzumschaltbar. Die Parameterliste in dieser Anleitung beinhaltet die Information zu den Datensätzen.



Beinhaltet ein Parameter unterschiedliche Werte in den Datensätzen, wird bei der Auswahl des Parameters automatisch Datensatz 1 angezeigt. Bei bereits bestehenden Unterschieden können die Datensätze über das Bedienfeld nur einzeln geändert werden.

7.1.1.2 Menü zur Inbetriebnahme der Kommunikation



7.1.2 Den Motor mit dem Bedienfeld steuern

Poti F - variable Frequenz

Die Funktion Poti F kann für den Betrieb mit einer variablen Frequenz verwendet werden. Für den Parameter *Local/Remote* **412** eine der folgenden Einstellungen wählen:

- 3 - Steuerung über Keypad
- 4 - Steuerung über Keypad oder Kontakte (Werkseinstellung)
- Für den Parameter *Frequenzsollwertquelle 1* **475** oder *Frequenzsollwertquelle 2* **492** die Einstellung „5 - Keypad-Motorpoti“¹ wählen.
- Die Freigabe über die Digitaleingänge STOA (Klemme X11.3) und STOB (Klemme X13.3) einschalten.
- Mit den Pfeiltasten *LoFFL* wählen. Mit ENT bestätigen.
- *Pot F* mit ENT bestätigen.

Antrieb starten		Der Antrieb beschleunigt auf die Summe aus <i>Frequenzsollwertquelle 1</i> 475 und <i>Frequenzsollwertquelle 2</i> 492 . Der angezeigte Wert ist der summierte Sollwert. <i>Betriebsart</i> 0 - Aus: 0 Hz. 493 ² : 1 - Der Sollwert kann positiv oder negativ sein. 2 - Nur positive Sollwerte. 3 - Invertierter Sollwert.
Drehzahl einstellen	 	Drehzahl erhöhen. Drehzahl verringern. - Kurz drücken, um die Frequenz um 0,1 Hz zu ändern. - Gedrückthalten, um die Frequenz ³ mit <i>Rampe Frequenz-Motorpoti</i> 473 (Werkseinstellung 2 Hz/s) zu ändern. Achtung! Beim Einstellen kann es zum Drehrichtungswechsel kommen, wenn <i>Minimale Frequenz</i> 418 auf 0 Hz eingestellt ist. <i>Minimale Frequenz</i> 418 und <i>Maximale Frequenz</i> 419 begrenzen den einstellbaren Frequenzbereich.
Antrieb stoppen		Der Antrieb stoppt mit dem Wert von <i>Verzögerung (Rechtslauf)</i> 421 oder <i>Verzögerung Linkslauf</i> 423 .
Status	 1 s	Für die Dauer von 1 Sekunde drücken. Der Status des Antriebs wird angezeigt.
Drehrichtung wechseln	+	Die Drehrichtung wechselt.
Vorzeichen wechseln	+	Das Vorzeichen des Sollwerts wird umgekehrt. Beim nächsten Starten wird die Drehrichtung umgekehrt.

WARNUNG



Die Taste RUN startet den Antrieb, wenn die Freigabe über die Digitaleingänge STOA (Klemme X11.3) und STOB (Klemme X13.3) eingeschaltet ist. Das Starten oder Stoppen ist möglich, auch wenn aktuell nicht das Menü Poti F gewählt ist, sondern zum Beispiel das Menü PARA für Parametereinstellungen oder das Menü ACTUAL zur Anzeige von Istwerten.

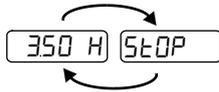
Anzeigen des Betriebszustandes:

Der Antrieb dreht mit dem eingestellten Frequenzsollwert. Der Frequenzsollwert ist die Summe aus *Frequenzsollwertquelle 1* **475** und *Frequenzsollwertquelle 2* **492**.

¹ Werkseinstellung für Parameter *Frequenzsollwertquelle 2* **492**. In der Werkseinstellung kann der Frequenzsollwert mit dem Bedienfeld (Keypad) eingestellt werden.

² In der Werkseinstellung kann der Frequenzsollwert positive Werte (Rechtslauf) und negative Werte (Linkslauf) annehmen.

³ Der Wert „0“ kann nicht eingestellt werden, wenn der Parameter *Minimale Frequenz* **418** (Werkseinstellung 3,50 Hz) den Einstellbereich begrenzt.



Der Antrieb ist gestoppt.
Der Frequenzsollwert wird im Wechsel mit der Meldung STOP angezeigt.



Die Auswahl Poti F ist nur verfügbar, wenn Parameter *Local/Remote* **412** entsprechend der oben beschriebenen Einstellungen eingestellt ist.

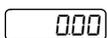
Poti P - variabler Prozentsollwert

Die Funktion Poti P kann für den Betrieb mit einem variablen Prozentwert verwendet werden, wie es zum Beispiel beim Technologieregler und der direkten Drehmomentregelung verwendet wird. Für den Parameter *Local/Remote* **412** eine der folgenden Einstellungen wählen:

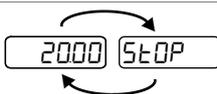
- 3 - Steuerung über Keypad
- 4 - Steuerung über Keypad oder Kontakte (Werkseinstellung)
- Für den Parameter *Prozentsollwertquelle 1* **476** oder *Prozentsollwertquelle 2* **494** die Einstellung „5 - Keypad-Motorpoti“¹ wählen.
- Die Freigabe über die Digitaleingänge STOA (Klemme X11.3) und STOB (Klemme X13.3) einschalten.
- Mit den Pfeiltasten *LOCAL* wählen. Mit ENT bestätigen.
- Mit den Pfeiltasten *Pot P* wählen. Mit ENT bestätigen.

Antrieb starten	(RUN)	Der angezeigte Sollwert ist die Summe aus <i>Prozentsollwertquelle 1</i> 476 und <i>Prozentsollwertquelle 2</i> 494 . <i>Betriebsart 495</i> ² : 0 - Aus: 0%. 1 - Der Sollwert kann positiv oder negativ sein. 2 - Nur positive Sollwerte. 3 - Invertierter Sollwert.
Prozentwert einstellen	 	Prozentwert erhöhen. Prozentwert verringern. <ul style="list-style-type: none"> • Kurz drücken, um den Prozentwert um 0,1% zu ändern. • Gedrückt halten, um den Prozentwert mit <i>Rampe Prozent-Motorpoti</i> 509 (Werkseinstellung: 10%/s) zu ändern. Beim Einstellen kann es zum Vorzeichenwechsel kommen, wenn <i>Minimaler Prozentsollwert</i> 518 auf 0 Hz eingestellt ist. <i>MinimalerProzentsollwert</i> 518 und <i>MaximalerProzentsollwert</i> 519 begrenzen den einstellbaren Prozentwertbereich.
Vorzeichen wechseln	(RUN)+(ENT)	Das Vorzeichen des Prozentsollwertes wechselt. Nur möglich für Drehmomentregelung (Parameter <i>Umschaltung n/M-Regelung</i> 164).

Anzeigen des Betriebszustandes:



Der eingestellte Prozentsollwert bei drehendem Antrieb. Der Prozentsollwert ist die Summe aus *Prozentsollwertquelle 1* **476** und *Prozentsollwertquelle 2* **494**.



Der Antrieb ist gestoppt.
Der Prozentsollwert wird im Wechsel mit der Meldung STOP angezeigt.



Die Auswahl Poti P ist nur verfügbar, wenn Parameter *Local/Remote* **412** entsprechend der oben beschriebenen Einstellungen eingestellt ist.

¹ Werkseinstellung für Parameter *Frequenzsollwertquelle 2* **492**. In der Werkseinstellung kann der Frequenzsollwert mit dem Bedienfeld (Keypad) eingestellt werden.

² In der Werkseinstellung kann der Prozentsollwert positive und negative Werte annehmen.

JOG

Die Funktion JOG kann für den Betrieb mit einer festen Frequenz verwendet werden.

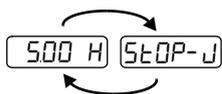
- Die Freigabe über die Digitaleingänge STOA (Klemme X11.3) und STOB (Klemme X13.3) einschalten.
- Falls Digitaleingänge für Start-Signale vorgesehen sind: Die Signale für Parameter *Start-rechts* **68** und *Start-links* **69** dürfen nicht gesetzt sein¹.
- Mit den Pfeiltasten **LEFT** wählen. Mit ENT bestätigen.
- Mit den Pfeiltasten **JOG** wählen. Mit ENT bestätigen.

Antrieb starten		Gedrücktthalten: Der Antrieb beschleunigt auf die <i>JOG-Frequenz</i> 489 (Werkseinstellung: 5 Hz). Für Rechtslauf positive Werte in <i>JOG-Frequenz</i> 489 einstellen. Für Linkslauf negative Werte in <i>JOG-Frequenz</i> 489 einstellen. Den Beschleunigungswert für Rechtslauf in <i>Beschleunigung (Rechtslauf)</i> 420 einstellen. Den Beschleunigungswert für Linkslauf in <i>Beschleunigung Linkslauf</i> 422 einstellen. Der Parameter <i>Maximale Frequenz</i> 419 begrenzt den einstellbaren Frequenzbereich.
Antrieb stoppen		Loslassen: Der Antrieb verzögert bis zum Stillstand. Den Verzögerungswert für Rechtslauf in <i>Verzögerung (Rechtslauf)</i> 421 einstellen. Den Verzögerungswert für Linkslauf in <i>Verzögerung Linkslauf</i> 423 einstellen.
Drehrichtung wechseln		Die Drehrichtung wechselt. Die Drehrichtung kann bei drehendem Antrieb oder im Stillstand gewechselt werden.

Anzeigen des Betriebszustandes:



Der Antrieb dreht mit der eingestellten *JOG-Frequenz* **489**.



Der Antrieb ist gestoppt.

Die JOG-Frequenz wird im Wechsel mit der Meldung STOP angezeigt.



Die Funktion JOG kann auch über einen Digitaleingang gestartet werden. Siehe Kapitel „8.5.1.6 „JOG-Frequenz“ und 8.6.6.7 „JOG Start“.

Die Auswahl JOG ist unabhängig von der Einstellung von Parameter *Local/Remote* **412** verfügbar.

7.1.3 Einen Parameter auf die Werkseinstellung zurücksetzen

Die Parameternummer im Menü „Para“ wählen. Mit ENT bestätigen.

	Gleichzeitig betätigen. Der Parameter zeigt nun den Wert der Werkseinstellung an.
	
	Durch Betätigen von ENT wird der Wert übernommen.

7.1.4 Die Bedienung einschränken

Der Bedienungsumfang des Bedienfelds kann eingeschränkt werden.

Die Funktionen Start, Stopp und Drehrichtungswechsel am Bedienfeld sperren: Siehe Kapitel 8.5.3.4.1 „Steuerung über Frequenzsollwertkanal“.

Die Einstellmöglichkeit des Frequenzsollwerts sperren: Siehe Kapitel 8.5.1 „Frequenzsollwertkanal“.

¹ Die Befehle Start-rechts und Start-links haben Vorrang vor dem Starten der JOG-Funktion.

Die Einstellmöglichkeit des Prozentsollwerts sperren: Siehe Kapitel 8.5.2 „Prozentsollwertkanal“.

7.2 Erste Inbetriebnahme

HINWEIS

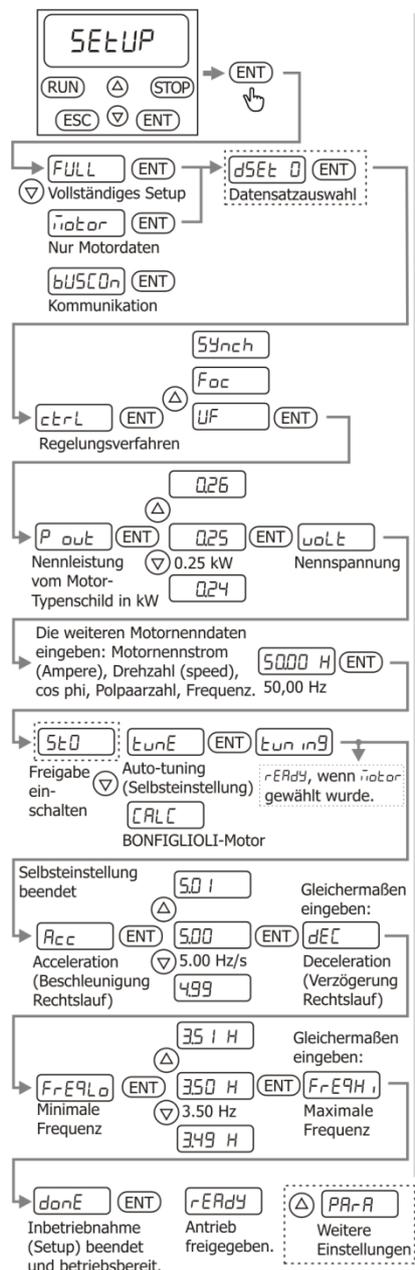
Wenn Filter (z. B. dU/dt-Filter oder Sinus-Filter) zwischen Frequenzumrichter und Maschine eingesetzt werden, ist Folgendes zu beachten.

Für Konfigurationen ohne Geberrückführung:

- Führen Sie die Installation ohne angeschlossene Filter durch. Schließen Sie die Filter nach dem Setup zwischen Frequenzumrichter und Motor an.

Während der Inbetriebnahme mit „Setup/Full“ kann ein Regelverfahren (nach U/f-Kennlinie oder feldorientiert) und der angeschlossene Motortyp (Asynchronmotor oder Synchronmotor) gewählt werden. Die Motordaten müssen entsprechend dem Motor-Typenschild eingegeben werden. Weitere Motorparameter werden automatisch gemessen. Grundlegende Parameter wie Maximalfrequenz oder Beschleunigung werden abgefragt. Der Antrieb ist nach der Inbetriebnahme mit „Setup“ einsatzbereit. Setup „Full“ wählen, wenn der Frequenzumrichter zum ersten Mal in Betrieb genommen wird. Setup „Motor“ wählen, wenn nur Motordaten gemessen werden sollen und andere Einstellungen gespeichert bleiben sollen.

7.2.1 Übersicht



Die Inbetriebnahme kann im Menü „Setup“ gewählt werden. Nach dem ersten Einschalten wird „Setup“ automatisch angezeigt.

FULL	Für die erste Inbetriebnahme wählen.
Motor	Wählen, wenn nur Motordaten gemessen werden sollen.
bUSCOm	Wählen, um die Kommunikation in Betrieb zu nehmen.

Die Datensatzauswahl wird nur angezeigt, wenn Setup manuell im Menü gewählt wurde. Datensatz 0 wählen. Eine andere Einstellung ist nur für die Inbetriebnahme von mehreren Motoren erforderlich.

Regelungsverfahren

UF	Asynchronmotor	U/f-Kennliniensteuerung mit variabler Drehzahl (Werkseinstellung).
Foc	Asynchronmotor	Feldorientierte Regelung. Hohe Antriebsdynamik und genaue Drehzahl- und Drehmomentregelung.
Synch	Synchronmotor	

Motor-Typenschild (Beispiel)

V	Δ/Y	Hz	kW	A	Δ/Y	min ⁻¹	cos ϕ
230/400	50	0.25	1.32-0.76	1375	0.77		

oder für 1 s drücken, um jede Ziffer einzeln zu erhöhen oder zu verringern.
 Eingabe von $cos\phi$ im Regelverfahren **UF** und **Foc**.
 Eingabe von P_{oLPr5} (Polpaarzahl) im Regelverfahren **Synch**.

StD	Meldung, wenn Signal fehlt. Die Freigabe an X11.3 und X13.3 einschalten.
SAD0-	Warnung.
SFD0-	Fehlermeldung.

tunE	Weitere Motorparameter werden automatisch gemessen.
RLC	Wählen, wenn die Daten eines BONFIGLIOLI-Motors eingegeben wurden. Die Voreinstellungen von weiteren Motordaten werden geladen.
tunIn9	Messung. Warten bis rERdy oder Rcc angezeigt wird.

Rcc	Beschleunigungsrampe Rechtslauf. Werkseinstellung 5 Hz/s.
dEC	Verzögerungsrampe Rechtslauf. Werkseinstellung 5 Hz/s.
FREQLo	Minimale Frequenz. Werkseinstellung 3,50 Hz.
FREQH	Maximale Frequenz zur Drehzahlbegrenzung. Werkseinstellung 50 Hz.



Die Übersicht zeigt den Ablauf für einen Asynchronmotor. Bei Synchronservomotoren wird zusätzlich der Motortyp (BCR, BTD, „Other“ = Fremdmotor) abgefragt und die Reihenfolge der Eingabe der Motordaten ist für diese Motortypen angepasst.

7.2.2 Inbetriebnahme für Asynchronmotoren starten

- Die Freigabe an STOA (X11.3) und (STOB X13.3) einschalten.
- Die Startsignale an IN1D (X11.4) und IN2D (X11.5) ausschalten (falls eine Schaltung zur Steuerung über Steuerklemmen installiert ist).
- Die Spannungsversorgung einschalten.
- Die Inbetriebnahme (Setup) am Bedienfeld starten.

Im Auslieferungszustand und nach dem Setzen der Werkseinstellung wird die geführte Inbetriebnahme automatisch aufgerufen. Das Bedienfeld zeigt den Menüpunkt „Setup“. Die geführte Inbetriebnahme kann auch manuell durch Auswahl des Menüs „Setup“ aufgerufen werden.



Setup

Parameter

Parameter	Anzeige
Inbetriebnahme starten.	SETUP
Mit Pfeiltasten wählen:	
<ul style="list-style-type: none"> – Vollständige Inbetriebnahme oder – nur Motordaten messen. – Inbetriebnahme einer Kommunikationsschnittstelle Siehe Kapitel 7.3 „Inbetriebnahme einer Kommunikationsschnittstelle“. 	FULL oder motor BUSCON
<p>Hinweis</p> <ul style="list-style-type: none"> – Setup „Full“ wählen, wenn der Frequenzumrichter zum ersten Mal in Betrieb genommen wird. – Setup „Motor“ wählen, wenn nur Motordaten gemessen werden sollen und andere Einstellungen gespeichert bleiben sollen. 	
Datensatz 0 wählen. Einen anderen Datensatz wählen für die Inbetriebnahme mehrerer Motoren oder für verschiedene Betriebspunkte.	dSET 0
P30	
Konfiguration (Regelungsverfahren).	ctrl
Mit Pfeiltasten wählen:	
<ul style="list-style-type: none"> – 110- ASM¹: geberlose Regelung oder – 410 - ASM²: geberlose feldorientierte Regelung (DMR) oder 	UF oder Foc oder

¹ Für einfache Anwendungen (z. B. Lüfter, Pumpen). Steuerung nach U/f-Kennlinie. Bei Eingabe über das Bedienfeld: „UF“ wählen. ASM: Asynchronmotor.

² Direkte Momenten-Regelung (DMR) eines Asynchronmotors, für erhöhte Anforderungen an Drehzahl- oder Drehmomentgenauigkeit. Bei Eingabe über das Bedienfeld: „Foc“ wählen. ASM: Asynchronmotor.

- 610 - PSM¹: geberlose feldorientierte Regelung (DMR) Synch
(ENT)

Bitte beachten Sie: Haben Sie die Konfiguration geändert, führt das Gerät einen Reset durch. Bitte führen Sie die bisher genannten Schritte erneut aus.

Motordaten entsprechend dem Motor-Typenschild eingeben:

V	Δ/Y	Hz	kW	A	Δ/Y	min ⁻¹	cos φ
230/400		50	0.25	1.32-0.76		1375	0.77
↓	↓	↓	↓	↓	↓	↓	↓
voLt		FrEQ	P ouT	RIPErE		SPEEd	coSPh i

(Beispiel für ein Typenschild)

- P376 Mechanische Bemessungsleistung P ouT
(ENT)

Den Wert mit den Pfeiltasten einstellen.



Hinweis
Die Pfeiltasten für 1 s drücken, um jede Ziffer einzeln einzustellen.



Die folgenden Bemessungswerte werden automatisch voreingestellt, wenn die zuvor eingegebene mechanische Bemessungsleistung mit der eines Motors von BONFIGLIOLI übereinstimmt. Ist ein Motor von BONFIGLIOLI angeschlossen, die Werte prüfen und bestätigen.

- P370 Bemessungsspannung in V. voLt
(ENT)

- P371 Bemessungsstrom in A. RIPErE
(ENT)

- P372 Bemessungsdrehzahl in rpm. SPEEd
(ENT)

- P374 Bemessungs-Cos-phi coSPh i
(ENT)

- P375 Bemessungsfrequenz in Hz. FrEQ
(ENT)

Wenn „STO“ angezeigt wird, muss die Freigabe über STOA (X11.3) und STOB (X13.3) eingeschaltet werden. STO

Auto-tuning (Selbsteinstellung): Bestätigen, um die automatische Messung von weiteren Motorparametern zu starten. Den folgenden Hinweis beachten. tunE
(ENT)



Hinweis

Wenn ein Motor von BONFIGLIOLI angeschlossen ist und dessen Bemessungswerte bestätigt wurden, wird „calc“ statt „tune“ angezeigt. Wird „calc“ gewählt, werden keine weiteren Motorparameter gemessen. Die Daten werden geladen und sind gespeichert. Soll doch ein Auto-tuning durchgeführt werden, wechseln Sie über die Pfeiltasten „calc“ auf „tune“.

calc

Auto-tuning (Selbsteinstellung). Weitere Motorparameter werden automatisch gemessen, wenn „tune“ gewählt wurde. tun ing

¹ Direkte Momenten-Regelung (DMR) eines Synchronmotors, für erhöhte Anforderungen an Drehzahl- oder Drehmomentgenauigkeit. Bei Eingabe über das Bedienfeld: „Synch“ wählen. PSM: Permanentenerregter Synchronmotor.

	<p>Warten bis die Selbsteinstellung beendet ist und die nächste Parameterabfrage angezeigt wird. Wurde zu Beginn der Inbetriebnahme „Motor“ (nur Messung der Motordaten) gewählt, wird „ready“ angezeigt.</p>	
P420	<p>Beschleunigung (Rechtslauf) in Hz/s. Rampensteilheit. Änderungsgeschwindigkeit [Hz/s] der Ausgangsfrequenz nach einer Sollwertänderung oder nach einem Startbefehl.</p>	<p><i>F_{CC}</i> </p>
P421	<p>Verzögerung (Rechtslauf) in Hz/s. Rampensteilheit. Änderungsgeschwindigkeit [Hz/s] der Ausgangsfrequenz nach einer Sollwertänderung oder nach einem Stopp- oder Bremsbefehl.</p>	<p><i>dE C</i> </p>
P418	<p>Minimale Frequenz in Hz. Die minimale Drehfrequenz [Hz] des Motors. Die Frequenz wird nicht unterschritten, auch wenn der Frequenzsollwert geringer eingestellt wird.</p>	<p><i>F_{REQLo}</i> </p>
P419	<p>Maximale Frequenz in Hz. Die maximale Drehfrequenz [Hz] des Motors. Die Frequenz wird nicht überschritten, auch wenn der Frequenzsollwert höher eingestellt wird.</p>	<p><i>F_{REQHi}</i> </p>
	<p>Inbetriebnahme (Setup) beendet und betriebsbereit. Beenden Sie die geführte Inbetriebnahme über die Enter-Taste. Das Gerät führt einen Reset durch. 2 Sekunden nachdem die Anzeige „done“ erschienen ist, wird der Reset automatisch durchgeführt.</p>	<p><i>done</i> </p>
	<p>Antrieb freigegeben.</p> <ul style="list-style-type: none"> – Für weitere Einstellmöglichkeiten das Menü „Para“ wählen oder – den Antrieb über das Bedienfeld oder über Signale an den Steuerklemmen starten. 	<p><i>r EADY</i>  <i>PARA</i></p>
	<p>Den Antrieb über das Bedienfeld starten: Das Menü „Local“ (Handbetrieb) wählen.</p> <p>Das Menü „Poti F“ (Motorpotentiometer) wählen.</p>	<p><i>Local</i>  <i>Poti F</i>  <i>3.50 H</i> </p>
	<p>Die Freigabe über STOA (X11.3) und STOB (X13.3) einschalten . Die Taste RUN drücken. Der Motor wird auf den Wert von P418 (Minimale Frequenz) beschleunigt. Werkseinstellung 3,50 Hz. Mit den Pfeiltasten die Drehzahl einstellen.</p>	<p> </p>
	<p>Den Antrieb über Signale an den Steuerklemmen starten: Start-rechts an IN1D (X11.4) oder Start-links an IN2D (X11.5) einschalten. Der Motor wird auf den Wert von P418 (Minimale Frequenz) beschleunigt. Werkseinstellung 3,50 Hz. Mit einer Spannung 0 ... 10 V an MF11 (X12.3) die Drehzahl einstellen. Potentiometeranschluss siehe Kapitel 6.7.1 „Schaltung zur Steuerung über Steuerklemmen“.</p>	

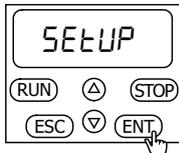
Optionale Optimierung der Motoreigenschaften

Die Motoreigenschaften sind für den Großteil der Anwendungen mit den Standardeinstellungen bereits richtig eingestellt. In Einzelfällen können Optimierungen der Motoreigenschaften notwendig sein oder das Verhalten entscheidend verbessern. Die Optimierungen sind in Kapitel 7.2.10 „Optionale Optimierung“ beschrieben.

7.2.3 Inbetriebnahme für Synchronmotoren starten

- Die Freigabe an STOA (X11.3) und (STOB X13.3) einschalten.
- Die Startsignale an IN1D (X11.4) und IN2D (X11.5) ausschalten (falls eine Schaltung zur Steuerung über Steuerklemmen installiert ist).
- Die Spannungsversorgung einschalten.
- Die Inbetriebnahme (Setup) am Bedienfeld starten.

Im Auslieferungszustand und nach dem Setzen der Werkseinstellung wird die geführte Inbetriebnahme automatisch aufgerufen. Das Bedienfeld zeigt den Menüpunkt „Setup“. Die geführte Inbetriebnahme kann auch manuell durch Auswahl des Menüs „Setup“ aufgerufen werden.



Setup

Parameter

Inbetriebnahme starten.

Anzeige
SETUP

Mit Pfeiltasten wählen:



- Vollständige Inbetriebnahme oder
- nur Motordaten messen.

FULL oder
Motor

- Inbetriebnahme einer Kommunikationsschnittstelle
Siehe Kapitel 7.3 „Inbetriebnahme einer Kommunikationsschnittstelle“.

BUSCON



Hinweis

- Setup „Full“ wählen, wenn der Frequenzumrichter zum ersten Mal in Betrieb genommen wird.
- Setup „Motor“ wählen, wenn nur Motordaten gemessen werden sollen und andere Einstellungen gespeichert bleiben sollen.

ENT

Datensatz 0 wählen.

Einen anderen Datensatz wählen für die Inbetriebnahme mehrerer Motoren oder für verschiedene Betriebspunkte.

dSET 0

ENT

P30

Konfiguration (Regelungsverfahren).

ctrl

Mit Pfeiltasten wählen:



- 110- ASM¹: geberlose Regelung oder
- 410 - ASM²: geberlose feldorientierte Regelung (DMR) oder

UF oder
Foc oder

¹ Für einfache Anwendungen (z. B. Lüfter, Pumpen). Steuerung nach U/f-Kennlinie. Bei Eingabe über das Bedienfeld: „UF“ wählen. ASM: Asynchronmotor.

² Direkte Momenten-Regelung (DMR) eines Asynchronmotors, für erhöhte Anforderungen an Drehzahl- oder Drehmomentgenauigkeit. Bei Eingabe über das Bedienfeld: „Foc“ wählen. ASM: Asynchronmotor.

Parameter	Anzeige
<ul style="list-style-type: none"> – 610 - PSM¹: geberlose feldorientierte Regelung (DMR) 	<p><i>Synch</i></p> <p>(ENT)</p>
<p>Bitte beachten Sie: Haben Sie die Konfiguration geändert, führt das Gerät einen Reset durch. Bitte führen Sie die bisher genannten Schritte erneut aus.</p>	
<p>Motortyp wählen:</p> <p>Mit Pfeiltasten wählen:</p> <ul style="list-style-type: none"> – BCR-Motorenreihe von Bonfiglioli – BTD-Motorenreihe von Bonfiglioli – Anderer Synchronservo Motor („Other“) 	<p><i>TYPE</i></p> <p>(ENT)</p> <p>(▲)</p> <p>(▼)</p> <p><i>bcr</i> oder</p> <p><i>btd</i> oder</p> <p><i>other</i></p> <p>(ENT)</p>
<p>Motordaten entsprechend dem Motor-Typenschild eingeben:</p>	
<p>Stillstandsrehmoment M0 in Nm.</p>	<p><i>tor9.0</i></p> <p>(ENT)</p>
<p>Den Wert mit den Pfeiltasten einstellen.</p>	<p>(▲)</p> <p>(▼)</p>
<p> Hinweis Die Pfeiltasten für 1 s drücken, um jede Ziffer einzeln einzustellen.</p>	<p>(▲)</p> <p>(▼) 1 s</p>
<p>P371 Bemessungsstrom</p>	<p><i>RIPEE</i></p> <p>(ENT)</p>
<p>Wurde ein BCR oder BTD-Motor von BONFIGLIOLI zuvor gewählt, werden anhand des Stillstandsrehmoments und des Bemessungsstroms die folgenden Werte vorbelegt. Ist ein Motor von BONFIGLIOLI angeschlossen, die Werte prüfen und bestätigen. Wurde ein Motor eines anderen Herstellers angeschlossen, geben Sie bitte die entsprechenden Daten manuell ein.</p>	
<p>P370 Bemessungsspannung. Gemeint ist damit die tatsächliche AC-Nennspannung des Motors (im Folgenden fett gedruckt). Dabei entspricht: AC 330 V Motor = DC 560 V Motor = AC 400 V FU Systemspannung AC 200 V Motor = DC 320 V Motor = AC 230 V FU Systemspannung</p>	<p><i>volt</i></p> <p>(ENT)</p>
<p>P376 Mechanische Bemessungsleistung in kW. Die mechanische Bemessungsleistung der BCR und BTD Motoren ist im Katalog der Motoren gelistet.</p>	<p><i>P out</i></p> <p>(ENT)</p>
<p>P372 Bemessungsdrehzahl in rpm.</p>	<p><i>SPEED</i></p> <p>(ENT)</p>
<p>P373 Polpaarzahl</p>	<p><i>POL.PRS</i></p> <p>(ENT)</p>
<p>P375 Bemessungsfrequenz in Hz.</p>	<p><i>FREQ</i></p> <p>(ENT)</p>
<p>P1192 Spitzenstrom in A</p>	<p><i>RIPE HI</i></p>

¹ Direkte Momenten-Regelung (DMR) eines Synchronmotors, für erhöhte Anforderungen an Drehzahl- oder Drehmomentgenauigkeit. Bei Eingabe über das Bedienfeld: „Synch“ wählen. PSM: Permanentenerregter Synchronmotor.

Parameter	Anzeige
	(ENT)
	STO
	tune (ENT)
	Calc (ENT)
	tune in (ENT)
P383	Uconst (ENT)
	r-READY
P420	Acc (ENT)
P421	dEC (ENT)
P418	FrEQLo (ENT)
P419	FrEQHi (ENT)
	done (ENT)
	r-READY
	(Δ) PR-R

Parameter

Anzeige

- den Antrieb über das Bedienfeld oder über Signale an den Steuerklemmen starten.

Den Antrieb über das Bedienfeld starten:

Das Menü „Local“ (Handbetrieb) wählen.

LOC RL
ENT

Das Menü „Poti F“ (Motorpotentiometer) wählen.

Poti F
ENT

Die Freigabe über STOA (X11.3) und STOB (X13.3) einschalten.
Die Taste RUN drücken.

350 H
RUN

Der Motor wird auf den Wert von P418 (Minimale Frequenz) beschleunigt. Werkseinstellung 3,50 Hz.

Mit den Pfeiltasten die Drehzahl einstellen.

▲
▼

Den Antrieb über Signale an den Steuerklemmen starten:

Start-rechts an IN1D (X11.4) oder Start-links an IN2D (X11.5) einschalten.

Der Motor wird auf den Wert von P418 (Minimale Frequenz) beschleunigt. Werkseinstellung 3,50 Hz.

Mit einer Spannung 0 ... 10 V an MFI1 (X12.3) die Drehzahl einstellen. Potentiometeranschluss siehe Kapitel 6.7.1 „Schaltung zur Steuerung über Steuerklemmen“.

Optionale Optimierung der Motoreigenschaften

Die Motoreigenschaften sind für den Großteil der Anwendungen mit den Standardeinstellungen bereits hervorragend eingestellt. In Einzelfällen können Optimierungen der Motoreigenschaften notwendig sein oder das Verhalten entscheidend verbessern. Die Optimierungen sind in Kapitel 7.2.10 beschrieben.

7.2.4 Statusmeldungen während der Inbetriebnahme (SS...)

Folgende Statusmeldungen sind möglich, wenn Setup ausgeführt wird:

Statusmeldung		Bedeutung
SS000	OK	Die Selbsteinstellung wurde ausgeführt.
SS001	PC Phase 1	Die Plausibilitätskontrolle (PC) der Motordaten ist aktiv.
SS002	PC Phase 2	Die Berechnung abhängiger Parameter ist aktiv.
SS003	STO	Die Parameteridentifikation erfordert die Freigabe an den Digital-eingängen STOA und STOB.
SS004	Parameter-Identifikation	Die Motorbemessungswerte werden von der Parameteridentifikation gemessen.
SS010	Setup schon aktiv	Das Setup über das Bedienfeld wird ausgeführt.
SS030	Freigabe fehlt	Die Parameteridentifikation erfordert die Reglerfreigabe an den Digitaleingängen STOA und STOB.
SS031	Fehler	Fehler im Ablauf der Selbsteinstellung. Prüfen Sie den Wert von <i>Aktueller Fehler</i> 259 .
SS032	Warnung Phasenunsymmetrie	Die Parameteridentifikation hat bei der Messung in den drei Motorphasen Unsymmetrie festgestellt.
SS099	Setup noch nicht durchgeführt	Die Selbsteinstellung wurde noch nicht durchgeführt.

7.2.5 Warnungen während der Inbetriebnahme (SA...)

Falls ein Fehler oder eine Warnung während der Inbetriebnahme (Setup) gemeldet wird, sind die folgenden Ursachen möglich.

Warnmeldungen		
Code	Meldung	Bedeutung
SA001	Bemessungs- spannung	Der Wert für den Parameter <i>Bemessungsspannung</i> 370 ist außerhalb des Nennspannungsbereichs des Frequenzumrichters. Die maximale Nennspannung ist auf dem Typenschild des Frequenzumrichters angegeben.
SA002	Wirkungsgrad	Der berechnete Wirkungsgrad ist für einen Asynchronmotor im Grenzbereich. Die eingegebenen Werte für die Parameter <i>Bemessungsspannung</i> 370 , <i>Bemessungsstrom</i> 371 und <i>Bemessungsleistung</i> 376 prüfen und ggf. korrigieren.
SA003	Bemessungs-Cos Phi	Der eingegebene Wert für den Parameter <i>Bemessungs-Cos phi</i> 374 ist außerhalb des Normbereiches (0,6 bis 0,95). Den Wert korrigieren.
SA004	Schlupffrequenz	Der berechnete Schlupf ist für einen Asynchronmotor im Grenzbereich. <i>Bemessungsdrehzahl</i> 372 und <i>Bemessungsfrequenz</i> 375 prüfen und ggf. korrigieren.
SA021	Statorwiderstand sehr hoch	Folgende Ursachen sind möglich: Der Leitungsquerschnitt der Motorleitung ist nicht ausreichend. Die Motorleitung ist zu lang. Die Motorleitung ist fehlerhaft angeschlossen.
SA022	Rotorwiderstand sehr hoch	Folgende Ursachen sind möglich: Der Leitungsquerschnitt der Motorleitung ist nicht ausreichend. Die Motorleitung ist zu lang. Die Motorleitung ist fehlerhaft angeschlossen.
SA041	Korrekturfaktor Bemessungs- schlupf zu klein	<i>Bemessungsdrehzahl</i> 372 und <i>Bemessungsfrequenz</i> 375 prüfen.
SA042	Korrekturfaktor Bemessungs- schlupf zu groß	<i>Bemessungsdrehzahl</i> 372 und <i>Bemessungsfrequenz</i> 375 prüfen.
SA051	Motorbeschaltung prüfen	Die Motordaten für Sternschaltung wurden eingegeben, jedoch ist der Motor in Dreieck geschaltet. Für Sternschaltung die Motorleitungsanschlüsse ändern. Für Dreieckschaltung die eingegebenen Motordaten prüfen. Die Inbetriebnahme (Setup) mit dem Bedienfeld wiederholen.
SA052	Motorbeschaltung prüfen	Die Motordaten für Dreieckschaltung wurden eingegeben, jedoch ist der Motor in Stern geschaltet. Für Dreieckschaltung die Motorleitungsanschlüsse ändern. Für Sternschaltung die eingegebenen Motordaten prüfen. Die Inbetriebnahme (Setup) mit dem Bedienfeld wiederholen.
SA053	Motorbeschaltung prüfen	Anschlüsse am Frequenzumrichter und Motor prüfen.

Falls ein Fehler oder eine Warnung während der Inbetriebnahme (Setup) gemeldet wird:

- ESC drücken, um einen Parameterwert nach einer Fehlermeldung oder Warnung zu korrigieren.
- ENT drücken, um eine Warnmeldung zu unterdrücken. Setup wird fortgesetzt. Es wird empfohlen, die eingegebenen Daten zu prüfen.

Falls Probleme entstehen, die keine Fehlermeldung hervorrufen, kann eine Maßnahme entsprechend den Hinweisen im Kapitel 14.3 „Problembhebung“ gefunden werden.

Treten Fehler oder Warnmeldungen während des Betriebs auf, entsprechend den Hinweisen in den Kapiteln 14.1.1 „Fehlermeldungen“ und 15.3 „Warnstatus und Warnstatus Applikation“ vorgehen.

7.2.6 Fehlermeldungen während der Inbetriebnahme (SF...)

Falls ein Fehler oder eine Warnung während der Inbetriebnahme (Setup) gemeldet wird, sind die folgenden Ursachen möglich.

Fehlermeldungen		
Code	Meldung	Bedeutung
SF001	Bemessungsstrom zu gering	Der eingegebene Wert für den Parameter <i>Bemessungsstrom</i> 371 ist zu gering. Den Wert korrigieren.
SF002	Bemessungsstrom zu groß	Der Wert für den Parameter <i>Bemessungsstrom</i> 371 ist, bezogen auf die Parameter <i>Bemessungsleistung</i> 376 und <i>Bemessungsspannung</i> 370 , zu hoch. Die Werte korrigieren.
SF003	Bemessungs-Cos-Phi	Der eingegebene Wert für den Parameter <i>Bemessungs-Cos phi</i> 374 ist fehlerhaft (größer 1 oder kleiner 0,3). Den Wert korrigieren.
SF004	Negative Schlupffrequenz	Die berechnete Schlupffrequenz ist negativ. Die eingegebenen Werte für die Parameter <i>Bemessungsdrehzahl</i> 372 und <i>Bemessungsfrequenz</i> 375 kontrollieren und ggf. korrigieren.
SF005	Schlupffrequenz zu groß	Die berechnete Schlupffrequenz ist zu groß. Die eingegebenen Werte für die Parameter <i>Bemessungsdrehzahl</i> 372 und <i>Bemessungsfrequenz</i> 375 kontrollieren u. ggf. korrigieren.
SF006	Leistungsbilanz	Die berechnete Gesamtleistung des Antriebs ist geringer als die Bemessungsleistung. Den eingegebenen Wert für den Parameter <i>Bemessungsleistung</i> 376 kontrollieren und ggf. korrigieren.
SF007	Konfig. nicht unterst.	Die eingestellte Konfiguration wird von der Selbsteinstellung nicht unterstützt.
SF011	Induktivitätsmessung fehlgeschlagen	Die Messung der Hauptinduktivität ist fehlgeschlagen, da der Motor einen hohen Schlupf hat. Die Motorbemessungswerte in den Parametern 370, 371, 372, 374, 375 und 376 korrigieren. Die geführte Inbetriebnahme nochmals durchführen. Bei erneuter Fehlermeldung für den Parameter <i>Konfiguration</i> 30 den Wert 110 eingeben (geberlose Regelung nach U/f-Kennlinie), falls bisher der Wert 410 eingestellt war. Die geführte Inbetriebnahme wiederholen.
SF012	Induktivitätsmessung fehlgeschlagen	Die Messung der Streuinduktivität ist fehlgeschlagen, da der Motor einen hohen Schlupf hat. Die Motorbemessungswerte in den Parametern 370, 371, 372, 374, 375 und 376 korrigieren. Die geführte Inbetriebnahme nochmals durchführen. Bei erneuter Fehlermeldung für den Parameter <i>Konfiguration</i> 30 den Wert 110 eingeben (geberlose Regelung nach U/f-Kennlinie), falls bisher der Wert 410 eingestellt war. Die geführte Inbetriebnahme wiederholen.
SF021	Widerstandsmessung fehlgeschlagen	Die Messung des Statorwiderstands ergab keinen verwendbaren Wert. Die Leitungen an den Klemmen des Motors und Frequenzumrichters auf korrekten Anschluss kontrollieren und die Kontakte auf Korrosion und sicheren Kontakt überprüfen. Die geführte Inbetriebnahme wiederholen.
SF022	Widerstandsmessung fehlgeschlagen	Die Messung des Rotorwiderstandes ergab keinen verwendbaren Wert. Die Leitungen an den Klemmen des Motors und Frequenzumrichters auf korrekten Anschluss kontrollieren und die Kontakte auf Korrosion und sicheren Kontakt überprüfen. Die geführte Inbetriebnahme wiederholen.
SF026	Setup abgebrochen	Die Selbsteinstellung wurde abgebrochen.

Falls ein Fehler oder eine Warnung während der Inbetriebnahme (Setup) gemeldet wird:

- ESC drücken, um einen Parameterwert nach einer Fehlermeldung oder Warnung zu korrigieren.
- ENT drücken, um eine Warnmeldung zu unterdrücken. Setup wird fortgesetzt. Es wird empfohlen, die eingegebenen Daten zu prüfen.

Falls Probleme entstehen, die keine Fehlermeldung hervorrufen, kann eine Maßnahme entsprechend den Hinweisen im Kapitel 14.3 „Problembhebung“ gefunden werden.

Treten Fehler oder Warnmeldungen während des Betriebs auf, entsprechend den Hinweisen in den Kapiteln 14.1.1 „Fehlermeldungen“ und 15.3 „Warnstatus und Warnstatus Applikation“ vorgehen.

7.2.7 Drehrichtung kontrollieren



WARNUNG

Anschlussarbeiten nur bei ausgeschalteter Spannungsversorgung durchführen. Die Spannungsfreiheit überprüfen. Die Motorklemmen und die Klemmen des Bremswiderstandes können nach der Freischaltung des Frequenzumrichters gefährliche Spannungen führen. Erst nach einer Wartezeit von einigen Minuten, bis die Zwischenkreiskondensatoren entladen sind, darf am Gerät gearbeitet werden.

Die Übereinstimmung von Sollwert und tatsächlicher Drehrichtung des Antriebs kann wie folgt kontrolliert werden:

- Antrieb mit geringer Drehzahl betreiben, d. h. einen Sollwert von ca. 10% vorgeben.
- Die Freigabe des Frequenzumrichters kurz einschalten:
Digitaleingänge STOA und STOB sowie IN1D (Start Rechtslauf) beschalten oder
Digitaleingänge STOA und STOB sowie IN2D (Start Linkslauf) beschalten.
- Prüfen, ob die Motorwelle in die gewünschte Richtung dreht.

Falls eine falsche Drehrichtung festgestellt wird, müssen zwei Motorphasen, zum Beispiel U und V, an den Klemmen des Frequenzumrichters getauscht werden. Der netzseitige Anschluss des Frequenzumrichters hat keine Auswirkung auf die Drehrichtung des Antriebs. Zusätzlich zur Kontrolle des Antriebs können entsprechende Istwerte und Betriebsmeldungen mit Hilfe des Bedienfelds ausgelesen werden.

HINWEIS

Bei einem Synchronmotor (zum Beispiel BCR-, BTD-Motor von BONFIGLIOLI) muss auf die korrekte Phasenfolge geachtet werden. Eine Vertauschung der Phasen führt beim Synchronmotor zum Verlust der korrekten Motorregelung und üblicherweise einer Fehlermeldung.

7.2.8 Istwertanzeige während des Betriebs

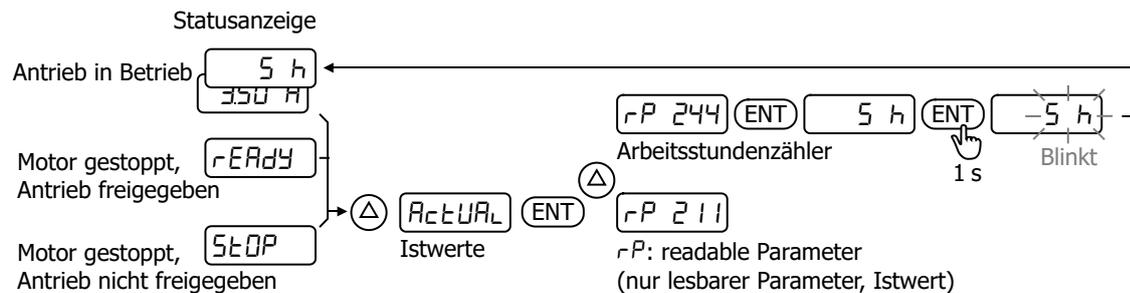
Während der Antrieb in Betrieb ist, wird in der Werkseinstellung am Bedienfeld die Istfrequenz angezeigt. Dies ist der Wert des Parameters *Istfrequenz* **241**.

Der Istwert, der angezeigt werden soll, kann gewählt werden:

- Das Menü „Actual“ (Istwerte) wählen. Mit ENT bestätigen.
- Mit den Pfeiltasten die Nummer des Parameters wählen, dessen Wert angezeigt werden soll. Mit ENT bestätigen. Der Wert wird angezeigt.
- ENT für die Dauer von mindestens 1 Sekunde betätigen. Die Anzeige blinkt kurz auf.

Der gewählte Istwert wird dauerhaft während des Betriebs angezeigt.

Beispiel: Die bisherigen Arbeitsstunden (Stunden, in denen die Leistungsstufe aktiv ist) sollen dauerhaft angezeigt werden.



7.2.9 Inbetriebnahme ohne Setup

Ein Motor, der passend zu den technischen Daten des Frequenzumrichters gewählt wurde, ist nach dem elektrischen Anschluss betriebsbereit. Die Parameter des Frequenzumrichters müssen auf Werkseinstellung stehen. Die Inbetriebnahme „Setup“ mit dem Bedienfeld muss nicht ausgeführt werden. Nach dem ersten Einschalten wird die Meldung Setup automatisch angezeigt. Einen Istwert (zum Beispiel *Istfrequenz* **241**) im Menü „Actual“ wählen, um diese Meldung auszublenden.

Für einen Wechsel zwischen dem Betrieb einer Asynchronmaschine (Einstellung 110 oder 410 für *Konfiguration* **30**) und dem Betrieb einer Synchronmaschine (Einstellung 610 für *Konfiguration* **30**) muss der Frequenzumrichter auf die Werkseinstellung zurückgesetzt werden. Dies ermöglicht die Inbetriebnahme ohne Setup.

7.2.10 Optionale Optimierung

Die Motoreigenschaften sind für den Großteil der Anwendungen mit den Standardeinstellungen korrekt eingestellt. In Einzelfällen können Optimierungen der Motoreigenschaften notwendig sein oder das Verhalten entscheidend verbessern.

Folgende Optimierungen ergeben sich üblicherweise bei folgenden beschriebenen Verhalten:

Ungewünschtes oder fehlerhaftes Verhalten:	Regler	Kapitel
Bei Überfrequenz- oder Überstromabschaltungen:	Drehzahlregler	7.2.10.1
Motordrehzahl schwingt	Drehzahlregler	7.2.10.1
Motor brummt hörbar	Drehzahlregler	7.2.10.1
Motor folgt nicht schnell genug einem Sollwertsprung	Drehzahlregler	7.2.10.2
Schwingverhalten bei niedrigen Drehzahlen (tritt häufig bei unbekanntem oder ungenauen Motordaten auf)	Spannungskonstante	7.2.10.3
Ruckelndes oder schwingendes Verhalten bei ca. 5 % der Bemessungsfrequenz (Übergang der Stromeinprägung zur Feldorientierten Regelung)	Spannungskonstante	7.2.10.3
Ungenügendes Drehmoment beim Starten bei FOC und SYNCH	Startverhalten	7.2.10.4

7.2.10.1 Drehzahlregler weicher einstellen

Tritt regelmäßig ein Fehler „Überfrequenz“ oder „Überstrom“ auf oder brummt der angeschlossene Motor (auch bei Drehzahl Null) oder schwingt die Drehzahl des Motors, ist üblicherweise der Drehzahlregler zu hart (zu dynamisch) eingestellt.

Stellen Sie *Verstärkung 1* ($f < P738$) **721** niedriger und *Nachstellzeit 1* ($f < P738$) **722** höher ein.

Beachten Sie, dass mit Parameter *Grenzw. Umschalt. Drehzahlreg.* **738** unterschiedliche Einstellungen des Drehzahlreglers für verschiedene Drehzahlbereiche möglich sind. Oberhalb der Umschaltsschwelle wirken *Verstärkung 2* ($f > P738$) **723** und *Nachstellzeit 2* ($f > P738$) **724** für den Drehzahlregler.



Bei Einstellung *Grenzw. Umschalt. Drehzahlreg.* **738** = 0, gelten *Verstärkung 1* ($f < P738$) **721** und *Nachstellzeit 1* ($f < P738$) **722** im gesamten Frequenzbereich.

Beachten Sie Kapitel 8.9.5.3 „Drehzahlregler“.

7.2.10.2 Drehzahlregler härter einstellen

Wenn der Motor einem Sollwertsprung („Lastsprung“) nicht dynamisch genug folgt, kann durch härtere (dynamischere) Einstellungen des Drehzahlreglers das Dynamikverhalten verbessert werden. Stellen Sie *Verstärkung 1* ($|f| < P738$) **721** höher und *Nachstellzeit 1* ($|f| < P738$) **722** niedriger ein. Beachten Sie, dass mit Parameter *Grenzw. Umschalt. Drehzahlreg.* **738** unterschiedliche Einstellungen des Drehzahlreglers für verschiedene Drehzahlbereiche möglich sind. Oberhalb der Umschaltswelle wirken *Verstärkung 2* ($|f| > P738$) **723** und *Nachstellzeit 2* ($|f| > P738$) **724** für den Drehzahlregler. Beachten Sie Kapitel 8.9.5.3 „Drehzahlregler“.

In verschiedenen Anwendungen kann durch die Beschleunigungsvorsteuerung zusätzlich die Dynamik des Drehzahlreglers verbessert werden, beachten Sie dazu die Hinweise in Kapitel 8.9.5.4.



Je nach Anwendung (Umrichterleistung, Motorleistung, Getriebeleistung, angetriebene Last) und deren Auslastung ist der Frequenzumrichter physikalisch nicht mehr in der Lage die geforderte Leistung zur Verfügung zu stellen. In dem Fall muss die Dynamik der Umgebung angepasst werden oder die Projektierung überprüft werden.

7.2.10.3 Spannungskonstante

Nachdem das Setup inklusive Motortuning durchgeführt wurde, kann die Spannungskonstante manuell verändert werden. Eine nicht optimal eingestellte Spannungskonstante kann sich in einem ruckelnden oder schwingenden Verhalten bei ca. 5 % der Bemessungsfrequenz (Übergang von der Startstromeinprägung zur Feldorientierten Regelung, der genaue Übergangspunkt wird durch die *Grenzfrequenz* **624** vorgegeben) bemerkbar machen.

Führen Sie die Optimierung der Spannungskonstante wie folgt durch:

- Lassen Sie den Motor mit etwa 50% Bemessungsdrehzahl im Leerlauf laufen.
- Beobachten Sie den Istwert *Rotorfluss* **225**.
- Ändern Sie die *Spannungskonstante* **383** so lange bis der *Rotorfluss* **225** exakt 101% beträgt.



Bei Motoren mit großer Polpaarzahl kann es vorkommen, dass die Spannungskonstante nicht im zulässigen Wertebereich bis 6500,00 mVmin angegeben werden kann. In diesem Fall können Sie den Wert um den Faktor 10 kleiner eingeben. Im Gerät wird das Verhältnis Eingangsspannung/Bemessungsgeschwindigkeit überprüft und der Faktor 10 (falls notwendig) automatisch wieder korrigiert.

Beachten Sie Kapitel 8.2.2 „Weitere Motorparameter“.

7.2.10.4 Ungenügendes Drehmoment beim Starten bei FOC und SYNCH

Bei der geberlosen Regelung wird unterhalb der *Grenzfrequenz 624* der Motor durch eine Stromeinprägung mit *Startstrom 623* zum Drehen gebracht. Die beiden Parameter werden während der Selbsteinstellung eingestellt. Die *Grenzfrequenz 624* wird auf ca. 5 % der Bemessungsfrequenz eingestellt. Der Wert kann in den meisten Anwendungen reduziert werden. BONFIGLIOLI empfiehlt, den Wert der *Grenzfrequenz 624* immer > 2,5 % der Bemessungsfrequenz einzustellen, mindestens jedoch 1 Hz. Überprüfen Sie die Änderungen über die Scope Funktion.

Durch *Startstrom 623* wird das Drehmoment beim Starten beeinflusst. Wenn das Drehmoment im Startvorgang erhöht werden soll, erhöhen Sie *Startstrom 623*.



WARNUNG

Beachten Sie, dass ein kontinuierlicher Betrieb mit einem hohen Startstrom den Motor thermisch überlasten kann und den Motor sogar zerstören kann. Überprüfen Sie nach einer Erhöhung des Startstroms immer die thermische Stabilität des Motors.

Beachten Sie Kapitel 8.3.2 „Anlaufverhalten“.

7.2.10.5 Kreuzkopplungskompensation

Bei permanenterregten Synchronmotoren kann in Einzelfällen eine Kreuzkopplungskompensation bei hohen Statorfrequenzen notwendig sein. Diese ist typischerweise notwendig, wenn die Drehzahlreglereinstellungen keine weitere Verbesserung im Regelverhalten ergeben und bei hohen Statorfrequenzen das Regelverhalten leichte Schwingungen aufweist.

- Lassen Sie den Motor mit etwa 66% Bemessungsdrehzahl im Leerlauf laufen.
- Beobachten Sie den Istwert *Isd 215*.
- Ändern Sie die *Kreuzkopplungskompensation 746* bis im Istwert *Isd 215* Schwingungen minimal sind.

HINWEIS

Zu hohe Werte der *Kreuzkopplungskompensation 746* können zu Überstromabschaltungen führen. Ändern Sie den Wert in kleinen Schritten (maximal 5 % pro Schritt).

7.3 Inbetriebnahme einer Kommunikationsschnittstelle

Eine Kommunikationsschnittstelle kann im Menü „Setup“ am Bedienfeld in Betrieb genommen werden. Dadurch kann auch ohne Kenntnis der Parameternummer(n) eine Kommunikationsschnittstelle schnell und einfach in Betrieb genommen werden. Weitere Parameter zur Kommunikation können im Menü „Para“ eingestellt werden. Die Einstellmöglichkeiten und Protokolle sind ausführlich in den Kommunikationsanleitungen beschrieben.

Auswahl des Protokolls

	Anzeige
Mit den Pfeiltasten das Menü „Setup“ wählen.	SEtUP (ENT)
Mit den Pfeiltasten wählen:	⬆ ⬇
Inbetriebnahme einer Kommunikationsschnittstelle (Buskonfiguration)	bUSCOn (ENT)
Mit den Pfeiltasten ein Protokoll wählen:	⬆ ⬇
CANopen	CANoPn
Profibus ¹	PrOFI b
Systembus	SYSbUS
Modbus	ModbUS
VABus	VAbUS
TCP/IP (Ethernet-Schnittstellen ohne EtherCAT®)	tCP-IP (ENT)

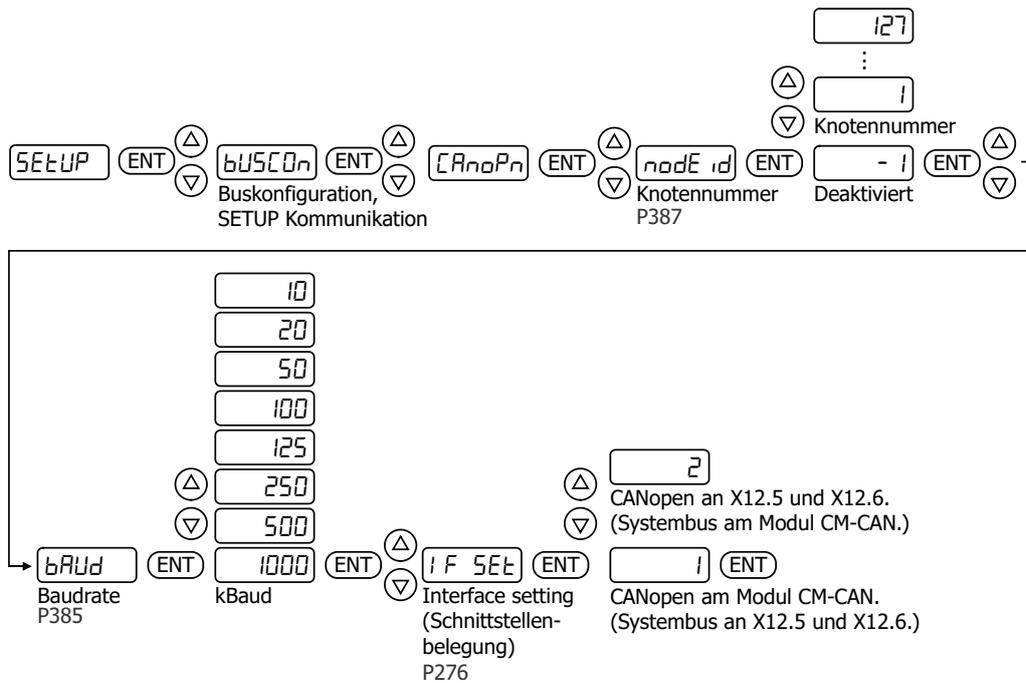


EtherCAT® braucht nicht am Frequenzumrichter parametrieren. Die Einstellungen für EtherCAT® Kommunikation werden komplett über die SPS vorgegeben.

7.3.1 CANopen

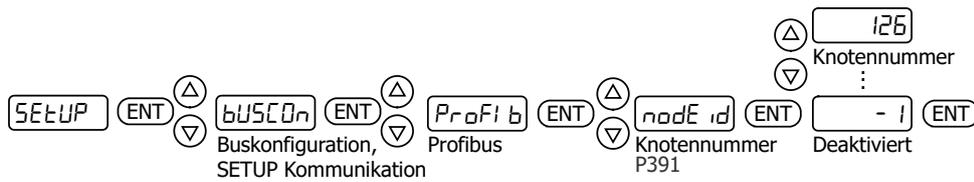
Parameter	Anzeige
387 Knotennummer	nodE id
385 Baudrate	bAUd
276 CAN Interface (CM-CAN/X12). Schnittstellenbelegung (Interface setting).	IF SEt
– Die Klemmen X12.5 und X12.6 auf das Protokoll CANopen einstellen. Oder:	2
– Ein optionales Kommunikationsmodul CM-CAN auf CANopen einstellen.	1

¹ Die Auswahl ist nur möglich, wenn ein optionales Kommunikationsmodul CM-PDPV1 installiert ist.



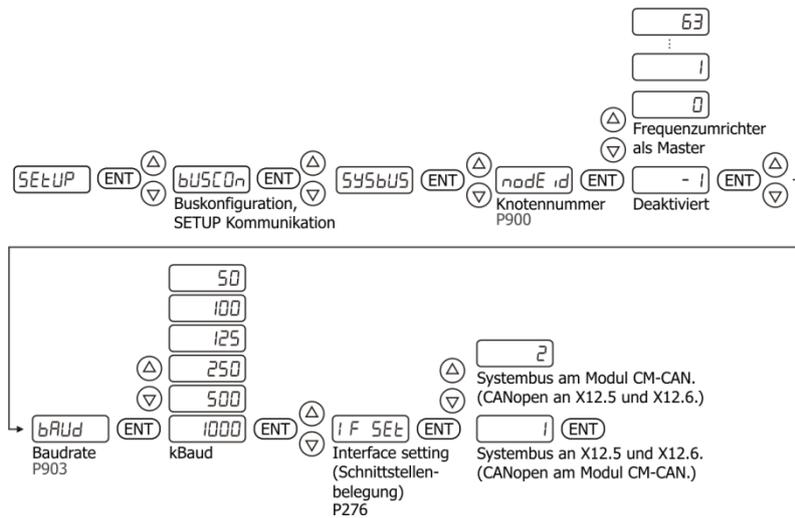
7.3.2 Profibus

Parameter	Anzeige
391 Knotennummer	node id



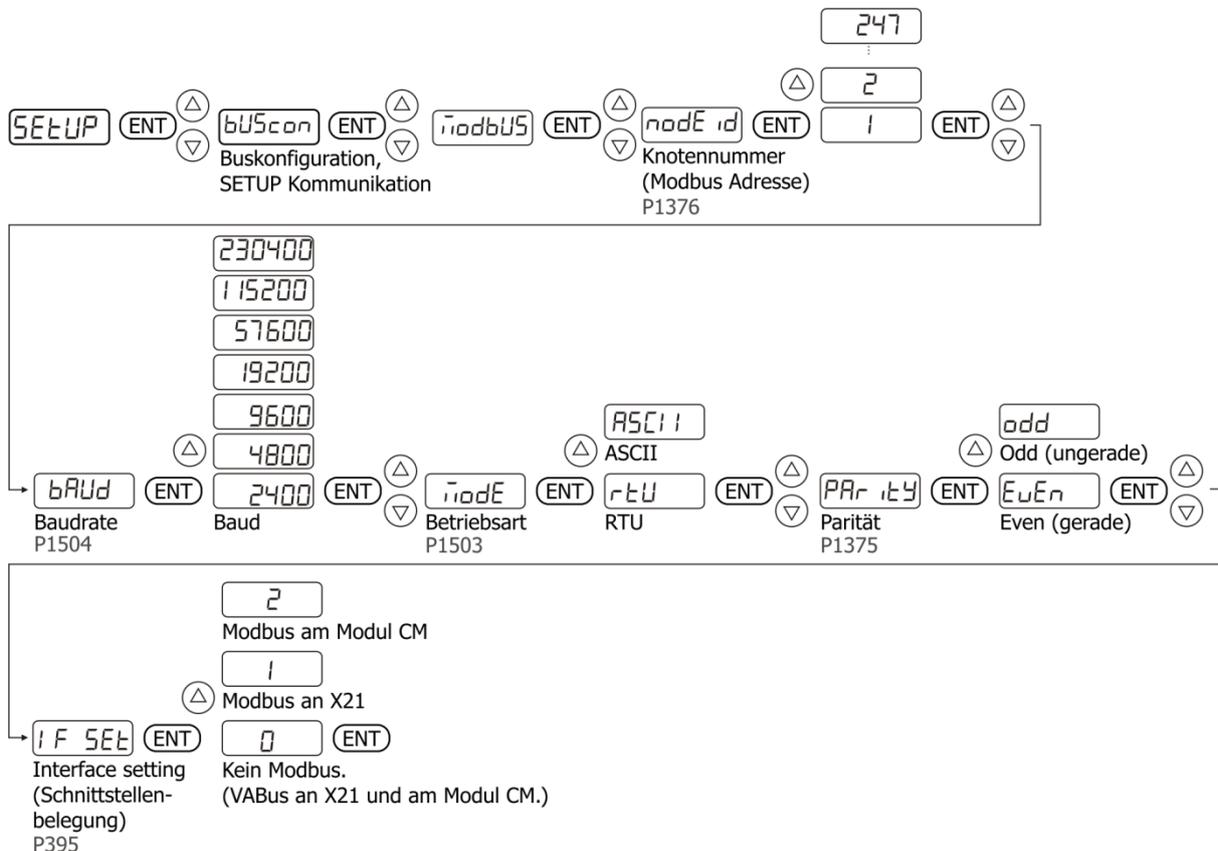
7.3.3 Systembus

Parameter	Anzeige
900 Knotennummer	node id
903 Baudrate	bAUD
276 CAN Interface (CM-CAN/X12). Schnittstellenbelegung (Interface setting).	IF SET
– Die Klemmen X12.5 und X12.6 auf Systembus einstellen.	1
Oder:	2
– Ein optionales Kommunikationsmodul CM-CAN auf Systembus einstellen.	



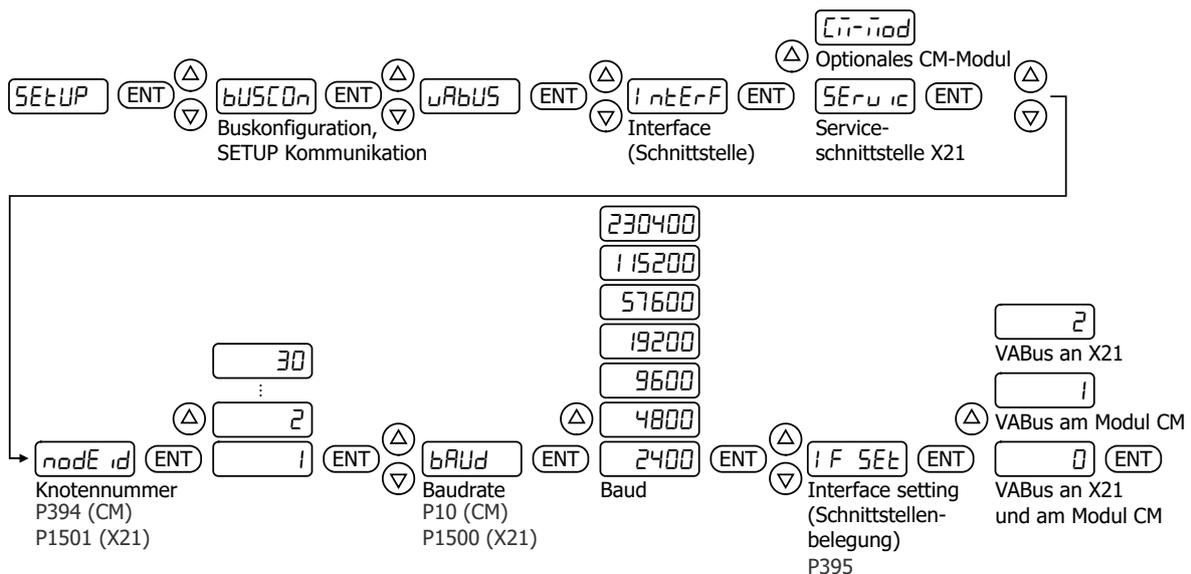
7.3.4 Modbus

Parameter	Anzeige	
1376	Modbus Adresse (Node-ID)	nodE id
1504	Modbus Baudrate	bAUD
1503	Modbus mode (Betriebsart RTU oder ASCII)	nodE
1375	Modbus Parität	PAR itY
395	Schnittstellenbelegung (Interface setting). Protokoll (CM/X21).	IF SEt
	– Die Service-Schnittstelle X21 auf Modbus einstellen. Oder:	1
	– Ein optionales Kommunikationsmodul CM-232 oder CM-485 auf Modbus einstellen.	2



7.3.5 VABus

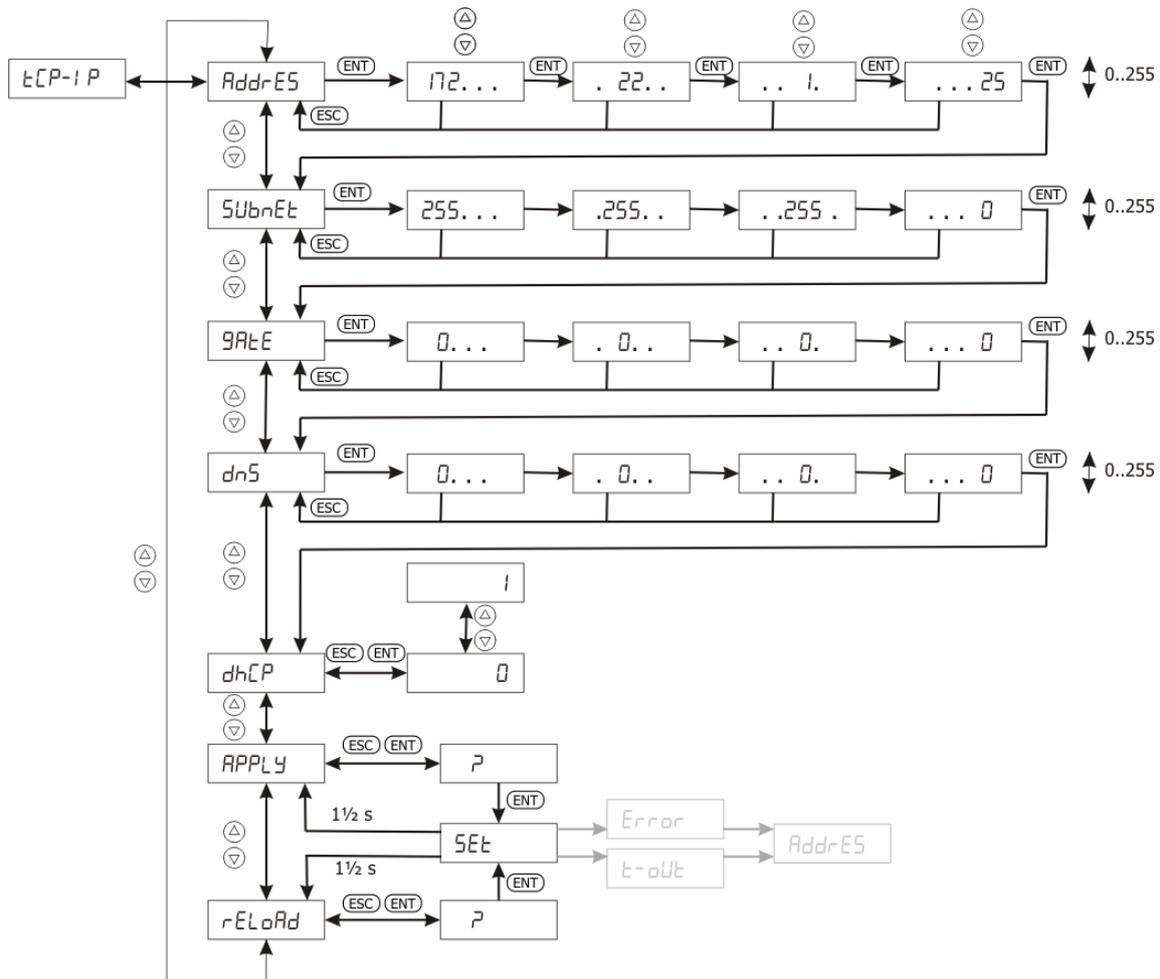
Parameter	Anzeige
Interface (Schnittstelle) auswählen, die parametrieren soll (Service-Schnittstelle X21 oder Kommunikationsmodul).	<i>IntErF</i>
– Die Service-Schnittstelle X21 für die VABus-Kommunikation auswählen. Oder:	<i>SERvIC</i>
– Ein optionales Kommunikationsmodul CM-232 oder CM-485 für die VABus-Kommunikation auswählen. Die Auswahl wird nur angezeigt, wenn ein Kommunikationsmodul installiert ist.	<i>CM-Mod</i>
394 Knotennummer (CM: VABus Node-ID). Ein optionales Kommunikationsmodul CM-232 oder CM-485 wurde gewählt.	<i>nodE id</i>
1501 Knotennummer (X21: VABus Node-ID). Die Service-Schnittstelle X21 wurde gewählt.	<i>nodE id</i>
10 Baudrate. Ein optionales Kommunikationsmodul CM-232 oder CM-485 wurde gewählt.	<i>bAUD</i>
1500 Baudrate. Die Service-Schnittstelle X21 wurde gewählt.	<i>bAUD</i>
395 Schnittstellenbelegung (Interface setting). Protokoll (CM/X21).	<i>IF SEt</i>
– Für die Service-Schnittstelle X21 das Protokoll VABus wählen. Oder:	<i>2</i>
– Für ein optionales Kommunikationsmodul CM-232 oder CM-485 das Protokoll VABus wählen. Oder:	<i>1</i>
– Für die Service-Schnittstelle X21 und für ein optionales Kommunikationsmodul CM-232 oder CM-485 das Protokoll VABus wählen.	<i>0</i>



7.3.6 TCP/IP

Parameter	Anzeige
1432 IP Adresse eintragen. Dies erfolgt in 4 Schritten. Der Punkt markiert die aktuelle Position.	<i>AddrES</i>
1433 Subnet-Maske eintragen. Dies erfolgt in 4 Schritten. Der Punkt markiert die aktuelle Position.	<i>SUBnEt</i>

Parameter	Anzeige
1434 Gateway Adresse eintragen. Dies erfolgt in 4 Schritten. Der Punkt markiert die aktuelle Position.	gAtE
1435 DNS Server Adresse eintragen. Dies erfolgt in 4 Schritten. Der Punkt markiert die aktuelle Position.	dnS
1436 Wenn ein DHCP Server verwendet werden soll und kann, wird diese Einstellung verwendet. 0 = Aus / Deaktiviert 1 = Ein / Aktiviert Wenn DHCP aktiviert ist, werden die oben angegebenen Einstellungen nicht benötigt.	dhCP
APPLY: Muss nach der Konfiguration der oben durchgeführten Einstellungen verwendet werden. Die Einstellungen werden nur nach „APPLY“ übernommen. Wenn dies nicht erfolgreich war, tritt eine Fehler- oder Timeout-Meldung auf.	APPLY
RELOAD: Reload kann verwendet werden, um die Standard-Einstellungen erneut zu laden. Wenn dies nicht erfolgreich war, tritt eine Fehler- oder Timeout-Meldung auf.	rELoAd



7.4 Nach der ersten Inbetriebnahme

Nach dem Ausführen der Funktion „Setup“ ermöglichen die folgenden Parameter die Anpassung an die Anwendung. Es sind nicht alle Einstellmöglichkeiten aufgelistet. Die Parameter können im Menü „Para“ eingestellt werden.

Bedienebene

Parameter	(Werkseinstellung)
P28	1 Easy: Parameter zur schnellen Inbetriebnahme. 2 Standard: Die gebräuchlichsten Parameter können eingestellt werden.

Parameter	(Werkseinstellung)
3	Professional: Erweiterter Zugriff auf Parameter.

Local/Remote, Steuerung über Digitaleingänge oder Bedienfeld

P412	0	Steuerung über Kontakte. Start, Stopp und Vorgabe der Drehrichtung (Parameter <i>Start-rechts</i> 68 , <i>Start-links</i> 69) erfolgen über Digitaleingänge.
	3	Die Befehle Start, Stopp und Vorgabe der Drehrichtung erfolgen über das Bedienfeld.
	4	Die Befehle Start, Stopp und Vorgabe der Drehrichtung erfolgen über das Bedienfeld oder über Digitaleingänge. Werkseinstellung.
	5	Steuerung der Drehrichtung (Parameter <i>Start-rechts</i> 68 , <i>Start-links</i> 69) und des Signals <i>Start 3-Leiter St.</i> 87 über Digitaleingänge.
		Weitere Einstellungen sind für die Steuerung über ein Bussystem möglich.

Auswahl des Frequenzsollwerts

P475	Frequenzsollwertquelle 1		
P492	Frequenzsollwertquelle 2. Zusätzlicher Sollwert, nur für die Kombination von zwei Sollwertquellen.		

0	Null	10	Folgefrequenz
1	Analogwert MFI1A (P475)	20	Feldbussollwert
2	Analogwert MFI2A	30	Technologieregler
3	Festfrequenz	40	elektr. Getriebe
4	Motorpoti über Digitaleingänge	2501	SPS-Ausg. Frequenz 1
5	Keypad-Motorpoti (P492)	2502	SPS-Ausg. Frequenz 2

Es sind nicht alle möglichen Frequenzsollwertquellen dargestellt.

Verrundungszeit

P430 Verlangsamte und gleichmäßige Beschleunigung und Verzögerung durch eine S-Kurve. Dadurch wird der Ruck beim Beschleunigen und Verzögern verringert. Der Wert wird für Rechtslauf und Linkslauf angewendet. (0 ms).

Drehmomentregelung

Drehmomentsollwert

P164	6	Ein	P476	1	Analogwert MFI1A
	7	Aus		2	Analogwert MFI2A
	71	Umschaltung über		3	Festprozentwert
	...	Digitaleingänge		4	Motorpoti über Digitaleingänge
				5	Keypad-Motorpoti

Die Drehzahlregelung ist ausgeschaltet, wenn die Drehmomentregelung eingeschaltet ist.
P30 muss auf 410 (Asynchronmotor) oder 610 (Synchronmotor) eingestellt sein.

Drehzahlregelung

Drehzahlregler optimieren.

P720	0	Drehzahlregler aus	P721	Verstärkung 1 (f <P738)(10)
	1	Eingeschaltet	P722	Nachstellzeit 1 (f <P738)(104 ms)

Grenzen
P728 Grenzstrom
P730 Grenze Drehmoment
P739 Leistungsgrenze

Die Drehzahlregelung ist immer durch die Minimale Frequenz (P418) und die Maximale Frequenz (P419) begrenzt.
P30 muss auf 410 (Asynchronmotor) oder 610 (Synchronmotor) eingestellt sein.

Digitaleingänge

Auswertelogik			Klemme	NPN	PNP
P559	0	NPN (aktiv: 0 V)	X11.4		
	1	PNP(aktiv: 24 V)	X11.5		
			X12.1		
			X12.2		
			X11.6		
P452		Multifunktion MFI1			
	3	Digital NPN (aktiv: 0 V)	X12.3		
	4	Digital PNP (aktiv: 24 V)			
P562		Multifunktion MFI2			
	3	Digital NPN (aktiv: 0 V)	X12.4		
	4	Digital PNP (aktiv: 24 V)			

High: ≤ DC 5 V High: ≥ DC 10 V

Funktion

P[]	7	Aus	
	71	IN1D	P68 (Start-rechts)
	72	IN2D	P69 (Start-links)
	73	IN3D	P70 (Datensatzumschaltung 1) (P558 = 0 - Eingang IN3D)
	74	IN4D	P66 (Festfrequenzumschaltung 1)
	75	IN5D	P103 (Fehlerquittierung)
	76	MFI1D	-
	77	MFI2D	-
	532	MFI2D (Hardware)	P204 (Thermo-Kontakt für P570)

Weitere mögliche Funktionen

P62	Frequenz-Motorpoti Auf	P87	Start 3-Leiter-Steuerung
P63	Frequenz-Motorpoti Ab	P95	Bremschopperfreigabe
P67	Festfrequenzumschaltung 2	P164	Umschaltung n-/M-Regelung
P71	Datensatzumschaltung 2	P183	Externer Fehler
P72	Prozent-Motorpoti Auf	(Nicht alle Funktionen sind aufgelistet.)	
P73	Prozent-Motorpoti Ab		
P75	Festprozentwertumschaltung 1		
P76	Festprozentwertumschaltung 2		

Einen Digitaleingang (IN1D...IN5D, MFI1D, MFI2D) mit einer Funktion belegen:
 Den Parameter der Funktion wählen.
 Den Parameter auf den Digitaleingang (Auswahl 71...75, 76, 77) einstellen.

Digitalausgänge

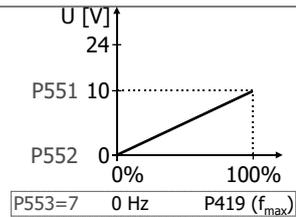
	Funktion	Klemme	Weitere mögliche Funktionen
P531	2 Laufmeldung	X13.5	0 Aus 1 Bereit- oder Betriebsmeldung
P532	103 Invertierte Störmeldung	X10	3 Störmeldung 5 Frequenzsollwert erreicht
P533	103 Invertierte Störmeldung P558= 1 (Ausgang)	X11.6	6 Prozentsollwert erreicht 7 Ixt-Warnung (Überlast) 8 Warnung Kühlkörpertemperatur
P554	4 Einstellfrequenz P550 = 1 (Digital)	X13.6	9 Warnung Innenraumtemperatur 10 Warnung Motortemperatur 11 Warnung allgemein (Nicht alle Funktionen sind aufgelistet.)

Analogeingänge

	Multifunktion MFI1	Klemme	
P452	1 Spannung 0...10 V 2 Strom 0...20 mA 5 Strom 4...20 mA 6 Spannung, Kennlinie 7 Strom, Kennlinie	X12.3	
P454	Kennlinienpunkt X1(2%)		
P455	Kennlinienpunkt Y1(0%)		
P456	Kennlinienpunkt X2(98%)		
P457	Kennlinienpunkt Y2(100%)		
P562	1 Spannung 0...10 V 2 Strom 0...20 mA 5 Strom 4...20 mA 6 Spannung, Kennlinie 7 Strom, Kennlinie	X12.4	
P564	Kennlinienpunkt X1 (2%)		
P565	Kennlinienpunkt Y1 (0%)		
P566	Kennlinienpunkt X2 (98%)		
P567	Kennlinienpunkt Y2 (100%)		
Einen Multifunktionseingang (MFI) als Analogeingang einstellen:			Werkseinstellung ----- P419: Maximale Frequenz, Prozentsollwerte: Begrenzung auf P519
	Voreingestellte Kennlinie:	MFI1 MFI2	
	Eine Kennlinie festlegen:	P452 P562 = 1,2 oder 5 P452 P562 = 6 oder 7 und	
	Sollwert vorgeben:	Kennlinienpunkte einstellen. Frequenz P475 oder P492 =	Prozentwert P476 oder P494 =
		über MFI1: 1 - Analogwert MFI1A über MFI2: 2 - Analogwert MFI2A	

Analogausgänge

	Multifunktion MFO1	Klemme
P550	10 Analog (PWM) MFO1A	X13.6
P551	Analog: Spannung 100%(10 V)	
P552	Analog: Spannung 0%(0 V)	
P553	7 Betrag Frequenzistwert (0 Hz...P419)	



Weitere mögliche Ausgabewerte

0	Aus	32	Betrag Innenraumtemperatur
10	Betrag Prozentsollwert (P476+P494)	33	Betrag Kühlkörpertemperatur
20	Iwirk-Betrag (Wirkstrom)	51	Zwischenkreisspannung
30	Pwirk-Betrag (Wirkleistung)	52	U (Ausgangsspannung)
31	M-Betrag (Drehmoment)		(Nicht alle Funktionen sind aufgelistet.)

Über den Multifunktionsausgang(MFO1) einen analogen Wert ausgeben:
 MFO1 als Analogausgang einstellen.
 Den Spannungsbereich (0...22 V) für den Ausgang einstellen.
 Den Wert wählen, der ausgegeben werden soll.

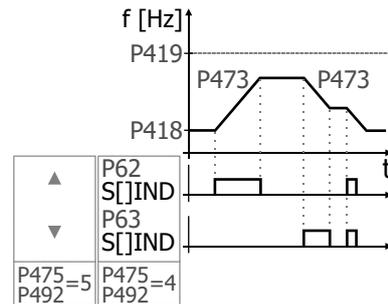
Motorpotentiometer

Steuerung über Digitaleingänge oder Bedienfeld.

	Sollwert speichern.
	Der zuletzt über das Motorpotentiometer eingestellte Sollwert wird gespeichert. Nach einem Aus- und Wiedereinschalten wird der Antrieb auf diesen Wert beschleunigt.
P474	0 nicht speichernd
	1 speichernd

	Sollwert über Motorpotentiometer vorgeben:
	Frequenzsollwertquelle 1
P475	0 Null
	4 Motorpoti über Digitaleingänge
	5 Keypad-Motorpoti

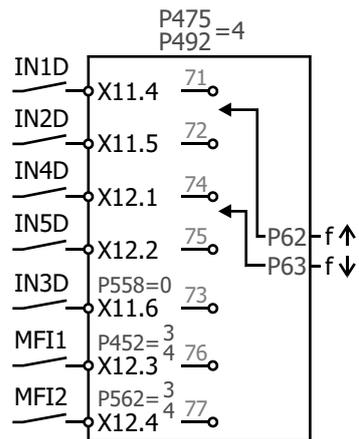
oder	
P492	Frequenzsollwertquelle 2
	0 Null
	4 Motorpoti über Digitaleingänge
	5 Keypad-Motorpoti



Motorpoti über Digitaleingänge:

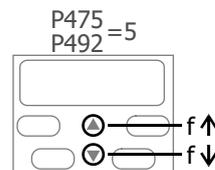
P62	7	Aus
P63	71	IN1D
	72	IN2D
	73	IN3D
	74	IN4D
	75	IN5D
	76	MFI1D
	77	MFI2D
	...	weitere Signalquellen

Für P62 und P63 Digitaleingänge wählen.
 P62 IN[]D: Sollwert erhöhen.
 P63 IN[]D: Sollwert verringern.



Keypad-Motorpoti:

- ▲: Sollwert erhöhen.
- ▼: Sollwert verringern.



P473 Rampe für Motorpotentiometer (2,00 Hz/s); begrenzt auf Werte von P420 bis P423.

Festfrequenzen

P480	Festfrequenz 1	(0,00 Hz)				
P481	Festfrequenz 2	(10,00 Hz)				
P482	Festfrequenz 3	(25,00 Hz)				
P483	Festfrequenz 4	(50,00 Hz)				
P485	Festfrequenz 5	(5,00 Hz)				
P486	Festfrequenz 6	(10,00 Hz)				
P487	Festfrequenz 7	(25,00 Hz)				
P488	Festfrequenz 8	(50,00 Hz)				
P66	7	Aus	P66	P67	P131	Auswahl
P67	71	IN1D	0	0	0	P480
P131	72	IN2D	1	0	0	P481
	73	IN3D (P558 auf 0 - Eingang)	1	1	0	P482
	74	IN4D	0	1	0	P483
	75	IN5D	0	1	1	P485
	76	MFI1D (P452 auf 3 - NPN oder 4 - PNP)	1	1	1	P486
	77	MFI2D (P562 auf 3 - NPN oder 4 - PNP)	1	0	1	P487
	...	weitere Signalquellen	0	0	1	P488

Über die Signalzustände an den Digitaleingängen können die Festfrequenzen gewählt werden.
P475 oder P492: 3 Festfrequenz

Die Drehzahlregelung ist immer durch die Minimale Frequenz (P418) und die Maximale Frequenz (P419) begrenzt.

Sperrfrequenzen

Sollfrequenzen werden ausgeblendet. Mechanische Resonanz der Anlage kann vermieden werden. Zwei Sperrfrequenzen können eingestellt werden.

P447	1. Sperrfrequenz	(0,00 Hz)
P448	2. Sperrfrequenz	(0,00 Hz)
P449	Frequenz-Hysterese	(0,00 Hz)

Der Frequenzbereich, der ausgeblendet werden soll. In diesem Bereich gibt es keinen stationären Betriebspunkt.

PWM-Eingang

Ein PWM-Signal am Eingang IN2D (X11.5) kann zur Sollwertvorgabe verwendet werden.

P496	10	PWM,0 ... 100%	von P419 (maximale Frequenz) oder von P519 (maximaler Prozentsollwert)
	11	PWM,-100 ... 100%	

P652 und P653; zur Skalierung
P476 oder P494: 10 Folgeprozentwert

Die Drehzahlregelung ist immer durch die Minimale Frequenz (P418) und die Maximale Frequenz (P419) begrenzt.

Folgefrequenz-Eingang

Ein Frequenzsignal am Eingang IN2D (X11.5) kann zur Sollwertvorgabe verwendet werden.

P496	20	Folgefrequenz Einfachauswertung:	Auswertung Eine Signalfanke
	21	Folgefrequenz Zweifachauswertung:	Beide Signalfanken

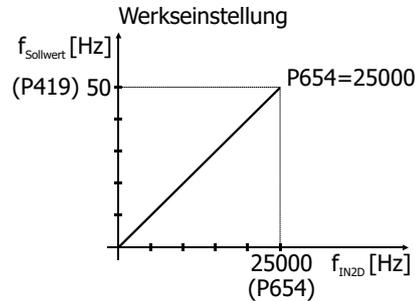
P497 (Teiler); zur Skalierung
P475 oder P492: 10 Folgefrequenzeingang

Die Drehzahlregelung ist immer durch die Minimale Frequenz (P418) und die Maximale Frequenz (P419) begrenzt.

Pulsfolge-Eingang

Ein Pulsfolge-Signal am Eingang IN2D (X11.5) kann zur Sollwertvorgabe verwendet werden. Die Frequenz des Pulsfolgesignals am Eingang kann über einen Skalierungsfaktor geändert werden.

- P496 30 Pulsfolge
- P654 (Skalierungsfrequenz)
- P475 oder P492: 10 Folgefrequenzeingang
- P476 oder P494: 10 Folgeprozentwert



Die Drehzahlregelung ist immer durch die Minimale Frequenz (P418) und die Maximale Frequenz (P419) begrenzt.

Anlaufverhalten (U/f)

wenn P30: 110 - ASM: geberlose Regelung (U/f-Kennlinie)

Der Motor wird aufmagnetisiert (Flussaufbau, P781) und, wenn ausgewählt, ein Startstrom (P623) eingepägt. Die IxR-Kompensation gleicht den Spannungsabfall am Statorwiderstand aus.

- P620 Betriebsart
 - 0 Aus Regelung nach U/f-Kennlinie.
 - 1 Aufmagnetisierung P780 und P781 einstellen.
 - 2 Aufm. + Stromeinprägung P623, P624, P780 und P781 einstellen.
 - 3 Aufm. + IxR-Kompensation P624, P780 und P781 einstellen.
 - 4 Aufm. + Stromeinp. + IxR-Komp. P623, P624, P780 und P781 einstellen.
 - 12 Aufm. + Stromeinp. m. Rampenstopp P623, P624, P780 und P781 einstellen. Für den Schweranlauf.
 - 14 Aufm. + Stromeinp. m. Rampenstopp + IxR-Komp. P623, P624, P780 und P781 einstellen. Für den Schweranlauf.

- P623 Startstrom (Wert: I_{FUN})¹
 - PI-Regler für den Startstrom
 - P621 P-Teil (2,00)
 - P622 I-Teil (50 ms)

Für ein ausreichendes Drehmoment beim Schweranlauf. Der Startstrom wird eingepägt bis die Ausgangsfrequenz den Wert von P624 erreicht.

- P624 Grenzfrequenz (2,60 Hz)
- Bis zu dieser Ausgangsfrequenz wird der Startstrom eingepägt.
- P780 Maximale Flussaufbauzeit (300 ms)
- Der Strom bei Flussaufbau (Wert von P781) wird für maximal diese Zeit eingepägt.
- P781 Strom bei Flussaufbau (Wert: I_{FUN})

Beim Anlauf wird dieser Wert des Stroms eingepägt. Die Zeit für die Stromeinprägung ist durch P780 begrenzt.

Anlaufverhalten (feldorientiert)

wenn P30: 410 - ASM: geberlose feldorientierte Regelung (DMR)[“]
P30: 610 - PSM: geberlose feldorientierte Regelung (DMR)[“]

- P623 Startstrom (Wert: I_{FUN})²
 - Für ein ausreichendes Drehmoment beim Schweranlauf. Der Startstrom wird eingepägt bis die Ausgangsfrequenz den Wert von P624 erreicht.
- P624 Grenzfrequenz (2,60 Hz)

¹ Nennwert des Frequenzumrichters
² Nennwert des Frequenzumrichters

779	Bis zu dieser Ausgangsfrequenz wird der Startstrom eingepreßt. Minimale Flussaufbauzeit
P780	Der Strom bei Flussaufbau (P781) wird für mindestens diese Zeit eingepreßt. Maximale Flussaufbauzeit (P30=410: 1000 ms), (P30=610: 50 ms)
P781	Der Strom bei Flussaufbau (P781) wird für maximal diese Zeit eingepreßt. Strom bei Flussaufbau (Wert: I_{FUN}) Beim Anlauf wird dieser Wert des Stroms eingepreßt. Die Zeit für die Stromeinprägung ist durch P780 begrenzt.

Auslaufverhalten

P630	0	P68 und P69 = 1: Freier Auslauf, P68 und P69 = 0: Freier Auslauf
	1	P68 und P69 = 1: Freier Auslauf, P68 und P69 = 0: Stillsetzen und ausschalten
	...	
	11	P68 und P69 = 1: Stillsetzen und ausschalten, P68 und P69 = 0: Stillsetzen und ausschalten
	...	
	43	P68 und P69 = 1: Nothalt und ausschalten, P68 und P69 = 0: Stillsetzen und Gleichstrombremsen Gleichstrombremse (nur wenn P30 = 110): Ab Stillstand wird für die Dauer von P632 (Bremszeit) der Gleichstrom P631 (Bremsstrom) eingepreßt. Über P68 (Start-rechts) und P69 (Start-links) wird der Auslauf des Motors gesteuert. Für den Fall P68 und P69 = logisch 1 muss ein Auslaufverhalten gewählt werden, und für den Fall P68 und P69 = logisch 0 muss ein Auslaufverhalten gewählt werden.

U/f-Kennlinie

	wenn	P30: 110 - ASM: geberlose Regelung
606	Typ U/f-Kennlinie	
	1	Linear Lineare Kennlinie.
	2	Quadratisch Für Anwendungen in denen das Drehmoment quadratisch zur Drehzahl ansteigt. Für die Energieeinsparung geeignet.
600	Startspannung (5,0 V)	
	Ausgangsspannung bei der Ausgangsfrequenz von 0 Hz.	
601	Spannungsüberhöhung (10%)	
	Erhöhung der Ausgangsspannung abweichend von der linearen Kennlinie.	
602	Überhöhungsfrequenz(20%)	
	Erhöhung der Ausgangsfrequenz abweichend von der linearen Kennlinie.	
603	Eckspannung(230,0 V oder 400,0 V)	
	Koordinate zur Einstellung der U/f-Kennlinie.	
604	Eckfrequenz(50 Hz)	
	Koordinate zur Einstellung der U/f-Kennlinie.	

Linear

Quadratisch

Der Arbeitsbereich liegt zwischen P418 (Minimale Frequenz 3,50 Hz) und P419 (Maximale Frequenz 50 Hz).

Motortemperaturüberwachung

570	Einen Thermokontakt an MFI2 (X12.4) auswerten:	
	1	Thermo-Kontakt, P204: nur Warnung
	2	Thermo-Kontakt, P204: Fehlerabschaltung
	3	Thermo-Kontakt, P204: Fehlerabschaltung 1 Min. verzögert
Weitere Auswertungen: PTC, KTY, PT1000.		

7.5 Gebräuchliche Funktionen

Die Tabellen zeigen eine Auswahl an Einstellmöglichkeiten.

Steuerungsart und Motortyp

Die Steuerungsart und der Motortyp können auch während der Inbetriebnahme mit dem Bedienfeld (Setup) gewählt werden. Wenn die Steuerungsart geändert wird, wird sofort ein Geräte-Reset durchgeführt.

	(Werkseinstellung)	Kapitel
U/f-Kennlinie, Asynchronmotor	P30 auf „110 - ASM: geberlose Regelung“ ¹ einstellen.	8.1.2
	Für P606 „1 - Linear“ oder „2 - Quadratisch“ wählen.	8.7, 9.2
	P600 ... P605: U/f-Kennlinie einstellen.	8.7
	P620: Anlaufverhalten einstellen.	8.3.2
Feldorientierte Regelung, Asynchronmotor	P630: Auslaufverhalten einstellen.	8.3.3
	P30 auf „410 - ASM: geberlose feldorientierte Regelung (DMR ²)“ einstellen.	8.1.2
	P780, P781: Anlaufverhalten einstellen.	8.3.2
Feldorientierte Regelung, Synchronmotor	P630: Auslaufverhalten einstellen.	8.3.3
	Funktionen der feldorientierten Regelung einstellen.	8.9.5
	P30 auf „610 - PSM: geberlose feldorientierte Regelung (DMR ³)“ einstellen.	8.1.2
	P780, P781: Anlaufverhalten einstellen.	8.3.2
	P630: Auslaufverhalten einstellen.	8.3.2
	Funktionen der feldorientierten Regelung einstellen.	8.9.5

Motordrehzahl (Frequenzsollwert) einstellen

	(Werkseinstellung)	Kapitel
Bedienfeld	P492 auf „5 - Keypad-Motorpoti“ einstellen. Im Menü „Local“ die Funktion „Poti F“ wählen. Mit den Pfeiltasten die Ausgangsfrequenz (Motordrehzahl) einstellen.	8.5.1
Analogeingang	P475 auf „1 - Analogwert MFI1A“ einstellen. Spannungseingang MFI1 (Klemme X12.3). Die Motordrehzahl ist proportional zur Spannung an MFI1.	8.5.1
Festfrequenzen	P475 oder P492 auf „3 - Festfrequenz“ einstellen. In P480 ... P488 Frequenzwerte einstellen. Für P66, P67, P131 Digitaleingänge wählen. Einen Frequenzwert über diese Digitaleingänge wählen.	8.5.1 8.5.1.3 8.6.6.5
Digitale Signale	P475 oder P492 auf „4 - Motorpoti über Digitaleingänge“ einstellen. Für P473 einen Beschleunigungswert einstellen. Für P62 (Motorpoti auf) und P63 (Motorpoti ab) Digitaleingänge wählen. Signale an den gewählten Digitaleingängen erhöhen die Ausgangsfrequenz (Motordrehzahl).	8.5.1 8.5.3.3.1 8.6.6.4
Kommunikationschnittstelle	Der Frequenzsollwert wird über ein Bussystem übertragen. P475 oder P492 auf „20 - Feldbussollwert“ einstellen.	Protokoll ⁴

¹ Für einfache Anwendungen (z. B. Lüfter, Pumpen). Bei Eingabe über das Bedienfeld: „UF“ wählen.

² Direkte Momenten-Regelung eines Asynchronmotors, für erhöhte Anforderungen an Drehzahl- oder Drehmomentgenauigkeit. Bei Eingabe über das Bedienfeld: „Foc“ wählen.

³ Direkte Momenten-Regelung eines Synchronmotors, für erhöhte Anforderungen an Drehzahl- oder Drehmomentgenauigkeit. Bei Eingabe über das Bedienfeld: „Synch“ wählen.

⁴ Anleitung zum entsprechenden Protokoll.

Beschleunigung und Verzögerung

	(Werkseinstellung)	Kapitel
Beschleunigen Rechtslauf und Linkslauf	Für Rechtslauf und Linkslauf getrennt einstellbar.	8.5.1.4
	Rechtslauf: P420 und P421 Linkslauf: P422 und P423	
S-Kurve	P430: Der Antrieb wird gleichmäßiger beschleunigt und verzögert und Stöße auf die Last vermieden.	8.5.1.4

Drehmomentsollwert

	(Werkseinstellung)	Kapitel
	P30 auf 410 (Asynchronmotor) oder 610 (Synchronmotor) einstellen. P164 auf „6 -Ein“ stellen oder auf eine Signalquelle (z. B. Digitaleingang), durch die auf Drehmomentregelung umgestellt werden soll.	8.1.2 8.9.5.2 8.6.6.10
Vorgabe über: Bedienfeld	P494 auf „5 - Keypad-Motorpoti“ einstellen. Im Menü „Local“ die Funktion „Poti P“ wählen. Mit den Pfeiltasten den Drehmomentsollwert einstellen (prozentual auf das Motornennmoment bezogen).	8.5.3.4.2
Analogeingang	P476 auf „1 - Analogwert MFI1A“ (Klemme X12.3) einstellen. P452 auf „1 - Spannung 0...10 V“ einstellen. Der Drehmomentsollwert ist proportional zur Spannung an MFI1.	8.5.2 8.6.1
Begrenzung über: Grenzen	P418 Minimale Frequenz (nur in der Strom-Einprägungsphase) P419 Maximale Frequenz	8.5.1.1
Drehzahlregler	P768 Untergrenze Frequenz P769 Obergrenze Frequenz	8.9.5.3.1

Ein- und Ausgänge einstellen

	(Werkseinstellung)	Kapitel
IN1D (X11.4)	Das Signal „71 - IN1D“ einer Funktion zuweisen.(P68)	8.6.6
IN2D (X11.5)	Das Signal „72 - IN2D“ einer Funktion zuweisen (P69) oder über P496 als Eingang für PWM, Folgefrequenz oder Pulsfolge einstellen.	8.6.6 8.6.7
IN4D (X12.1)	Das Signal „74 - IN4D“ einer Funktion zuweisen. (P71)	8.6.6
IN5D (X12.2)	Das Signal „75 - IN5D“ einer Funktion zuweisen.(P103)	8.6.6
Auswertelogik	P559: PNP (aktiv 24 V) oder NPN (aktiv: 0 V) für IN1D ... IN5D wählen.	8.6.6
IN3D/OUT3D (X11.6)	P558: Als Eingang oder Ausgang einstellen. Eingang: Das Signal „73 - IN3D“ einer Funktion zuweisen. (P70) Ausgang: Über P533 eine Funktion wählen.	8.6.4, 8.6.6 8.6.5
Auswertelogik	P559: PNP (aktiv 24 V) oder NPN (aktiv: 0 V).	
MFI1 ¹ (X12.3)	P452: Analog (Spannung/Strom) oder digital (PNP/NPN) wählen. Analog: Zur Frequenzsollwertvorgabe: P475 oder P492 auf „1 - Analogwert MFI1A“ einstellen. Einstellbereich: P418 ... P419. Zur Prozentsollwertvorgabe ² : P476 oder P494 auf „1 - Analogwert MFI1A“ einstellen. Einstellbereich: P518 ... P519. Einstellbare Kennlinie, wenn P452 = 6 oder 7. Digital: Das Signal „76 - MFI1D“ einer Funktion zuweisen.	8.6.1 8.5.1 8.5.1.1 8.5.2 8.5.2.1 8.6.1.1.2 8.6.6
MFI2 ³ (X12.4)	P562: Analog (Spannung/Strom) oder digital (PNP/NPN) wählen.	8.6.2

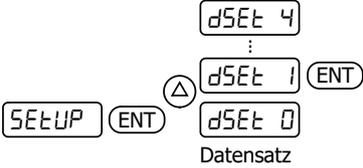
¹ Multifunktionseingang 1

² Z. B. für den PID-Regler (P475/P492 = 30-Technologieregler“) oder für den Drehmomentregler (P164).

³ Multifunktionseingang 2

	(Werkseinstellung)	Kapitel
	Analog: Zur Frequenzsollwertvorgabe: P475 oder P492 auf „2 - Analogwert MFI2A“ einstellen. Einstellbereich: P418 ... P419.	8.5.1 8.5.1.1
	Zur Prozentsollwertvorgabe ¹ : P476 oder P494 auf „2 - Analogwert MFI2A“ einstellen. Einstellbereich: P518 ... P519.	8.5.2 8.5.2.1
	Einstellbare Kennlinie, wenn P562 = 6 oder 7.	8.6.2.1.2
	Digital: Das Signal „77 - MFI2D“ einer Funktion zuweisen oder Temperaturüberwachung mit Thermokontakt: P204 auf „532 - MFI2D (Hardware)“ einstellen. P570 auf 1, 2 oder 3 einstellen (Motortemperatur: Warnung oder Fehlerabschaltung).	8.6.6 8.6.6.9 8.4.6
	MFO1 ² (X13.6)	P550: Analog, digital, Folgefrequenz- oder Pulsfolge-Ausgang wählen.
	Digital: Über P554 eine Funktion wählen.	8.6.3
	Analog: Über P553 ein Signal für die Ausgabe wählen. (7 - Betrag Frequenzistwert).	8.6.3
	Folgefrequenz: Über P555 einen Frequenzwert für die Ausgabe wählen. P556 zur Inkrementalgebernachbildung einstellen.	8.6.3
	Pulsfolge: Den ausgegebenen Frequenzwert über P557 skalieren. Der Wert ist auf P419 (maximale Frequenz) bezogen.	8.6.3 8.5.1.1
OUT1D (X13.5)	Über P531 eine Funktion wählen. (2 - Laufmeldung)	8.6.5
OUT2D (X10) Relais	Über P532 eine Funktion wählen. (103 - Inv. Störmeldung)	8.6.5

Datensätze für Parameterwerte und Motordaten

	(Werkseinstellung)	Kapitel
	Für Motordaten von verschiedenen Motoren oder Anpassung an verschiedene Betriebspunkte.	
Datensatz für Setup	<p>Das Menü „Setup“ wählen. ENT betätigen. Die Datensatzauswahl wird angezeigt. Datensatz wählen, in den eingegebene und gemessene Motordaten und Parameterwerte gespeichert werden sollen.</p> <ul style="list-style-type: none"> – Datensatz 0 wählen, wenn alle Datensätze die gleichen Parameterwerte enthalten sollen. – Einen der Datensätze 1 ... 4 wählen für die Inbetriebnahme von mehreren Motoren oder für verschiedene Betriebspunkte. <p>Beispiel: Für die Selbsteinstellung (Auto-tuning) und Motordaten den Datensatz 1 wählen.</p> 	-

¹ Z. B. für den PID-Regler (P475/P492 = 30-Technologieregler“) oder für den Drehmomentregler (P164).

² Multifunktionsausgang

		(Werkseinstellung)	Kapitel
Parameterwert ändern	<p>Parameterwerte in einem bestimmten Datensatz einstellen: Im Menü „Para“ den Parameter wählen, der eingestellt werden soll. Am Bedienfeld ENT gedrückt halten und Pfeiltaste betätigen. Die letzte Ziffer zeigt den Datensatz. ENT loslassen und erneut betätigen. Der Wert des Parameters kann mit den Pfeiltasten eingestellt werden.</p> <p>Beispiel: Motornennspannung P370 im Datensatz 2 einstellen.</p>		
Datensatz umschalten	Für P70 (73 - IN3D) und P71 (74 - IN4D) Digitaleingänge wählen. Einen Datensatz über diese Digitaleingänge wählen.		8.6.6.11

PID-Regler (Technologieregler)

		(Werkseinstellung)	Kapitel
	Prozessregelung (z. B. Druck, Volumenstrom, Temperatur).		
Einschalten	P475 oder P492 auf „30 - Technologieregler“ einstellen.		8.5.1
Sollwert	Für P476 oder P494 die Quelle wählen, die den Sollwert vorgibt.		8.5.2
Istwert	Für P478 den Eingang wählen, an dem der Istwert anliegt. Der Istwert kann auch über eine Kommunikationsschnittstelle empfangen werden.		8.9.3
Regelverhalten	P444 Proportionalteil (Verstärkung), P445 Integralteil (Nachstellzeit), P446 Differentialteil (Vorhaltzeit).		8.9.3
Starten	P68 (71 - IN1D) oder P69 (72 - IN2D).		8.6.6.2

Elektronisches Getriebe

		(Werkseinstellung)	Kapitel
	Gleichlauf von Antrieben.		
Sollwert für Folgeantrieb	P496 auf „20 - Folgefrequenz Einfachauswertung“ oder „21 - Folgefrequenz Zweifachauswertung“ einstellen. IN2D (X11.5) ist der Frequenzeingang. P497 einstellen (typischerweise identisch zu P556 des Leitantriebs).		8.6.7 8.6.7.2
Einschalten	P475 oder P492 auf „40 - elektr. Getriebe“ einstellen.		8.5.1
Getriebefaktor	Fest	P689 auf „1 - (P.685 Zähler)/(P.686 Nenner)“ einstellen. P685 und P686 einstellen.	8.5.4.3.1
	Variabel	P689 auf „2 -(Zähler analog)/(P. 686 Nenner)“ oder „3 - (P. 685 Zähler)/(Nenner analog)“ einstellen. Den Bereich über P687 und P688 einstellen. Für P476 oder P494 eine Signalquelle wählen, über die der Getriebefaktor während des Betriebs geändert werden soll.	8.5.4.3.2 8.5.2
Leitantrieb	Ausgang MFO1: P550 auf „20- Folgefrequenz(F) MFO1F“ einstellen. Für P555 eine Frequenzquelle wählen (1- Frequenzistwert). Über P556 Ausgabefrequenz einstellen.		8.6.3

Positionierung

		Kapitel
	P458 auf „1 - Pos. ab Referenzpunkt“ einstellen. Der Referenzpunkt wird über den Digitaleingang IN1D (Klemme X11.4) erfasst. In P460 den Fahrweg in Motorumdrehungen eingeben.	8.3.7

SPS: Logikfunktionen und Funktionen mit analogen Größen

	Kapitel/ Anleitung
Über die Eingabe in eine Tabelle oder mit einem grafischen Editor können analoge Größen beeinflusst werden und logische Verknüpfungen mit digitalen Signalen erstellt werden.	8.6.6.16, SPS ¹

Überwachungs- und Schutzfunktionen

	(Werkseinstellung)	Kapitel
Motortemperatur	Temperaturüberwachung mit Thermokontakt an MFI2. P204 auf „532 - MFI2D (Hardware)“ einstellen.	8.6.6.9
	P562 auf „3 - Digital NPN (aktiv: 0 V)“ oder „4 - Digital PNP (aktiv: 24 V)“ einstellen.	8.6.2
	P570 (0 - aus) auf 1 (Warnung), 2 (sofortige Fehlerabschaltung), oder 3 (Fehlerabschaltung nach 1 Min.) einstellen.	8.4.6
	Temperaturmessung an MFI2, Temperaturüberwachung und -anzeige mit KTY Messwiderstand oder Widerstand PT1000.	8.4.6
	P617 auf einen Temperaturwert einstellen. Wird der Wert erreicht erfolgt eine Warnmeldung oder der Frequenzumrichter wird abgeschaltet (je nach Einstellung von P570).	8.4.6
	P562 auf Spannungseingang oder Stromeingang einstellen.	8.6.2
	PTC P570 auf 11 (Warnung), 12 (sofortige Fehlerabschaltung), oder 13 (Fehlerabschaltung nach 1 Min.) einstellen.	8.4.6
	KTY P570 auf 21 (Warnung), 22 (sofortige Fehlerabschaltung), oder 23 (Fehlerabschaltung nach 1 Min.) einstellen.	8.4.6
	PT1000 P570 auf 31 (Warnung), 32 (sofortige Fehlerabschaltung), oder 33 (Fehlerabschaltung nach 1 Min.) einstellen.	8.4.6
	P226 zeigt die gemessene Motortemperatur. Ein PTC-Widerstand (Motorkaltleiter) ermöglicht nicht die Temperaturmessung. P617 ist für diese Auswertung ohne Funktion. Die Auswertung ist abhängig vom eingesetzten Widerstand.	10.2
Motorschutzschalter	Die Bemessungswerte des Motors werden überwacht. Bei Überlastung des Motors erfolgt die Fehlerabschaltung oder eine Warnmeldung.	8.10.6
	P571 für Einzelmotorbetrieb oder Mehrmotorenbetrieb einstellen und wählen, ob eine Fehlerabschaltung oder Warnmeldung erfolgen soll.	8.10.6
Netzausfall	Kurzzeitige Netzausfälle werden überbrückt. Über P670 die Netzstützung wählen. P671 und P672 einstellen. Wird der Spannungswert in P671 unterschritten, wird die Zwischenkreisspannung auf den Wert von P672 geregelt.	8.9.2
Zwischenkreisspannung	Über P670 die U_d -Begrenzung wählen. P680 einstellen. Die Zwischenkreisspannung wird auf den Wert von P680 begrenzt, wenn diese im generatorischen Betrieb oder beim Bremsen ansteigt.	8.9.2
Phasenausfall	Der Frequenzumrichter schaltet sich ab, wenn eine Netz- oder Motorphase ausfällt. Über P576 die Fehlerabschaltung oder Stillsetzung wählen.	8.4.7

Mechanische Bremse steuern

		Kapitel
Ansteuerung	Zur Ansteuerung einer Bremse über einen Digitalausgang: „41 - Bremse öffnen“ für einen der Parameter 531 (OUT1D), 532 (OUT2D Relais), 533 (OUT3D) oder 554 (MFO1) auswählen.	8.6.5.5
Verzögerter Anlauf	P625 einstellen. Erst nach Ablauf der Bremsenöffnungszeit wird der Antrieb beschleunigt. Dies schützt die Bremse vor Schäden.	8.3.2
Stillsetzen	Über P630 das Verhalten für den Auslauf des Antriebs wählen.	8.3.3

¹ Anwendungshandbuch SPS.

Energieeinsparung

		Kapitel
Ausschalten der Anzeige	In P1510 eine Zeit einstellen. Wird innerhalb dieser Zeit keine Taste am Bedienfeld betätigt, schaltet sich die Anzeige aus.	9
Ausschalten von Funktionen	Über P1511 wählen, welche Funktionen ausgeschaltet werden sollen: Bedienfeld, digitale Ein- und Ausgänge, Kommunikation oder Lüfter. Der Frequenzumrichter schaltet die Funktionen aus und verringert die Leistungsaufnahme, wenn die Freigabe über die Digitaleingänge STOA und STOB ausgeschaltet wird.	9
Energiesparfunktion	Für P30 muss „110 - ASM geberlose Regelung“ oder 410 - ASM: geberlose feldorientierte Regelung (DMR) gewählt sein. Über P1550 wählen, ob die mögliche Energieeinsparung automatisch ermittelt oder über einen eingegebenen Wert (P1551) festgelegt werden soll.	9.1
	Über P1551 wählen, mit welchem Digitaleingang oder Logiksignal die Energiesparfunktion gestartet werden soll.	9.1
Quadratische U/f-Kennlinie	Für Lastverhalten mit quadratisch zur Drehzahl ansteigendem Drehmoment (z. B. Lüfter). Für die Steuerung nach U/f-Kennlinie. Für P30 muss „110 - ASM geberlose Regelung“ gewählt sein. Über P606 die Kennlinie auf „2 - quadratisch“ einstellen. Die U/f-Kennlinie mit den Parametern 600 ... 604 einstellen.	9.2
Weitere	Zum Beispiel temperaturgeregelte Lüfter, automatische Schaltfrequenzumschaltung, energieoptimales Bremsen.	9.4

Wartung

		Kapitel
Wartungsintervall	Die verbleibende Zeit bis zur Wartung von Zwischenkreis (P1530) und Lüfter (P1531) kann angezeigt werden.	11.3
	Wenn die verbleibende Zeit bis zur Wartung abgelaufen ist, wird eine Meldung in P1533 oder eine Warnung ausgegeben. Die Reaktion ist einstellbar.	Zwischenkreis: P1534 Lüfter: P1535 11.3.1 11.3.2

Testfunktionen

		Kapitel
	Zum Auffinden von Fehlern und Defekten am Frequenzumrichter, an Sensoren, an der Last und an elektrischen Anschlüssen.	
Erdschluss-/ Kurzschluss-test	Prüfung auf Erdschluss oder Schluss gegen Zwischenkreispotential.	8.2.3.1
Lasttest	Prüfung der IGBTs, der Last (z. B. auf Kurzschluss), der Stromerfassung und auf Kabelbruch.	8.2.3.2
Test starten	Mit Bedienfeld Die Freigabe an den Eingängen STOA und STOB einschalten. Den Menüpunkt „Test“ im Menü „Local“ wählen. Test 1 wählen. Die Hinweise im Kapitel 8.2.3.1 „Erdschluss- und Kurzschluss-test (Test 1)“ beachten. Anschließend Test 2 wählen.	8.2.3.3
	Mit PC-Software VPlus Über P1540 „11 - Start Test 1“ oder „12 - Start Test 2“ wählen.	8.2.3.4
Automatischer Test	Über P1542 wählen, welcher Test automatisch nach jeder Fehlerabschaltung gestartet werden soll.	8.2.3.5
Lüftertest	Die Funktionsfähigkeit der Lüfter prüfen.	
Test starten	Mit Bedienfeld Die Freigabe an den Eingängen STOA und STOB einschalten. Den Menüpunkt „Test“ im Menü „Local“ wählen. Test 3 wählen. ENT betätigen. Die Lüfter müssen sich drehen. ESC betätigen.	8.2.3.6

Kommunikation

	(Werkseinstellung)	Anleitung
CAN System-bus	Schnittstelle an den Klemmen X12.5 und X12.6.	Systembus
CANopen®	Protokoll über die Klemmen X12.5 und X12.6 oder Schnittstelle am optionalen Kommunikationsmodul CM-CAN. Über den Parameter <i>CAN Interface (CM-CAN/X12)</i> 276 das Protokoll für die Klemmen X12.5/X12.6 oder für das Kommunikationsmodul wählen. Wählbar ist CAN-Systembus oder CANopen®.	CANopen
Modbus (RTU/ASCII)	Schnittstelle am Anschluss X21 (RJ45-Steckbuchse) oder optionales Kommunikationsmodul CM-232 oder CM-485.	Modbus
VABus	Schnittstelle am Anschluss X21 (RJ45-Steckbuchse) oder optionales Kommunikationsmodul CM-232 oder CM-485.	VABus
	Über den Parameter <i>Protokoll (CM/X21)</i> 395 das Protokoll für den Anschluss X21 oder für das Kommunikationsmodul wählen. Wählbar ist Modbus oder VABus. Wenn Modbus gewählt ist, über den Parameter <i>Modbus Mode</i> 1503 zwischen RTU und ASCII wählen.	
Profibus-DP	Optionales Kommunikationsmodul CM-PDPV1.	PDP-V1
TCP/IP	Optionales Kommunikationsmodul mit Ethernet Kommunikation TCP/IP.	Ethernet Modul

7.6 Fehler quittieren über Bedienfeld

Liegt ein Fehler am Gerät an, kann über die STOP-Taste ein Geräte-Reset durchgeführt werden. Ein Reset über die STOP-Taste kann nur durchgeführt werden, wenn Parameter *Local/Remote* **412** eine Steuerung über das Bedienfeld zulässt (siehe Kapitel 8.3.1 „Steuerung“). Weitere Möglichkeiten des Fehler-Reset sind in Kapitel 8.6.6.8 „Fehlerquittierung“ beschrieben.

7.7 Anwendungen

Für gebräuchliche Anwendungen sind Parameter aufgelistet, die üblicherweise eingestellt werden. Die Auswahl einer Anwendung erleichtert die Inbetriebnahme. Je nach Anwendung können weitere Einstellungen erforderlich sein. Die vorgeschlagenen Parametereinstellungen müssen an die tatsächliche Anwendung angepasst werden.

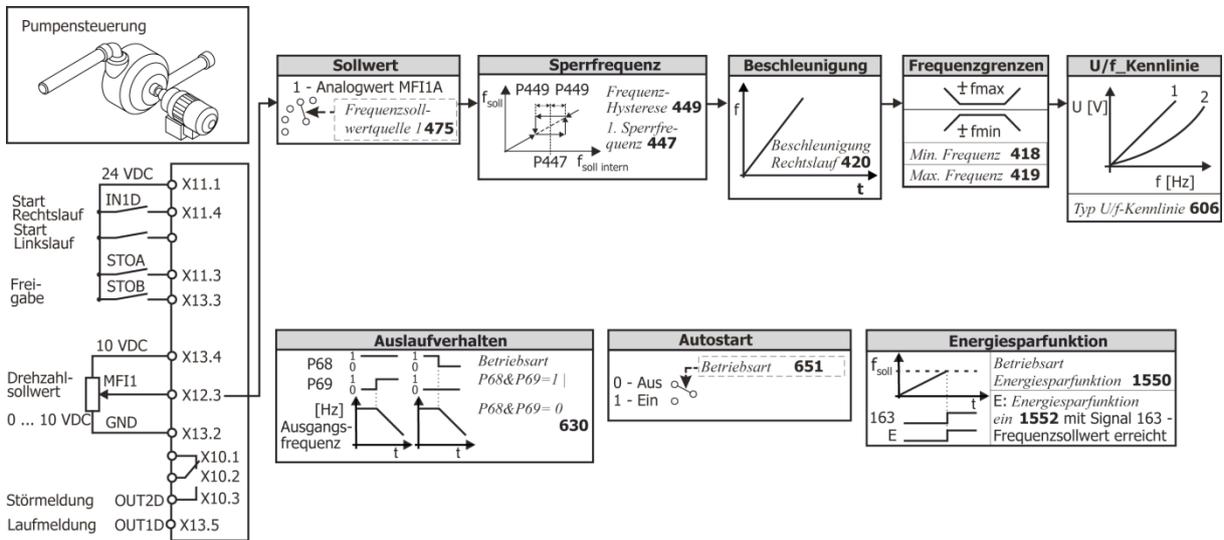
Hinweis

Die PC-Software VPlus erleichtert die Inbetriebnahme einer Anwendung mit Hilfe von Applikationsmakros.

7.7.1 Pumpe

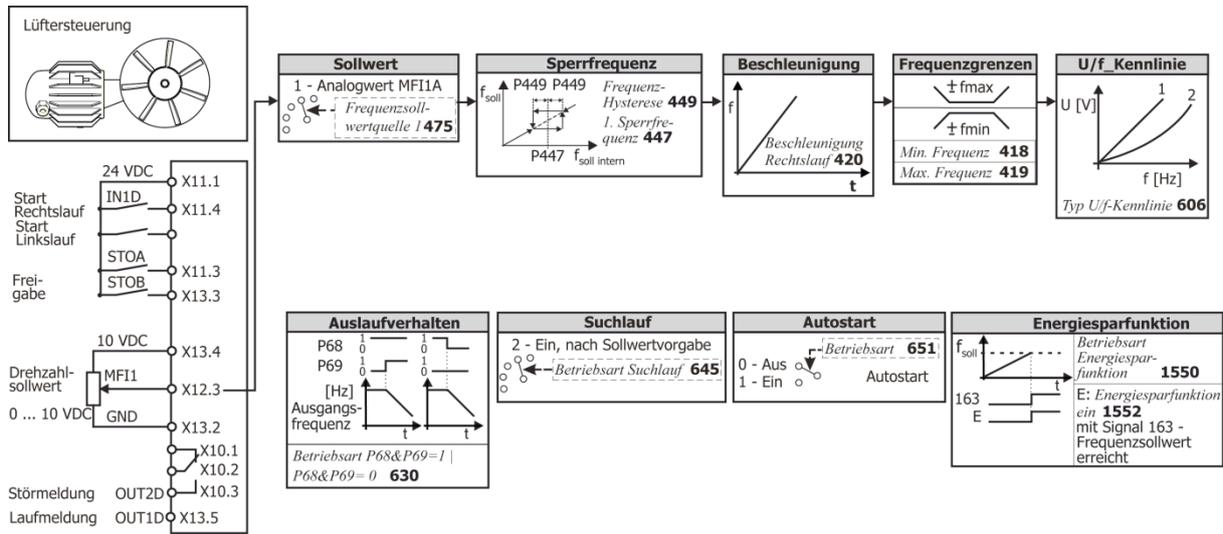
Parameter	Empfohlene Einstellung
30 Konfiguration	110 ASM: geberlose Regelung (U/f-Kennlinie)
420 Beschleunigung (Rechtslauf)	10 Hz/s
421 Verzögerung (Rechtslauf)	-0,01 Hz
492 Frequenzsollwertquelle 2	0 - Null
493 Betriebsart (Frequenzsollwertquelle)	1 - (+/- Sollwert)
418 Minimale Frequenz	10 Hz
419 Maximale Frequenz	53 Hz
420 Beschleunigung (Rechtslauf)	10 Hz/s
447 1. Sperrfrequenz	0 Hz
449 Frequenz-Hysterese	0 Hz
475 Frequenzsollwertquelle 1	1 - Analogwert MF11A
606 Typ U/f-Kennlinie	2 - Quadratisch
630 Betriebsart (P68&P69=1 P68&P69=0) (Auslaufverhalten)	11 - (Stillsetzen, Aus Stillsetzen, Aus)
651 Betriebsart (Autostart)	0 - Aus
1550 Betriebsart Energiesparfunktion	2 - Automatisch
1552 Energiesparfunktion ein	163 - Frequenzsollwert erreicht

Parameter		Empfohlene Einstellung
68	Start-rechts	71 - IN1D
69	Start-links	7 - Aus
531	Betriebsart OUT1D (X13.5) (Digitalausgang)	2 - Laufmeldung
532	Betriebsart OUT2D (X10/Relais)	103 - Invertierte Störmeldung



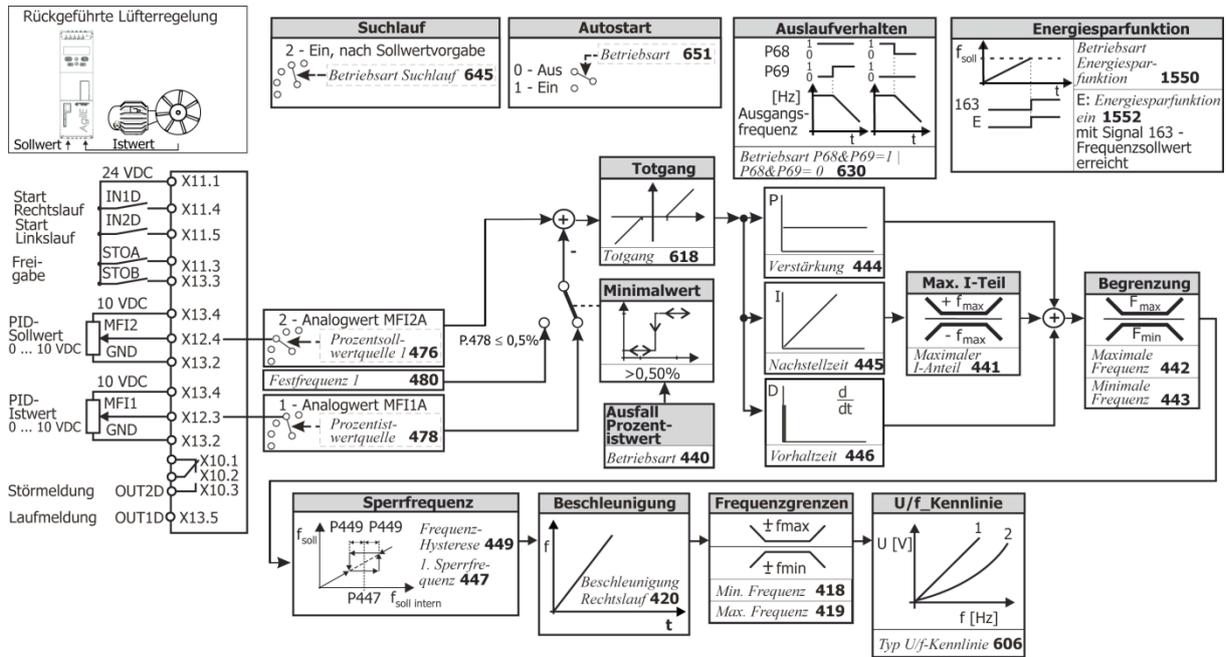
7.7.2 Lüfter

Parameter		Empfohlene Einstellung
30	Konfiguration	110 ASM: geberlose Regelung (U/f-Kennlinie)
421	Verzögerung (Rechtslauf)	-0,01 Hz
492	Frequenzsollwertquelle 2	0 - Null
493	Betriebsart (Frequenzsollwertquelle)	1 - (+/- Sollwert)
418	Minimale Frequenz	10 Hz
419	Maximale Frequenz	53 Hz
420	Beschleunigung (Rechtslauf)	5 Hz/s
447	1. Sperrfrequenz	0 Hz
449	Frequenz-Hysterese	0 Hz
475	Frequenzsollwertquelle 1	1 - Analogwert MFI1A
606	Typ U/f-Kennlinie	2 - Quadratisch
630	Betriebsart (P68&P69=1 P68&P69=0) (Auslaufverhalten)	0 - (Freier Auslauf Freier Auslauf)
645	Betriebsart Suchlauf	2 - Ein, nach Sollwertvorgabe
651	Betriebsart (Autostart)	0 - Aus
1550	Betriebsart Energiesparfunktion	2 - Automatisch
1552	Energiesparfunktion ein	163 - Frequenzsollwert erreicht
68	Start-rechts	71 - IN1D
69	Start-links	7 - Aus
531	Betriebsart OUT1D (X13.5) (Digitalausgang)	2 - Laufmeldung
532	Betriebsart OUT2D (X10/Relais)	103 - Invertierte Störmeldung



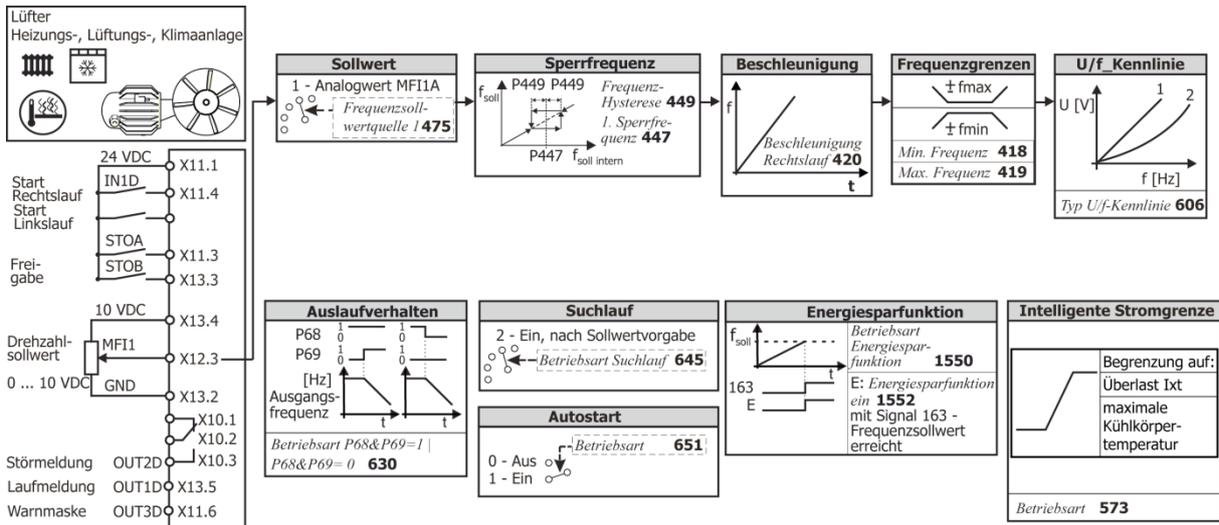
7.7.3 Lüfter oder Pumpe mit geschlossenem Regelkreis

Parameter	Empfohlene Einstellung	
30	Konfiguration	110 ASM: geberlose Regelung (U/f-Kennlinie)
480	Festfrequenz 1	0 Hz
418	Minimale Frequenz	10 Hz
419	Maximale Frequenz	53 Hz
420	Beschleunigung (Rechtslauf)	5 Hz/s
421	Verzögerung (Rechtslauf)	-0,01 Hz
440	Betriebsart Ausfall Istwert	1 - Aktiv, Festfrequenz 1
441	Max. I-Anteil	50 Hz
442	Maximalfrequenz	53 Hz
443	Minimalfrequenz	0 Hz
444	Verstärkung	1
445	Nachstellzeit	1000 ms
446	Vorhaltzeit	0 ms
447	1. Sperrfrequenz	0 Hz
449	Frequenz-Hysterese	0 Hz
475	Frequenzsollwertquelle 1	30 - Technologieregler (PID-Regler)
476	Prozentsollwertquelle 1	2 - Analogwert MFI2A
478	Prozentistwertquelle	1 - Analogwert MFI1A
480	Festfrequenz 1 (bei Ausfall Istwert)	0 Hz
492	Frequenzsollwertquelle 2	0 - Null
493	Betriebsart (Frequenzsollwertquelle)	1 - (+/- Sollwert)
494	Prozentsollwertquelle 2	0 - Null
495	Betriebsart (Prozentsollwertquelle)	2 - Nur positiv
606	Typ U/f-Kennlinie	2 - Quadratisch
618	Totgang	0%
630	Betriebsart (P68&P69=1 P68&P69=0) (Auslaufverhalten)	0 - (Freier Auslauf Freier Auslauf)
645	Betriebsart Suchlauf	2 - Ein, nach Sollwertvorgabe
651	Betriebsart (Autostart)	0 - Aus
1550	Betriebsart Energiesparfunktion	Automatisch
1552	Energiesparfunktion ein	163 - Frequenzsollwert erreicht
68	Start-rechts	71 - IN1D
69	Start-links	72 - IN2D
531	Betriebsart OUT1D (X13.5) (Digitalausgang)	2 - Laufmeldung
532	Betriebsart OUT2D (X10/Relais)	103 - Invertierte Störmeldung



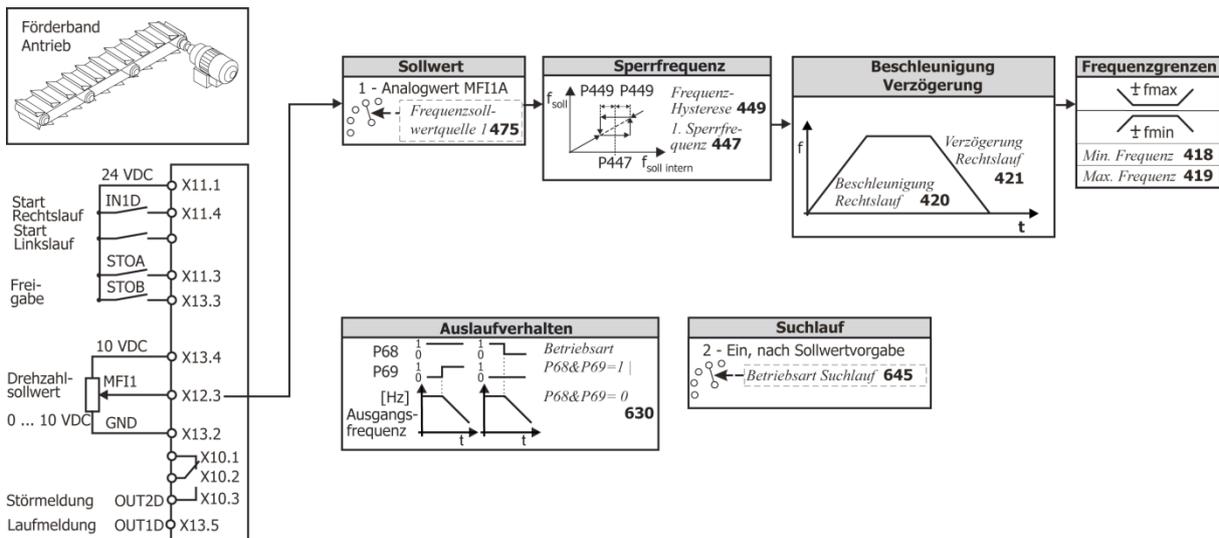
7.7.4 Lüfter für Heizungs-, Lüftungs-, Klimaanlage

Parameter		Empfohlene Einstellung
30	Konfiguration	110 ASM: geberlose Regelung (U/f-Kennlinie)
418	Minimale Frequenz	10 Hz
419	Maximale Frequenz	50 Hz
420	Beschleunigung (Rechtslauf)	10 Hz/s
421	Verzögerung (Rechtslauf)	-0,01 Hz
447	1. Sperrfrequenz	0 Hz
449	Frequenz-Hysterese	0 Hz
475	Frequenzsollwertquelle 1	1 - Analogwert MFI1A
492	Frequenzsollwertquelle 2	0 - Null
493	Betriebsart (Frequenzsollwertquelle)	1 - (+/- Sollwert)
558	Betriebsart Klemme X11.6 (digitaler Ein-/Ausgang)	1 - Ausgang OUT3D
573	Betriebsart (Intelligente Stromgrenzen)	11 - Ixt + Tc (Begrenzung auf Überlast und maximale Kühlkörpertemperatur)
606	Typ U/f-Kennlinie	2 - Quadratisch
630	Betriebsart (P68&P69=1 P68&P69=0) (Auslaufverhalten)	0 - (Freier Auslauf Freier Auslauf)
645	Betriebsart Suchlauf	2 - Ein, nach Sollwertvorgabe
651	Betriebsart (Autostart)	1 - Ein
1550	Betriebsart Energiesparfunktion	Automatisch
1552	Energiesparfunktion ein	163 - Frequenzsollwert erreicht
68	Start-rechts	71 - IN1D
69	Start-links	7 - Aus
531	Betriebsart OUT1D (X13.5) (Digitalausgang)	2 - Laufmeldung
532	Betriebsart OUT2D (X10/Relais)	103 - Invertierte Störmeldung
533	Betriebsart OUT3D (X11.6) (Digitaler Ein-/Ausgang)	25 - Warnmaske



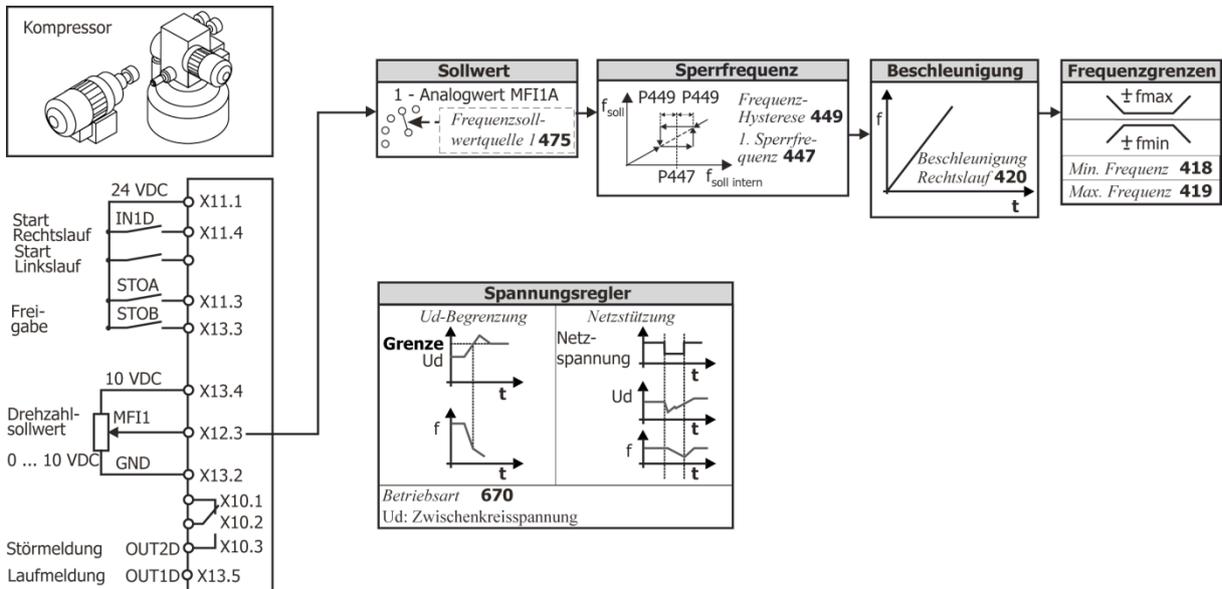
7.7.5 Förderband

Parameter	Empfohlene Einstellung	
30	Konfiguration	110 ASM: geberlose Regelung (U/f-Kennlinie)
418	Minimale Frequenz	10 Hz
419	Maximale Frequenz	53 Hz
420	Beschleunigung (Rechtslauf)	5 Hz/s
421	Verzögerung (Rechtslauf)	5 Hz/s
447	1. Sperrfrequenz	0 Hz
449	Frequenz-Hysterese	0 Hz
475	Frequenzsollwertquelle 1	1 - Analogwert MFI1A
492	Frequenzsollwertquelle 2	0 - Null
493	Betriebsart (Frequenzsollwertquelle)	1 - (+/- Sollwert)
630	Betriebsart (P68&P69=1 P68&P69=0) (Auslaufverhalten)	0 - (Freier Auslauf Freier Auslauf)
645	Betriebsart Suchlauf	2 - Ein, nach Sollwertvorgabe
68	Start-rechts	71 - IN1D
69	Start-links	7 - Aus
531	Betriebsart OUT1D (X13.5) (Digitalausgang)	2 - Laufmeldung
532	Betriebsart OUT2D (X10/Relais)	103 - Invertierte Störmeldung



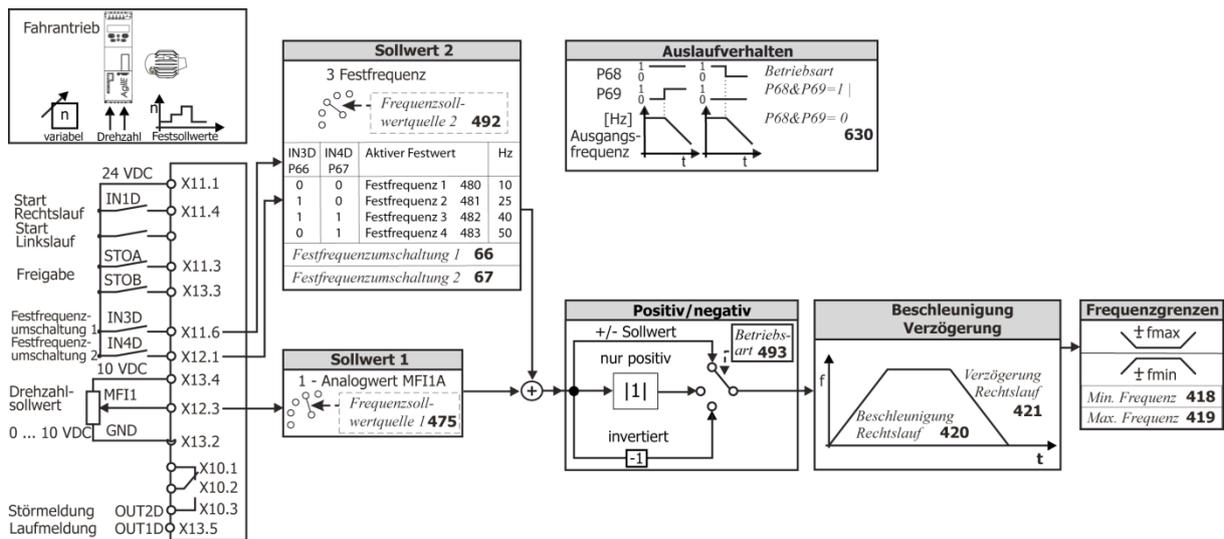
7.7.6 Kompressor

Parameter		Empfohlene Einstellung
30	Konfiguration	110 ASM: geberlose Regelung (U/f-Kennlinie)
418	Minimale Frequenz	10 Hz
419	Maximale Frequenz	50 Hz
420	Beschleunigung (Rechtslauf)	12,5 Hz/s
421	Verzögerung (Rechtslauf)	-0,01 Hz
447	1. Sperrfrequenz	0 Hz
449	Frequenz-Hysterese	0 Hz
475	Frequenzsollwertquelle 1	1 - Analogwert MFI1A
492	Frequenzsollwertquelle 2	0 - Null
493	Betriebsart (Frequenzsollwertquelle)	1 - (+/- Sollwert)
630	Betriebsart (P68&P69=1 P68&P69=0) (Auslaufverhalten)	0 - (Freier Auslauf Freier Auslauf)
670	Betriebsart (Spannungsregler)	3 - Ud-Begrenzung und Netzstützung aktiv (Ud: Zwischenkreisspannung)
68	Start-rechts	71 - IN1D
69	Start-links	7 - Aus
531	Betriebsart OUT1D (X13.5) (Digitalausgang)	2 - Laufmeldung
532	Betriebsart OUT2D (X10/Relais)	103 - Invertierte Störmeldung



7.7.7 Fahrwendungen

Parameter		Empfohlene Einstellung
30	Konfiguration	110 ASM: geberlose Regelung (U/f-Kennlinie)
418	Minimale Frequenz	10 Hz
419	Maximale Frequenz	50 Hz
420	Beschleunigung (Rechtslauf)	15 Hz/s
421	Verzögerung (Rechtslauf)	15 Hz/s
475	Frequenzsollwertquelle 1	1 - Analogwert MF11A
480	Festfrequenz 1	10 Hz
481	Festfrequenz 2	25 Hz
482	Festfrequenz 3	40 Hz
483	Festfrequenz 4	50 Hz
492	Frequenzsollwertquelle 2	3 - Festfrequenz
493	Betriebsart (Frequenzsollwertquelle)	1 - (+/- Sollwert)
558	Betriebsart Klemme X11.6 (digitaler Ein-/Ausgang)	0 - Eingang IN3D
630	Betriebsart (P68&P69=1 P68&P69=0) (Auslaufverhalten)	11 - (Stillsetzen, Aus Stillsetzen, Aus)
68	Start-rechts	71 - IN1D
69	Start-links	7 - Aus
66	Festfrequenzumschaltung 1	73 - IN3D
67	Festfrequenzumschaltung 2	74 - IN4D
531	Betriebsart OUT1D (X13.5) (Digitalausgang)	2 - Laufmeldung
532	Betriebsart OUT2D (X10/Relais)	103 - Invertierte Störmeldung



7.7.8 Drehmomentregelung

Die Drehmomentregelung kann in Anwendungen verwendet werden, in denen an Stelle einer Frequenz ein Drehmoment als Referenzwert vorgegeben werden soll.

Durch Parameter Umschaltung n-/M-Regelung 164 kann jederzeit ruckfrei zwischen Drehzahl-Regelung und Drehmomentregelung gewechselt werden.

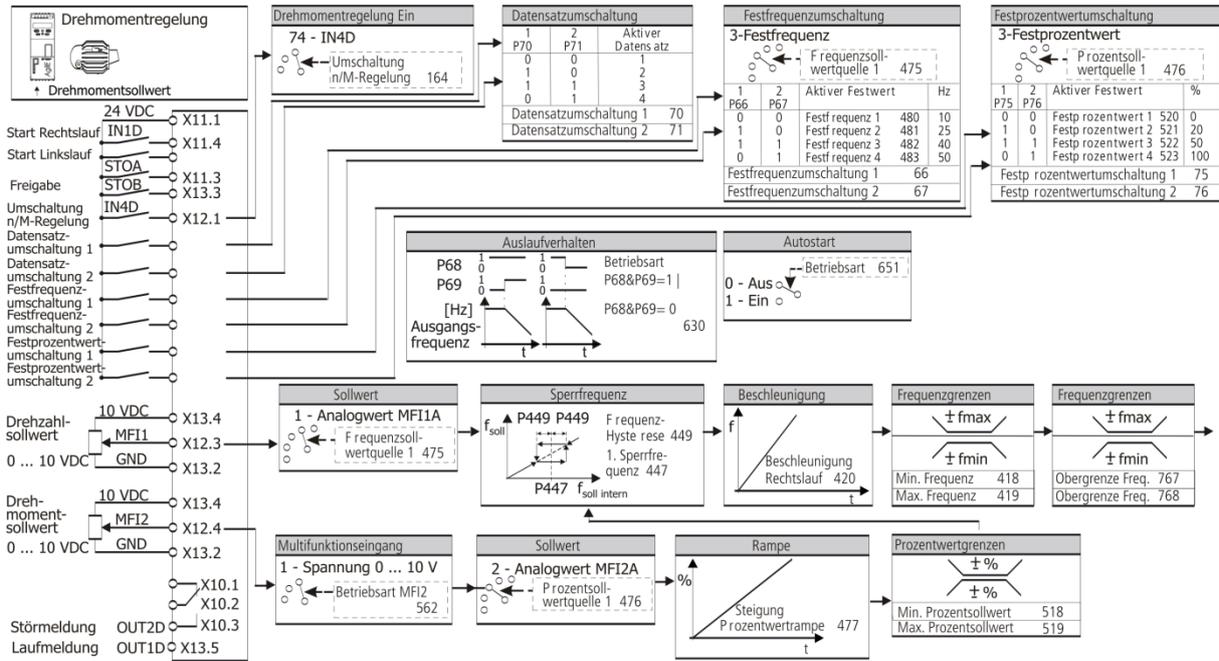
100 % Drehmoment beziehen sich dabei auf das berechnete Drehmoment aus mech. Bemessungsleistung 376 (Motorleistung) und Bemessungsdrehzahl 372 (Motorenndrehzahl).

Die Drehmomentregelung steht nur in Betriebsarten 410 FOR und 610 SYNC zur Verfügung.

Parameter		Empfohlene Einstellung
164	Umschaltung n-/M-Regelung	74 - IN4D
418	Minimale Frequenz	0 Hz ²⁾
419	Maximale Frequenz	53 Hz
420	Beschleunigung (Rechtslauf)	5 Hz/s
421	Verzögerung (Rechtslauf)	-0,01 Hz ¹⁾
447	1. Sperrfrequenz	0 Hz
449	Frequenz-Hysterese	0 Hz
475	Frequenzsollwertquelle 1	1 - Analogwert MFI1A
476	Prozentsollwertquelle 1	2 - Analogwert MFI2A
477	Steigung Prozentwertrampe	100%/s
492	Frequenzsollwertquelle 2	0 - Null
493	Betriebsart (Frequenzsollwertquelle)	1 - (+/- Sollwert)
494	Prozentsollwertquelle 2	0 - Null
495	Betriebsart (Prozentsollwertquelle)	2 - Nur positiv
518	Minimaler Prozentsollwert	0%
519	Maximaler Prozentsollwert	100%
520	Festprozentwert 1	0%
521	Festprozentwert 2	20%
562	Betriebsart MFI2 (Multifunktionseingang 2)	1 - Spannung 0...10 V
630	Betriebsart (P68&P69=1 P68&P69=0) (Auslaufverhalten)	0 - (Freier Auslauf Freier Auslauf)
651	Betriebsart (Autostart)	0 - Aus
767	Obergrenze Frequenz	50 Hz
768	Untergrenze Frequenz	-50 Hz
66	Festfrequenzumschaltung 1	7 - Aus
67	Festfrequenzumschaltung 2	7 - Aus
68	Start-rechts	71 - IN1D
69	Start-links	7 - Aus
70	Datensatzumschaltung 1	7 - Aus
71	Datensatzumschaltung 2	7 - Aus
75	Festprozentwertumschaltung 1	7 - Aus
76	Festprozentwertumschaltung 2	7 - Aus
531	Betriebsart OUT1D (X13.5) (Digitalausgang)	2 - Laufmeldung
532	Betriebsart OUT2D (X10/Relais)	103 - Invertierte Störmeldung

1) Die Einstellung -0.01 Hz bewirkt die Verwendung der gleichen Rampe wie des Parameters *Beschleunigung Rechtslauf* **420**.

2) Bonfiglioli empfiehlt die Einstellung *Minimale Frequenz* **418** > *Grenzfrequenz* **624**. Beachten Sie die Hinweise in Kapitel 8.9.5.2 „Drehmomentregler“.



7.8 Setup über die Kommunikationsschnittstelle

796 SETUP Auswahl

Die Parametrierung und Inbetriebnahme des Frequenzumrichters über eine der Kommunikationsschnittstellen beinhalten die Funktionen der Plausibilitätskontrolle und Parameteridentifikation. Die Parameterauswahl innerhalb der geführten Inbetriebnahme enthält die grundlegenden Parameter. Diese basieren auf Standardanwendungen und unterstützen die Inbetriebnahme.



VORSICHT

Die Änderung von Parametereinstellungen darf nur von qualifizierten Personen vorgenommen werden. Vor Beginn der Inbetriebnahme die Dokumentation lesen und die Sicherheitshinweise beachten.
 Zum Beginn der Selbsteinstellung eines Synchronmotors kommt es zu einem Ausrichten der Motorwelle, wenn die Freigabe eingeschaltet wird. Es muss sichergestellt sein, dass eine Gefährdung von Personen oder ein Sachschaden nicht möglich ist.

Für den Parameter *SETUP Auswahl* **796** eine Funktion wählen.

Die Funktion wird ausgeführt, sobald die Freigabe an den Digitaleingängen STOA und STOB eingeschaltet wird.

Die Funktionen werden auch während der geführten Inbetriebnahme automatisch und aufeinander folgend ausgeführt.

SETUP Auswahl 796		Funktion
0 -	Status löschen	Die Selbsteinstellung führt keine Funktion aus.
1 -	Weiter	Die Warnmeldung wird quittiert und die Selbsteinstellung fortgeführt.
2 -	Abbruch	Die Selbsteinstellung wird abgebrochen und ein RESET des Frequenzumrichters ausgeführt.
10 -	Selbsteinst. komplett, DS0	Die Selbsteinstellung wird im Datensatz 0 ausgeführt und die Parameterwerte werden in allen vier Datensätzen identisch abgespeichert (empfohlen).
11 -	Selbsteinst. komplett, DS1	Die Parameterwerte der Selbsteinstellung werden im Datensatz 1 gespeichert.
12 -	Selbsteinst. komplett, DS2	Die Parameterwerte der Selbsteinstellung werden im Datensatz 2 gespeichert.
13 -	Selbsteinst. komplett, DS3	Die Parameterwerte der Selbsteinstellung werden im Datensatz 3 gespeichert.
14 -	Selbsteinst. komplett, DS4	Die Parameterwerte der Selbsteinstellung werden im Datensatz 4 gespeichert.
20 -	Plaus.-Kontr. Motordaten, DS0	Die Selbsteinstellung prüft die Motorbemessungswerte in den vier Datensätzen (Plausibilitäts-Kontrolle).
21 -	Plaus.-Kontr. Motordaten, DS1	Die Motorbemessungswerte im Datensatz 1 werden auf Plausibilität geprüft.
22 -	Plaus.-Kontr. Motordaten, DS2	Die Motorbemessungswerte im Datensatz 2 werden auf Plausibilität geprüft.
23 -	Plaus.-Kontr. Motordaten, DS3	Die Motorbemessungswerte im Datensatz 3 werden auf Plausibilität geprüft.
24 -	Plaus.-Kontr. Motordaten, DS4	Die Motorbemessungswerte im Datensatz 4 werden auf Plausibilität geprüft.
30 -	Berechn. u. Para-Ident., DS0	Die Selbsteinstellung ermittelt erweiterte Motordaten über die Parameteridentifikation, berechnet abhängige Parameter und speichert die Parameterwerte in allen vier Datensätzen identisch ab.
31 -	Berechn. u. Para-Ident., DS1	Erweiterte Motordaten werden gemessen, abhängige Parameter berechnet und die Parameterwerte im Datensatz 1 gespeichert.
32 -	Berechn. u. Para-Ident., DS2	Erweiterte Motordaten werden gemessen, abhängige Parameter berechnet und die Parameterwerte im Datensatz 2 gespeichert.
33 -	Berechn. u. Para-Ident., DS3	Erweiterte Motordaten werden gemessen, abhängige Parameter berechnet und die Parameterwerte im Datensatz 3 gespeichert.
34 -	Berechn. u. Para-Ident., DS4	Erweiterte Motordaten werden gemessen, abhängige Parameter berechnet und die Parameterwerte im Datensatz 4 gespeichert.
40 -	Para-Ident., nur Motordaten, DS0	Erweiterte Motordaten werden gemessen und in allen Datensätzen identisch gespeichert. Andere bereits eingestellte Parameterwerte bleiben erhalten.
41 -	Para-Ident., nur Motordaten, DS1	Erweiterte Motordaten werden gemessen und im Datensatz 1 gespeichert. Andere bereits eingestellte Parameterwerte bleiben erhalten.
42 -	Para-Ident., nur Motordaten, DS2	Erweiterte Motordaten werden gemessen und im Datensatz 2 gespeichert. Andere bereits eingestellte Parameterwerte bleiben erhalten.
43 -	Para-Ident., nur Motordaten, DS3	Erweiterte Motordaten werden gemessen und im Datensatz 3 gespeichert.
44 -	Para-Ident., nur Motordaten, DS4	Erweiterte Motordaten werden gemessen und im Datensatz 4 gespeichert. Andere bereits eingestellte Parameterwerte bleiben erhalten.

797 SETUP Status

Die Überwachung und Prüfung der einzelnen Schritte im Ablauf der Selbsteinstellung können über den Parameter *SETUP Status 797* erfolgen. Das Setup über die Kommunikationsschnittstelle aktualisiert kontinuierlich den Statusparameter, der über die Schnittstelle ausgelesen werden kann.

Statusmeldungen	
Meldung	Bedeutung
OK	Die Selbsteinstellung wurde ausgeführt.
PC Phase 1	Die Plausibilitätskontrolle der Motordaten ist aktiv.
PC Phase 2	Die Berechnung abhängiger Parameter ist aktiv.
STO	Die Parameteridentifikation erfordert die Freigabe an den Digitaleingängen STOA und STOB.
Parameter-Identifikation	Die Motorbemessungswerte werden von der Parameteridentifikation gemessen.
Setup schon aktiv	Das Setup über das Bedienfeld wird ausgeführt.
Freigabe fehlt	Die Parameteridentifikation erfordert die Reglerfreigabe an den Digitaleingängen STOA und STOB.
Fehler	Fehler im Ablauf der Selbsteinstellung.
Warnung Phasensymmetrie	Die Parameteridentifikation hat bei der Messung in den drei Motorphasen Unsymmetrie festgestellt.
Setup noch nicht durchgeführt	Die Selbsteinstellung wurde noch nicht durchgeführt.

Falls während der Selbsteinstellung (Setup) eine Warnung oder Fehlermeldung auftritt, siehe Kapitel 7.2.5 „Warnungen während der Inbetriebnahme“.

8 Parameterbeschreibungen

In diesem Kapitel sind die Parameter des Grundgerätes beschrieben. Bitte beachten Sie, dass einige Parameter ausführlicher in anderen Dokumentationen beschrieben sind. Dies sind die Parameter der Kommunikationsschnittstellen sowie der SPS-Funktion.

8.1 Umrichterdaten

Parameter können über das Bedienfeld oder über die optionale PC-Bediensoftware VPlus (Version 6.0.1 oder höher) eingestellt werden.

0 Seriennummer

Die *Seriennummer* **0** wird während der Fertigung des Frequenzumrichters auf dem Typenschild eingetragen. Informationen zum Gerätetyp und die Fertigungsdaten mit 8-stelliger Nummer werden angezeigt. Zusätzlich ist die Seriennummer auf das Typenschild aufgedruckt.

Seriennummer **0**:

Zum Beispiel: 9120801234 (Serien-Nr.)

1 Optionsmodule

Die Hardware kann modular über den Steckplatz erweitert werden. Das vom Frequenzumrichter erkannte Kommunikationsmodul (Parameter *Optionsmodul* **1**) wird nach der Initialisierung mit den zugehörigen Modulbezeichnungen am Bedienfeld und in der optionalen Bediensoftware VPlus angezeigt. Die für das Kommunikationsmodul einstellbaren Parameter sind in der zugehörigen Betriebsanleitung beschrieben.

Zum Beispiel: CM-485

12 FU-Softwareversion

Die im Frequenzumrichter gespeicherte Firmware definiert die verfügbaren Parameter und Funktionen der Software. Die Softwareversion wird im Parameter *FU-Softwareversion* **12** angezeigt. Zusätzlich ist der 9-stellige Softwareschlüssel auf das Typenschild des Frequenzumrichters aufgedruckt.

Zum Beispiel: *FU-Softwareversion* **12**: 6.1.4

Auf dem Typenschild: Version: 6.1.4; Software: 152 800 011

15 Copyright

(c) 2012 BONFIGLIOLI VECTRON

16 Leistungsmodul Softwareversion

Das Leistungsmodul des Frequenzumrichters verfügt über einen eigenen Prozessor. Die Firmware des Leistungsmoduls wird über den Parameter *Leistungsmodul Softwareversion* **16** ausgegeben.

29 Anwendername

Der *Anwendername* **29** kann über die optionale PC-Bediensoftware VPlus eingetragen werden. Der Name kann aus 32 alphanumerischen Zeichen bestehen.

8.1.1 Bedienebene

28 Bedienebene

Die *Bedienebene 28* definiert den Umfang der zu parametrierenden Funktionen. Diese Betriebsanleitung beschreibt die Parameter der dritten Bedienebene, die nur von qualifizierten Personen eingestellt werden sollten.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Bezeichnung	Min.	Max.	Werkseinst.
28	Bedienebene	1	3	1

<i>Bedienebene 28</i>		Auswahl am Bedienfeld
1 -	Parameter zur schnellen Inbetriebnahme.	Easy
2 -	Die meist verwendeten Parameter können eingestellt werden.	Standard
3 -	Alle Parameter können eingestellt werden.	Professional

8.1.2 Konfiguration

30 Konfiguration

Die *Konfiguration 30* bestimmt das Regelverfahren, mit dem der elektrische Motor gesteuert wird. Die Betriebsanleitung beschreibt die folgenden Konfigurationen und zugehörigen Parameter in der dritten *Bedienebene 28* (Einstellung des Parameters *Bedienebene 28* auf den Wert 3).

Konfiguration 110, ASM¹: geberlose Regelung

Die Konfiguration 110 beinhaltet die Funktionen zur drehzahlveränderlichen Regelung eines Asynchronmotors in einer Vielzahl von Standardanwendungen (zum Beispiel zur Steuerung von Lüftern und Pumpen). Die Motordrehzahl stellt sich gemäß der U/f-Kennlinie entsprechend dem Verhältnis von Spannung und Frequenz ein.

Konfiguration 410, ASM: geberlose feldorientierte Regelung (DMR)²

Die Konfiguration 410 beinhaltet die Funktionen für die geberlose feldorientierte Regelung eines Asynchronmotors. Die aktuelle Motordrehzahl wird aus den momentanen Strömen und Spannungen in Kombination mit den Motorparametern ermittelt. Die getrennte Regelung von drehmoment- und flussbildendem Strom ermöglicht eine hohe Antriebsdynamik bei hohem Lastmoment. Die Parallelschaltung von Asynchronmotoren ist in dieser Konfiguration nur eingeschränkt möglich.

Konfiguration 610, PSM³: geberlose feldorientierte Regelung (DMR)

Die Konfiguration 610 beinhaltet die Funktionen für die geberlose feldorientierte Regelung eines Synchronmotors. Die aktuelle Motordrehzahl wird aus den momentanen Strömen und Spannungen in Kombination mit den Motorparametern ermittelt. Die getrennte Regelung von drehmoment- und flussbildendem Strom ermöglicht eine hohe Antriebsdynamik bei hohem Lastmoment. Diese Konfiguration ist für den Betrieb eines einzelnen Motors vorgesehen. Die Parallelschaltung von Synchronmotoren ist in dieser Konfiguration nicht vorgesehen und nur sehr eingeschränkt möglich.

¹ Asynchronmotor

² Direkte Momenten-Regelung

³ Permanenterregter Synchronmotor

Funktion	Kapitel	Konfiguration		
		Asynchronmotor		Synchronmotor
		U/f-Kennlinie	feldorientierte Regelung	
		110	410	610
Drehzahlregelung	8.9.5.3	x	x	x
Drehmomentregelung	8.9.5.2		x	x
Umschaltung Drehzahl-/Drehmomentregelung	8.6.6.10		x	x
Dynamische Spannungsvorsteuerung	8.8.1	x		
Intelligente Stromgrenzen	8.9.1	x	x	x
Spannungsregler	8.9.2	x	x	x
PID-Regler (Technologieregler)	8.9.3	x	x	x
Schlupfkompensation	8.9.4.1	x		
Stromgrenzwertregler	8.9.4.2	x		
Stromregler	8.9.5.1	x	x	x
Beschleunigungsvorsteuerung	8.9.5.4		x	x
Feldregler	8.9.5.5		x	x
Aussteuerungsregler	8.9.5.6		x	x
Anlaufverhalten	8.3.2	x	x	x
Startstromeinprägung	8.3.2	x	x	x
Flussaufbau	8.3.2	x	x	x
Auslaufverhalten	8.3.3	x	x	x
Gleichstrombremse	8.3.6	x		
Autostart	8.3.4	x	x	x
Suchlauf	8.3.5	x	x	x
Energieeinsparung	9	x	x	x
Energiesparfunktion (Flussreduzierung)	9.1	x	x	
Referenzpunkt-Positionierung	8.3.7	x	x	x
SPS-Funktion	8.6.6.16	x	x	x
Frequenzsollwertkanal	8.5.1	x	x	x
Prozentsollwertkanal	8.5.1.3	x	x	x
Festfrequenzen	8.5.1.3	x	x	x
Festprozentwerte	8.5.2	x	x	x
Sperrfrequenzen	8.5.1.5	x	x	x
Eingang PWM/Folgefrequenz/Pulsfolge	8.5.4	x	x	x
Bremschopper	8.10.4	x	x	x
Motorschutzschalter	8.10.6	x	x	x
Keilriemenüberwachung	8.10.7	x	x	x
Motor-Chopper	8.10.5		x	x
Selbstlernende Regler (Real-time Tuning)	8.9.6		x	x

8.1.3 Passwort setzen

27 Passwort setzen

Zum Schutz vor unbefugtem Zugriff kann der Parameter *Passwort setzen* **27** eingestellt werden, so dass vor einer Parameteränderung dieses Passwort abgefragt wird. Nur bei richtiger Eingabe ist eine Parameteränderung möglich. Stellt man den Parameter *Passwort setzen* **27** auf den Wert Null ein, so erfolgt beim Zugriff auf die Parameter keine Passwortabfrage. Das vorherige Passwort wird gelöscht.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Bezeichnung	Min.	Max.	Werkseinst.
27	Passwort setzen	0	999	0

Wenn ein Passwort eingestellt ist, ist eine Passworteingabe erforderlich für

- das Ändern von Parameterwerten
- das Starten der Inbetriebnahme (Setup)
- das Übertragen von Parameterwerten von einer Speicherkarte auf den Frequenzumrichter

Das korrekt eingegebene Passwort entriegelt alle Funktionen für 10 Minuten. Nach 10 Minuten wird der Passwort-Schutz wieder automatisch eingeschaltet.

Die Änderung eines Passworts ist in der Bedienebene 3 (Parameter *Bedienebene* **28**) möglich. Die Steuerungsmöglichkeiten über das Bedienfeld werden durch ein Passwort nicht gesperrt. Um die Steuerungsmöglichkeiten einzuschränken, siehe Kapitel 8.5.1 „Frequenzsollwertkanal“, 8.5.2 „Prozentsollwertkanal“ und 8.3.1 „Steuerung“.

8.1.4 Programmieren

34 Programm(ieren)

Der Parameter *Programm(ieren)* **34** erlaubt das Quittieren einer Fehlermeldung und das Wiederherstellen der Werkseinstellung.

<i>Programm(ieren)</i> 34	Funktion
123 - Reset	Es wird ein Hardware-Reset durchgeführt (wirkt wie Netz-Aus/Netz-Ein).
4444 - Default	Die Einstellung der Parameter innerhalb der gewählten Konfiguration wird – bis auf wenige Ausnahmen – mit den werkseitigen Werten überschrieben. Die Anzeige des Bedienfeldes zeigt die Meldung „dEFLt“.



Die Parameter *Bedienebene* **28** und *Konfiguration* **30** werden beim Zurücksetzen auf die Werkseinstellung (*Programm(ieren)* **34** = 4444) nicht verändert.



Mit dem Bedienfeld Parameter auf Werkseinstellung setzen:
 P34 im Menü Para wählen. Die Pfeiltasten gleichzeitig betätigen, um zum Wert 4443 zu springen. P34 auf 4444 einstellen und mit ENT bestätigen. Dies setzt alle Parameterwerte auf die Werkseinstellung.

8.2 Maschinendaten

Die Eingabe der Maschinendaten ist Grundlage für die Funktionalität der Steuer- und Regelverfahren. Während der geführten Inbetriebnahme (Setup) werden die Motorbemessungswerte abgefragt.

8.2.1 Motorbemessungswerte

370 Bemessungsspannung

371 Bemessungsstrom

372 Bemessungsdrehzahl

373 Polpaarzahl

374 Bemessungs-cos(φ)

375 Bemessungsfrequenz

376 Mechanische Bemessungsleistung

Parametrieren Sie die Bemessungswerte des Motors entsprechend dem Typenschild oder dem Datenblatt des Motors. Die Werkseinstellungen der Maschinenparameter sind auf die Nenndaten des Frequenzumrichters und auf eine vierpolige Asynchronmaschine bezogen. Die für das Steuer- und Regelverfahren notwendigen Maschinendaten werden im Ablauf der Inbetriebnahme auf Plausibilität geprüft und berechnet.



Der Parameter *Bemessungs-cos(φ)* **374** ist in Konfiguration 610 (Synchronmotor) nicht vorhanden.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
370	Bemessungsspannung	$0,17 \cdot U_{FUN}$	$2 \cdot U_{FUN}$	U_{FUN}
371	Bemessungsstrom	$0,01 \cdot I_{FUN}$	$10 \cdot \ddot{u} \cdot I_{FUN}$	I_{FUN}
372	Bemessungsdrehzahl	30 min^{-1}	60000 min^{-1}	n_N
373	Polpaarzahl	1	24	2
374	Bemessungs-cos(φ)	0,01	1,00	$\cos(\varphi)_N$
375	Bemessungsfrequenz	10,00 Hz	599,00 Hz	50,00 Hz
376	Mechanische Bemessungsleistung	$0,01 \cdot P_{FUN}$	$10 \cdot P_{FUN}$	P_{FUN}

U_{FUN} = Nominelle Spannung des Frequenzumrichters, üblicherweise 400 V oder 230 V

I_{FUN} = Nomineller Ausgangsstrom des Frequenzumrichters

P_{FUN} = Nominelle Leistung des Frequenzumrichters

\ddot{u} : Überlastfähigkeit des Frequenzumrichters.

Die Erhöhung der Bemessungsdrehzahl mit konstantem Drehmoment kann mit Asynchronmaschinen realisiert werden, wenn die Motorwicklung von Stern in Dreieck umschaltbar ausgeführt ist. Die Umschaltung führt zu einer Änderung der abhängigen Bemessungswerte um die Quadratwurzel von drei.

HINWEIS

Die geführte Inbetriebnahme berücksichtigt die Erhöhung der Bemessungsdrehzahl mit konstantem Drehmoment durch Umschaltung der Motorwicklung von Stern- in Dreieckschaltung. Die Bemessungsdaten entsprechend dem Typenschild des Motors für die Schaltung der Motorwicklung parametrieren. Den erhöhten Bemessungsstrom des angeschlossenen Asynchronmotors berücksichtigen.

Eingabe mit dem Bedienfeld

- Die Motorbemessungswerte müssen eingegeben werden, wenn das Menü „Setup“ am Bedienfeld gewählt wird.
- Die Motorbemessungswerte können für die Parameter 370 ... 376 im Menü „Para“ eingegeben werden.

8.2.2 Weitere Motorparameter

Insbesondere die feldorientierte Regelung erfordert zur exakten Berechnung des Maschinenmodells die Ermittlung weiterer Daten, die vom Typenschild des Asynchronmotors oder Synchronmotors nicht abgelesen werden können. Im Ablauf der geführten Inbetriebnahme (Setup) wird die Parameteridentifikation zur Messung dieser zusätzlichen Motorparameter ausgeführt.

Die Werte der folgenden Parameter werden während der geführten Inbetriebnahme (Setup) durch den Frequenzumrichter gemessen. Eine Änderung der gemessenen Werte ist im Normalfall nicht erforderlich.

<i>Konfiguration 30</i> = 110 Asynchronmotor	<i>Konfiguration 30</i> = 410 Asynchronmotor
<i>Statorwiderstand 377</i>	<i>Bemessungsspannung-Korrekturfaktor 368</i>
<i>Streuziffer 378</i>	<i>Statorwiderstand 377</i>
	<i>Streuziffer 378</i>
	<i>Bemessungsmagnetisierungsstrom 716</i>
	<i>Korrekturfaktor Bemessungsschlupf 718</i>

Konfiguration 30 = 610
Synchronmotor

<i>Statorwiderstand 1190</i>
<i>Spannungskonstante 383</i> , wenn zuvor keine Eingabe
<i>Statorinduktivität 384</i>

377 Statorwiderstand (Asynchronmotor)

1190 Statorwiderstand (Synchronmotor)

Der Widerstand der Statorwicklung wird während der geführten Inbetriebnahme gemessen. Der Messwert wird als Strangwert im Parameter *Statorwiderstand 377* gespeichert und ist in der Dreieckschaltung um den Faktor 3 kleiner als der Wicklungswiderstand.

Werkseitig ist der Statorwiderstand eines Normmotors passend zur Nennleistung des Frequenzumrichters eingetragen.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
377	Statorwiderstand ¹⁾	0 mΩ	65535 mΩ	R _{SN}
1190	Statorwiderstand ²⁾	0,001 Ω	100,000 Ω	10,000 Ω

¹⁾ In den Einstellungen 110 und 410 des Parameters *Konfiguration 30*.

²⁾ In der Einstellung 610 des Parameters *Konfiguration 30*.

Statorwiderstand Asynchronmotor:

Für die geberlose Regelung nach U/f-Kennlinie (Einstellung 110 für *Konfiguration 30*): Der Wert des Statorwiderstands eines Asynchronmotors kann im Leerlauf der Maschine optimiert werden. Im stationären Betriebspunkt sollte der drehmomentbildende Strom *Isq 216* bzw. der näherungsweise berechnete *Wirkstrom 214* gleich Null sein. Der Abgleich sollte bei einer Wicklungstemperatur erfolgen, die auch im Normalbetrieb des Motors erreicht wird, da der Statorwiderstand temperaturabhängig ist. Die korrekte Messung optimiert die Steuerungs- und Regelungsfunktionen.

Für die geberlose feldorientierte Regelung (Einstellung 410 für *Konfiguration 30*): Der im Setup während der geführten Inbetriebnahme ermittelte Wert des Statorwiderstands ist für die meisten Anwendungsfälle geeignet und erfordert keine Optimierung.

Statorwiderstand Synchronmotor:

Der Wert des Statorwiderstands eines Synchronmotors wird während der Inbetriebnahme eingetragen. Der Wert des Statorwiderstands wird insbesondere für den Betrieb bei kleinen Drehzahlen benötigt und sollte daher möglichst genau vorliegen und eingetragen werden. Der *Statorwiderstand 1190* bezieht sich auf die Größe zwischen zwei Motorphasen und kann üblicherweise direkt aus dem Datenblatt des Motors entnommen werden.

Der im Setup während der geführten Inbetriebnahme ermittelte Wert des Statorwiderstands ist für die meisten Anwendungsfälle geeignet und erfordert keine Optimierung.

378 Streuziffer (Asynchronmotor)

Die Streuziffer des Motors definiert das Verhältnis der Streuinduktivität zur Hauptinduktivität. Die drehmoment- und flussbildende Stromkomponente sind somit über die Streuziffer gekoppelt. Die Optimierung der Streuziffer innerhalb der feldorientierten Regelverfahren erfordert das Anfahren verschiedener Betriebspunkte des Antriebs. Der flussbildende Strom *Isd 215* sollte, im Gegensatz zum drehmomentbildenden Strom *Isq 216*, weitgehend unabhängig vom Lastmoment sein. Die flussbildende Stromkomponente verhält sich umgekehrt proportional zur Streuziffer. Wird die Streuziffer erhöht steigt der drehmomentbildende Strom und die flussbildende Komponente sinkt. Der Abgleich soll einen relativ konstanten Stromistwert *Isd 215*, entsprechend dem eingestellten *Bemessungsmagnetisierungsstrom 716*, unabhängig von der Belastung des Antriebs ergeben.

Die geberlose Regelung verwendet den Parameter *Streuziffer* **378** zur Optimierung der Synchronisation auf einen Antrieb.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
378	Streuziffer	1,0%	20,0%	7,0%

716 Bemessungsmagnetisierungsstrom (Asynchronmotor, feldorientierte Regelung)

Der *Bemessungsmagnetisierungsstrom* **716** ist ein Maß für den Fluss im Motor. Entsprechend stellt sich die Motorspannung im Leerlauf ein (abhängig von der Drehzahl). Die geführte Inbetriebnahme ermittelt diesen Wert mit ca. 30% bis 50% des *Bemessungsstroms* **371**. Dieser Strom ist vergleichbar mit dem Erregerstrom einer fremderregten Gleichstrommaschine.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
716	Bemessungsmagnetisierungsstrom	0,01·I _{FUN}	ü·I _{FUN}	0,3·I _{FUN}

I_{FUN}: Nennwert des Frequenzumrichters

ü: Überlastfähigkeit des Frequenzumrichters.

Der im Setup während der geführten Inbetriebnahme ermittelte Bemessungsmagnetisierungsstrom ist auf einen optimalen Wert eingestellt und muss nicht angepasst werden.

718 Korrekturfaktor Bemessungsschlupf (Asynchronmotor, feldorientierte Regelung)

Die Rotorzeitkonstante ergibt sich aus der Induktivität des Rotorkreises und dem Rotorwiderstand. Wegen der Temperaturabhängigkeit des Rotorwiderstandes und den Sättigungseffekten des Eisens ist auch die Rotorzeitkonstante temperatur- und stromabhängig. Das Lastverhalten und somit der Bemessungsschlupf ist von der Rotorzeitkonstanten abhängig. Die geführte Inbetriebnahme ermittelt die Maschinendaten bei der Parameteridentifikation und stellt den Parameter *Korrekturfaktor Bemessungsschlupf* **718** entsprechend ein. Der von der Software berechnete Wert der Rotorzeitkonstanten kann über den Istwert *aktuelle Rotorzeitkonstante* **227** ausgelesen werden. Die Parameteridentifikation (während der geführten Inbetriebnahme „Setup“) sollte bei kaltem Motor erfolgen.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
718	Korrekturfaktor Bemessungsschlupf	0,01%	300,00%	100,00%

383 Spannungskonstante (Synchronmotor)

In der Konfiguration 610 (Parameter *Konfiguration* **30**) zur Steuerung von Synchronmotoren kann über die Einstellung des Parameters *Spannungskonstante* **383** das Regelverhalten optimiert werden.

Die Selbsteinstellung während der geführten Inbetriebnahme (Setup) ermittelt die Spannungskonstante des Synchronmotors. Wurde bereits ein Wert >0 mV manuell eingetragen, wird bei der Selbsteinstellung die Spannungskonstante nicht ermittelt. Der eingetragene Wert bleibt erhalten.

Die Spannungskonstante kann dem Motordatenblatt entnommen werden. Im Motordatenblatt ist evtl.

der Wert in der Einheit $\frac{V}{1000 \frac{U}{min}}$ angegeben. Dieser Wert kann für den Parameter *Spannungskonstante*

383 übernommen werden.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
383	Spannungskonstante	0,0 mVmin	6500,0 mVmin	0,0 mVmin

Wird die geführte Inbetriebnahme (Setup) nicht durchgeführt, sollte zur Verbesserung des Antriebsverhaltens, insbesondere für kleine Drehzahlen, die Selbsteinstellung über den Parameter *SETUP Auswahl* **796** durchgeführt werden. Eine der Einstellungen 10 ... 14 für *SETUP Auswahl* **796** wählen.

Während der geführten Inbetriebnahme (über Bedienfeld und VPlus) von Bonfiglioli Motoren wird die Spannungskonstante vorbelegt.

Bei Nicht-Bonfiglioli-Motoren sollte die Spannungskonstante eingetragen werden, wenn diese bekannt ist. Wenn die Spannungskonstante nicht bekannt ist, stellen Sie *Spannungskonstante* **383** vor der Inbetriebnahme auf 0 mV, damit die Berechnung und Messung automatisch durchgeführt wird.

Die Spannungskonstante sollte nach der geführten Inbetriebnahme optimiert werden: Im Leerlauf 50% der Bemessungsdrehzahl einstellen. Die Spannungskonstante um kleine Werte ändern, bis der Parameter *Rotorfluss* **225** den Wert 101% (±0,5%) anzeigt.



Bei Motoren mit sehr großer Polpaarzahl (z. B. größer als 20) ist es möglich, dass der maximale Einstellbereich des Parameters nicht ausreicht. In diesem Fall die Spannungskonstante durch 10 teilen und den Wert eingeben. Die Teilung durch 10 wird intern berücksichtigt.

384 Statorinduktivität (Synchronmotor)

In der Konfiguration 610 zur Steuerung von Synchronmotoren kann über die Einstellung des Parameters *Statorinduktivität* **384** das Regelverhalten für hohe dynamische Anforderungen verbessert werden. Der Wert des Parameters *Statorinduktivität* **384** bezieht sich auf die Größe zwischen zwei Motorphasen und kann üblicherweise direkt aus dem Datenblatt des Motors entnommen werden.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
384	Statorinduktivität	0,1 mH	500,0 mH	1,0 mH

1192 Spitzenstrom (Synchronmotor)

Der Parameter *Spitzenstrom* **1192** wird während der Motorinbetriebnahme verwendet, um die Grenze für den Isq-Sollwert im Frequenzumrichter zu setzen. Dies dient dem Schutz des angeschlossenen Synchronmotors. Der Wert kann dem Typenschild des Motors oder dem Motordatenblatt entnommen werden. Eine Überschreitung des vom Motorhersteller angegebenen Wertes kann zu Schäden am Motor führen.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
1192	Spitzenstrom	0,01% I _{FUN}	100000% ü·I _{FUN}	100% I _{FUN}

I_{FUN}: Nennwert des Frequenzumrichters

ü: Überlastfähigkeit des Frequenzumrichters.

8.2.3 Gerätetest

Zur Erleichterung der Fehlersuche im Gerät oder in einer Anlage kann die interne und die extern angeschlossene Hardware getestet werden. Fehler am Frequenzumrichter, an externen Sensoren, der Last (Motor) und an den elektrischen Anschlüssen werden erkannt.

Um einzelne Bauteile getrennt testen zu können, ist der Gerätetest in einzelne Tests aufgeteilt, die jeweils getrennt aktiviert werden können.

8.2.3.1 Erdschluss- und Kurzschlussstest (Test 1)

WARNUNG

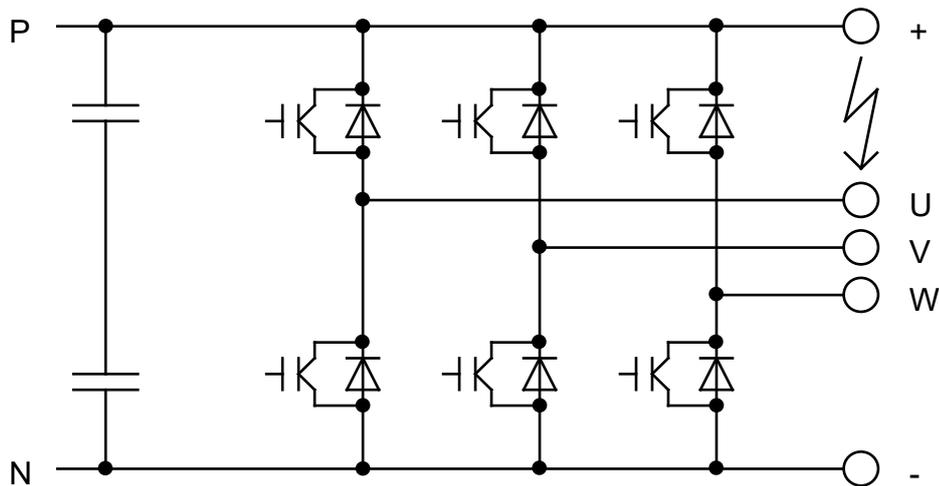


Ein Synchronmotor kann sich beim Durchführen des Tests kurz bewegen. Es muss geprüft werden, ob eine Gefährdung von Personen oder Sachschaden entstehen kann, und gegebenenfalls muss der Zugang zu Gefahrenbereichen abgesperrt werden.

Wenn ein Synchronmotor angeschlossen ist: Der Test darf bei drehendem Synchronmotor nicht durchgeführt werden.

Test 1 prüft, ob in der Last (Motor) oder im Umrichter ein Erdschluss oder ein Schluss gegen Zwischenkreispotential vorliegt. Dieser Test kann mit oder ohne Last durchgeführt werden.

Bei diesem Test werden alle sechs IGBTs (Transistoren) jeweils einzeln kurz eingeschaltet. Dabei darf, auch bei angeschlossener Last, kein Strom fließen.



Liegt beispielsweise ein Schluss zwischen dem positiven Zwischenkreispotential (P bzw. +) und dem Strang U vor (siehe Bild), würde der Test mit dem Fehler „T0104 Erd-/P-U Schluss“ abgebrochen. Dieser Schluss kann ein „harter“ Kurzschluss oder ein „weicher“ Schluss, also ein relativ hochohmiger Schluss, sein. Als weicher Erdschluss wird ein Schluss gemeldet, der nicht zu einer Hardware-Überstromabschaltung führt aber zu einem Strom, der größer ist als 10% des Bemessungsstromscheitelwertes.

Wird bei einem Test mit angeschlossener Last ein Fehler gemeldet, so sollte der Test ohne angeschlossene Last wiederholt werden, um festzustellen, ob es sich um einen Fehler im Gerät oder in der Last handelt.

Wird ein Fehler nur bei angeschlossener Last gemeldet, so handelt es sich um einen Erdschluss in der Last oder – wenn die Zwischenkreisklemmen belegt sind – ggf. um einen Schluss zwischen einem Laststrang und einem Zwischenkreispotential.

Wird ein Fehler auch bei nicht belegten Lastklemmen gemeldet, handelt es sich um einen Schluss im Gerät oder um einen defekten IGBT. Liegt ein defekter IGBT oder ein Schluss im Gerät vor, so wird der Fehler bei angeschlossener Last in mehreren Strängen gemeldet, da der Strom auch über die Last fließen kann. In diesem Fall dürfen nur die Meldungen, welche ohne angeschlossene Last erzeugt werden, berücksichtigt werden.

Ein nicht schaltender IGBT oder eine nicht funktionierende Stromerfassung werden von diesem Test nicht erkannt (aber von Test 2) oder führen dazu, dass vorhandene Fehler, die dieser Test normalerweise erkennt, nicht erkannt werden können.

Meldung	Bedeutung
T0001	Stopp. Test vom Benutzer abgebrochen.
T0002	Permanenter Fehler. Es steht ein nicht quittierbarer Fehler an. Kein (weiterer) Test möglich.
T0003	Signale an den Freigabeeingängen STOA und STOB fehlen. Keine Freigabe.
T0010	Zu Beginn des Tests floss ein nicht zulässiger Strom.
T0101	Erd-/N-U Schluss. Schluss zwischen dem Strang U und dem negativen Zwischenkreispotential oder PE.
T0102	Erd-/N-V Schluss. Schluss zwischen dem Strang V und dem negativen Zwischenkreispotential oder PE.
T0103	Erd-/N-W Schluss. Schluss zwischen dem Strang W und dem negativen Zwischenkreispotential oder PE.
T0104	Erd-/P-U Schluss. Schluss zwischen dem Strang U und dem positiven Zwischenkreispotential oder PE.
T0105	Erd-/P-V Schluss. Schluss zwischen dem Strang V und dem positiven Zwischenkreispotential oder PE.
T0106	Erd-/P-W Schluss. Schluss zwischen dem Strang W und dem positiven Zwischenkreispotential oder PE.
T0114	Weicher Erd-/P-U Schluss. Schluss zwischen dem Strang U und dem positiven Zwischenkreispotential oder PE.
T0115	Weicher Erd-/P-V Schluss. Schluss zwischen dem Strang V und dem positiven Zwischenkreispotential oder PE.
T0116	Weicher Erd-/P-W Schluss. Schluss zwischen dem Strang W und dem positiven Zwischenkreispotential oder PE.
Err.S41	Interner Fehler. Den Test abbrechen und noch einmal ausführen.

Der Parameter *Status Gerätetest* **1541** zeigt den Status des Gerätetests und Meldungen, die während des Tests erzeugt werden.

8.2.3.2 Lasttest (Test 2)

WARNUNG



Wenn ein Synchronmotor angeschlossen ist: Der Test darf bei drehendem Synchronmotor nicht durchgeführt werden.

Ein Synchronmotor kann sich beim Durchführen des Tests bewegen. Es muss geprüft werden, ob eine Gefährdung von Personen oder Sachschaden entstehen kann, und gegebenenfalls muss der Zugang zu Gefahrenbereichen abgesperrt werden.

Test 2 prüft, ob sich in die angeschlossene Last (Motor) in jeder Richtung ein Gleichstrom einprägen lässt. Test 1 sollte zuvor ohne Fehlermeldung durchgeführt worden sein.

Für Test 2 muss als Last eine dreiphasige Drossel oder ein Drehstrommotor angeschlossen sein. Die Last darf in Stern oder Dreieck geschaltet sein. Der Sternpunkt der Last – falls vorhanden – darf nicht angeschlossen sein.

Test 2 prägt nacheinander in jeden Strang einen positiven und einen negativen Gleichstrom ein. Kann in einer Richtung kein Strom eingepägt werden, wird ein Fehler gemeldet. Die IGBTs, die Last und die Stromerfassung werden geprüft.

Wird in einem Strang für positiven Strom und für negativen Strom ein Fehler gemeldet, liegt ein Leerlauf des entsprechenden Last-Stranges vor (z. B. Kabelbruch) oder die entsprechende Stromerfassung ist defekt. Wird in einem Strang nur für eine Polarität ein Fehler gemeldet, ist ein IGBT oder Treiber defekt oder eine Verbindung im Gerät unterbrochen.

Der eingepägte Gleichstrom beträgt 25% des Scheitelwerts des Bemessungsstroms. Der Bemessungsstrom muss mit dem Parameter *Bemessungsstrom* **371** im Datensatz 1 eingestellt werden.

Um Schäden am Gerät und an der Last zu vermeiden, ist die ausgegebene Spannung begrenzt. Kann durch zu hohen ohmschen Widerstand der Last der eingestellte Strom (siehe oben) mit dieser Spannung nicht erreicht werden, wird in jedem Strang ein Leerlauf als Fehler festgestellt. In diesem Fall muss der einzuprägende Strom durch Ändern des Parameters *Bemessungsstrom* **371** verringert werden.

Meldung	Bedeutung
T0001	Stopp. Test vom Benutzer abgebrochen.
T0002	Permanenter Fehler. Es steht ein nicht quittierbarer Fehler an. Kein (weiterer) Test möglich.
T0003	Signale an den Freigabeeingängen STOA und STOB fehlen. Keine Freigabe.
T0010	Zu Beginn des Tests floss ein nicht zulässiger Strom.
T0201	U offen. Es konnte kein positiver Strom in den Strang U eingepägt werden.
T0202	V offen. Es konnte kein positiver Strom in den Strang V eingepägt werden.
T0203	W offen. Es konnte kein positiver Strom in den Strang W eingepägt werden.
T0204	-U offen. Es konnte kein negativer Strom in den Strang U eingepägt werden.
T0205	-V offen. Es konnte kein negativer Strom in den Strang V eingepägt werden.
T0206	-W offen. Es konnte kein negativer Strom in den Strang W eingepägt werden.
T0211	Kurzschluss Phase U. Beim Einprägen eines positiven Stroms in den Strang U kam es zu einer Kurzschlussabschaltung.
T0212	Kurzschluss Phase V. Beim Einprägen eines positiven Stroms in den Strang V kam es zu einer Kurzschlussabschaltung.
T0213	Kurzschluss Phase W. Beim Einprägen eines positiven Stroms in den Strang W kam es zu einer Kurzschlussabschaltung.
T0214	-U Kurzschluss. Beim Einprägen eines negativen Stroms in den Strang U kam es zu einer Kurzschlussabschaltung.
T0215	-V Kurzschluss. Beim Einprägen eines negativen Stroms in den Strang V kam es zu einer Kurzschlussabschaltung.
T0216	-W Kurzschluss. Beim Einprägen eines negativen Stroms in den Strang W kam es zu einer Kurzschlussabschaltung.
T0221	Erdschluss Phase U. Beim Einprägen eines positiven Stroms in den Strang U kam es zu einer Erdschlussabschaltung.
T0222	Erdschluss Phase V. Beim Einprägen eines positiven Stroms in den Strang V kam es zu einer Erdschlussabschaltung.
T0223	Erdschluss Phase W. Beim Einprägen eines positiven Stroms in den Strang W kam es zu einer Erdschlussabschaltung.

Meldung	Bedeutung
T0224	-U Erdschluss. Beim Einprägen eines negativen Stroms in den Strang U kam es zu einer Erdschlussabschaltung.
T0225	-V Erdschluss. Beim Einprägen eines negativen Stroms in den Strang V kam es zu einer Erdschlussabschaltung.
T0226	-W Erdschluss. Beim Einprägen eines negativen Stroms in den Strang W kam es zu einer Erdschlussabschaltung.
T0231	U weicher Erdschluss. Die Zwischenkreisspannung ist angestiegen. Isolationsproblem im Motor.
T0232	V weicher Erdschluss. Die Zwischenkreisspannung ist angestiegen. Isolationsproblem im Motor.
T0233	W weicher Erdschluss. Die Zwischenkreisspannung ist angestiegen. Isolationsproblem im Motor.
T0234	-U weicher Erdschluss. Isolationsproblem im Motor.
T0235	-V weicher Erdschluss. Isolationsproblem im Motor.
T0236	-W weicher Erdschluss. Isolationsproblem im Motor.
T0260	Unsymmetrische Strangspannungen
Err.S41	Interner Fehler. Den Test abbrechen und noch einmal ausführen.

Meldet der Test 2 einen Erdschluss, nachdem der Test 1 keinen Erdschluss gemeldet hat, ist vermutlich eine Stromerfassung defekt.

Meldet der Test 2 einen Kurzschluss, so liegt entweder ein Kurzschluss in der Last vor, oder eine Stromerfassung ist defekt.

Der Parameter *Status Gerätetest* **1541** zeigt den Status des Gerätetests und Meldungen, die während des Tests erzeugt werden.

8.2.3.3 Gerätetest über das Bedienfeld starten

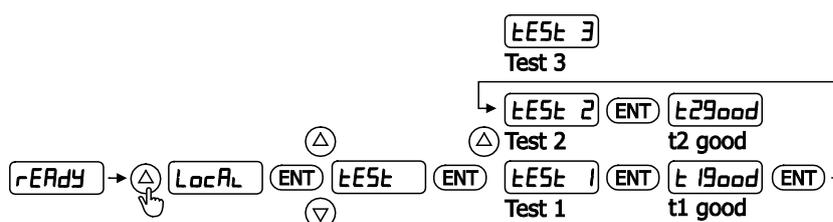
Der Gerätetest kann über das Bedienfeld gestartet werden.

- Die Freigabe an den Eingängen STOA und STOB einschalten.
- Den Menüpunkt „Test“ im Menü „Local“ wählen.
- Test 1 oder Test 2 wählen. Es wird empfohlen, mit Test 1 zu beginnen.
- Die Taste „ENT“ betätigen, um Test 1 zu starten.

Wurde der Test 1 abgeschlossen, ohne dass ein Fehler erkannt wurde, wird „t1 good“ angezeigt.

- Mit der Taste „ENT“ bestätigen. Der Menüpunkt „Test 2“ wird angezeigt.
- Die Taste „ENT“ betätigen, um Test 2 zu starten.

Wurde der Test 2 abgeschlossen, ohne dass ein Fehler erkannt wurde, wird „t2 good“ angezeigt.



Test 3: Siehe Kapitel 8.2.3.6 „Lüftertest“.

Wurde ein Fehler erkannt und eine Meldung angezeigt, muss der Fehler entsprechend den Hinweisen in den Kapiteln 8.2.3.1 „Erdschluss- und Kurzschlussstest (Test 1)“ oder 8.2.3.2 „Lasttest (Test 2)“ behoben werden.

Der Parameter *Status Gerätetest* **1541** zeigt den Status des Gerätetests und Meldungen, die während des Tests erzeugt werden.

Mit „ENT“ kann der Test nach einer Meldung fortgesetzt werden.

Mit „ESC“ kann der Test abgebrochen werden. In diesem Fall wird die Meldung „tEst“ angezeigt.



Wird „STO“ angezeigt, wenn der Gerätetest gestartet werden soll, muss die Freigabe an den Eingängen STOA und STOB eingeschaltet werden.

8.2.3.4 Gerätetest über Bediensoftware oder Bussystem starten

1540 Start Gerätetest manuell

Der Gerätetest kann über die Bediensoftware VPlus oder ein angeschlossenes Bussystem gestartet werden.

Start Gerätetest manuell 1540		Funktion
0 -	Status löschen	Löscht die während des Tests erzeugten Meldungen. Werkseinstellung.
1 -	Weiter	Setzt den momentanen Test nach einer Meldung fort.
2 -	Abbruch	Bricht den momentanen Test ab.
11 -	Start Test 1	Startet den Test 1 (Erdschluss- und Kurzschlussstest).
12 -	Start Test 2	Startet den Test 2 (Lasttest).
13 -	Start Test 1 und Test 2	Startet den Test 1 (Erdschluss- und Kurzschlussstest) und den Test 2 (Lasttest).



Die Freigabe an den Eingängen STOA und STOB muss eingeschaltet sein, um den Test durchführen zu können.

Der Parameter *Status Gerätetest* **1541** zeigt den Status des Gerätetests und Meldungen, die während des Tests erzeugt werden.

8.2.3.5 Automatischer Gerätetest nach Fehlerabschaltung

1542 Start Gerätetest automatisch

Der Gerätetest kann automatisch nach jeder Fehlerabschaltung des Frequenzumrichters gestartet werden. Der Gerätetest startet, wenn der Frequenzumrichter nach der Fehlerabschaltung wieder eingeschaltet wird.

Start Gerätetest automatisch 1542		Funktion
0 -	Aus	Kein automatischer Gerätetest nach einer Fehlerabschaltung. Werkseinstellung.
1 -	Start Test 1	Test 1 (Erdschluss- und Kurzschlussstest) startet automatisch nach einer Fehlerabschaltung des Frequenzumrichters und anschließendem Startbefehl.
2 -	Start Test 2	Test 2 (Lasttest) startet automatisch nach einer Fehlerabschaltung des Frequenzumrichters und anschließendem Startbefehl.
3 -	Start Test 1 und Test 2	Test 1 (Erdschluss- und Kurzschlussstest) und Test 2 (Lasttest) starten automatisch nach einer Fehlerabschaltung des Frequenzumrichters und anschließendem Startbefehl.

HINWEIS

Der automatische Gerätetest kann zur Folge haben, dass der Motor nach einem Startbefehl verzögert anläuft.

Der Parameter *Status Gerätetest* **1541** zeigt den Status des Gerätetests und Meldungen, die während des Tests erzeugt werden.

Der Gerätetest beginnt gegebenenfalls nach dem Einschalten des Frequenzumrichters verzögert, da der Test nicht bei auferregtem Motor durchgeführt werden darf.

8.2.3.6 Lüftertest

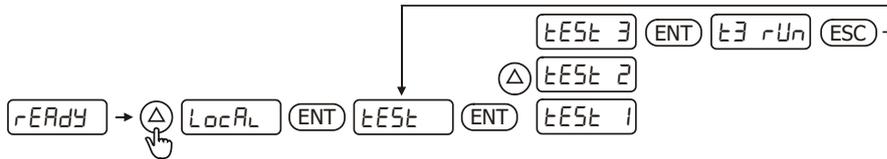
Die Funktion des Innenraumlüfters und Kühlkörperlüfters wird getestet. Abhängig vom Typ des Frequenzumrichters sind keine Lüfter vorhanden (siehe Kapitel 12.2 „Gerätedaten“).

Der Lüftertest kann über das Bedienfeld gestartet werden.

- Die Freigabe an den Eingängen STOA und STOB einschalten.
- Den Menüpunkt „Test“ im Menü „Local“ wählen.
- Test 3 wählen.
- Die Taste „ENT“ betätigen, um Test 3 zu starten.

Der Innenraumlüfter und der Kühlkörperlüfter müssen sich drehen.

Die Taste „ESC“ betätigen, um den Test zu beenden.



Wird „STO“ angezeigt, wenn der Lüftertest gestartet werden soll, muss die Freigabe an den Eingängen STOA und STOB eingeschaltet werden.

Falls ein Lüfter ungewöhnliche Laufgeräusche erzeugt, Verunreinigungen und Staub vom Lüfter entfernen.

Falls ein Lüfter nicht dreht, den Service von BONFIGLIOLI verständigen.

8.3 Betriebsverhalten

Das Betriebsverhalten des Frequenzumrichters kann auf die Anwendung bezogen parametrierbar werden. Insbesondere das Anlauf- und Auslaufverhalten ist entsprechend der gewählten *Konfiguration 30* frei wählbar. Zusätzlich erleichtern Funktionen wie der Autostart, die Synchronisation und die Positionierung die Integration in die Applikation.

8.3.1 Steuerung

Die Frequenzumrichter sind zur Datenkommunikation geeignet und durch Kommunikationsmodule erweiterbar. Die Frequenzumrichter lassen sich dadurch in ein Automations- und Steuerungssystem integrieren. Die Parametrierung und Inbetriebnahme kann über das Bedienfeld oder eine Kommunikationsschnittstelle erfolgen.

Die Steuerung kann über Kontakte, Bedienfeld oder Kommunikationsschnittstelle erfolgen.

412 Local/Remote

Der Parameter *Local/Remote 412* legt fest, über welche Quelle die Befehle für Start, Stopp und Drehrichtung gegeben werden sollen. Der Parameter ermöglicht die Auswahl zwischen der Steuerung über Kontakte, Bedienfeld oder Kommunikationsschnittstelle.

<i>Local/Remote 412</i>	Funktion
0 - Steuerung über Kontakte	Die Befehle Start und Stopp sowie die Vorgabe der Drehrichtung (Parameter <i>Start-rechts 68</i> , <i>Start-links 69</i>) erfolgen über Digitaleingänge. Start, Stopp und Reset Vorgaben über die Run und Stop Tasten werden ignoriert.
1 - Steuerung über State-machine	Die Befehle Start und Stopp sowie die Vorgabe der Drehrichtung erfolgen über die Remote State-machine der Kommunikationsschnittstelle. Die Steuerung erfolgt dabei über das Steuerwort, das über 410 <i>Steuerwort</i> überwacht werden kann bzw. zum Simulieren auch darüber vorgegeben werden kann. Mit 411 <i>Zustandswort</i> kann der Status des Gerätes überwacht werden. Das Zustandswort wird typischerweise über den verwendeten Feldbus an die übergeordnete Steuerung (SPS) zurückgegeben. Start, Stopp und Reset Vorgaben über die Run und Stop Tasten werden ignoriert.
2 - Steuerung über Remote-Kontakte	Die Befehle Start und Stopp sowie die Vorgabe der Drehrichtung erfolgen über Logiksignale durch das Kommunikationsprotokoll. Start, Stopp und Reset Vorgaben über die Run und Stop Tasten werden ignoriert.
3 - Steuerung über Keypad	Die Befehle Start und Stopp sowie die Vorgabe der Drehrichtung erfolgen über das Bedienfeld.
4 - Steuerung über Keypad oder Kontakte	Die Befehle Start und Stopp sowie die Vorgabe der Drehrichtung erfolgen über das Bedienfeld oder über Digitaleingänge. Werkseinstellung.
5 - Steuerung 3-Leiter	Steuerung der Drehrichtung (Parameter <i>Start-rechts 68</i> , <i>Start-links 69</i>) und des Signals <i>Start 3-Leiter St. 87</i> über Digitaleingänge.

WARNUNG



Wird die Betriebsart bei laufendem Antrieb gewechselt, stoppt der Antrieb nicht, wenn in der neu eingestellten Betriebsart kein Stopp-Befehl anliegt.
Das Steuern des Antriebs erfordert die Freigabe des Leistungsteils durch die Beschaltung der Digitaleingänge STOA und STOB.



Signale über physikalische Kontakte (IN1D...IN5D, MFI1, MFI2) werden nur ausgewertet, wenn eine Betriebsart mit „Steuerung über Kontakte“ oder „Steuerung 3-Leiter“ (0, 4 oder 5) ausgewählt wurde.
Bei allen anderen Betriebsarten (1, 2, 3) werden physikalische Kontakte nur ausgewertet, wenn entsprechende Signale in den digitalen Eingängen mit dem Zusatz (Hardware) ausgewählt wurden. Bitte beachten Sie Kapitel 8.6.6 „Digitaleingänge“.
Signale, die nicht auf einen physikalischen Eingang bezogen sind, werden unabhängig von der Betriebsart *Local/Remote* **412** ausgewertet.

Sollwert-Möglichkeiten des Bedienfelds sperren

Wenn das Einstellen des Frequenzsollwerts oder Prozentsollwerts nicht über das Bedienfeld möglich sein soll: Für die folgenden Parameter darf nicht „5 - Keypad-Motorpoti“ gewählt sein.

- *Frequenzsollwertquelle 1* **475**, *Frequenzsollwertquelle 2* **492**
- *Prozentsollwertquelle 1* **476**, *Prozentsollwertquelle 2* **494**

Den Parameter *Passwort setzen* **27** einstellen, um zu verhindern, dass Einstellungen rückgängig gemacht werden können. Siehe Kapitel 8.1.3 „Passwort setzen“.

HINWEIS

Parameter *Passwort setzen* **27** allein sperrt keine Steuerungsmöglichkeiten des Bedienfelds. Start, Stopp, Drehrichtungswechsel, Poti F und Poti P sind weiterhin möglich.

8.3.2 Anlaufverhalten

Der Anlauf der Maschine kann parametrierbar werden. In der Konfiguration 110 (U/f-Regelung eines Asynchronmotors) kann das Anlaufverhalten über den Parameter *Betriebsart* **620** eingestellt werden. Im feldorientierten Regelverfahren der Konfigurationen 410 (Asynchronmotor) und 610 (Synchronmotor) kann das Anlaufverhalten durch die Grenzwerte *maximale Flussaufbauzeit* **780** und *Strom bei Flussaufbau* **781** eingestellt werden.

Parameter für das Anlaufverhalten in den Konfigurationen

	U/f	DMR Asynchronmotor	DMR Synchronmotor
<i>Konfiguration</i> 30	110	410	610
620	x		
621	x		
622	x		
623	x	x	x
624	x	x	x
625	x	x	x
779		x	x
780	x	x	x
781	x	x	x

620 Betriebsart (Anlaufverhalten)

Der Parameter *Betriebsart* **620** für das Anlaufverhalten ist verfügbar, wenn *Konfiguration* **30** = „110 - ASM: geberlose Regelung“ (U/f-Regelung eines Asynchronmotors) gewählt ist. Entsprechend der gewählten Betriebsart wird der Motor zunächst aufmagnetisiert oder ein Startstrom eingepreßt. Der im unteren Frequenzbereich das Drehmoment reduzierende Spannungsabfall am Statorwiderstand kann durch die IxR-Kompensation ausgeglichen werden.

Für die korrekte Funktion der IxR-Kompensation wird der Statorwiderstand während der geführten Inbetriebnahme (Setup) ermittelt. Erst nachdem diese erfolgreich durchgeführt wurde, ist die IxR-Kompensation aktiviert.

Betriebsart 620	Anlaufverhalten
0 - Aus	Im Anlauf wird bei einer Ausgangsfrequenz von 0 Hz die Spannung mit dem Wert des Parameters <i>Startspannung</i> 600 eingestellt. Danach werden die Ausgangsspannung und die Ausgangsfrequenz gemäß dem Steuer- und Regelverfahren verändert. Das Losbrechmoment bzw. der Strom beim Starten wird von der eingestellten Startspannung bestimmt. Das Anlaufverhalten muss ggf. mit dem Parameter <i>Startspannung</i> 600 optimiert werden.
1 - Aufmagnetisierung	In dieser Betriebsart wird nach der Freigabe der <i>Strom bei Flussaufbau</i> 781 zur Aufmagnetisierung in den Motor eingepreßt. Die Ausgangsfrequenz wird dabei höchstens für die <i>maximale Flussaufbauzeit</i> 780 auf dem Wert 0 Hz gehalten. Spätestens nach Ablauf dieser Zeit wird mit der eingestellten U/f-Kennlinie fortgefahren (siehe Betriebsart 0- Aus).
2 - Aufm.+ Stromeinprägung	Die Betriebsart 2 beinhaltet die Betriebsart 1. Spätestens nach Ablauf der <i>maximalen Flussaufbauzeit</i> 780 wird die Ausgangsfrequenz gemäß der eingestellten Beschleunigung erhöht und der Startstrom eingepreßt. Erreicht die Ausgangsfrequenz den Wert, der mit dem Parameter <i>Grenzfrequenz</i> 624 eingestellt wurde, wird der <i>Startstrom</i> 623 zurückgenommen. Es erfolgt ein gleitender Übergang bis zur 1,4-fachen Grenzfrequenz auf die eingestellte U/f-Kennlinie. Der Ausgangsstrom ist ab diesem Betriebspunkt von der Last abhängig. Werkseinstellung.
3 - Aufm.+ IxR-Kompensation	Die Betriebsart 3 beinhaltet die Betriebsart 1. Erreicht die Ausgangsfrequenz den mit dem Parameter <i>Grenzfrequenz</i> 624 eingestellten Wert, wird die Anhebung der Ausgangsspannung durch die IxR-Kompensation wirksam. Die U/f-Kennlinie wird um den vom Statorwiderstand abhängigen Spannungsanteil verschoben.
4 - Aufm.+ Stromeinp.+ IxR-Komp.	Nach der Freigabe wird der Strom, der mit dem Parameter <i>Strom bei Flussaufbau</i> 781 eingestellt wurde, zur Aufmagnetisierung in den Motor eingepreßt. Die Ausgangsfrequenz wird dabei höchstens für die <i>maximale Flussaufbauzeit</i> 780 auf dem Wert 0 Hz gehalten. Spätestens nach Ablauf der Zeit wird die Ausgangsfrequenz gemäß der eingestellten Beschleunigung erhöht und der Startstrom eingepreßt. Erreicht die Ausgangsfrequenz den Wert, der mit dem Parameter <i>Grenzfrequenz</i> 624 eingestellt wurde, so wird der <i>Startstrom</i> 623 zurückgenommen. Es erfolgt ein gleitender Übergang auf die U/f-Kennlinie und es stellt sich ein von der Last abhängiger Ausgangsstrom ein. Gleichzeitig wird ab dieser Ausgangsfrequenz die Anhebung der Ausgangsspannung durch die IxR-Kompensation wirksam. Die U/f-Kennlinie wird um den vom Statorwiderstand abhängigen Spannungsanteil verschoben.
12 - Aufm.+ Stromeinp. m. Rampenstopp	Die Betriebsart 12 beinhaltet eine zusätzliche Funktion zur Gewährleistung eines Anlaufverhaltens unter erschwerten Bedingungen. Die Aufmagnetisierung und Startstromeinprägung erfolgt entsprechend der Betriebsart 2. Der Rampenstopp berücksichtigt die Stromaufnahme des Motors im jeweiligen Betriebspunkt und steuert durch das Anhalten der Rampe die Frequenz- und Spannungsänderung. Der <i>Reglerstatus</i> 275 meldet den Eingriff des Reglers mit der Meldung „RSTP“.
14 - Aufm.+ Stromeinp. m. Rampenstopp+ IxR-Komp.	In dieser Betriebsart werden die Funktionen der Betriebsart 12 um die Kompensation des Spannungsabfalls am Statorwiderstand erweitert. Erreicht die Ausgangsfrequenz den mit dem Parameter <i>Grenzfrequenz</i> 624 eingestellten Wert, wird die Anhebung der Ausgangsspannung durch die IxR-Kompensation wirksam. Die U/f-Kennlinie wird um den vom Statorwiderstand abhängigen Spannungsanteil verschoben.

621 Verstärkung

622 Nachstellzeit

In der Einstellung *Konfiguration* **30** = „110 - ASM: geberlose Regelung“ (U/f-Regelung eines Asynchronmotors) ist ein Stromregler für das Anlaufverhalten verfügbar. Der PI-Regler kontrolliert die Stromeinprägung durch den Parameter *Startstrom* **623**. Der proportionale und integrierende Teil des Stromreglers können über den Parameter *Verstärkung* **621** bzw. *Nachstellzeit* **622** eingestellt werden.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
621	Verstärkung	0,01	10,00	2,00
622	Nachstellzeit	1 ms	30000 ms	50 ms

623 Startstrom

Der *Startstrom* **623** gewährleistet, insbesondere für den Schweranlauf, ein ausreichendes Drehmoment bis zum Erreichen der *Grenzfrequenz* **624**.

Anwendungen in denen bei geringer Drehzahl ein hoher Strom dauerhaft benötigt wird, müssen zur Vermeidung thermischer Überlastung mit fremdbelüfteten Motoren realisiert werden.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
623	Startstrom	0,0 A	ü·I _{FUN}	I _{FUN}

I_{FUN}: Nennwert des Frequenzumrichters

ü: Überlastfähigkeit des Frequenzumrichters.

In folgenden Einstellungen wird die Startstromeinprägung für das Anlaufverhalten verwendet:

- *Konfiguration* **30** = „110 - ASM: geberlose Regelung“ (U/f-Regelung eines Asynchronmotors), *Betriebsart* **620** = 2, 4, 12 oder 14
- *Konfiguration* **30** = „410 - ASM: geberlose feldorientierte Regelung (DMR)“, Asynchronmotor
- *Konfiguration* **30** = „610 - PSM: geberlose feldorientierte Regelung (DMR)“, Synchronmotor

624 Grenzfrequenz

Der *Startstrom* **623** wird bis zum Erreichen der *Grenzfrequenz* **624** eingepägt. Dauerhafte Betriebspunkte unterhalb der Grenzfrequenz sind nur bei Verwendung fremdbelüfteter Motoren zulässig. Oberhalb der Grenzfrequenz erfolgt der Übergang auf das Steuer- und Regelverfahren der gewählten *Konfiguration* **30**.

Die *Grenzfrequenz* **624** wird während der geführten Motorinbetriebnahme bei den feldorientierten Konfigurationen 410 und 610 automatisch eingestellt. In U/f Steuerung Konfiguration 110 wird Parameter *Grenzfrequenz* **624** während der geführten Motorinbetriebnahme nicht geändert.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
624	Grenzfrequenz	0,00 Hz	100,00 Hz	2,60 Hz

In folgenden Einstellungen wird die Startstromeinprägung für das Anlaufverhalten verwendet:

- *Konfiguration* **30** = „110 - ASM: geberlose Regelung“ (U/f-Regelung eines Asynchronmotors), *Betriebsart* **620** = 2, 3, 4, 12 oder 14
- *Konfiguration* **30** = „410 - ASM: geberlose feldorientierte Regelung (DMR)“, Asynchronmotor
- *Konfiguration* **30** = „610 - PSM: geberlose feldorientierte Regelung (DMR)“, Synchronmotor

625 Bremsenöffnungszeit

Um die Motorhaltebremse vor Beschädigung zu schützen, darf der Motor erst nach dem Öffnen der Bremse anlaufen. Der Hochlauf auf den Drehzahlsollwert erfolgt erst nach Ablauf der *Bremsenöffnungszeit* **625**. Die Zeit sollte so eingestellt werden, dass sie mindestens gleich der erforderlichen Zeit zum Öffnen der Haltebremse ist. Durch die Einstellung von negativen Werten für den Parameter wird das Öffnen der Bremse verzögert. Dadurch kann z. B. das Absacken von Lasten verhindert werden.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
625	Bremsenöffnungszeit	-5000 ms	5000 ms	0 ms

779 Minimale Flussaufbauzeit

Die Dauer des Flussaufbaus ändert sich abhängig von der Rotorzeitkonstanten des Motors. Durch die Einstellungen der Parameter *Maximale Flussaufbauzeit* **780** und *Minimale Flussaufbauzeit* **779** kann eine konstante Flussaufbauzeit erreicht werden. Mit dem Parameter *Minimale Flussaufbauzeit* **779** wird die minimale Zeit für die Stromeinprägung eingestellt. Dadurch kann die Zeit zwischen einem Startsignal und Anlaufen des Antriebs festgelegt werden. Für eine geeignete Einstellung der Parameter müssen die Rotorzeitkonstante, das erforderliche Anlaufmoment und der Parameter *Strom bei Flussaufbau* **781** berücksichtigt werden.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
779	Minimale Flussaufbauzeit	1 ms	10000 ms	10 ms ¹⁾
				50 ms ²⁾

¹⁾Konfiguration **30** = 410

²⁾Konfiguration **30** = 610

<i>Minimale Flussaufbauzeit</i> 779 = 0	Der Flussaufbau wird beendet, wenn – der Flusssollwert erreicht wurde oder – die maximale Flussaufbauzeit erreicht wurde
<i>Minimale Flussaufbauzeit</i> 779 > 0	Für mindestens diese Zeit wird Strom für den Flussaufbau eingepreßt, auch wenn der Flusssollwert erreicht wurde.
<i>Minimale Flussaufbauzeit</i> 779 = <i>Maximale Flussaufbauzeit</i> 780	Der Flussaufbau wird nach der eingestellten Flussaufbauzeit beendet, unabhängig davon, ob der Flusssollwert erreicht wurde.
<i>Minimale Flussaufbauzeit</i> 779 > <i>Maximale Flussaufbauzeit</i> 780	Der Flussaufbau wird nach der maximalen Flussaufbauzeit beendet.

780 Maximale Flussaufbauzeit

781 Strom bei Flussaufbau

Die feldorientierte Regelung basiert auf der getrennten Regelung der flussbildenden und drehmomentbildenden Stromkomponente. Beim Anlauf der Maschine wird zunächst auferregt bzw. ein Strom eingepreßt. Mit dem Parameter *Strom bei Flussaufbau* **781** wird der Magnetisierungsstrom I_{sd} und mit dem Parameter *Maximale Flussaufbauzeit* **780** die maximale Zeit für die Stromeinprägung eingestellt. Die Stromeinprägung erfolgt, bis der Sollwert des Bemessungsmagnetisierungsstroms erreicht ist oder die *Maximale Flussaufbauzeit* **780** überschritten ist.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
780	Maximale Flussaufbauzeit	1 ms	10000 ms	300 ms ¹⁾
				1000 ms ²⁾
				50 ms ³⁾
781	Strom bei Flussaufbau	$0,1 \cdot I_{FUN}$	$\ddot{u} \cdot I_{FUN}$	I_{FUN}

I_{FUN} : Nennwert des Frequenzumrichters

\ddot{u} : Überlastfähigkeit des Frequenzumrichters.

¹⁾Konfiguration **30** = 110

²⁾Konfiguration **30** = 410

³⁾Konfiguration **30** = 610

8.3.3 Auslaufverhalten

630 Betriebsart ($P68 \& P69 = 1 \mid P68 \& P69 = 0$)

Das Auslaufverhalten kann über den Parameter *Betriebsart* ($P68 \& P69 = 1 \mid P68 \& P69 = 0$) **630** definiert werden. Die Signalzustände der Digitaleingänge oder Logiksignale für die Parameter *Start-rechts* **68** und *Start-links* **69** aktivieren das Auslaufen. Diesen Parametern können Digitaleingänge oder Logiksignale zugewiesen werden. In den Werkseinstellungen sind *Start-rechts* **68** auf „71 - IN1D“ (Klemme X11.4) und *Start-links* **69** auf „72 - IN2D“ (Klemme X11.5) eingestellt. Durch Kombination der Digitaleingangszustände oder Logiksignale können aus der folgenden Tabelle die Auslaufverhalten gewählt werden.

Betriebsart Auslaufverhalten							
<i>Betriebsart</i> ($P68 \& P69 = 1 \mid P68 \& P69 = 0$) 630		Start-rechts = 0 und Start-links = 0					
		Auslaufverhalten (siehe Tabelle „Auslaufverhalten“)					
		0	1	2	4	5	7
Start-rechts = 1	Auslaufverhalten 0 (Freier Auslauf)	0	1	2	4	5	7
	Auslaufverhalten 1 (Stillsetzen und Ausschalten)	10	11	12	14	15	17

Auslaufverhalten 2 (Stillsetzen und Halten)	20	21	22	24	25	27
Auslaufverhalten 4 (Nothalt und Ausschalten)	40	41	42	44	45	47
Auslaufverhalten 5 (Nothalt und Halten)	50	51	52	54	55	57
Auslaufverhalten 7 (DC-Bremsen)	70	71	72	74	75	77

Die *Betriebsart* **630** des Auslaufverhaltens entsprechend der Matrix parametrieren. Die Auswahl der Betriebsarten kann entsprechend dem Steuer- und Regelverfahren und den zur Verfügung stehenden Steuereingängen variieren.

Beispiel:

Der Motorsoll mit dem Auslaufverhalten 1 stoppen, wenn die digitalen Logiksignale *Start-rechts* **68** = 1 und *Start-links* **69** = 1 sind.

Außerdem soll der Motor mit dem Auslaufverhalten 2 stoppen, wenn die digitalen Logiksignale *Start-rechts* **68** = 0 und *Start-links* **69** = 0 sind.

Um dies zu erreichen, muss für den Parameter *Betriebsart* ($P68 \& P69 = 1$ | $P68 \& P69 = 0$) **630** der Wert 12 (Stillsetzen, Aus | Stillsetzen, Halten) eingestellt werden.

Mit der Wahl des Auslaufverhaltens wird auch die Steuerung einer mechanischen Bremse ausgewählt, wenn die Betriebsart „41 - Bremse öffnen“ für einen Digitalausgang zur Steuerung der Bremse verwendet wird.

Auslaufverhalten	
Auslaufverhalten 0 Freier Auslauf	Der Wechselrichter wird sofort gesperrt. Der Antrieb ist sofort spannungsfrei und läuft frei aus.
Auslaufverhalten 1 Stillsetzen + Ausschalten	Der Antrieb wird mit der eingestellten Verzögerung bis zum Stillstand geführt. Ist der Stillstand erreicht, wird der Wechselrichter nach einer Haltezeit gesperrt. Die Haltezeit kann mit dem Parameter <i>Haltezeit Stoppfunktion</i> 638 eingestellt werden. Je nach Einstellung des Parameters <i>Betriebsart</i> 620 wird für die Dauer der Haltezeit der <i>Startstrom</i> 623 eingepreßt oder die <i>Startspannung</i> 600 angelegt.
Auslaufverhalten 2 Stillsetzen + Halten	Der Antrieb wird mit der eingestellten Verzögerung bis zum Stillstand geführt und bleibt dauernd bestromt. Je nach Einstellung des Parameters <i>Betriebsart</i> 620 wird ab Stillstand der <i>Startstrom</i> 623 eingepreßt, oder die <i>Startspannung</i> 600 angelegt.
Auslaufverhalten 4 Nothalt + Ausschalten	Der Antrieb wird mit der Nothalt-Verzögerung zum Stillstand geführt. Ist der Stillstand erreicht, wird der Wechselrichter nach einer Haltezeit gesperrt. Die Haltezeit kann mit dem Parameter <i>Haltezeit Stoppfunktion</i> 638 eingestellt werden. Je nach Einstellung des Parameters <i>Betriebsart</i> 620 wird ab Stillstand der <i>Startstrom</i> 623 eingepreßt oder die <i>Startspannung</i> 600 angelegt.
Auslaufverhalten 5 Nothalt + Halten	Der Antrieb wird mit der eingestellten Nothalt-Verzögerung bis zum Stillstand geführt und bleibt dauernd bestromt. Je nach Einstellung des Parameters <i>Betriebsart</i> 620 wird ab Stillstand der <i>Startstrom</i> 623 eingepreßt, oder die <i>Startspannung</i> 600 angelegt.
Auslaufverhalten 7 Gleichstrombremse	Es wird sofort die Gleichstrombremsung aktiviert. Dabei wird der mit dem Parameter <i>Bremsstrom</i> 631 eingestellte Gleichstrom für die <i>Bremszeit</i> 632 eingepreßt. Die Hinweise im Kapitel 8.3.6 „Gleichstrombremse“ beachten. Nur in der Konfiguration 110 (U/f-Kennlinie) verfügbar.

Das Kapitel 8.6.5.5 „Bremse öffnen“ zur Ansteuerung einer mechanischen Bremse beachten.

Bei Anschluss eines Synchronmotors empfiehlt BONFIGLIOLI die Einstellung *Betriebsart* **630** = 22.

637 Abschaltswelle Stoppfkt.

Die *Abschaltswelle Stoppfkt.* **637** definiert die Frequenz, ab der ein Stillstand des Antriebs erkannt wird. Dieser prozentuale Parameterwert ist auf die eingestellte *Maximale Frequenz* **419** bezogen.

Die Abschaltswelle entsprechend dem Lastverhalten des Antriebs und der Geräteleistung einstellen, da der Antrieb auf eine Drehzahl unterhalb der Abschaltswelle geregelt werden muss.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
637	Abschaltswelle Stoppfkt.	0,0%	100,0%	1,0%



WARNUNG

Wird vom Motor ein Haltemoment aufgebracht, ist es möglich, dass aufgrund der Schlupffrequenz die Abschaltswelle Stoppfunktion nicht erreicht wird und kein Stillstand des Antriebs erkannt wird. In diesem Fall den Wert für die *Abschaltswelle Stoppfkt.* **637** erhöhen.

638 Haltezeit Stoppfunktion

Die *Haltezeit Stoppfunktion* **638** wird in den Auslaufverhalten 1 und 4 berücksichtigt. Das Regeln auf Drehzahl Null führt zu einer Erwärmung des Motors und sollte bei eigenbelüfteten Motoren nur für eine kurze Dauer erfolgen.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
638	Haltezeit Stoppfunktion	0,0 s	200,0 s	1,0 s

8.3.4 Autostart



WARNUNG

Die VDE Bestimmung 0100 Teil 227 und Bestimmung 0113, insbesondere die Abschnitte 5.4 „Schutz gegen selbsttätigen Wiederanlauf nach Netzausfall und Spannungswiederkehr“, sowie Abschnitt 5.5 „Unterspannungsschutz“ beachten. Eine Gefährdung von Mensch, Maschinen und Produktionsgütern muss beim Eintreten einer dieser Fälle ausgeschlossen werden. Weiterhin müssen besondere für den jeweiligen Anwendungsfall zutreffende und nationale Vorschriften beachtet werden.

651 Betriebsart (Autostart)

Die Autostartfunktion ist für Applikationen geeignet, die durch ihre Funktion einen Anlauf bei Netzspannung zulassen. Durch Aktivierung der Autostartfunktion durch den Parameter *Betriebsart* **651** beschleunigt der Frequenzrichter, nach Anlegen der Netzspannung, den Antrieb. Die Steuersignale STOA und STOB für die Freigabe und der Startbefehl sind gemäß den Vorschriften notwendig. Der Motor wird entsprechend der Parametrierung und dem Sollwertsignal beim Einschalten beschleunigt.

Betriebsart 651		Funktion
0 -	Aus	Kein Autostart. Der Antrieb wird beschleunigt, wenn nach Anlegen der Netzspannung die Freigabe und der Startbefehl geschaltet werden (flankengesteuert). Werkseinstellung.
1 -	Eingeschaltet	Durch Anlegen der Netzspannung wird der Antrieb vom Frequenzrichter beschleunigt (pegelgesteuert).

8.3.5 Suchlauf

645 Betriebsart Suchlauf

Die Synchronisation auf einen drehenden Antrieb ist in Anwendungen notwendig, die durch ihr Verhalten den Motor antreiben oder in denen nach einer Fehlerabschaltung der Antrieb noch dreht. Mit Hilfe der *Betriebsart Suchlauf* **645** wird die Motordrehzahl, ohne eine Fehlermeldung „Überstrom“ auszulösen, auf die aktuelle Antriebsdrehzahl synchronisiert. Nachfolgend wird der Motor auf die Solldrehzahl mit der eingestellten Beschleunigung geführt. Diese Synchronisationsfunktion ermittelt über einen Suchlauf die aktuelle Drehfrequenz des Antriebs.

Beschleunigt wird die Synchronisation in den Betriebsarten 1 bis 4 durch kurze Testpulse. Drehfrequenzen bis zu 175 Hz werden innerhalb von 100 ms bis 300 ms ermittelt. Bei höheren Frequenzen wird eine falsche Frequenz ermittelt und die Synchronisation schlägt fehl. Der Suchlauf kann in den Betriebsarten 1 bis 4 nicht feststellen, ob ein Synchronisationsversuch fehlgeschlagen ist.

Für den Betrieb eines Synchronmotors kann die Flussrichtung bestimmt werden, um ein Ausrichten der Motorwelle (Rucken) beim Starten zu verhindern. Das Bestimmen der Flussrichtung dauert ca. 20 ms. Dabei kommt es zu kurzen Drehmomentimpulsen. Dieses Verfahrens ist für sehr dynamische Antriebe nicht geeignet, da die Drehmomentimpulse zu einer Drehung des Antriebs und so zu einer Fehlmessung führen. Nachdem die Flussrichtung bestimmt wurde, wird der Fluss aufgebaut (Parameter *minimale Flussaufbauzeit* **779**, *maximale Flussaufbauzeit* **780**, *Strom bei Flussaufbau* **781**), um das Startverhalten zu verbessern.

Betriebsart Suchlauf 645	Funktion
0 - Aus	Die Synchronisation auf einen drehenden Antrieb ist deaktiviert. Werkseinstellung.
1 - Ein	Es wird versucht, auf den Antrieb in positiver Richtung (Rechtsdrehfeld) bzw. negativer Richtung (Linksdrehfeld) zu synchronisieren. Beim Betrieb eines Synchronmotors (<i>Konfiguration 30</i> = 610) wird zusätzlich die Flussrichtung bestimmt, wenn der Antrieb steht.
2 - Ein, nach Sollwertvorgabe	Die Suchrichtung wird durch das Vorzeichen des Sollwertes bestimmt. Wird ein positiver Sollwert (Rechtsdrehfeld) vorgegeben, ist die Suchrichtung in positiver Richtung (Rechtsdrehfeld), bei negativem Sollwert wird in negativer Richtung (Linksdrehfeld) gesucht. Beim Betrieb eines Synchronmotors (<i>Konfiguration 30</i> = 610) wird zusätzlich die Flussrichtung bestimmt, wenn der Antrieb steht.
3 - Ein, nur rechts	Die Synchronisation auf den Antrieb wird nur in positiver Richtung (Rechtsdrehfeld) ausgeführt. Beim Betrieb eines Synchronmotors (<i>Konfiguration 30</i> = 610) wird zusätzlich die Flussrichtung bestimmt, wenn der Antrieb steht.
4 - Ein, nur links	Die Synchronisation auf den Antrieb wird nur in negativer Richtung (Linksdrehfeld) ausgeführt. Beim Betrieb eines Synchronmotors (<i>Konfiguration 30</i> = 610) wird zusätzlich die Flussrichtung bestimmt, wenn der Antrieb steht.
20 - Nur Flussrichtung bestimmen	Für einen Synchronmotor (<i>Konfiguration 30</i> = 610) wird nur die Flussrichtung bestimmt. Der Antrieb muss stillstehen. Auf einen drehenden Antrieb kann nicht synchronisiert werden. Dieses Verfahren ist schneller als die Betriebsarten 1 ... 4.
30 - Betrieb oberhalb Grenzfrequenz	Für einen Synchronmotor (<i>Konfiguration 30</i> = 610) wird der Suchlauf durchgeführt. Es wird gesucht bis eine Drehfrequenz erkannt wird, die größer als die <i>Grenzfrequenz 624</i> ist. Unterschreitet die Statorfrequenz die Grenzfrequenz, startet der Suchlauf wieder. Diese Betriebsart kann für den Betrieb von Synchronmotoren in drehmomentgeregelten Antrieben eingesetzt werden. Eine weitere Anwendung ist der Betrieb in Windenergieanlagen. Für einen Asynchronmotor (<i>Konfiguration 30</i> = 410): Warten auf Drehzahl. Für drehmomentgeregelte Antriebe geeignet, die nur ein Gegenmoment aufbringen müssen und nicht aktiv anlaufen sollen. Wenn der Antrieb extern auf eine für die geberlose feldorientierte Regelung ausreichende Drehzahl beschleunigt wurde, wird auf Drehmomentregelung umgeschaltet.

Die Betriebsarten 2, 3 und 4 geben eine Drehrichtung für den Suchlauf vor und vermeiden eine abweichende Drehrichtung. Der Suchlauf kann durch Prüfung der Drehfrequenz Antriebe beschleunigen, wenn diese ein geringes Trägheitsmoment bzw. kleines Lastmoment besitzen.

In der Betriebsart 1 bis 4 ist nicht auszuschließen, dass eine falsche Drehrichtung ermittelt wird. Es kann z. B. eine Frequenz ungleich Null ermittelt werden, obwohl der Antrieb steht. Kommt es nicht zu einem Überstrom, wird der Antrieb entsprechend beschleunigt. Die Vorgabe einer Drehrichtung erfolgt in den Betriebsarten 2, 3 und 4.

HINWEIS

Die Suchlauffunktion ist für den Betrieb mit Motoren ohne Bremse konzipiert. Bremsmotoren werden im Einzelfall (abhängig von Parametrierung und Bremsansteuerung) nicht optimal mit der Suchlauffunktion betrieben.

8.3.6 Gleichstrombremse

631 Bremsstrom

632 Bremszeit

Das Auslaufverhalten 7 (Parameter *Betriebsart* **630**) beinhaltet die Gleichstrombremse. Durch die Gleichstrombremse kann ein drehender Motor auch ohne Bremswiderstand schneller verzögert werden als ohne Gleichstrombremse. Durch das Einprägen eines Gleichstromanteils im Motor werden die Verluste des Motors künstlich erhöht und so die kinetische Leistung reduziert. Das Einprägen des *Bremsstrom* **631** führt zu einer Erwärmung des Motors und sollte bei eigenbelüfteten Motoren nur für eine kurze Zeit erfolgen.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
631	Bremsstrom	0,00 A	$\sqrt{2} \cdot I_{\text{FUN}}$	$\sqrt{2} \cdot I_{\text{FUN}}$

I_{FUN} : Nennwert des Frequenzumrichters

Um die Gleichstrombremse nutzen zu können, muss für den Parameter *Konfiguration* **30** die Einstellung „110 - ASM: geberlose Regelung“ (Steuerung nach U/f-Kennlinie) gewählt sein.

Die Einstellung des Parameters *Bremszeit* **632** definiert das Auslaufverhalten zeitgesteuert. Die kontaktgesteuerte Betriebsart der Gleichstrombremse ist durch den Wert Null für die *Bremszeit* **632** zu aktivieren.

Zeitgesteuert:

Die Gleichstrombremse wird vom Status der Signale Start-rechts und Start-links gesteuert. Der durch den Parameter *Bremsstrom* **631** eingestellte Strom fließt so lange, bis die durch den Parameter *Bremszeit* **632** eingestellte Zeit abgelaufen ist.

Für die Dauer der Bremszeit müssen die kombinierten Steuersignale Start-rechts und Start-links logisch 0 (Low) oder 1 (High) sein.

Kontaktgesteuert:

Wird der Parameter *Bremszeit* **632** auf den Wert 0,0 s gesetzt, wird die Gleichstrombremse durch die Signale Start-rechts und Start-links gesteuert. Die Zeitüberwachung und Begrenzung durch die *Bremszeit* **632** ist deaktiviert. Der Bremsstrom wird bis zum Anliegen von logisch 0 (Low) des Steuersignals der Freigabe (STOA und STOB) eingepreßt.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
632	Bremszeit	0,0 s	200,0 s	10,0 s

633 Entmagnetisierungszeit

Zur Vermeidung von Stromstößen, die ggf. zur Störabschaltung des Frequenzumrichters führen können, darf in den Motor erst ein Gleichstrom eingepreßt werden, wenn dieser entmagnetisiert ist. Da die Entmagnetisierungszeit vom verwendeten Motor abhängt, ist sie mit dem Parameter *Entmagnetisierungszeit* **633** einstellbar.

Der eingestellte Wert für die Entmagnetisierungszeit sollte im Bereich der dreifachen *akt. Rotorzeitkonstante* **227** liegen.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
633	Entmagnetisierungszeit	0,1 s	30,0 s	5,0 s

634 Verstärkung

635 Nachstellzeit

Das gewählte Auslaufverhalten wird zur Regelung der Gleichstrombremse um einen Stromregler ergänzt. Der PI-Regler kontrolliert die Stromeinprägung des parametrisierten *Bremsstrom* **631**. Der proportionale und integrierende Teil des Stromreglers können über den Parameter *Verstärkung* **634** bzw. *Nachstellzeit* **635** eingestellt werden. Die Regelfunktionen können durch Einstellung der Parameter auf den Wert 0 deaktiviert werden.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
634	Verstärkung	0,00	10,00	1,00
635	Nachstellzeit	0 ms	1000 ms	50 ms

8.3.7 Positionierung

458 Betriebsart (Positionierung)

Die Positionierung erfolgt in der Betriebsart „Positionierung ab Referenzpunkt“ über die Angabe des Positionsweges.

Die Positionierung ab Referenzpunkt verwendet ein digitales Referenzsignal am Digitaleingang IN1D (Klemme X11.4) zur drehzahlunabhängigen Positionierung des Antriebs.

Die Funktion „Positionierung ab Referenzpunkt“ ist in den Konfigurationen 110, 410 und 610 verfügbar und wird durch Auswählen der Betriebsart 1 für den Parameter *Betriebsart* **458** aktiviert.

<i>Betriebsart 458</i>	<i>Funktion</i>
0 - Aus	Die Positionierung ist ausgeschaltet.
1 - Pos. ab Referenzpunkt	Positionierung ab Referenzpunkt über die Angabe des Positionsweges (Umdrehungen). Der Referenzpunkt wird über den Digitaleingang IN1D (Klemme X11.4) erfasst.

459 Signalquelle

Die Positionierung ab Referenzpunkt beginnt mit dem Zustandswechsel des Referenzsignals am Digitaleingang IN1D (Klemme X11.4). Die logische Auswertung kann über den Parameter *Signalquelle* gewählt werden.

<i>Signalquelle 459</i>	<i>Funktion</i>
1 - IN1D, neg. Flanke	Die Positionierung beginnt mit dem Signalwechsel von logisch 1 (High) auf logisch 0 (Low) am Referenzpunkt.
11 - IN1D, pos. Flanke	Die Positionierung beginnt mit dem Signalwechsel von logisch 0 (Low) auf logisch 1 (High) am Referenzpunkt.
21 - IN1D, pos./neg. Flanke	Die Positionierung beginnt mit einem Signalwechsel am Referenzpunkt.

Wird der Digitaleingang IN1D für das Referenzsignal verwendet, muss geprüft werden, ob dieser Eingang mit einer anderen Funktion verknüpft ist. In der Werkseinstellung hat der Digitaleingang IN1D die Funktion „Start Rechtslauf“ (Parameter *Start-rechts* **68**).

Den Digitaleingang IN1D nicht gleichzeitig für die Positionierung und für ein Auslaufverhalten (Parameter *Betriebsart* **630**) verwenden.

460 Positionsweg

Die Rückmeldung der aktuellen Position ist relativ zum Zeitpunkt des Referenzsignals auf die Umdrehungen des Motors bezogen. Die Genauigkeit der Positionierung ist von der aktuellen *Istfrequenz* **241**, der *Verzögerung (Rechtslauf)* **421**, der *Polpaarzahl* **373**, dem gewählten *Positionsweg* **460** und dem parametrisierten Steuer- und Regelverhalten abhängig.

Die Distanz zwischen dem Referenzpunkt und der gewünschten Position ist in Motorumdrehungen anzugeben. Die Berechnung der zurückgelegten Strecke ist mit dem gewählten *Positionsweg* **460** entsprechend der Anwendung auszuführen.

Die Einstellung 0,000 U für den *Positionsweg* **460** bewirkt das direkte Stillsetzen des Antriebs entsprechend dem ausgewählten Auslaufverhalten für die *Betriebsart* **630**.

<i>Parameter</i>		<i>Einstellung</i>		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
460	Positionsweg	0,000 U	1000000,000 U	0,000 U

U= Umdrehungen

Der Istwertparameter *Umdrehungen* **470** erleichtert die Einstellung und Optimierung der Funktion. Die angezeigten Umdrehungen des Motors sollten an der gewünschten Position dem *Positionsweg* **460** entsprechen.

Die minimale Anzahl der Umdrehungen, die bis zum Erreichen der gewünschten Position benötigt wird, ist abhängig von *Istfrequenz* **241** und *Verzögerung (Rechtslauf)* **421** (bzw. *Verzögerung Linkslauf* **423**) sowie der *Polpaarzahl* **373** des Motors.

$$U_{\text{minimal}} = \frac{f^2}{2 \cdot a \cdot p}$$

U_{min} = min. Anzahl der Umdrehungen
 f = *Istfrequenz* **241**
 a = *Verzögerung* **421** (oder **423**)
 p = *Polpaarzahl* **373** des Motors

Beispiel: $f = 20 \text{ Hz}$, $a = 5 \text{ Hz/s}$, $p = 2 \Rightarrow U_{\text{min}} = 20$

Bei der Istfrequenz von 20 Hz und der Verzögerung von 5 Hz/s werden bis zum Stillstand an der gewünschten Position mindestens 20 Umdrehungen benötigt. Dieses ist der minimale Wert, der für den

Positionsweg 460 nicht unterschritten werden kann. Soll die Anzahl der Umdrehungen bis zur gewünschten Position geringer sein, muss die Frequenz verringert, die Verzögerung erhöht oder der Referenzpunkt verschoben werden.

461 Signalkorrektur

Die Erfassung der Referenzposition über ein Digitalsignal kann durch eine veränderliche Totzeit beim Einlesen und Verarbeiten des Steuerbefehls beeinflusst werden. Die Signallaufzeit wird durch einen positiven Wert für die *Signalkorrektur 461* kompensiert. Die Einstellung einer negativen Signalkorrektur verzögert die Verarbeitung des Digitalsignals.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
461	Signalkorrektur	-327,68 ms	+327,67 ms	0,00 ms

462 Lastkorrektur

Die vom Betriebspunkt abhängigen Einflüsse auf die Positionierung können empirisch über den Parameter *Lastkorrektur 462* korrigiert werden. Wird die gewünschte Position nicht erreicht, wird durch einen positiven Wert für die Lastkorrektur die Verzögerungsdauer erhöht. Die Strecke zwischen Referenzpunkt und der gewünschten Position wird verlängert. Negative Werte beschleunigen den Bremsvorgang und verkürzen den Weg der Positionierung. Die Grenze der negativen Signalkorrektur resultiert aus der Anwendung und dem *Positionsweg 460*.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
462	Lastkorrektur	-32768	+32767	0

463 Aktion nach Positionierung

Das Verhalten der Positionierung nach dem Erreichen der gewünschten Position des Antriebs kann über den Parameter *Aktion nach Positionierung 463* eingestellt werden.

Aktion nach Positionierung 463		Funktion
0 - Ende Positionierung	Der Antrieb wird mit dem Auslaufverhalten der <i>Betriebsart 630</i> stillgesetzt. In dieser Einstellung wird nur die 2. Ziffer der <i>Betriebsart 630</i> berücksichtigt. Ist der Zustand „Halten“ gewählt, wird dieser berücksichtigt, bei allen anderen Zuständen wird der Zustand „Ausschalten“ ausgeführt.	
1 - Warte auf Positionssignal	Der Antrieb wird bis zur neuen Signalflanke gehalten; bei neuer Flanke des Positionssignals wird in der vorherigen Drehrichtung beschleunigt.	
2 - Reversieren bei erneuter Flanke	Der Antrieb wird bis zur neuen Signalflanke gehalten; bei neuer Flanke des Positionssignals wird in der entgegengesetzten Drehrichtung beschleunigt.	
3 - Stillsetzen; Endstufen aus	Der Antrieb wird stillgesetzt und die Leistungsendstufe ausgeschaltet.	
4 - Zeitgesteuertes Anfahren	Der Antrieb wird für die <i>Wartezeit 464</i> gehalten; nach der Wartezeit wird in der vorherigen Drehrichtung beschleunigt.	
5 - Zeitgesteuertes Reversieren	Der Antrieb wird für die <i>Wartezeit 464</i> gehalten; nach der Wartezeit wird in der entgegengesetzten Drehrichtung beschleunigt.	

464 Wartezeit

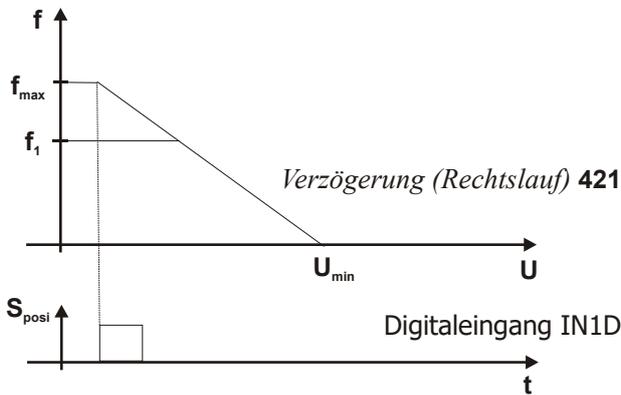
Die erreichte Position kann für die *Wartezeit 464* beibehalten werden, bevor der Antrieb gemäß der *Betriebsart 4* bzw. *5* beschleunigt wird.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
464	Wartezeit	0 ms	3600000 ms	0 ms

Positionierung, *Betriebsart 458 = 1*

Im Diagramm ist dargestellt, wie die Positionierung auf den eingestellten Positionsweg erfolgt. Dieser bleibt bei verschiedenen Frequenzwerten konstant. Am Referenzpunkt wird das Positioniersignal S_{Posi} erzeugt. Ausgehend von der Frequenz f_{max} wird mit der eingestellten *Verzögerung (Rechtslauf) 421* positioniert. Bei geringerem Frequenzwert f_1 bleibt die Frequenz für eine längere Zeitdauer konstant, bis mit der eingestellten Verzögerung der Antrieb gestoppt wird.

Wird während der Beschleunigung oder Verzögerung der Maschine die Positionierung durch das Signal S_{Posi} gestartet, wird die Frequenz zum Zeitpunkt des Positioniersignals gehalten und anschließend positioniert.



Beispiel zur Positionierung ab Referenzpunkt in Abhängigkeit von den gewählten Parametereinstellungen:

- Der Referenzpunkt wird durch ein Signal am Digitaleingang IN1D (Klemme X11.4) erfasst.
- Der *Positionsweg* **460** mit dem Parameterwert 0,000U (Werkseinstellung) definiert ein direktes Stillsetzen des Antriebs mit dem im Parameter *Betriebsart* **630** ausgewählten Auslaufverhalten und der eingestellten *Verzögerung (Rechtslauf)* **421**. Wird ein *Positionsweg* **460** eingestellt, erfolgt die Positionierung mit der eingestellten Verzögerung.
- Die *Signalkorrektur* **461** der Signallaufzeit vom Messpunkt zum Frequenzumrichter wird durch Einstellung auf den Wert 0 ms nicht verwendet.
- Die *Lastkorrektur* **462** kann eine fehlerhafte Positionierung durch das Lastverhalten ausgleichen. Werkseitig ist der Ausgleich mit dem Wert 0 deaktiviert.
- Die *Aktion nach Positionierung* **463** ist durch die Betriebsart 0 - „Ende Positionierung“ definiert.
- Die *Wartezeit* **464** wird nicht berücksichtigt, da für den Parameter *Aktion nach Positionierung* **463** die Betriebsart 0 ausgewählt ist.
- Der Parameter *Umdrehungen* **470** zeigt den Istwert des Positionswegs und ermöglicht den direkten Vergleich mit dem gewünschten *Positionsweg* **460**. Bei Abweichungen kann eine *Signalkorrektur* **461** oder *Lastkorrektur* **462** durchgeführt werden.

8.4 Stör- und Warnverhalten

Der Betrieb des Frequenzumrichters mit der angeschlossenen Last wird kontinuierlich überwacht. Die Überwachungsfunktionen und die zugehörigen Grenzwerte können anwendungsspezifisch parametrierbar werden. Sind die Grenzen unterhalb der Abschaltgrenze des Frequenzumrichters eingestellt, so kann bei einer Warnmeldung durch entsprechende Maßnahmen die Fehlerabschaltung verhindert werden. Die Warnmeldung kann über den Parameter *Warnungen* **269** ausgelesen oder über einen der digitalen Steuerausgänge ausgegeben werden.

8.4.1 Überlast Ixt

405 Warngrenze Kurzzeit Ixt

406 Warngrenze Langzeit Ixt

Das zulässige Lastverhalten ist von technischen Daten des Frequenzumrichters und den Umgebungsbedingungen abhängig.

Die gewählte *Schaltfrequenz* **400** bestimmt den Nennstrom und die zur Verfügung stehende Überlast für eine Sekunde oder sechzig Sekunden. Zugehörig können *Warngrenze Kurzzeit Ixt* **405** und *Warngrenze Langzeit Ixt* **406** parametrierbar werden.

Nr.	Parameter Beschreibung	Einstellung		
		Min.	Max.	Werkseinst.
405	Warngrenze Kurzzeit Ixt	6%	100%	80%
406	Warngrenze Langzeit Ixt	6%	100%	80%

Ausgangssignale

Das Erreichen von Warngrenzen wird über digitale Signale gemeldet.

165 -	Warnung Ixt	¹⁾	Warngrenze Kurzzeit Ixt 405 oder Warngrenze Langzeit Ixt 406 wurde erreicht.
7 -	Ixt-Warnung	²⁾	

¹⁾ Zur Verknüpfung mit Funktionen des Frequenzumrichters.

²⁾ Zur Ausgabe über einen Digitalausgang. Die Signalquelle für einen der Parameter 531, 532, 533, 554 auswählen. Siehe Kapitel 8.6.5 „Digitalausgänge“.

8.4.2 Temperatur

407 Warngrenze Tk

408 Warngrenze Ti

Die Umgebungsbedingungen und die Verlustleistungen im aktuellen Betriebspunkt führen zu einer Erwärmung des Frequenzumrichters. Zur Vermeidung einer Fehlerabschaltung des Frequenzumrichters sind die *Warngrenze Tk 407* für die Kühlkörpertemperaturgrenze und die *Warngrenze Ti 408* als Temperaturgrenze im Innenraum parametrierbar. Der Temperaturwert, bei dem eine Warnmeldung ausgegeben wird, wird aus dem typabhängigen Temperaturgrenzwert abzüglich der eingestellten Warngrenze berechnet.

Die Abschaltgrenzen des Frequenzumrichters sind abhängig von der Baugröße.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
407	Warngrenze Tk	-25 °C	0 °C	-5 °C
408	Warngrenze Ti	-25 °C	0 °C	-5 °C

Das Überschreiten der maximal zulässigen Innenraumtemperatur wird gemeldet, wenn der Sensor für die Innenraumtemperatur oder der Sensor für die Elkotemperatur das Erreichen des typspezifischen Grenzwerts meldet. Für die Innenraumtemperatur und für die Elkotemperatur sind verschiedene Grenzwerte festgelegt.

Ausgangssignae

Das Erreichen von Warngrenzen wird über digitale Signale gemeldet.

166 - 8 -	Warnung Kühlkörpertemperatur	1) 2)	Der Grenzwert minus <i>Warngrenze Tk 407</i> ¹⁾ wurde erreicht.
167 - 9 -	Warnung Innenraumtemperatur	1) 2)	Der Grenzwert minus <i>Warngrenze Ti 408</i> ¹⁾ wurde erreicht.
170 - 12 -	Warnung Übertemperatur	1) 2)	Der Wert – „Grenzwert minus <i>Warngrenze Tk 407</i> “ oder – „Grenzwert <i>Warngrenze Ti 408</i> “ wurde erreicht.

¹⁾ Zur Verknüpfung mit Funktionen des Frequenzumrichters.

²⁾ Zur Ausgabe über einen Digitalausgang. Die Signalquelle für einen der Parameter 531, 532, 533, 554 auswählen. Siehe Kapitel 8.6.5 „Digitalausgänge“.

8.4.3 Reglerstatus

409 Meldung Reglerstatus

Der Eingriff eines Reglers kann durch das Bedienfeld angezeigt werden. Das gewählte Steuer- und Regelverfahren und die zugehörigen Überwachungsfunktionen verhindern die Abschaltung des Frequenzumrichters. Der Eingriff der Funktion ändert das Betriebsverhalten der Anwendung und kann durch die Statusmeldungen mit dem Parameter *Reglerstatus 275* angezeigt werden. Die Grenzwerte und Ereignisse, die zum Eingriff des jeweiligen Reglers führen, sind in den entsprechenden Kapiteln beschrieben. Das Verhalten beim Eingriff eines Reglers wird mit dem Parameter *Meldung Reglerstatus 409* konfiguriert.

Meldung Reglerstatus 409	Funktion
0 - Keine Meldung	Der Eingriff eines Reglers wird nicht gemeldet. Die das Betriebsverhalten beeinflussenden Regler werden im Parameter <i>Reglerstatus 275</i> angezeigt.
1 – Warnstatus	Die Begrenzung durch einen Regler wird als Warnung vom Bedienfeld angezeigt.

Das Kapitel 8.6.5.8 „Warnmaske“ enthält eine Liste der Regler und beschreibt weitere Möglichkeiten die Zustände des Reglerstatus auszuwerten.

8.4.4 Abschaltgrenze Frequenz

417 Abschaltgrenze Frequenz

Die maximal zulässige Ausgangsfrequenz des Frequenzumrichters kann mit dem Parameter *Abschaltgrenze Frequenz* **417** eingestellt werden. Wird diese Frequenzgrenze von der *Ständerfrequenz* **210**, bzw. *Istfrequenz* **241** überschritten, schaltet der Frequenzumrichter mit der Störmeldung „F1100“ ab.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
417	Abschaltgrenze Frequenz	0,00 Hz	599,00 Hz	599,00 Hz

Bitte beachten Sie auch die Beschreibungen der Parameter *Minimale Frequenz* **418** und *Maximale Frequenz* **418** in Kapitel 8.5.1.1 „Grenzen“.

8.4.5 Externer Fehler

535 Betriebsart ext. Fehler

Die Parametrierung eines externen Fehlers ermöglicht bei Auftreten eines Anlagen- oder Antriebsfehlers das gleichzeitige Abschalten oder Stillsetzen von mehreren Frequenzumrichtern. Bei Auftreten eines Fehlers in einem Frequenzumrichter kann das Fehlersignal über ein Bussystem übertragen werden und die gewünschte Reaktion in einem anderen Frequenzumrichter ausgelöst werden. Dem Parameter *Externer Fehler* **183** kann das Logiksignal oder das digitale Eingangssignal zugewiesen werden, über welches der externe Fehler ausgelöst werden soll.

Über Parameter *Betriebsart ext. Fehler* **535** kann die Reaktion auf das Auslösen des externen Fehlers eingestellt werden.

Betriebsart 535		Funktion
0 -	deaktiviert	Keine Reaktion auf externe Fehler.
1 -	Fehlerabschaltung	Der Antrieb wird ausgeschaltet und die Fehlermeldung „F1454 Externer Fehler“ ausgegeben, wenn das Logiksignal oder das Digitaleingangssignal für den Parameter <i>Externer Fehler</i> 183 anliegt.
2 -	Stillsetzen, Fehler	Der Antrieb wird mit der aktuellen Verzögerungsrampe stillgesetzt und die Fehlermeldung „F1454 Externer Fehler“ ausgegeben, wenn das Logiksignal oder das Digitaleingangssignal für den Parameter <i>Externer Fehler</i> 183 anliegt.
3 -	Notstop, Fehler	Der Antrieb wird mit der eingestellten Nothalt-Rampe stillgesetzt und die Fehlermeldung „F1454 Externer Fehler“ ausgegeben, wenn das Logiksignal oder das Digitaleingangssignal für den Parameter <i>Externer Fehler</i> 183 anliegt.

Um externe Warnungen zu parametrieren, können Parameter *Benutzer-Warnung 1* **1363** und *Benutzer-Warnung 2* **1364** verwendet werden. Bitte beachten Sie Kapitel 8.6.5.9 „Warnmaske Applikation“ für weitere Details.

8.4.6 Motortemperatur

570 Betriebsart Motortemp.

Das automatische Abschalten des Frequenzumrichters oder die Ausgabe einer Warnmeldung bietet Schutz vor einer Überhitzung des Motors. Zur Überwachung der Motortemperatur muss ein Temperatursensor an den Multifunktionseingang 2 angeschlossen werden. Der Parameter *Betriebsart Motortemp.* **570** muss entsprechend dem angeschlossenen Temperatursensor eingestellt werden.

Die Auswertung der Motortemperatur erfolgt über einen der folgenden Temperatursensoren:

- Thermokontakt (Bimetall-Temperaturfühler)
- PTC-Widerstand (Motorkaltleiter)
- KTY Messwiderstand
- Widerstand PT1000

Die Motortemperaturerfassung ermöglicht:

- die Überwachung von Temperaturgrenzwerten über einen Thermokontakt oder PTC-Widerstand oder
- die Temperaturmessung, Temperaturüberwachung und Temperaturanzeige über einen KTY Messwiderstand oder einen Widerstand PT1000

Betriebsart Motortemp. 570	Funktion
0 - Aus	Die Überwachung der Motortemperatur ist ausgeschaltet.
1 - Thermo-Kontakt, P204: nur Warnung	Überwachung auf einen Temperaturgrenzwert. Eine thermische Überlastung wird über das Bedienfeld und den Parameter <i>Warnungen</i> 269 angezeigt. Für den Parameter <i>Thermo-Kontakt für P570</i> 204 muss der Digitaleingang gewählt werden, an dem der Thermokontakt angeschlossen ist. In der Werkseinstellung kann der Multifunktionseingang 2 für den Anschluss eines Thermokontakts verwendet werden (<i>Thermo-Kontakt für P570</i> 204 ist auf MFI2D eingestellt). Das Eingangssignal muss digital sein. Die Auswertung (NPN/PNP) des Eingangssignals kann über den Parameter <i>Betriebsart MFI2</i> 562 eingestellt werden.
2 - Thermo-Kontakt, P204: Fehlerabschaltung	Überwachung auf einen Temperaturgrenzwert. Der Frequenzumrichter schaltet sich sofort ab, wenn der Motor thermisch überlastet ist. Die Fehlerabschaltung wird durch die Meldung F0400 angezeigt. Für den Parameter <i>Thermo-Kontakt für P570</i> 204 muss der Digitaleingang gewählt werden, an dem der Thermokontakt angeschlossen ist. In der Werkseinstellung kann der Multifunktionseingang 2 für den Anschluss eines Thermokontakts verwendet werden (<i>Thermo-Kontakt für P570</i> 204 ist auf MFI2D eingestellt). Das Eingangssignal muss digital sein. Die Auswertung (NPN/PNP) des Eingangssignals kann über den Parameter <i>Betriebsart MFI2</i> 562 eingestellt werden.
3 - Thermo-Kontakt, P204: Fehlerabschaltung 1 Min. verzögert	Überwachung auf einen Temperaturgrenzwert. Der Frequenzumrichter schaltet sich ab, wenn der Motor thermisch überlastet ist. Die Fehlerabschaltung wird durch die Meldung F0400 angezeigt. Die Fehlerabschaltung wird um eine Minute verzögert. Für den Parameter <i>Thermo-Kontakt für P570</i> 204 muss der Digitaleingang gewählt werden, an dem der Thermokontakt angeschlossen ist. In der Werkseinstellung kann der Multifunktionseingang 2 für den Anschluss eines Thermokontakts verwendet werden (<i>Thermo-Kontakt für P570</i> 204 ist auf MFI2D eingestellt). Das Eingangssignal muss digital sein. Die Auswertung (NPN/PNP) des Eingangssignals kann über den Parameter <i>Betriebsart MFI2</i> 562 eingestellt werden.
11 - MPTC, MFI2: nur Warnung	Überwachung auf einen Temperaturgrenzwert. Eine thermische Überlastung wird über das Bedienfeld und den Parameter <i>Warnungen</i> 269 angezeigt. Der Multifunktionseingang 2 kann als Eingang zur Überwachung eines Temperaturwertes mit Motorkaltleiter (PTC nach DIN 44081) verwendet werden. Das Eingangssignal muss analog sein.
12 - MPTC, MFI2: Fehlerabschaltung	Überwachung auf einen Temperaturgrenzwert. Der Frequenzumrichter schaltet sich sofort ab, wenn der Motor thermisch überlastet ist. Die Fehlerabschaltung wird durch die Meldung F0400 angezeigt. Der Multifunktionseingang 2 kann als Eingang zur Überwachung eines Temperaturwertes mit Motorkaltleiter (PTC nach DIN 44081) verwendet werden. Das Eingangssignal muss analog sein.
13 - MPTC, MFI2: Fehlerabschaltung 1 Min. verzögert	Überwachung auf einen Temperaturgrenzwert. Der Frequenzumrichter schaltet sich ab, wenn der Motor thermisch überlastet ist. Die Fehlerabschaltung wird durch die Meldung F0400 angezeigt. Die Fehlerabschaltung wird um eine Minute verzögert. Der Multifunktionseingang 2 kann als Eingang zur Überwachung eines Temperaturwertes mit Motorkaltleiter (PTC nach DIN 44081) verwendet werden. Das Eingangssignal muss analog sein.
21 - KTY, MFI2: nur Warnung	Temperaturmessung. Eine thermische Überlastung wird über das Bedienfeld und den Parameter <i>Warnungen</i> 269 angezeigt. Die Warnung wird angezeigt, wenn der Wert von <i>max. Temp. Motorwicklung</i> 617 erreicht wird. Der Multifunktionseingang 2 kann als Eingang zur Temperaturmessung mit einem KTY Messwiderstand (KTY84) verwendet werden. Das Eingangssignal muss analog sein. Der Parameter <i>Wicklungstemperatur</i> 226 zeigt den Istwert.

Betriebsart Motortemp. 570	Funktion
22 - KTY, MFI2: Fehlerabschaltung	Temperaturmessung. Der Frequenzumrichter schaltet sich sofort ab, wenn der Wert von <i>max. Temp. Motorwicklung</i> 617 erreicht wird. Die Fehlerabschaltung wird durch die Meldung F0400 angezeigt. Der Multifunktionseingang 2 kann als Eingang zur Temperaturmessung mit einem KTY Messwiderstand (KTY84) verwendet werden. Das Eingangssignal muss analog sein. Der Parameter <i>Wicklungstemperatur</i> 226 zeigt den Istwert.
23 - KTY, MFI2: Fehlerabschaltung 1 Min. verzögert	Temperaturmessung. Der Frequenzumrichter schaltet sich ab, wenn der Wert von <i>max. Temp. Motorwicklung</i> 617 erreicht wird. Die Fehlerabschaltung wird durch die Meldung F0400 angezeigt. Die Fehlerabschaltung wird um eine Minute verzögert. Der Multifunktionseingang 2 kann als Eingang zur Temperaturmessung mit einem KTY Messwiderstand (KTY84) verwendet werden. Das Eingangssignal muss analog sein. Der Parameter <i>Wicklungstemperatur</i> 226 zeigt den Istwert.
31 - PT1000, MFI2: nur Warnung	Temperaturmessung. Eine thermische Überlastung wird über das Bedienfeld und den Parameter <i>Warnungen</i> 269 angezeigt. Die Warnung wird angezeigt, wenn der Wert von <i>max. Temp. Motorwicklung</i> 617 erreicht wird. Der Multifunktionseingang 2 kann als Eingang zur Temperaturmessung mit einem Messwiderstand PT1000 verwendet werden. Das Eingangssignal muss analog sein. Der Parameter <i>Wicklungstemperatur</i> 226 zeigt den Istwert.
32 - PT1000, MFI2: Fehlerabschaltung	Temperaturmessung. Der Frequenzumrichter schaltet sich sofort ab, wenn der Wert von <i>max. Temp. Motorwicklung</i> 617 erreicht wird. Die Fehlerabschaltung wird durch die Meldung F0400 angezeigt. Der Multifunktionseingang 2 kann als Eingang zur Temperaturmessung mit einem Messwiderstand PT1000 verwendet werden. Das Eingangssignal muss analog sein. Der Parameter <i>Wicklungstemperatur</i> 226 zeigt den Istwert.
33 - PT1000, MFI2: Fehlerabschaltung 1 Min. verzögert	Temperaturmessung. Der Frequenzumrichter schaltet sich ab, wenn der Wert von <i>max. Temp. Motorwicklung</i> 617 erreicht wird. Die Fehlerabschaltung wird durch die Meldung F0400 angezeigt. Die Fehlerabschaltung wird um eine Minute verzögert. Der Multifunktionseingang 2 kann als Eingang zur Temperaturmessung mit einem Messwiderstand PT1000 verwendet werden. Das Eingangssignal muss analog sein. Der Parameter <i>Wicklungstemperatur</i> 226 zeigt den Istwert.

Fehlerquittierung

- Thermokontakt oder MPTC: Eine Fehlermeldung kann quittiert werden, wenn keine Übertemperatur mehr vom Sensor gemeldet wird.
- KTY oder PT1000: Eine Fehlermeldung kann quittiert werden, wenn die Motortemperatur um 5 °C unter die Abschaltchwelle gesunken ist.

Möglichkeiten der Fehlerquittierung:

- über das Bedienfeld oder
- über den Parameter *Fehlerquittierung* **103**, dem ein Logiksignal oder ein Digitaleingang zugewiesen ist

Die Auswertung der Motortemperatur ist unabhängig von der Reglerfreigabe.



Wenn eine Motortemperaturüberwachung mit MPTC, KTY oder PT1000 über den Parameter *Betriebsart Motortemp.* **570** gewählt ist, kann der Multifunktionseingang 2 nicht für andere Funktionen verwendet werden. Die Parameter 560 ... 567 des Multifunktionseingangs 2 sind dann funktionslos.



Wenn eine Motortemperaturüberwachung mit Thermokontakt über den Parameter *Betriebsart Motortemp.* **570** gewählt ist, kann der Multifunktionseingang 2 über den Parameter *Betriebsart MFI2* **562** nur auf „3 - Digital NPN (aktiv: 0 V)“ oder „4 - Digital PNP (aktiv: 24 V)“ eingestellt werden. Andere Funktionen können in diesem Fall über den Multifunktionseingang 2 nicht gesteuert werden.



Wird ein anderer Digitaleingang für den Anschluss des Thermokontakts verwendet, muss für den Parameter *Thermo-Kontakt für P570* **204** dieser Eingang gewählt werden.



Der Multifunktionseingang 2 kann für andere Funktionen verwendet werden, wenn für den Parameter *Thermo-Kontakt für P570* **204** die Werkseinstellung geändert wird (d.h. ein Digitaleingang gewählt wird und nicht der Multifunktionseingang 2).

617 max. Temp. Motorwicklung

Über den Parameter *max. Temp. Motorwicklung* **617** kann der Temperaturwert eingestellt werden, bei dessen Überschreitung eine Warnmeldung ausgegeben wird oder die Fehlerabschaltung des Frequenzumrichters erfolgt.

Der Wert von *max. Temp. Motorwicklung* **617** wird ausgewertet, wenn das Analogsignal eines Temperatursensors am Multifunktionseingang 2 angeschlossen ist und für Parameter *Betriebsart Motortemp.* **570** eine der folgenden Einstellungen gewählt ist:

- 21 ... 23: KTY
- 31 ... 33: PT1000

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
617	max. Temp. Motorwicklung	0 °C	200 °C	150 °C

Ausgangssignale

Warnungen werden im Parameter *Warnungen* **269** angezeigt und über digitale Signale ausgegeben.

168 -	¹⁾	Warnung Motor-temperatur	Die Überwachung – gewählt über <i>Betriebsart Motortemp.</i> 570 – meldet eine thermische Überlastung oder das Erreichen des Wertes von <i>max. Temp. Motorwicklung</i> 617 .
10 -	²⁾		
17 -	³⁾		

¹⁾ Zur Verknüpfung mit Funktionen des Frequenzumrichters

²⁾ Zur Ausgabe über einen Digitalausgang. Die Signalquelle für einen der Parameter 531, 532, 533, 554 auswählen. Siehe Kapitel 8.6.5 „Digitalausgänge“.

³⁾ Zur Überwachung über Parameter *Warnmaske erstellen* **536**

8.4.6.1 Technische Anforderungen an Messwiderstände

PTC-Widerstand

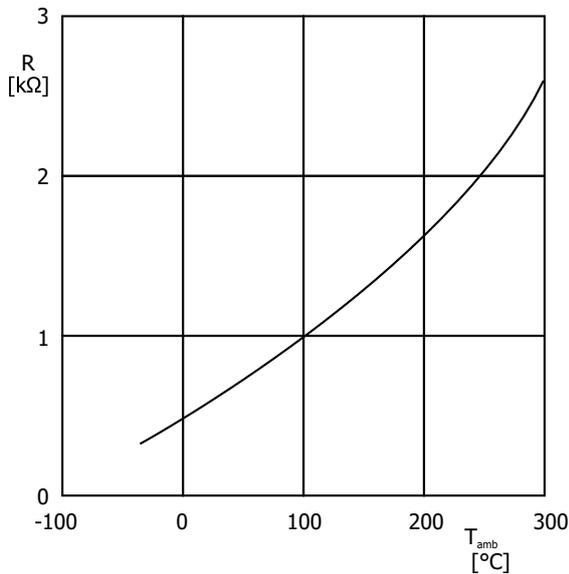
Der Multifunktionseingang 2 (Klemme X12.4) ist für den Anschluss eines PTC-Widerstands mit folgender Spezifikation ausgelegt:

Nennansprechtemperatur: 90°C bis 160 °C in Stufen von 10 K
 Temperatur-Charakteristik: gemäß DIN 44081

KTY84 Messwiderstand

Der Multifunktionseingang 2 (Klemme X12.4) ist für den Anschluss eines KTY84 Messwiderstands mit folgender Spezifikation ausgelegt:

Widerstandswert: 1 kΩ bei 100 °C Umgebungstemperatur
 Messbereich: -40 ... 300 °C
 Temperaturkoeffizient: 0,61%/K



KTY Widerstandswert R in Abhängigkeit von der Umgebungstemperatur T_{amb}

Messwiderstand PT1000

Der Multifunktionseingang 2 ist für den Anschluss eines Messwiderstands PT1000 mit folgender Spezifikation ausgelegt:

- Widerstandswert: 1 kΩ bei 0 °C Umgebungstemperatur
- Messbereich: -40 ... 550 °C

Anschluss

Thermokontakt



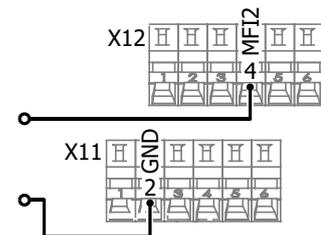
PTC



KTY



PT1000



Betriebsart Motortemp. **570** =

1, 2 oder 3

Thermo-Kontakt für P570

204 =

532 - MFI2D (Hardware)

11, 12 oder 13

21, 22 oder 23

31, 32 oder 33

8.4.7 Phasenausfall

576 Phasenausfallüberwachung

Der Ausfall einer der drei Motor- oder Netzphasen kann, wenn er nicht bemerkt wird, zu Schäden am Frequenzumrichter, am Motor und an den mechanischen Antriebskomponenten führen. Um Schaden an diesen Komponenten zu verhindern wird der Phasenausfall überwacht. Über Parameter *Phasenausfallüberwachung* **576** kann das Verhalten im Fall eines Phasenausfalls eingestellt werden.

Phasenausfallüb. 576	Funktion
10 - Netz: Fehlerabschaltung	Die Fehlerabschaltung beim Netzphasenausfall erfolgt nach 5 Minuten mit dem Fehler F0703. Innerhalb dieser Zeitverzögerung wird die Warnmeldung A0100 angezeigt.
11 - Netz & Motor: Fehlerabschaltung	Die Phasenüberwachung schaltet den Frequenzumrichter ab: <ul style="list-style-type: none"> - sofort mit der Fehlermeldung F0403 bei Motorphasenausfall - nach 5 Minuten mit der Fehlermeldung F0703 bei Netzphasenausfall
20 - Netz: Stillsetzen	Der Antrieb wird beim Netzphasenausfall nach 5 Minuten mit dem Fehler F0703 stillgesetzt.

Phasenausfallüb. 576	Funktion
21 - Netz & Motor: Stillsetzen	<ul style="list-style-type: none"> - Der Antrieb wird abgeschaltet: sofort bei Motorphasenausfall - Der Antrieb wird stillgesetzt: nach 5 Minuten bei Netzphasenausfall

8.4.8 Automatische Fehlerquittierung

578 zul. Anzahl AutoQuitt

579 Wiedereinschaltverzögerung

Die automatische Fehlerquittierung ermöglicht die Quittierung der Fehler Überstrom F0507 und Überspannung F0700 ohne Eingriff einer übergeordneten Steuerung oder des Anwenders. Tritt einer der genannten Fehler auf, schaltet der Frequenzumrichter die Leistungshalbleiter ab und wartet die mit dem Parameter *Wiedereinschaltverzögerung* **579** angegebene Zeit. Ist der Fehler quittiert, wird die Drehzahl der Maschine mit der schnellen Suchlauffunktion (Fangfunktion) ermittelt und auf die drehende Maschine synchronisiert. Die automatische Fehlerquittierung nutzt, unabhängig von der *Betriebsart Suchlauf* **645**, die Betriebsart „Schnelles Fangen“. Beachten Sie die Hinweise zu dieser Funktion in Kapitel 8.3.5 „Suchlauf“.

Tritt nun während des Fangens ein Fehler auf, welcher zur Abschaltung des Umrichters führt, so wird in **P.259** der Fehler gespeichert, der zur Abschaltung geführt hat.

Im Fehlerprotokoll wird jedoch der ursprünglich quittierte Fehler (z. B. F0507) gespeichert. Durch dieses Verhalten können umfassendere Informationen gespeichert und die spätere Ursachenforschung erleichtert werden.

Mit dem Parameter *zul. Anzahl AutoQuitt* **578** wird die Anzahl der zulässigen automatischen Fehlerquittierungen eingestellt, die innerhalb von 10 Min. auftreten dürfen.

Ein erneutes Quittieren, oberhalb der zulässigen Anzahl innerhalb von 10 Min., führt zur direkten Abschaltung des Frequenzumrichters.

Die Fehler Überstrom F0507 und Überspannung F0700 haben getrennte Zähler für die Fehlerquittierung.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
578	zul. Anzahl AutoQuitt	0	20	5
579	Wiedereinschaltverzögerung	0 ms	1000 ms	20 ms

8.5 Sollwerte

8.5.1 Frequenzsollwertkanal

475 Frequenzsollwertquelle 1

492 Frequenzsollwertquelle 2

Über den Frequenzsollwertkanal kann festgelegt werden, wie der Drehfrequenz-Sollwert für den Motor vorgegeben werden soll. Für die Parameter *Frequenzsollwertquelle 1* **475** und

Frequenzsollwertquelle 2 **492** kann jeweils eine Möglichkeit zur Sollwertvorgabe gewählt werden. Die ausgewählten Sollwerte werden addiert und als Drehfrequenz-Sollwert für den Motor ausgegeben.

Einstellungen von Frequenzgrenzen (Parameter *Minimale Frequenz* **418** und *Maximale Frequenz* **419**) und Sperrfrequenzen (Parameter 1. Sperrfrequenz **447**, 2. Sperrfrequenz **448**) sowie *Frequenz-Hysteresis* **449** werden berücksichtigt.



Wird für die Parameter *Frequenzsollwertquelle 1* **475** und *Frequenzsollwertquelle 2* **492** die gleiche Einstellung gewählt, nimmt der Sollwert nicht den doppelten Wert an. Der Sollwert ist in diesem Fall der einfache Wert der gewählten Sollwertquelle.

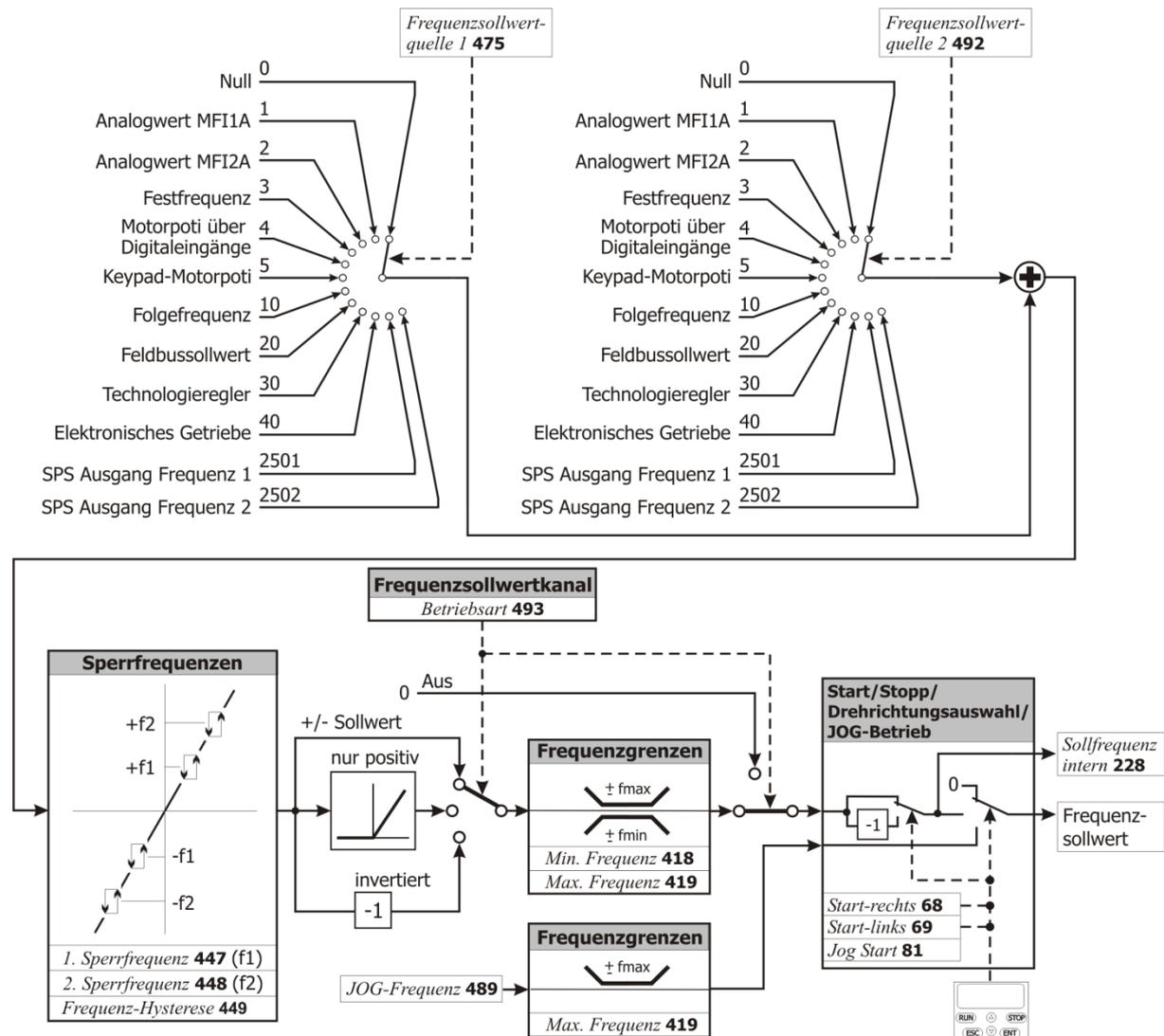
Auswahl der Quelle für den Sollwert:

<i>Frequenzsollwertquelle 1 475</i> <i>Frequenzsollwertquelle 2 492</i>		Funktion
0 -	Null	Der Sollwert ist Null.
1 -	Analogwert MFI1A	Sollwertquelle ist der Multifunktionseingang 1. Über Parameter <i>Betriebsart MFI1 452</i> muss der Eingang als Analogeingang eingestellt sein (Spannung oder Strom). Über das Einstellen des Spannungs- oder Stromwertes am Multifunktionseingang 1 kann die Ausgangsfrequenz eingestellt werden. Werkseinstellung für <i>Frequenzsollwertquelle 1 475</i> . Siehe Kapitel 8.6.1 „Multifunktionseingang MFI1“.
2 -	Analogwert MFI2A	Sollwertquelle ist der Multifunktionseingang 2. Über Parameter <i>Betriebsart MFI2 562</i> muss der Eingang als Analogeingang eingestellt sein (Spannung oder Strom). Über das Einstellen des Spannungs- oder Stromwertes am Multifunktionseingang 2 kann die Ausgangsfrequenz eingestellt werden. Siehe Kapitel 8.6.2 „Multifunktionseingang MFI2“.
3 -	Festfrequenz	Sollwertquelle ist die gewählte Festfrequenz. Die Festfrequenz des aktuellen Datensatzes wird über <i>Festfrequenzumschaltung 1 66</i> , <i>Festfrequenzumschaltung 2 67</i> und <i>Festfrequenzumschaltung 3 131</i> gewählt. Die Werte der Festfrequenzen können in den Parametern 480 ... 488 eingestellt werden. Siehe Kapitel 8.5.1.3 „Festfrequenzen“.
4 -	Motorpoti über Digitaleingänge	Sollwertquelle ist die Funktion <i>Frequenz-Motorpoti Auf 62</i> und <i>Frequenz-Motorpoti Ab 63</i> . Die Ausgangsfrequenz kann durch digitale Signale eingestellt werden. Siehe Kapitel 8.5.3 „Motorpotentiometer“.
5 -	Keypad-Motorpoti	Sollwertquelle ist das Bedienfeld mit den Tasten ▲ für Frequenz erhöhen und ▼ für Frequenz reduzieren. Werkseinstellung für <i>Frequenzsollwertquelle 2 492</i> . Siehe Kapitel 8.5.3.4.1 „Steuerung über Frequenzsollwertkanal“.
10 -	Folgefrequenz	Sollwertquelle ist das Frequenzsignal am Digitaleingang IN2D. Für den Parameter <i>Betriebsart IN2D 496</i> des Folgefrequenzeingangs muss „20 - Folgefrequenz Einfachauswertung“ oder „21 - Folgefrequenz Zweifachauswertung“ gewählt sein. Siehe Kapitel 8.6.7.2 „Folgefrequenzeingang“.
20 -	Feldbussollwert	Der Sollwert wird über ein Bussystem übertragen. Profibus: Der Wert von PZD2 wird als Sollwert verwendet. CANopen: Der Wert von Objekt <i>0x6042 Target Velocity</i> wird als Sollwert verwendet.
30 -	Technologieregler	Sollwertquelle ist der Ausgang des PID-Reglers. Wird diese Quelle für <i>Frequenzsollwertquelle 1 475</i> oder <i>Frequenzsollwertquelle 2 492</i> gewählt, ist der Technologieregler eingeschaltet. Siehe Kapitel 8.9.3 „PID-Regler (Technologieregler)“
40 -	elektr. Getriebe	Sollwertquelle ist der Ausgang des elektronischen Getriebes. Wird diese Quelle für <i>Frequenzsollwertquelle 1 475</i> oder <i>Frequenzsollwertquelle 2 492</i> gewählt, ist das elektronische Getriebe eingeschaltet. Siehe Kapitel 8.5.4 „Elektronisches Getriebe“.
2501 -	SPS Ausgang Frequenz 1	Sollwertquelle ist der Frequenzausgang 1 eines SPS-Funktionsbausteins. Siehe Anwendungshandbuch SPS.
2502 -	SPS Ausgang Frequenz 2	Sollwertquelle ist der Frequenzausgang 2 eines SPS-Funktionsbausteins. Siehe Anwendungshandbuch SPS.

 Der Frequenzsollwertkanal kann in allen Konfigurationen (Parameter *Konfiguration 30*) verwendet werden.

Blockschaltbild

Das Blockschaltbild zeigt die Möglichkeiten zur Vorgabe eines Frequenzsollwertes.



Sollwertmöglichkeiten des Bedienfelds sperren

Wenn das Einstellen des Frequenzsollwerts nicht über das Bedienfeld möglich sein soll:

- Für den Parameter *Frequenzsollwertquelle 1 475* darf nicht „5 - Keypad-Motorpoti“ gewählt sein und
- für den Parameter *Frequenzsollwertquelle 2 492* darf nicht „5 - Keypad-Motorpoti“ gewählt sein.
- Parameter *Passwort setzen 27* einstellen, um zu verhindern, dass Einstellungen rückgängig gemacht werden können. Siehe Kapitel 8.1.3 „Passwort setzen“.

HINWEIS

Parameter *Passwort setzen 27* allein sperrt keine Steuerungsmöglichkeiten des Bedienfelds. Start, Stopp, Drehrichtungswchsel, Poti F und Poti P sind weiterhin möglich.

8.5.1.1 Grenzen

418 Minimale Frequenz

419 Maximale Frequenz

Der Bereich der Ausgangsfrequenz des Frequenzumrichters, und damit der Drehzahlstellbereich, werden über die Parameter *Minimale Frequenz 418* und *Maximale Frequenz 419* eingestellt. Die jeweiligen Steuer- und Regelverfahren verwenden die beiden Grenzwerte für die Skalierung bzw. zur Begrenzung der Frequenz.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
418	Minimale Frequenz	0,00 Hz	599,00 Hz	3,50 Hz
419	Maximale Frequenz	0,00 Hz	599,00 Hz	50,00 Hz

Die Parameter *Minimale Frequenz* **418** und *Maximale Frequenz* **419** können nur bei gesperrter Endstufe geändert werden.

719 Schlupfgrenze

Die drehmomentbildende Stromkomponente, und damit die Schlupffrequenz der Asynchronmaschine, sind in den feldorientierten Regelverfahren vom geforderten Drehmoment abhängig. Die feldorientierten Regelverfahren beinhalten zusätzlich den Parameter *Schlupfgrenze* **719** zur Begrenzung des Drehmoments in der Berechnung des Maschinenmodells. Der aus den Motorbemessungsdaten berechnete Bemessungsschlupf wird entsprechend der prozentual parametrisierten *Schlupfgrenze* **719** begrenzt.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
719	Schlupfgrenze	0%	10000%	330%

8.5.1.2 Positive und negative Frequenzsollwerte

493 Betriebsart (Frequenzsollwertquelle)

Mit dem Parameter *Betriebsart* **493** kann eingestellt werden, ob der über die Parameter *Frequenzsollwertquelle 1* **475** und *Frequenzsollwertquelle 2* **492** vorgegebene Frequenzsollwert nur positiv sein soll oder ob die Sollfrequenz positive und negative Werte annehmen kann. Eine weitere Möglichkeit ist, den Frequenzsollwert invertiert (im Vergleich zur gewählten Sollwertquelle) auszugeben.

<i>Betriebsart</i> 493	Funktion
0 - Aus	Der Frequenzsollwertkanal ist ausgeschaltet. Der Sollfrequenzwert ist 0 Hz.
1 - +/- Sollwert	Die Sollfrequenz kann positive oder negative Werte annehmen. Die Werte von <i>Frequenzsollwertquelle 1</i> 475 und <i>Frequenzsollwertquelle 2</i> 492 werden addiert. Werkseinstellung.
2 - Nur positiv	Die Sollfrequenz kann nur positive Werte annehmen. Die Sollfrequenz wird auf den Bereich von 0 Hz bis <i>Maximale Frequenz</i> 419 begrenzt. Die Werte von <i>Frequenzsollwertquelle 1</i> 475 und <i>Frequenzsollwertquelle 2</i> 492 werden erst addiert, und dann wird das Ergebnis auf positive Werte begrenzt.
3 - Invertiert	Der Frequenzsollwert wird invertiert (im Vergleich zum Vorzeichen der gewählten Sollwertquelle). Die Werte von <i>Frequenzsollwertquelle 1</i> 475 und <i>Frequenzsollwertquelle 2</i> 492 werden erst addiert, und dann wird das Ergebnis invertiert.

8.5.1.3 Festfrequenzen

480 Festfrequenz 1

481 Festfrequenz 2

482 Festfrequenz 3

483 Festfrequenz 4

485 Festfrequenz 5

486 Festfrequenz 6

487 Festfrequenz 7

488 Festfrequenz 8

Über digitale Logiksignale oder Digitaleingänge können voreingestellte Festsollwerte gewählt werden. Die Festfrequenzen sind Sollwerte für die Drehfrequenz des Motors. Acht Festfrequenzen können eingestellt werden. Die Festfrequenzen können über *Festfrequenzumschaltung 1* **66**, *Festfrequenzumschaltung 2* **67** und *Festfrequenzumschaltung 3* **131** ausgewählt werden. Den Parametern *Festfrequenzumschaltung 1* **66**, *Festfrequenzumschaltung 2* **67** und *Festfrequenzumschaltung 3* **131** müssen Logiksignale oder Digitaleingänge zugewiesen werden.

Über den Frequenzsollwertkanal (siehe Kapitel 8.5.1 „Frequenzsollwertkanal“) können die Festfrequenzen ausgewählt und mit weiteren Sollwertquellen verknüpft werden. Die Verknüpfung erfolgt über die Parameter *Frequenzsollwertquelle 1* **475** und *Frequenzsollwertquelle 2* **492**.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
480	Festfrequenz 1	-599,00 Hz	599,00 Hz	0,00 Hz
481	Festfrequenz 2	-599,00 Hz	599,00 Hz	10,00 Hz
482	Festfrequenz 3	-599,00 Hz	599,00 Hz	25,00 Hz
483	Festfrequenz 4	-599,00 Hz	599,00 Hz	50,00 Hz
485	Festfrequenz 5	-599,00 Hz	599,00 Hz	5,00 Hz
486	Festfrequenz 6	-599,00 Hz	599,00 Hz	10,00 Hz
487	Festfrequenz 7	-599,00 Hz	599,00 Hz	25,00 Hz
488	Festfrequenz 8	-599,00 Hz	599,00 Hz	50,00 Hz

- Gewünschte Anzahl an Festfrequenzen einstellen (Parameter 480 ... 488).
- Für Festfrequenzumschaltung (Parameter 66, 67, 131) Digitaleingänge auswählen.
- Mit den Signalen an den Digitaleingängen die Festfrequenzen auswählen.

66 Festfrequenzumschaltung 1

67 Festfrequenzumschaltung 2

131 Festfrequenzumschaltung 3

Durch Kombination der logischen Zustände der Festfrequenzumschaltungen 1, 2 und 3 können die Festfrequenzen 1 bis 8 (Parameter 480 bis 488) ausgewählt werden.

Anwahl der Festfrequenzen					
<i>Festfrequenzumschaltung 1</i> 66	<i>Festfrequenzumschaltung 2</i> 67	<i>Festfrequenzumschaltung 3</i> 131	Aktiver Festwert	Werkseinstellung	
0	0	0	<i>Festfrequenz 1</i> 480	0	Hz
1	0	0	<i>Festfrequenz 2</i> 481	10	Hz
1	1	0	<i>Festfrequenz 3</i> 482	25	Hz
0	1	0	<i>Festfrequenz 4</i> 483	50	Hz
0	1	1	<i>Festfrequenz 5</i> 485	5	Hz
1	1	1	<i>Festfrequenz 6</i> 486	10	Hz
1	0	1	<i>Festfrequenz 7</i> 487	25	Hz
0	0	1	<i>Festfrequenz 8</i> 488	50	Hz

0 = Kontakt offen 1 = Kontakt geschlossen

Anzahl Digitaleingänge	Anzahl Festfrequenzen je Datensatz
1	2
2	4
3	8

Werkseinstellungen der Festfrequenzumschaltung:

Nr.	Parameter	Einstellung
66	Festfrequenzumschaltung 1	74 – IN4D
67	Festfrequenzumschaltung 2	7 - Aus
131	Festfrequenzumschaltung 3	7 - Aus

Wird zusätzlich die Datensatzumschaltung über die Parameter *Datensatzumschaltung 1* **70** und *Datensatzumschaltung 2* **71** verwendet, können bis zu 32 Festfrequenzen als Sollwert vorgegeben werden. Die Festfrequenzumschaltung kann anstatt über Digitaleingänge auch über digitale Signale von Funktionen des Frequenzumrichters gesteuert werden.

Über den Parameter *Betriebsart* **493** kann die Drehrichtung des Motors geändert werden. Siehe Kapitel 8.5.1.2 „Positive und negative Frequenzsollwerte“. Die Drehrichtung kann auch über die mit den Parametern *Start-rechts* **68** und *Start-links* **69** verknüpften digitalen Signalquellen vorgegeben werden.

Über den Frequenzsollwertkanal (siehe Kapitel 8.5.1 „Frequenzsollwertkanal“) können die Festsollwerte mit weiteren Sollwertquellen verknüpft werden.

8.5.1.4 Rampen

- 420 Beschleunigung (Rechtslauf)
- 421 Verzögerung (Rechtslauf)
- 422 Beschleunigung Linkslauf
- 423 Verzögerung Linkslauf

Die Rampen bestimmen, wie schnell der Frequenzwert bei einer Sollwertänderung oder nach einem Start-, Stopp- oder Bremsbefehl geändert wird. Die maximal zulässige Rampensteilheit kann entsprechend der Anwendung und der Stromaufnahme des Motors ausgewählt werden.

Für die Einstellung gleicher Frequenzrampen für beide Drehrichtungen, ist die Parametrierung über die Parameter *Beschleunigung (Rechtslauf) 420* und *Verzögerung (Rechtslauf) 421* ausreichend. Die Werte der Frequenzrampen werden für die *Beschleunigung Linkslauf 422* und *Verzögerung Linkslauf 423* übernommen, wenn diese auf die Werkseinstellung -0,01 Hz/s parametrier sind.

Der Parameterwert 0,00 Hz/s für die Beschleunigung sperrt die entsprechende Drehrichtung. Eine eingestellte *Verrundungszeit 430* beeinflusst die Rampen.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
420	Beschleunigung (Rechtslauf)	0,00 Hz/s	9999,99 Hz/s	5,00 Hz/s
421	Verzögerung (Rechtslauf)	-0,01 Hz/s ¹⁾	9999,99 Hz/s	5,00 Hz/s
422	Beschleunigung Linkslauf	-0,01 Hz/s	9999,99 Hz/s	-0,01 Hz/s ²⁾
423	Verzögerung Linkslauf	-0,01 Hz/s	9999,99 Hz/s	-0,01 Hz/s ²⁾

¹⁾ Der Wert -0,01 Hz/s bedeutet, dass der Wert von *Beschleunigung (Rechtslauf) 420* verwendet wird.

²⁾ Der Wert -0,01 Hz/s bedeutet, dass die Rampen des Rechtslaufs verwendet werden.

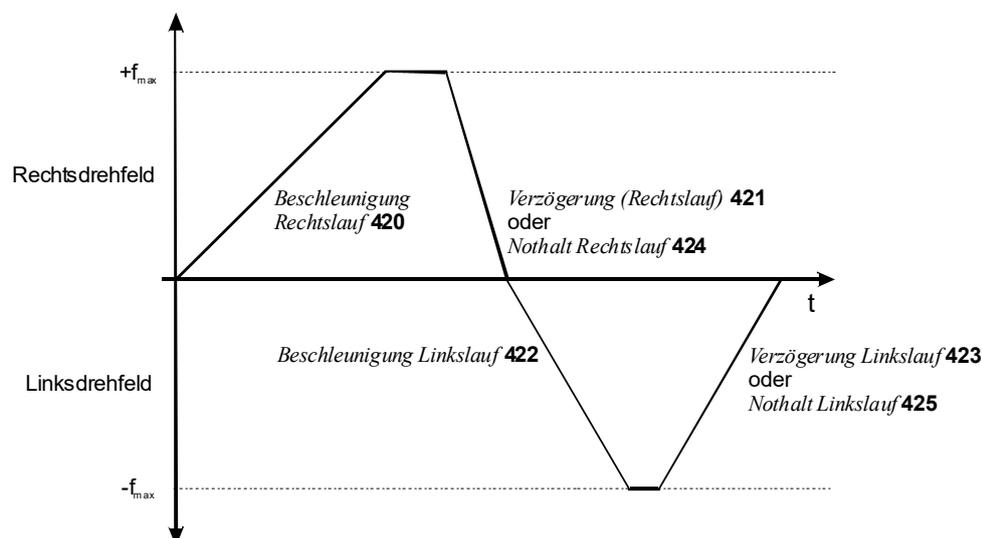


Die Einstellung 0,00 Hz/s wird den Antrieb nicht beschleunigen oder verzögern bedingt durch die Begrenzung der Rampe.

- 424 Nothalt Rechtslauf
- 425 Nothalt Linkslauf

Die Rampen für den *Nothalt Rechtslauf 424* und *Nothalt Linkslauf 425* des Antriebs, welche über die *Betriebsart 630* für das Auslaufverhalten zu aktivieren sind, müssen entsprechend der Anwendung ausgewählt werden. Der nicht lineare Verlauf (S-förmig) der Rampen ist beim Nothalt des Antriebs nicht aktiv.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
424	Nothalt Rechtslauf	0,01 Hz/s	9999,99 Hz/s	5,00 Hz/s
425	Nothalt Linkslauf	0,01 Hz/s	9999,99 Hz/s	5,00 Hz/s



426 Maximale Voreilung

Der Parameter *maximale Voreilung* **426** begrenzt die Differenz zwischen dem Ausgang der Rampe und dem aktuellen Istwert des Antriebs. Die eingestellte maximale Abweichung ist für das Regelverhalten eine Totzeit, die möglichst gering gewählt werden sollte.

Bei großer Belastung des Antriebs und hohen eingestellten Werten für Beschleunigung oder Verzögerung ist es möglich, dass beim Beschleunigen, bzw. Verzögern des Antriebs der eingestellte Grenzwert eines Reglers erreicht wird. In diesem Fall kann der Antrieb den vorgegebenen Rampen für Beschleunigung bzw. Verzögerung nicht folgen. Durch die *maximale Voreilung* **426** kann die maximale Voreilung der Rampe begrenzt werden.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
426	maximale Voreilung	0,01 Hz	599,00 Hz	5,00 Hz

Beispiel: Frequenzwert am Rampenausgang = 20 Hz, aktueller Istwert des Antriebes = 15 Hz, eingestellte *maximale Voreilung* **426** = 5 Hz

Die Frequenz am Rampenausgang wird nur bis zum Wert von 20 Hz gesteigert und nicht weiter erhöht. Die Differenz (Voreilung) zwischen dem Frequenzwert am Rampenausgang und aktuellem Frequenzwert des Antriebs wird dadurch auf 5 Hz begrenzt.

430 Verrundungszeit

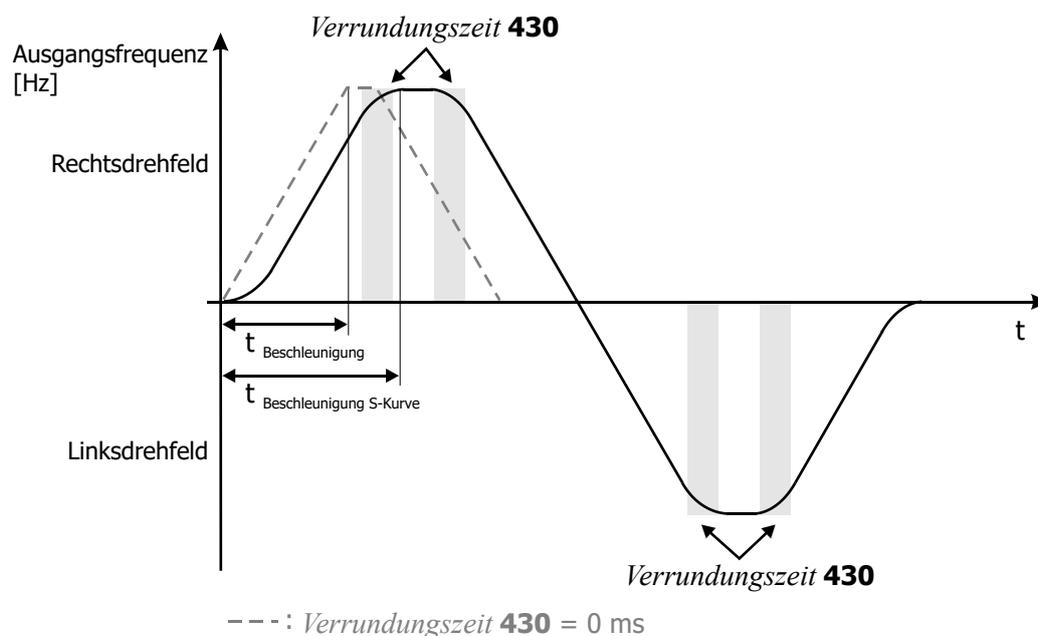
Die bei einer linearen Beschleunigung des Antriebs auftretende Belastung wird durch die einstellbare Änderungsgeschwindigkeit (S-Kurve) verringert. Durch die S-Kurve kann der Antrieb gleichmäßiger beschleunigt und verzögert und Stöße auf die Last bei Beginn der Beschleunigung und Verzögerung vermieden werden. Der nicht lineare Frequenzverlauf (Verrundung) gibt an, in welchem Zeitbereich die Frequenz auf die eingestellte Rampe geführt werden soll. Das Einstellen der Verrundungszeit erhöht die Beschleunigungs- und Verzögerungszeiten.

Der eingestellte Wert für *Verrundungszeit* **430** ist wirksam für:

- Beschleunigung und Verzögerung
- Rechtslauf und Linkslauf

Wird der Parameter Verrundungszeit auf 0 ms eingestellt, ist die S-Kurve deaktiviert.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
430	Verrundungszeit	0 ms	10000 ms	0 ms



Wird der Datensatz während der Beschleunigung oder Verzögerung umgeschaltet, ist sichergestellt, dass die S-Kurve des vorherigen Datensatzes erst beendet wird. Unerwünschte Sprünge zwischen verschiedenen Steigungen der S-Kurve werden vermieden.

8.5.1.5 Sperrfrequenzen

447 1. Sperrfrequenz

448 2. Sperrfrequenz

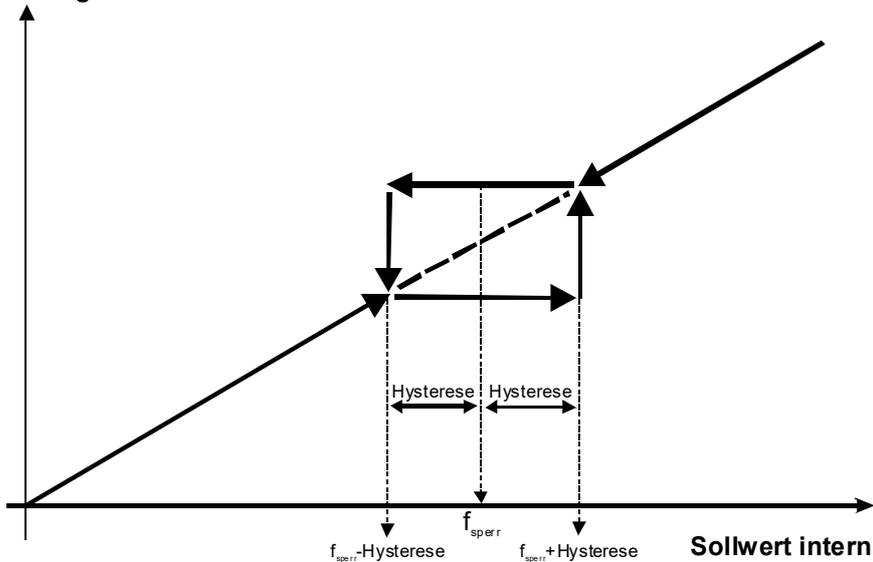
449 Frequenz-Hysterese

In bestimmten Anwendungen ist es notwendig, Sollfrequenzen auszublenden, wodurch Resonanzpunkte der Anlage als stationäre Betriebspunkte vermieden werden. Die Parameter *1. Sperrfrequenz 447*, *2. Sperrfrequenz 448* und *Frequenz-Hysterese 449* definieren zwei Resonanzpunkte. Eine Sperrfrequenz ist aktiv, wenn die Parameterwerte der Sperrfrequenz und der Frequenz-Hysterese ungleich 0,00 Hz sind.

Der durch die Hysterese als stationärer Arbeitspunkt ausgeblendete Bereich wird entsprechend der eingestellten Rampe möglichst schnell durchlaufen. Kommt es durch die gewählte Einstellung der Reglerparameter zu einer Begrenzung der Ausgangsfrequenz, zum Beispiel durch Erreichen der Stromgrenze, wird die Hysterese verzögert durchlaufen. Das Verhalten des Sollwertes kann aus seiner Bewegungsrichtung gemäß dem folgenden Bild bestimmt werden.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
447	1. Sperrfrequenz	0,00 Hz	599,00 Hz	0,00 Hz
448	2. Sperrfrequenz	0,00 Hz	599,00 Hz	0,00 Hz
449	Frequenz-Hysterese	0,00 Hz	100,00 Hz	0,00 Hz

Sollwert Ausgabe



8.5.1.6 JOG-Frequenz

81 JOG Start

489 JOG-Frequenz

Der Antrieb dreht mit einer voreingestellten Frequenz, wenn die JOG-Funktion gestartet wird. Die Drehfrequenz kann im Parameter *JOG-Frequenz* **489** eingestellt werden.

Die JOG-Funktion kann gestartet werden:

- Über die Taste „RUN“ auf dem Bedienfeld. Das Menü „JOG“ muss ausgewählt werden.
- Über den Parameter *JOG Start* **81**. Dem Parameter muss ein Logiksignal oder ein Digitaleingang zugewiesen werden.

Voraussetzungen für den Start der JOG-Funktion:

- Die Freigabe über die Digitaleingänge STOA und STOB muss gesetzt sein.
- Signale für Parameter *Start-rechts* **68** und *Start-links* **69** dürfen nicht gesetzt sein.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
489	JOG-Frequenz	-599,00 Hz	599,00 Hz	5,00 Hz

Positive Werte für *JOG-Frequenz* **489** bewirken Rechtslauf, negative Werte bewirken Linkslauf.

<i>JOG Start</i> 81	Funktion
Auswahl einer Signalquelle	Die gewählte Signalquelle startet die JOG-Funktion. Der Antrieb wird auf den Wert von <i>JOG-Frequenz</i> 489 beschleunigt.

Beschleunigung und Verzögerung

Wird die Freigabe gesetzt und die JOG-Funktion gestartet, beschleunigt der Antrieb mit den eingestellten Frequenzrampen auf den Wert von *JOG-Frequenz* **489**.

Wird das Signal *JOG Start* **81** zurückgesetzt (oder die Taste „RUN“ losgelassen), bremst der Antrieb mit den eingestellten Frequenzrampen bis zum Stillstand.

Begrenzung

Die Ausgangsfrequenz ist auf den Wert von *Maximale Frequenz* **419** begrenzt. Auf den Wert von *Minimale Frequenz* **418** wird nicht begrenzt. Sperrfrequenzen (Parameter 447 bis 449) werden nicht berücksichtigt.



Die Steuerungen über *JOG Start* **81** und über die Tastenbetätigung „RUN“ im Menü „JOG“ können gleichzeitig verwendet werden.

Wird während des JOG-Betriebs ein Startbefehl gegeben (Parameter *Start-rechts* **68** oder *Start-links* **69**), wechselt der Frequenzumrichter in den Normalbetrieb. Wird der Startbefehl zurückgesetzt, wechselt der Frequenzumrichter wieder in den JOG-Betrieb.

8.5.2 Prozentsollwertkanal

476 Prozentsollwertquelle 1

494 Prozentsollwertquelle 2

Der Prozentsollwertkanal verbindet verschiedene Signalquellen zur Vorgabe der Sollwerte. Die prozentuale Skalierung erleichtert die Integration in die Anwendung und die Verarbeitung von Prozessgrößen. Prozentsollwerte können zum Beispiel zur Sollwertvorgabe für den PID-Regler (Technologieregler) oder zur Drehmomentvorgabe verwendet werden.

Für die Parameter *Prozentsollwertquelle 1* **476** und *Prozentsollwertquelle 2* **494** kann jeweils eine Möglichkeit zur Sollwertvorgabe gewählt werden. Die ausgewählten Sollwerte werden addiert.

Einstellungen von Prozentwertgrenzen (Parameter *Min. Prozentwert* **518** und *Max. Prozentwert* **519**) werden berücksichtigt.



Wird für die Parameter *Prozentsollwertquelle 1* **476** und *Prozentsollwertquelle 2* **494** die gleiche Einstellung gewählt, nimmt der Sollwert nicht den doppelten Wert an. Der Sollwert ist in diesem Fall der einfache Wert der gewählten Sollwertquelle.

Auswahl der Quelle für den Sollwert:

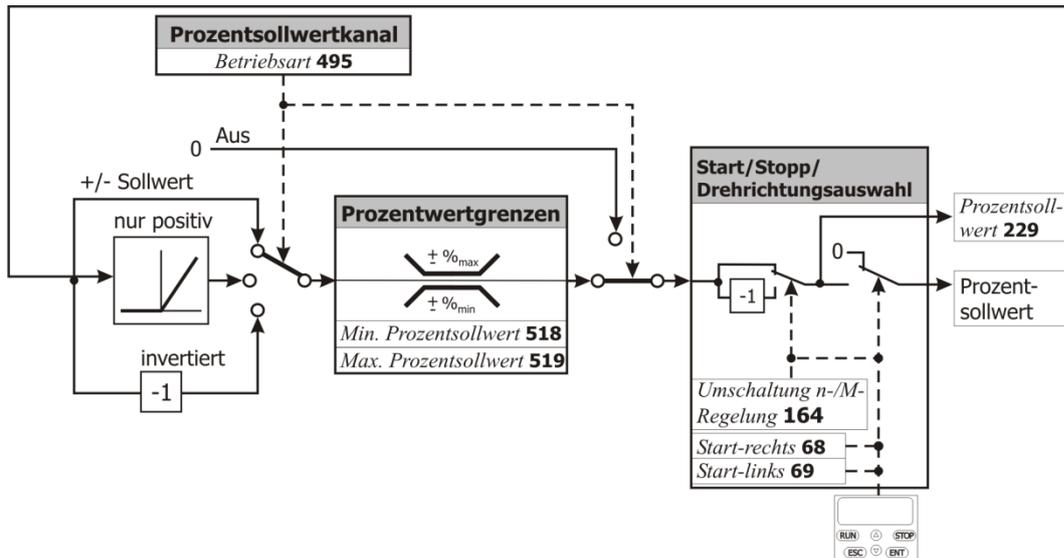
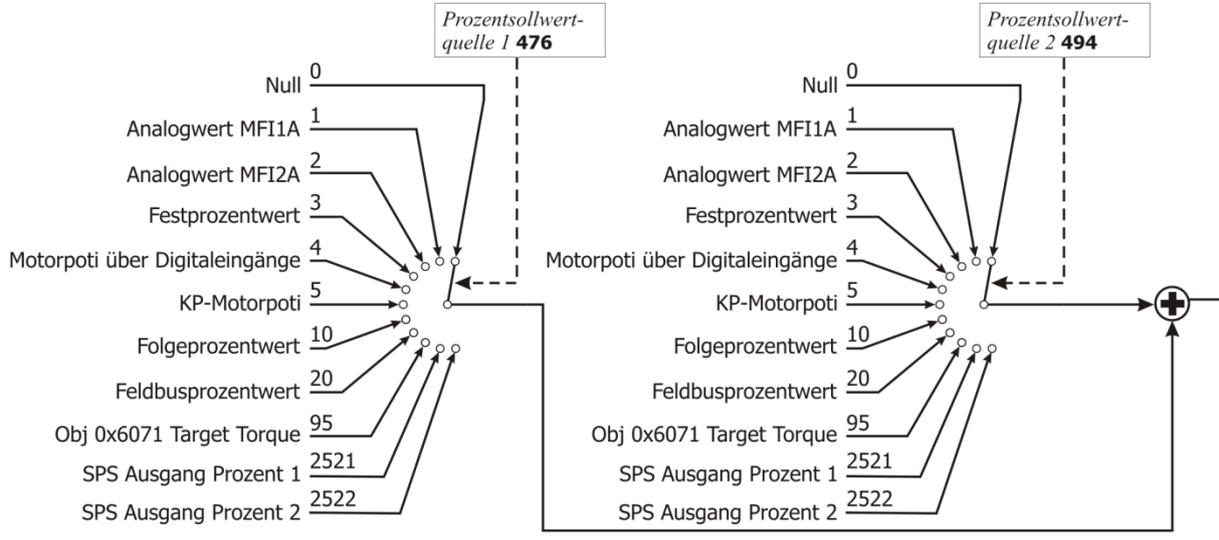
Prozentsollwertquelle 1 476 Prozentsollwertquelle 2 494		Funktion
0 -	Null	Der Sollwert ist Null.
1 -	Analogwert MFI1A	Sollwertquelle ist der Multifunktionseingang 1 (Klemme X12.3). Über <i>Betriebsart MF11</i> 452 muss der Eingang als Analogeingang eingestellt sein (Spannung oder Strom). Werkseinstellung für <i>Prozentsollwertquelle 1</i> 476 . Siehe Kapitel 8.6.1 „Multifunktionseingang MFI1“.
2 -	Analogwert MFI2A	Sollwertquelle ist der Multifunktionseingang 2 (Klemme X12.4). Über <i>Betriebsart MF12</i> 562 muss der Eingang als Analogeingang eingestellt sein (Spannung oder Strom). Siehe Kapitel 8.6.2 „Multifunktionseingang MFI2“.
3 -	Festprozentwert	Sollwertquelle ist der gewählte Festprozentwert. Der Festprozentwert des aktuellen Datensatzes wird über <i>Festprozentwertumschaltung 1</i> 75 und <i>Festprozentwertumschaltung 2</i> 76 gewählt. Siehe Kapitel 8.5.2 „Festprozentwerte“.
4 -	Motorpoti über Digitaleingänge	Sollwertquelle ist die Funktion <i>Prozent-Motorpoti Auf</i> 72 und <i>Prozent-Motorpoti Ab</i> 73 . Siehe Kapitel 8.5.3 „Motorpotentiometer“.
5 -	Keypad-Motorpoti	Sollwertquelle ist das Bedienfeld mit den Tasten ▲ für Prozentwert erhöhen und ▼ für Prozentwert reduzieren. Werkseinstellung für <i>Prozentsollwertquelle 2</i> 494 . Siehe Kapitel 8.5.3.4.2 „Steuerung über Prozentsollwertkanal“.
10 -	Folgeprozentwert	Sollwertquelle ist der Digitaleingang IN2D (Klemme X11.5), der als PWM-Eingang oder der Pulsfolge-Eingang eingestellt ist. PWM-Eingang: Für den Parameter <i>Betriebsart IN2D</i> 496 die Einstellung „10 - PWM-Eingang 0% – 100%“ oder „11 - PWM-Eingang -100% – 100%“ wählen. Pulsfolge-Eingang: Für den Parameter <i>Betriebsart IN2D</i> 496 die Einstellung „30 - Pulsfolge“ wählen. Siehe Kapitel 8.6.7 „PWM-/Folgefrequenz“.
20 -	Feldbusprozentwert	Der Sollwert wird über ein Bussystem übertragen. Der Feldbus muss den Sollwert in Parameter 524 im Format xxx,xx % schreiben, von dem aus der eingetragene Wert dann übernommen wird.
95 -	Obj 0x6071 Target Torque (Soll Drehmoment)	Der Drehmomentsollwert wird für eine Drehmomentregelung über das Bussystem CANopen übertragen. Die Signalquelle enthält den Wert des CANopen-Objekts 0x6071. Siehe Kommunikationshandbuch CANopen.
2521 -	SPS Ausgang Prozent 1	Sollwertquelle ist der Prozentausgang 1 einer SPS-Funktion oder Tabellenfunktion. Siehe Anwendungshandbuch SPS.

Prozentsollwertquelle 1 476 Prozentsollwertquelle 2 494	Funktion
2522 - SPS Ausgang Prozent 2	Sollwertquelle ist der Prozentausgang 2 einer SPS-Funktion oder Tabellenfunktion. Siehe Anwendungshandbuch SPS.

Der Prozentsollwertkanal kann in allen Konfigurationen (Parameter *Konfiguration 30*) verwendet werden.

Blockschaltbild

Das Blockschaltbild zeigt die Möglichkeiten zur Vorgabe eines Prozentsollwertes.



Steuerungsmöglichkeiten des Bedienfelds sperren

Wenn das Einstellen des Prozentsollwerts nicht über das Bedienfeld möglich sein soll:

- Für den Parameter *Prozentsollwertquelle 1 476* darf nicht „5 - Keypad-Motorpoti“ gewählt sein und
- für den Parameter *Prozentsollwertquelle 2 494* darf nicht „5 - Keypad-Motorpoti“ gewählt sein.
- Parameter *Passwort setzen 27* einstellen, um zu verhindern, dass die Einstellung rückgängig gemacht werden kann. Siehe Kapitel 8.1.3 „Passwort setzen“.

HINWEIS

Parameter *Passwort setzen 27* allein sperrt keine Steuerungsmöglichkeiten des Bedienfelds. Start, Stopp, Drehrichtungswechsel, Poti F und Poti P sind weiterhin möglich.

8.5.2.1 Grenzen

518 Minimaler Prozentsollwert

519 Maximaler Prozentsollwert

Der Stellbereich der Prozentwerte wird durch die Parameter *Minimaler Prozentsollwert* **518** und *Maximaler Prozentsollwert* **519** definiert. Die jeweiligen Steuer- und Regelverfahren verwenden die beiden Grenzwerte für die Skalierung bzw. zur Begrenzung von Prozentwerten.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
518	Minimaler Prozentsollwert	0,00%	300,00%	0,00%
519	Maximaler Prozentsollwert	0,00%	300,00%	100,00%

8.5.2.2 Positive und negative Prozentsollwerte

495 Betriebsart (Prozentsollwertquelle)

Mit dem Parameter *Betriebsart* **495** kann eingestellt werden, ob der über die Parameter *Prozentsollwertquelle 1* **476** und *Prozentsollwertquelle 2* **494** vorgegebene Sollwert nur positiv sein soll oder ob er positive und negative Werte annehmen kann. Eine weitere Möglichkeit ist, den Prozentsollwert invertiert (im Vergleich zur gewählten Sollwertquelle) auszugeben.

<i>Betriebsart</i> 495	Funktion
0 - Aus	Der Prozentsollwertkanal ist ausgeschaltet. Der Prozentsollwert ist 0%.
1 - +/- Sollwert	Der Prozentsollwert kann positive oder negative Werte annehmen. Die Werte von <i>Prozentsollwertquelle 1</i> 476 und <i>Prozentsollwertquelle 2</i> 494 werden addiert. Werkseinstellung.
2 - Nur positiv	Der Prozentsollwert kann nur positive Werte annehmen. Der Prozentsollwert wird auf den Bereich von 0% bis <i>Maximaler Prozentsollwert</i> 519 begrenzt. Die Werte von <i>Prozentsollwertquelle 1</i> 476 und <i>Prozentsollwertquelle 2</i> 494 werden erst addiert, und dann wird das Ergebnis auf positive Werte begrenzt.
3 - Invertiert	Der Prozentsollwert wird invertiert (im Vergleich zum Vorzeichen der gewählten Sollwertquelle). Die Werte von <i>Prozentsollwertquelle 1</i> 476 und <i>Prozentsollwertquelle 2</i> 494 werden erst addiert, und dann wird das Ergebnis invertiert.

Eine Invertierung des Prozentsollwerts über das Signal Start-links oder über das Bedienfeld ist nur möglich, wenn der Prozentsollwert als Drehmomentsollwert verwendet wird. Über Parameter *n-/M-Regelung* **164** kann der Drehmomentregler eingeschaltet werden.

8.5.2.3 Festprozentwerte

520 Festprozentwert 1

521 Festprozentwert 2

522 Festprozentwert 3

523 Festprozentwert 4

Über digitale Logiksignale oder Digitaleingänge können voreingestellte Festsollwerte gewählt werden. Die Festprozentwerte definieren Sollwerte. Vier Festprozentwerte können eingestellt werden. Die Festprozentwerte können über die *Festprozentwertumschaltung 1* **75** und *Festprozentwertumschaltung 2* **76** ausgewählt werden. Den Parametern *Festprozentwertumschaltung 1* **75** und *Festprozentwertumschaltung 2* **76** müssen Logiksignale oder Digitaleingänge zugewiesen werden.

Über den Prozentsollwertkanal (siehe Kapitel 8.5.2 „Prozentsollwertkanal“) können die Festprozentwerte ausgewählt und mit weiteren Sollwertquellen verknüpft werden. Die Verknüpfung erfolgt über die Parameter *Prozentsollwertquelle 1* **476** und *Prozentsollwertquelle 2* **494**.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
520	Festprozentwert 1	-300,00%	300,00%	0,00%
521	Festprozentwert 2	-300,00%	300,00%	20,00%
522	Festprozentwert 3	-300,00%	300,00%	50,00%
523	Festprozentwert 4	-300,00%	300,00%	100,00%

- Gewünschte Anzahl an Festprozentwerten einstellen (Parameter 520 ... 523).

- Für Festprozentwertumschaltung (Parameter 75, 76) Digitaleingänge auswählen.
- Mit den Signalen an den Digitaleingängen die Festprozentwerte auswählen.

75 Festprozentwertumschaltung 1

76 Festprozentwertumschaltung 2

Durch Kombination der logischen Zustände der Festprozentwertumschaltungen 1 und 2 können die Festprozentwerte 1 bis 4 ausgewählt werden:

Ansteuerung Festprozentwerte		
Festprozentwertumschaltung 1 75	Festprozentwertumschaltung 2 76	Aktiver Festwert
0	0	Festprozentwert 1 520
1	0	Festprozentwert 2 521
1	1	Festprozentwert 3 522
0	1	Festprozentwert 4 523

0 = Kontakt offen 1 = Kontakt geschlossen

Anzahl Digitaleingänge	Anzahl Festprozentwerte je Datensatz
1	2
2	4

Wird zusätzlich die Datensatzumschaltung über die Parameter *Datensatzumschaltung 1 70* und *Datensatzumschaltung 2 71* verwendet, können bis zu 16 Festprozentwerte als Sollwert vorgegeben werden. Die Festprozentwertumschaltung kann anstatt über Digitaleingänge auch über digitale Signale von Funktionen des Frequenzumrichters gesteuert werden.

Über den Parameter *Betriebsart 495* kann die Drehrichtung des Motors geändert werden. Siehe Kapitel 8.5.2.2 „Positive und negative Prozentsollwerte“. Die Drehrichtung kann auch über die mit den Parametern *Start-rechts 68* und *Start-links 69* verknüpften digitalen Signalquellen vorgegeben werden. Über den Prozentsollwertkanal (siehe Kapitel 8.5.2 „Prozentsollwertkanal“) können die Festsollwerte mit weiteren Sollwertquellen verknüpft werden.

8.5.2.4 Rampen

477 Steigung Prozentwertrampe

Die Prozentwertrampe skalieren die prozentuale Sollwertänderung für die jeweilige Eingangsfunktion. Die Beschleunigung und Verzögerung des Antriebs werden über die Frequenzrampen parametrisiert. Das Verhalten *Steigung Prozentwertrampe 477* entspricht einer Funktion, die das Zeitverhalten des Antriebssystems berücksichtigt. Die Einstellung des Parameters auf 0 %/s deaktiviert diese Funktion und führt zu einer direkten Sollwertänderung für die nachfolgende Funktion.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
477	Steigung Prozentwertrampe	0 %/s	60000 %/s	10 %/s

8.5.3 Motorpotentiometer

Die Soll Drehzahl (oder der Prozentsollwert) des Antriebs kann über digitale Steuersignale oder mit dem Bedienfeld eingestellt werden:

- Digitale Steuersignale: Funktion „Motorpoti über Digitaleingänge“
- Bedienfeld: Funktion „Keypad-Motorpoti“, Keypad: Tastatur des Bedienfelds

Die Funktionen „Motorpoti über Digitaleingänge“ und „Keypad-Motorpoti“ können über die folgenden Parameter gewählt werden.

Über den Frequenzsollwertkanal:

- *Frequenzsollwertquelle 1 475*
- *Frequenzsollwertquelle 2 492*

Über den Prozentsollwertkanal:

- *Prozentsollwertquelle 1 476*
- *Prozentsollwertquelle 2 494*



Die Funktionen „Motorpoti über Digitaleingänge“ und „Keypad-Motorpoti“ (Steuerung über das Bedienfeld) können gleichzeitig gewählt sein. Dazu muss eine der Funktionen für *Frequenzsollwertquelle 1* **475** und die andere Funktion für *Frequenzsollwertquelle 2* **492** ausgewählt sein. Dann kann der Sollwert sowohl über Keypad als auch über Digitaleingänge verändert werden.

8.5.3.1 Betriebsart Motorpotentiometer

474 Betriebsart (Motorpoti)

Die *Betriebsart* **474** der Funktionen „Motorpoti über Digitaleingänge“ und „Keypad-Motorpoti“ definiert das Verhalten der Funktion in verschiedenen Betriebspunkten des Frequenzumrichters. Beim Starten des Antriebs kann auf den zuletzt eingestellten Sollwert beschleunigt werden, und bei einer Datensatzumschaltung kann der eingestellte Sollwert übernommen werden.

Betriebsart 474	Funktion
0 - nicht speichernd	Der Antrieb läuft bei jedem Start auf den eingestellten minimalen Sollwert. Werkseinstellung.
1 - speichernd	Der Antrieb läuft beim Starten auf den Sollwert, der vor der Abschaltung angewählt war. Der Sollwert wird auch beim Ausschalten des Gerätes gespeichert.
2 - übernehmend	Diese Betriebsart für die Datensatzumschaltung des Sollwertkanals verwenden. Der aktuelle Sollwert wird beim Wechsel auf die Motorpotifunktion verwendet.
3 - übernehmend und speichernd	Diese Betriebsart kombiniert die Betriebsarten 1 und 2.

8.5.3.2 Rampe Motorpotentiometer

473 Rampe Frequenz-Motorpoti

Die Geschwindigkeit der Sollwertänderung (Rampe) kann über den Parameter *Rampe Frequenz-Motorpoti* **473** eingestellt werden. Die Rampe wird für folgende Steuerungsmöglichkeiten mit dem Frequenzsollwertkanal angewendet:

- Motorpotentiometer über Digitaleingänge
- Motorpotentiometer über Bedienfeld (KP-Motorpoti)

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
473	Rampe Frequenz-Motorpoti	0,00 Hz/s	999,99 Hz/s	2,00 Hz/s

Die Beschleunigung und Verzögerung der Motorpoti-Funktion erreichen maximal die Werte der Frequenzrampen (Parameter 420 bis 423), auch wenn der Wert von *Rampe Frequenz-Motorpoti* **473** höher eingestellt wird.

509 Rampe Prozent-Motorpoti

Die Geschwindigkeit der Sollwertänderung (Rampe) kann über den Parameter *Rampe Prozent-Motorpoti* **509** eingestellt werden. Die Rampe wird für folgende Steuerungsmöglichkeiten mit dem Prozentsollwertkanal angewendet:

- Motorpotentiometer über Digitaleingänge
- Motorpotentiometer über Bedienfeld (KP-Motorpoti)

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
509	Rampe Prozent-Motorpoti	0,00 %/s	600,00 %/s	10,00 %/s

Die Geschwindigkeit der Sollwertänderung der Motorpoti-Funktion erreicht maximal den Wert von *Steigung Prozentwertrampe* **477**, auch wenn der Wert von *Rampe Prozent-Motorpoti* **509** höher eingestellt wird.

8.5.3.3 Motorpoti über Digitaleingänge

Für die Parametrierung der Steuerung des Motorpotentiometers über Digitaleingänge muss beachtet werden, ob das Motorpotentiometer als Frequenzsollwert oder als Prozentsollwert verwendet wird.

8.5.3.3.1 Steuerung über Frequenzsollwertkanal

62 Frequenz-Motorpoti Auf

63 Frequenz-Motorpoti Ab

Die Sollfrequenz des Antriebs kann über digitale Steuersignale eingestellt werden. Über digitale Steuereingänge wird die Funktion „Motorpoti auf“ oder „Motorpoti ab“ ausgelöst. Den Parametern *Frequenz-Motorpoti Auf* **62** oder *Frequenz-Motorpoti Ab* **63** müssen digitale Eingänge oder Logiksignale zugewiesen werden.

- Befehl „Frequenz-Motorpoti Auf“: Die Sollfrequenz steigt mit dem eingestellten Wert von *Rampe Frequenz-Motorpoti* **473**.
- Befehl „Frequenz-Motorpoti Ab“: Die Sollfrequenz verringert sich mit dem eingestellten Wert von *Rampe Frequenz-Motorpoti* **473**.

Motorpoti über Digitaleingänge		Funktion
<i>Frequenz-Motorpoti Auf</i> 62	<i>Frequenz-Motorpoti Ab</i> 63	
0	0	Die Sollfrequenz ändert sich nicht.
1	0	Die Sollfrequenz steigt mit der eingestellten Rampe.
0	1	Die Sollfrequenz sinkt mit der eingestellten Rampe.
1	1	Die Sollfrequenz wird auf den Wert von <i>Minimale Frequenz</i> 418 zurückgesetzt. Wenn eine weitere Sollwertquelle über den Parameter <i>Frequenzsollwertquelle 1</i> 475 oder <i>Frequenzsollwertquelle 2</i> 492 gewählt ist, wird die Sollfrequenz auf den Wert dieser Quelle zurückgesetzt.

0 = Kontakt offen
1 = Kontakt geschlossen



WARNUNG

Ist ein negativer Sollwert vorgegeben, wird der Antrieb mit dem Befehl „Frequenz-Motorpoti Auf“ verzögert. Der Sollwert wird in positive Richtung geändert.

Begrenzung

Die Sollwerte werden über die Parameter *Minimale Frequenz* **418** und *Maximale Frequenz* **419** begrenzt.

Drehrichtungsumkehr

Ist der Parameter *Minimale Frequenz* **418** auf den Wert Null eingestellt, kann die Drehrichtung des Antriebs über die Motorpoti-Funktion umgekehrt werden.

„Motorpoti über Digitaleingänge“ als Sollwert

Die Funktion „Motorpoti über Digitaleingänge“ kann über die folgenden Parameter gewählt werden:

- *Frequenzsollwertquelle 1* **475**
- *Frequenzsollwertquelle 2* **492**

Siehe Kapitel 8.5.1 „Frequenzsollwertkanal“.

Die Frequenzeinstellung mit der Motorpoti-Funktion kann in drehzahlgestellten oder drehzahlgeregelten Steuerungsverfahren verwendet werden. Bei einer Drehmomentregelung (Parameter *Umschaltung n-/M-Regelung* **164**) ist diese Funktion abgeschaltet und eine Prozentwerteinstellung mit der Motorpoti-Funktion verfügbar.

Das Kapitel 8.6.6.1 „Liste der Steuersignale“ enthält eine tabellarische Zusammenstellung der verfügbaren Signalquellen für die Parameter *Frequenz-Motorpoti Auf* **62** und *Frequenz-Motorpoti Ab* **63**.

Addition von Sollwerten

Wenn der Sollwert der Motorpoti-Funktion zu einem weiteren Sollwert addiert wird (über *Frequenzsollwertquelle 1 475* plus *Frequenzsollwertquelle 2 492*):

- Wird der Wert von *Maximale Frequenz 419* erreicht und der weitere Sollwert erhöht, wird der Ausgangswert der Motorpoti-Funktion verringert. Der Wert wird so weit verringert, dass die Summe der beiden Sollwerte gleich der maximalen Frequenz ist.
- Wird der Wert von *Minimale Frequenz 418* erreicht und der weitere Sollwert verringert, wird der Ausgangswert der Motorpoti-Funktion erhöht. Der Wert wird so weit erhöht, dass die Summe der beiden Sollwerte gleich der minimalen Frequenz ist.
- In den Einstellungen für *Betriebsart 493* = „1 - (+/-Sollwert)“ oder „3 - invertiert“ kann der Punkt der Drehrichtungsumkehr durch den Ausgangswert der Motorpoti-Funktion verschoben werden. Der Antrieb wechselt die Drehrichtung, wenn die Summe der beiden Sollwerte das Vorzeichen wechselt.

8.5.3.3.2 Steuerung über Prozentsollwertkanal

72 Prozent-Motorpoti Auf

73 Prozent-Motorpoti Ab

Der Prozentsollwert kann über digitale Steuersignale eingestellt werden.

Über digitale Steuereingänge wird die Funktion „Motorpoti auf“ oder „Motorpoti ab“ ausgelöst. Den Parametern *Prozent-Motorpoti Auf* **72** oder *Prozent-Motorpoti Ab* **73** müssen digitale Eingänge oder Logiksignale zugewiesen werden.

- Befehl „Auf“: Der Prozentsollwert steigt mit dem eingestellten Wert von *Rampe Prozent-Motorpoti* **509**.
- Befehl „Ab“: Der Prozentsollwert verringert sich mit dem eingestellten Wert von *Rampe Prozent-Motorpoti* **509**.

Motorpoti über Digitaleingänge		Funktion
<i>Prozent-Motorpoti Auf</i> 72	<i>Prozent-Motorpoti Ab</i> 73	
0	0	Der Prozentsollwert ändert sich nicht.
1	0	Der Prozentsollwert steigt mit der eingestellten Rampe.
0	1	Der Prozentsollwert sinkt mit der eingestellten Rampe.
1	1	Der Prozentsollwert wird auf den Wert von <i>Minimaler Prozentsollwert</i> 518 zurückgesetzt. Wenn eine weitere Sollwertquelle über den Parameter <i>Prozentsollwertquelle 1</i> 476 oder <i>Prozentsollwertquelle 2</i> 494 gewählt ist, wird die Sollfrequenz auf den Wert dieser Quelle zurückgesetzt.

0 = Kontakt offen 1 = Kontakt geschlossen



WARNUNG

Ist ein negativer Sollwert vorgegeben, wird der Antrieb mit dem Befehl „Prozent-Motorpoti Auf“ verzögert. Der Sollwert wird in positive Richtung geändert.

Begrenzung

Die Sollwerte werden über die Parameter *MinimalerProzentsollwert* **518** und *MaximalerProzentsollwert* **519** begrenzt.

Drehrichtungsumkehr

Ist der Parameter *Minimaler Prozentsollwert* **518** auf den Wert Null eingestellt, kann die Drehrichtung des Antriebs über die Motorpoti-Funktion umgekehrt werden.

„Motorpoti über Digitaleingänge“ als Sollwert

Die Funktion „Motorpoti über Digitaleingänge“ kann über die folgenden Parameter gewählt werden:

- *Prozentsollwertquelle 1* **476**
- *Prozentsollwertquelle 2* **494**

Siehe Kapitel 8.5.2 „Prozentsollwertkanal“.

Das Kapitel 8.6.6.1 „Liste der Steuersignale“ enthält eine tabellarische Zusammenstellung der verfügbaren Signalquellen für die Parameter *Prozent-Motorpoti Auf* **72** und *Prozent-Motorpoti Ab* **73**.

Addition von Sollwerten

Wenn der Sollwert der Motorpoti-Funktion zu einem weiteren Sollwert addiert wird (über *Prozentsollwertquelle 1* **476** plus *Prozentsollwertquelle 2* **494**):

- Wird der Wert von *Maximaler Prozentsollwert* **519** erreicht und der weitere Sollwert erhöht, wird der Ausgangswert der Motorpoti-Funktion verringert. Der Wert wird so weit verringert, dass die Summe der beiden Sollwerte gleich dem maximalen Prozentsollwert ist.
- Wird der Wert von *Minimaler Prozentsollwert* **518** erreicht und der weitere Sollwert verringert, wird der Ausgangswert der Motorpoti-Funktion erhöht. Der Wert wird so weit erhöht, dass die Summe der beiden Sollwerte gleich dem minimalen Prozentsollwert ist.
- In den Einstellungen für *Betriebsart* **495** = „1 - (+/-Sollwert)“ oder „3 - invertiert“ kann der Punkt der Drehrichtungsumkehr durch den Ausgangswert der Motorpoti-Funktion verschoben werden. Der Antrieb wechselt die Drehrichtung, wenn die Summe der beiden Sollwerte das Vorzeichen wechselt.

8.5.3.4 Keypad-Motorpoti: Steuerung über das Bedienfeld

Für die Parametrierung der Steuerung des Motorpotentiometers über das Bedienfeld muss beachtet werden, ob das Motorpotentiometer als Frequenzsollwert oder als Prozentsollwert verwendet wird.



Abhängig von den Parametereinstellungen und der Verwendung der Funktion, kann es passieren, dass das erste Tippen keine sichtbare Reaktion verursacht. In diesem Fall aktiviert das erste Tippen diese Funktion.

8.5.3.4.1 Steuerung über Frequenzsollwertkanal

Die Sollfrequenz des Antriebs kann über das Bedienfeld im Menü „Local“/„Poti F“ eingestellt werden. Über die Pfeiltasten wird die Sollfrequenz erhöht oder verringert.

- Taste ▲: Die Sollfrequenz steigt mit dem eingestellten Wert von *Rampe Frequenz-Motorpoti 473*.
- Taste ▼: Die Sollfrequenz verringert sich mit dem eingestellten Wert von *Rampe Frequenz –Motorpoti 473*.
- Taste ▲ kurz betätigt: Die Sollfrequenz wird mit jedem Tastendruck um 0,1 Hz erhöht.
- Taste ▼ kurz betätigt: Die Sollfrequenz wird mit jedem Tastendruck um 0,1 Hz verringert.

Die kurze Betätigung der Tasten ermöglicht die Feineinstellung der Sollfrequenz.

Ansteuerung		
Keypad-Motorpoti		Funktion
–	–	Die Sollfrequenz ändert sich nicht.
▲	–	Die Sollfrequenz steigt mit der eingestellten Rampe. Kurz betätigt: Die Sollfrequenz steigt um 0,1 Hz.
–	▼	Die Sollfrequenz sinkt mit der eingestellten Rampe. Kurz betätigt: Die Sollfrequenz sinkt um 0,1 Hz.
▲ + ▼		Die Sollfrequenz wird auf den Anfangswert zurückgesetzt.



WARNUNG

Ist ein negativer Sollwert vorgegeben, wird der Antrieb mit der Taste ▼ beschleunigt. Der Sollwert wird in negative Richtung erhöht.

Begrenzung

Die Sollwerte werden über die Parameter *Minimale Frequenz 418* und *Maximale Frequenz 419* begrenzt.

Drehrichtungsumkehr

Ist der Parameter *Minimale Frequenz 418* auf den Wert Null eingestellt, kann die Drehrichtung des Antriebs über die Motorpoti-Funktion umgekehrt werden.

HINWEIS

Um das Menü „Poti F“ am Bedienfeld wählen zu können, muss *Frequenzsollwertquelle 1 475* oder *Frequenzsollwertquelle 2 492* auf „5 - Keypad-Motorpoti“ eingestellt sein. In der Werkseinstellung ist *Frequenzsollwertquelle 2 492* auf „5 - Keypad-Motorpoti“ eingestellt.

Keypad-Motorpoti als Sollwert

Die Funktion „Keypad-Motorpoti“ kann über die folgenden Parameter gewählt werden:

- *Frequenzsollwertquelle 1 475*
- *Frequenzsollwertquelle 2 492*

Siehe Kapitel 8.5.1 „Frequenzsollwertkanal“.

Wird das Menü „Poti F“ verlassen, kann der Antrieb nicht über das Bedienfeld gesteuert werden und verbleibt im letzten Status.

Für das Starten, Stoppen und den Drehrichtungswechsel des Antriebs über das Bedienfeld muss der Parameter *Local/Remote 412* geeignet eingestellt sein (Auswahl „3 - Steuerung über Keypad“ oder „4 - Steuerung über Kontakte und Keypad“). Die Werkseinstellung ermöglicht die Steuerung über das Bedienfeld und über Digitaleingänge. Siehe Kapitel 8.3.1 „Steuerung“.

Die Frequenzeinstellung mit der Motorpoti-Funktion kann in drehzahlgestellten oder drehzahlgeregelten Steuerungsverfahren verwendet werden. Bei einer Drehmomentregelung ist diese Funktion abgeschaltet und eine Prozentwerteinstellung mit der Motorpoti-Funktion verfügbar.

Addition von Sollwerten

Wenn der Sollwert der Motorpoti-Funktion zu einem weiteren Sollwert addiert wird (über *Frequenzsollwertquelle 1* **475** plus *Frequenzsollwertquelle 2* **492**):

- Wird der Wert von *Maximale Frequenz* **419** erreicht und der weitere Sollwert erhöht, wird der Ausgangswert der Motorpoti-Funktion verringert. Der Wert wird so weit verringert, dass die Summe der beiden Sollwerte gleich der maximalen Frequenz ist.
- Wird der Wert von *Minimale Frequenz* **418** erreicht und der weitere Sollwert verringert, wird der Ausgangswert der Motorpoti-Funktion erhöht. Der Wert wird so weit erhöht, dass die Summe der beiden Sollwerte gleich der minimalen Frequenz ist.
- In den Einstellungen für *Betriebsart* **493** = „1 - (+/-Sollwert)“ oder „3 - invertiert“ kann der Punkt der Drehrichtungsumkehr durch den Ausgangswert der Motorpoti-Funktion verschoben werden. Der Antrieb wechselt die Drehrichtung, wenn die Summe der beiden Sollwerte das Vorzeichen wechselt.

Steuerungsmöglichkeiten des Bedienfelds sperren

Wenn das Starten, Stoppen und der Drehrichtungswechsel des Antriebs nicht über das Bedienfeld möglich sein soll:

- Für den Parameter *Local/Remote* **412** einen anderen Wert als 3 oder 4 wählen.
- Parameter *Passwort setzen* **27** einstellen, um zu verhindern, dass die Einstellung rückgängig gemacht werden kann. Siehe Kapitel 8.1.3 „Passwort setzen“.

8.5.3.4.2 Steuerung über Prozentsollwertkanal

Der Prozentsollwert kann über das Bedienfeld im Menü „Local“/„Poti P“ eingestellt werden. Über die Pfeiltasten wird der Prozentsollwert erhöht oder verringert.

- Taste ▲: Der Prozentsollwert steigt mit dem eingestellten Wert von *Rampe Prozent-Motorpoti* **509**.
- Taste ▼: Der Prozentsollwert verringert sich mit dem eingestellten Wert von *Rampe Prozent-Motorpoti* **509**.
- Taste ▲ kurz betätigt: Der Prozentsollwert wird mit jedem Tastendruck um 0,1% erhöht.
- Taste ▼ kurz betätigt: Der Prozentsollwert wird mit jedem Tastendruck um 0,1% verringert.

Die kurze Betätigung der Tasten ermöglicht die Feineinstellung des Prozentsollwerts.

Ansteuerung		
Keypad-Motorpoti		Funktion
–	–	Der Prozentsollwert ändert sich nicht.
▲	–	Der Prozentsollwert steigt mit der eingestellten Rampe. Kurz betätigt: Der Prozentsollwert steigt um 0,1%.
–	▼	Der Prozentsollwert sinkt mit der eingestellten Rampe. Kurz betätigt: Der Prozentsollwert sinkt um 0,1%.
▲ + ▼		Der Prozentsollwert wird auf den Anfangswert zurückgesetzt.



WARNUNG

Ist ein negativer Sollwert vorgegeben, wird der Antrieb mit der Taste ▼ beschleunigt.

Begrenzung

Die Sollwerte werden über die Parameter *Minimaler Prozentsollwert* **518** und *Maximaler Prozentsollwert* **519** begrenzt.

Drehrichtungsumkehr

Ist der Parameter *Minimaler Prozentsollwert* **518** auf den Wert Null eingestellt, kann die Drehrichtung des Antriebs über die Motorpoti-Funktion umgekehrt werden.

Hinweis

Um das Menü „Poti P“ am Bedienfeld wählen zu können, muss *Prozentsollwertquelle 1* **476** oder *Prozentsollwertquelle 2* **494** auf „5 - Keypad-Motorpoti“ eingestellt sein. In der Werkseinstellung ist *Prozentsollwertquelle 2* **494** auf „5 - Keypad-Motorpoti“ eingestellt.

Keypad-Motorpoti als Sollwert

Die Funktion „Keypad-Motorpoti“ kann über die folgenden Parameter gewählt werden:

- *Prozentsollwertquelle 1* **476**
- *Prozentsollwertquelle 2* **494**

Siehe Kapitel 8.5.2 „Prozentsollwertkanal“.

Wird das Menü „Poti P“ verlassen, kann der Antrieb nicht über das Bedienfeld gesteuert werden und verbleibt im letzten Status.

Für das Starten, Stoppen und den Drehrichtungswechsel des Antriebs über das Bedienfeld muss der Parameter *Local/Remote* **412** geeignet eingestellt sein (Auswahl „3 - Steuerung über Keypad“ oder „4 - Steuerung über Kontakte und Keypad“). Die Werkseinstellung ermöglicht die Steuerung über das Bedienfeld und über Digitaleingänge. Siehe Kapitel 8.3.1 „Steuerung“.

Addition von Sollwerten

Wenn der Sollwert der Motorpoti-Funktion zu einem weiteren Sollwert addiert wird (über *Prozentsollwertquelle 1* **476** plus *Prozentsollwertquelle 2* **494**):

- Wird der Wert von *Maximaler Prozentsollwert* **519** erreicht und der weitere Sollwert erhöht, wird der Ausgangswert der Motorpoti-Funktion verringert. Der Wert wird so weit verringert, dass die Summe der beiden Sollwerte gleich dem maximalen Prozentsollwert ist.
- Wird der Wert von *Minimaler Prozentsollwert* **518** erreicht und der weitere Sollwert verringert, wird der Ausgangswert der Motorpoti-Funktion erhöht. Der Wert wird so weit erhöht, dass die Summe der beiden Sollwerte gleich dem minimalen Prozentsollwert ist.
- In den Einstellungen für *Betriebsart* **495** = „1 - (+/-Sollwert)“ oder „3 - invertiert“ kann der Punkt der Drehrichtungsumkehr durch den Ausgangswert der Motorpoti-Funktion verschoben werden. Der Antrieb wechselt die Drehrichtung, wenn die Summe der beiden Sollwerte das Vorzeichen wechselt.

Steuerungsmöglichkeiten des Bedienfelds sperren

Wenn das Starten, Stoppen und der Drehrichtungswechsel des Antriebs nicht über das Bedienfeld möglich sein soll:

- Für den Parameter *Local/Remote* **412** einen anderen Wert als 3 oder 4 wählen.
- Parameter *Passwort setzen* **27** einstellen, um zu verhindern, dass die Einstellung rückgängig gemacht werden kann. Siehe Kapitel 8.1.3 „Passwort setzen“.

8.5.4 Elektronisches Getriebe

Einschalten des Elektronischen Getriebes: Einen der folgenden Parameter einstellen.

Parameter	Werkseinstellung	Einstellen
<i>Frequenzsollwertquelle 1</i> 475	1 - Analogwert MFI1A	40 - el. Getriebe
oder		
<i>Frequenzsollwertquelle 2</i> 492	5 - Keypad-Motorpoti	40 - el. Getriebe

Das elektronische Getriebe ermöglicht den Gleichlauf von Antrieben, ohne mechanische Übertragungsglieder wie Wellen oder Kupplungen. Der Sollwert für den Folgeantrieb (Slave) ist die vom Leitantrieb (Master) vorgegebene Folgefrequenz, welche mit einem Getriebefaktor multipliziert werden kann. Die Übertragung vom Leitantrieb (Master) zum Folgeantrieb (Slave) erfolgt über ein Folgefrequenzsignal oder über Systembus.

Der Getriebefaktor kann fest eingestellt werden oder mittels frei konfigurierbarer digitaler und analoger Signalquellen über den Prozentsollwertkanal während des Betriebs variiert werden.

125 Quelle Mastersollwert

Am Folgeantrieb (Slave) muss über den Parameter *Quelle Mastersollwert* **125** der Sollwert für das elektronische Getriebe gewählt werden. Zum Beispiel muss „288 - Folgefrequenzeingang“ als Sollwertquelle gewählt werden, wenn über den Digitaleingang IN2D der Sollwert als Folgefrequenz vorgegeben wird. In diesem Fall muss der Parameter *Betriebsart IN2D* **496** auf „20 - Folgefrequenz Einfachauswertung“ oder „21 - Folgefrequenz Zweifachauswertung“ eingestellt werden.

Wird eine Systembusschnittstelle genutzt, kann der Sollwert über den Systembus vorgegeben werden. Den Parameter *Quelle Mastersollwert* **125** entsprechend dem Systembus PDO, das den Sollwert empfängt, einstellen.

8.5.4.1 Funktionsumfang

- Elektronisches Getriebe
- Sollwertvorgabe über Folgefrequenzeingang oder über Systembus
- Getriebefaktor getrennt nach Zähler und Nenner einstellbar
- Getriebefaktor während des Betriebs skalierbar
- Offsetfrequenzen in Abhängigkeit von digitalen Signalen zuschaltbar



Die Systembus-Übertragung des Folgefrequenzwertes vom Leitantrieb (Master) zum Folgeantrieb (Slave) erfolgt über die Systembus-Schnittstelle an den Klemmen X12.5 und X12.6 oder über ein optionales Kommunikationsmodul CM-CAN.

8.5.4.2 Betriebsarten des elektronischen Getriebes

689 Betriebsart (elektronisches Getriebe)

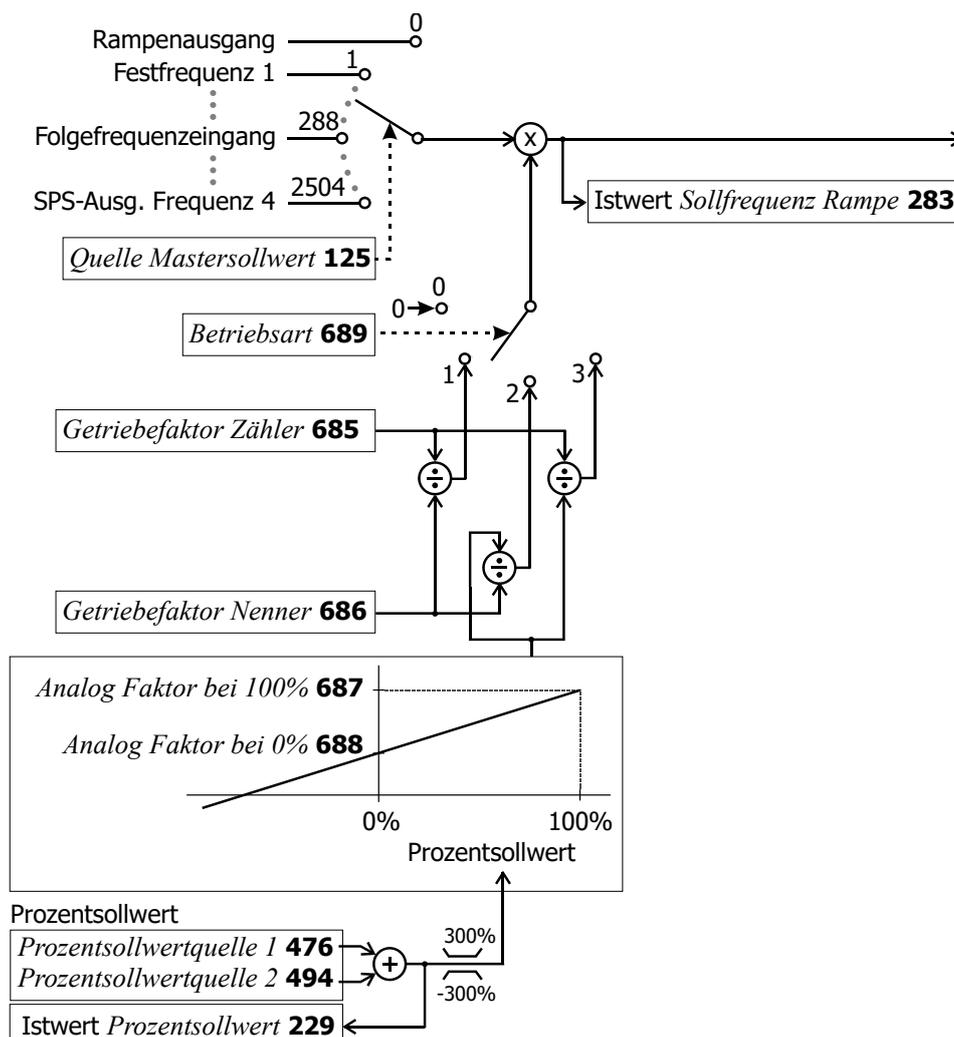
Über den Parameter *Betriebsart* **689** für das elektronische Getriebe kann ausgewählt werden, ob der Getriebefaktor fest eingestellt oder mit einer Signalquelle, z. B. einem analogen Eingangssignal am

Folgeantrieb (Slave), skaliert werden soll. Die Folgefrequenz vom Leitantrieb (Master) wird mit dem Getriebefaktor multipliziert.

Über den Parameter *Frequenzsollwertquelle 1* **475** oder *Frequenzsollwertquelle 2* **492** muss der Ausgangswert des elektronischen Getriebes im Frequenzsollwertkanal als Quelle ausgewählt werden.

Betriebsart 689	Funktion
0 - Aus	Das elektronische Getriebe ist deaktiviert. Werkseinstellung.
1 - P. 685 Zähler/P. 686 Nenner	Der über den Folgefrequenzeingang vorgegebene Folgefrequenzwert wird mit dem Getriebefaktor multipliziert und ist der Frequenzsollwert für den Folgeantrieb (Slave). Der Getriebefaktor ergibt sich aus den Werten der Parameter <i>Getriebefaktor Zähler</i> 685 und <i>Getriebefaktor Nenner</i> 686 .
2 - Zähler analog/P. 686 Nenner	Der über den Folgefrequenzeingang vorgegebene Folgefrequenzwert wird mit dem Getriebefaktor multipliziert und ist der Frequenzsollwert für den Folgeantrieb (Slave). Der Zähler des Getriebefaktors wird mit der <i>Prozentsollwertquelle 1</i> 476 skaliert. Der Nenner des Getriebefaktors ist der im Parameter <i>Getriebefaktor Nenner</i> 686 eingestellte Wert.
3 - P. 685 Zähler/Nenner Analog	Der über den Folgefrequenzeingang vorgegebene Folgefrequenzwert wird mit dem Getriebefaktor multipliziert und ist der Frequenzsollwert für den Folgeantrieb (Slave). Der Zähler des Getriebefaktors ist der im Parameter <i>Getriebefaktor Zähler</i> 685 eingestellte Wert. Der Nenner des Getriebefaktors wird mit der <i>Prozentsollwertquelle 1</i> 476 skaliert.

Blockschaltbild Elektronisches Getriebe:



Die Einstellung des Prozentsollwerts über die Parameter *Prozentsollwertquelle 1* **476** und *Prozentsollwertquelle 2* **494** ist im Kapitel 8.5.2 „Prozentsollwertkanal“ beschrieben.

8.5.4.3 Getriebefaktor

Der Getriebefaktor kann fest eingestellt oder über die *Prozentsollwertquelle 476* während des Betriebs skaliert werden. Die Skalierung während des Betriebs kann durch ein analoges Spannungssignal an einem Multifunktionseingang erfolgen. Der dafür verwendete Multifunktionseingang muss als Analogeingang eingestellt sein (Multifunktionseingang an Klemme X12.3: Parameter *Betriebsart MF11 452*, Multifunktionseingang an Klemme X12.4: Parameter *Betriebsart MF12 562*).

Die Einstellung des Getriebefaktors ermöglicht die Realisierung von Anwendungen, die eine Anpassung des Übersetzungsverhältnisses während des Betriebes erfordern, wie z.B. Wickelmaschinen.

8.5.4.3.1 Einstellen eines festen Getriebefaktors

685 Getriebefaktor Zähler

686 Getriebefaktor Nenner

Mit den Parametern *Getriebefaktor Zähler 685* und *Getriebefaktor Nenner 686* wird am Frequenzumrichter des Folgeantriebs (Slave) der Getriebefaktor fest eingestellt.

$$\text{Getriebefaktor} = \frac{\text{Getriebefaktor Zähler } 685}{\text{Getriebefaktor Nenner } 686}$$

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
685	Getriebefaktor Zähler	-300,00	300,00	1,00
686	Getriebefaktor Nenner	0,01	300,00	1,00

8.5.4.3.2 Einstellen eines variablen Getriebefaktors

687 Analog Faktor bei 100%

688 Analog Faktor bei 0%

Mit den Parametern *Analog Faktor bei 100% 687* und *Analog Faktor bei 0% 688* wird der Bereich des Getriebefaktors skaliert. Für den Parameter *Betriebsart 689* muss die Einstellung „2 - (Zähler analog)/(P. 686 Nenner)“ oder „3 - (P. 685 Zähler)/(Nenner analog)“ gewählt werden. Die Skalierung erfolgt über *Prozentsollwertquelle 1 476* und *Prozentsollwertquelle 2 494* über welche die Signalquellen zur Vorgabe des Sollwertes ausgewählt werden. Mit der ausgewählten Signalquelle, z. B. einem Analogsignal an einem Multifunktionseingang, kann der Getriebefaktor während des Betriebs geändert werden.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
687	Analog Faktor bei 100%	0,00	100,00	1,20
688	Analog Faktor bei 0%	0,00	100,00	0,80

Ein Blockschaltbild des elektronischen Getriebes ist im Kapitel 8.5.4.2 „Betriebsarten des elektronischen Getriebes“ dargestellt.

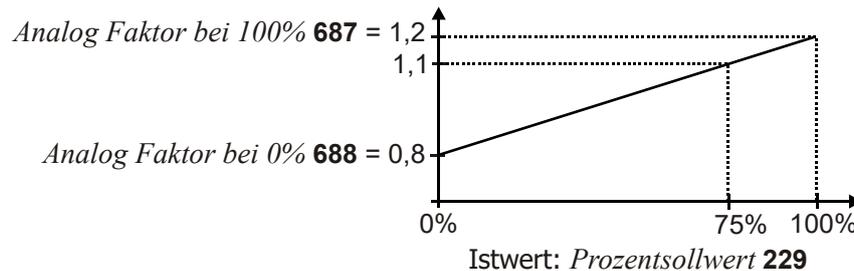
Beispiel:

In einer Anwendung soll ein Folgeantrieb (Slave) einem Leitantrieb (Master) folgen, wobei die Drehzahl des Folgeantriebs kontinuierlich erhöht werden muss, ohne dass die Drehzahlvorgabe des Leitantriebs verändert wird. Die Steuerung des Getriebefaktors soll mit einem analogen Spannungssignal (0...10 V) erfolgen.

Parametrierungsbeispiel:

- Über den Parameter *Betriebsart* **689** für das elektronische Getriebe die Betriebsart „2 -(Zähler analog)/(P. 686 Nenner)“ zur Veränderung des Getriebefaktors durch den Zähler einstellen.
- Die minimale und maximale Grenze für den Zählerwert mit den Parametern *Analog Faktor bei 100%* **687** und *Analog Faktor bei 0%* **688** einstellen.
- Den *Getriebefaktor Nenner* **686** auf den gewünschten Wert einstellen.
- Den Multifunktionseingang MFI1 als analogen Spannungseingang mit *Betriebsart MFI1* **452** auf „1 - Spannung 0...10 V“ einstellen.
- Für die *Prozentsollwertquelle 1* **476** die Betriebsart „1 - Analogwert MFI1A“ auswählen.

Zum Beispiel ergibt sich mit den Werkseinstellungen für *Analog Faktor bei 100%* **687** und *Analog Faktor bei 0%* **688**, einem eingestellten Getriebefaktor Nenner von 2 und einem Prozentsollwert von 75% ein Getriebefaktor Zähler von 1,1 und eine Sollfrequenz für den Folgeantrieb (Slave) von 10 Hz * 1,1/2 = 5,5 Hz.



8.5.4.4 Offset

Über den Parameter *Frequenzsollwertquelle 2* **492** können Frequenzen als Offset ausgewählt werden, die zum Frequenzsollwert addiert werden.

Eine Festfrequenz zum Frequenzsollwert addieren:

- Den Parameter *Frequenzsollwertquelle 2* **492** auf „3 - Festfrequenz“ einstellen.
- In einem der Parameter 480 ... 488 (Festfrequenzen) einen Frequenzwert einstellen.
- Die Festfrequenz des eingestellten Parameters über die Parameter 66, 67 und 131 (Festfrequenzumschaltung) auswählen.

Siehe Kapitel 8.5.1.3 „Festfrequenzen“.

Die Frequenz für den Offset kann über das Bedienfeld eingestellt werden, wenn *Frequenzsollwertquelle 2* **492** auf „5 - Keypad-Motorpoti“ eingestellt wird.

Der Parameter *Frequenzsollwertquelle 2* **492** bietet weitere Möglichkeiten, die Frequenz für den Offset vorzugeben. Siehe Kapitel 8.5.1 „Frequenzsollwertkanal“.

8.5.4.5 Istwerte

Über den Parameter *Folgefrequenzeingang* **252** kann der Frequenzsollwert am Folgefrequenzeingang angezeigt werden.

Über den Parameter *Sollfrequenz Rampe* **283** kann der Istwert der Frequenz nach Multiplikation mit dem Getriebefaktor und Addition der optional wählbaren Festfrequenzen angezeigt werden.

8.5.4.6 Einstellmöglichkeiten

Die folgenden Anweisungen beschreiben Möglichkeiten zur Einstellung des elektronischen Getriebes. Die Einstellungen müssen der Anwendung angepasst werden.

WARNUNG

Die in untenstehender Tabelle aufgelisteten Regelfunktionen können den Gleichlauf der Antriebe beeinflussen. Es sollte geprüft werden, ob diese zusätzlichen Regelfunktionen eingeschaltet sind und ob diese benötigt werden.



Parameter	Funktion	
573	Betriebsart	Intelligente Stromgrenzen
610	Betriebsart	Stromgrenzwertregler
660	Betriebsart	Schlupfkompensation
670	Betriebsart	Spannungsregler
164	Umschaltung n/M Regelung	Umschaltung Drehmomentregelung
475	Frequenzsollwert 1	Addierter Frequenzsollwert

492	Frequenzsollwert 2	
-----	--------------------	--

Mit dem Parameter *Reglerstatus* **275** kann angezeigt werden, ob ein Regler aktiv ist. Die Funktion des elektronischen Getriebes wird durch die Konfiguration von Digitaleingängen des Slave-Frequenzumrichters als Sollfrequenzeingang realisiert. Ist ein Frequenzumrichter der Leitantrieb (Master), wird der Folgefrequenzausgang des Master-Frequenzumrichters verwendet.

8.5.4.6.1 Frequenzumrichter als Leitantrieb (Master)

Ist ein Frequenzumrichter der Leitantrieb (Master) für das elektronische Getriebe, können für die Übertragung der Folgefrequenz die folgenden beispielhaften Einstellungen vorgenommen werden.

- Für den Parameter *Betriebsart MFO1 (X13.6)* **550** des Multifunktionsausgangs 1 die Betriebsart „20 - Folgefrequenz(FF) MFO1F“ auswählen. Der Multifunktionsausgang wird damit als Folgefrequenzausgang verwendet.
- Über den Parameter *FF/PF: Ausgabewert MFO1F* **555** eine Betriebsart für den Multifunktionsausgang 1 auswählen.
- Den Wert für den Parameter *FF: Strichzahl* **556** entsprechend der gewünschten Frequenz am Folgefrequenzausgang einstellen. Dies ist die Anzahl der Impulse pro Motorumdrehung für die Folgefrequenz. Die Impulsdauer ist abhängig von der Motordrehzahl. Dieser Parameter ist in der Werkseinstellung auf 1024 eingestellt. Bei der Einstellung die Grenzfrequenz von 150 kHz des Frequenzausgangs berücksichtigen. Der maximale Wert S_{\max} , der für den Parameter *FF: Strichzahl* **556** eingestellt werden darf, ist:

$$S_{\max} = \frac{150\,000 \text{ Hz}}{\text{Frequenzbetrag}}$$

8.5.4.6.2 Frequenzumrichter als Folgeantrieb (Slave)

Für die Funktion des elektronischen Getriebes über Folgefrequenz können die folgenden beispielhaften Einstellungen am Frequenzumrichter des Slave-Antriebs vorgenommen werden.

- Für den Parameter *Betriebsart IN2D* **496** auswählen: „20 - Folgefrequenz Einfachauswertung“ oder „21 - Folgefrequenz Zweifachauswertung“. Der Digitaleingang IN2D ist der Folgefrequenzeingang. Siehe Kapitel 8.6.7.2 „Folgefrequenzeingang“.
- Da mit steigender Polpaarzahl die Nenndrehzahl abnimmt ($n \sim 1/p$) können sich bei gleicher Sollfrequenz von Leitantrieb (Master) und Folgeantrieb (Slave) unterschiedliche Drehzahlen ergeben. Die Werte für die Parameter *Teiler* **497** des Folgefrequenzeingangs vom Folgeantrieb (Slave) und *FF: Strichzahl* **556** des Folgefrequenzausgangs vom Master entsprechend den Polpaarzahlen der Motoren einstellen, um für den Leitantrieb (Master) und den Folgeantrieb (Slave) die gleichen Drehzahlen zu erhalten. Unterschiedliche Drehzahlen können durch Einstellen des Getriebefaktors realisiert werden.

Unterschiedliche Werte für die Parameter *Teiler* **497** des Folgefrequenzeingangs vom Folgeantrieb (Slave) und *FF: Strichzahl* **556** des Folgefrequenzausgangs vom Leitantrieb (Master) ergeben bei gleicher Polpaarzahl der Motoren unterschiedliche Drehzahlen von Leitantrieb (Master) und Folgeantrieb (Slave).

- Die Parameter *Beschleunigung (Rechtslauf)* **420** und *Verzögerung (Rechtslauf)* **421** bzw. *Beschleunigung Linkslauf* **422** und *Verzögerung Linkslauf* **423** auf die gewünschten Werte einstellen. Für synchrones Beschleunigen und Verzögern der Antriebe die Werte für den Folgeantrieb geringfügig höher (zum Beispiel 10 %) als die Werte für den Leitantrieb einstellen. Diese erhöhten Werte sollen sicherstellen, dass bei dynamischen Betriebsfällen der Folgeantrieb dem Leitantrieb folgen kann.
- Für einen synchronen Start von Leitantrieb und Folgeantrieb die *Minimale Frequenz* **418** des Folgeantriebs auf den Wert 0 einstellen, um ein vorzeitiges Anlaufen des Folgeantriebs bei Reglerfreigabe zu vermeiden.
- Eine *Betriebsart* **689** auswählen. Über die Parameter *Getriebefaktor Zähler* **685** und *Getriebefaktor Nenner* **686** das gewünschte Übersetzungsverhältnis einstellen.

WARNUNG



Zur Vermeidung von Zeitverzögerungen bei der Verarbeitung der Folgefrequenz sollte die Freigabe des Slave-Frequenzumrichters vor der Freigabe des Master-Frequenzumrichters erfolgen.

WARNUNG

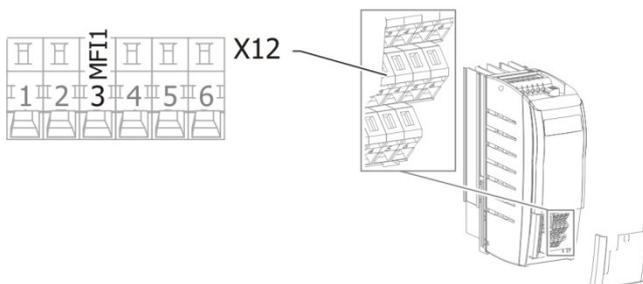


Der Frequenzsollwert wird übertragen, nicht jedoch die Drehrichtung. Die Drehrichtung muss in diesem Fall über die Digitaleingänge IN1D und IN2D am Folgeantrieb (Slave) vorgegeben werden.

8.6 Steuereingänge und Ausgänge

Die Steuereingänge und Ausgänge können frei parametrierbar werden. Alle Hardware Eingänge und Ausgänge sind auf häufig genutzte Funktionen voreingestellt um die Inbetriebnahme zu vereinfachen.

8.6.1 Multifunktionseingang MFI1



452 Betriebsart MFI1 (Multifunktionseingang 1)

Der Multifunktionseingang MFI1 kann als Spannungseingang, Stromeingang oder als Digitaleingang eingestellt werden. In der Einstellung als Digitaleingang kann die Auswertung als PNP (High-schaltend) oder NPN (Low-schaltend) gewählt werden.

Abhängig von der gewählten *Betriebsart MFI1 452* ist eine Verknüpfung mit verschiedenen Funktionen der Software möglich.

<i>Betriebsart MFI1 452</i>	Funktion
1 - Spannung 0...10 V	Spannungssignal (MFI1A) 0 V ... 10 V. Feste Kennlinie. Werkeinstellung.
2 - Strom 0...20 mA	Stromsignal (MFI1A) 0 mA ... 20 mA. Feste Kennlinie.
3 - Digital NPN (aktiv: 0 V)	Digitalsignal (MFI1D) 0 V ... 24 V. Low-schaltend (bei negativem Signal).
4 - Digital PNP (aktiv: 24 V)	Digitalsignal (MFI1D) 0 V ... 24 V. High-schaltend (bei positivem Signal).
5 - Strom 4...20 mA	Stromsignal (MFI1A) 4 mA ... 20 mA. Feste Kennlinie.
6 - Spannung Kennlinie	Spannungssignal (MFI1A) 0 V ... 10 V. Das Ausgangssignal wird von der eingestellten Kennlinie beeinflusst. Die Kennlinie kann über die Parameter 454 ... 457 eingestellt werden.
7 - Strom Kennlinie	Stromsignal (MFI1A) 0 mA ... 20 mA. Das Ausgangssignal wird von der eingestellten Kennlinie beeinflusst. Die Kennlinie kann über die Parameter 454 ... 457 eingestellt werden.

Der Multifunktionseingang MFI1 ist werkseitig für eine analoge Sollwertquelle mit einem Spannungssignal von 0 V bis 10 V konfiguriert.

Alternativ kann die Betriebsart für ein analoges Stromsignal von 0 ... 20 mA oder 4 ... 20 mA ausgewählt werden. Das Stromsignal wird kontinuierlich überwacht und bei Überschreiten des Maximalwerts die Fehlermeldung „F1407“ angezeigt.

8.6.1.1 Multifunktionseingang als Analogeingang MFI1A

Der Multifunktionseingang kann entweder als Analogsignal oder als Digitalsignal ausgewertet werden. Im Folgenden ist die Auswertung der Analogsignale beschrieben.

8.6.1.1.1 Spannungseingang und Stromeingang

Für den Parameter *Betriebsart MFI1 452* muss „1 - Spannung 0...10 V“, „2 - Strom 0...20 mA“ oder „5 - Strom 4...20 mA“ gewählt werden.

<i>Betriebsart MFI1 452</i>	Funktion
1 - Spannung 0...10V	Spannungssignal (MFI1A) 0 V ... 10 V. Feste Kennlinie. Werkeinstellung.
2 - Strom 0...20 mA	Stromsignal (MFI1A) 0 mA ... 20 mA. Feste Kennlinie.
5 - Strom 4...20 mA	Stromsignal (MFI1A) 4 mA ... 20 mA. Feste Kennlinie.

Das analoge Eingangssignal wird auf einen Frequenz- oder Prozentsollwert abgebildet.

Spannung 0 ... 10 V

Der Parameter *Betriebsart MFI1 452* ist auf „1 - Spannung 0...10 V“ voreingestellt. Die Koordinaten der Kennlinienpunkte sind prozentual auf das Analogsignal mit 9,8 V und den Parameter *Maximale Frequenz 419* oder den Parameter *Maximaler Prozentsollwert 519* bezogen. Der Nulldurchgang der Frequenz oder des Prozentwertes liegt bei 0,2 V. Die Abweichungen gegenüber 10 V und 0 V ermöglichen auch bei Spannungsversorgungen mit leichten Abweichungen gegenüber den Nominalwerten den Betrieb.

Steigung:

$$\frac{9,8 V - 0,2 V}{\text{Max. Sollwert}} \cong \frac{9,6 V}{\text{Maximale Frequenz 419}} \cong \frac{9,6 V}{\text{Maximaler Prozentsollwert 519}}$$

Strom 0 ... 20 mA

Der Parameter *Betriebsart MFI1 452* muss auf „2 - Strom 0...20 mA“ eingestellt werden. Die Koordinaten der Kennlinienpunkte sind prozentual auf das Analogsignal mit 19,6 mA und den Parameter *Maximale Frequenz 419* oder den Parameter *Maximaler Prozentsollwert 519* bezogen. Der Nulldurchgang der Frequenz oder des Prozentwertes liegt bei 0,4 mA. Die Abweichungen gegenüber 20 mA und 0 mA ermöglichen auch bei Stromversorgungen mit leichten Abweichungen gegenüber den Nominalwerten den Betrieb.

Steigung:

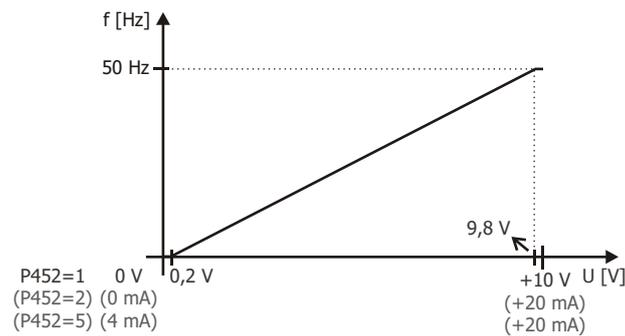
$$\frac{19,6 \text{ mA} - 0,4 \text{ mA}}{\text{Max. Sollwert}} \hat{=} \frac{19,2 \text{ mA}}{\text{Maximale Frequenz 419}} \hat{=} \frac{19,2 \text{ mA}}{\text{Maximaler Prozentsollwert 519}}$$

Strom 4 ... 20 mA

Der Parameter *Betriebsart MF11 452* muss auf „5 - Strom 4...20 mA“ eingestellt werden. Die Koordinaten der Kennlinienpunkte sind prozentual auf das Analogsignal mit 19,6 mA und den Parameter *Maximale Frequenz 419* oder den Parameter *Maximaler Prozentsollwert 519* bezogen. Der Nulldurchgang der Frequenz oder des Prozentwertes liegt bei 4,4 mA. Die Abweichungen gegenüber 20 mA und 4 mA ermöglichen auch bei Stromversorgungen mit leichten Abweichungen gegenüber den Nominalwerten den Betrieb.

Steigung:

$$\frac{19,6 \text{ mA} - 4,4 \text{ mA}}{\text{Max. Sollwert}} \hat{=} \frac{15,2 \text{ mA}}{\text{Maximale Frequenz 419}} \hat{=} \frac{15,2 \text{ mA}}{\text{Maximaler Prozentsollwert 519}}$$



8.6.1.1.2 Spannungseingang Kennlinie und Stromeingang Kennlinie

Für den Parameter *Betriebsart MFII 452* muss „6 - Spannung Kennlinie“ oder „7 - Strom Kennlinie“ gewählt werden.

Betriebsart MFII 452	Funktion
6 - Spannung Kennlinie	Spannungssignal (MFI1A) 0 V ... 10 V. Das Ausgangssignal wird von der eingestellten Kennlinie beeinflusst. Die Kennlinie kann über die Parameter 454 ... 457 eingestellt werden.
7 - Strom Kennlinie	Stromsignal (MFI1A) 0 mA ... 20 mA. Das Ausgangssignal wird von der eingestellten Kennlinie beeinflusst. Die Kennlinie kann über die Parameter 454 ... 457 eingestellt werden.

- 454 Kennlinienpunkt X1
- 455 Kennlinienpunkt Y1
- 456 Kennlinienpunkt X2
- 457 Kennlinienpunkt Y2

Das analoge Eingangssignal wird auf einen Frequenz- oder Prozentsollwert abgebildet. Die Parametrierung kann über zwei Punkte der linearen Kennlinie des Sollwertkanals vorgenommen werden. Der Kennlinienpunkt 1, mit den Koordinaten X1 und Y1, und der Kennlinienpunkt 2, mit den Koordinaten X2 und Y2, sind in vier Parametern einstellbar.

Nr.	Beschreibung	Einstellung		
		Min.	Max.	Werkseinst.
454	Kennlinienpunkt X1	0,00%	100,00%	2,00%
455	Kennlinienpunkt Y1	-100,00%	100,00%	0,00%
456	Kennlinienpunkt X2	0,00%	100,00%	98,00%
457	Kennlinienpunkt Y2	-100,00%	100,00%	100,00%

Die Koordinaten der Kennlinienpunkte sind prozentual auf das Analogsignal mit 10 V oder 20 mA und den Parameter *Maximale Frequenz 419* oder den Parameter *Maximaler Prozentsollwert 519* bezogen. Der Drehrichtungswechsel kann über die Digitaleingänge und/oder durch Wahl der Kennlinienpunkte erfolgen.

WARNUNG

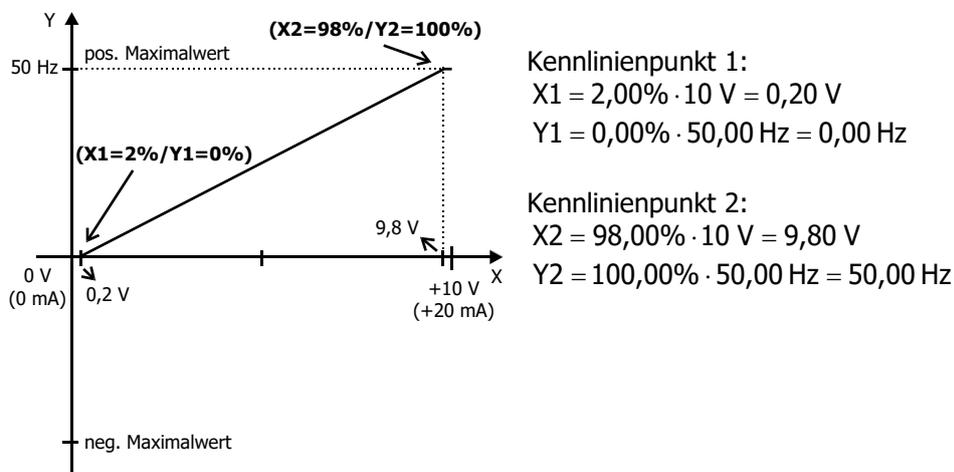


Die Überwachung des analogen Eingangssignals über den Parameter *Stör-/Warnverhalten 453* erfordert die Prüfung des Parameters *Kennlinienpunkt X1 454*.

In den Einstellungen

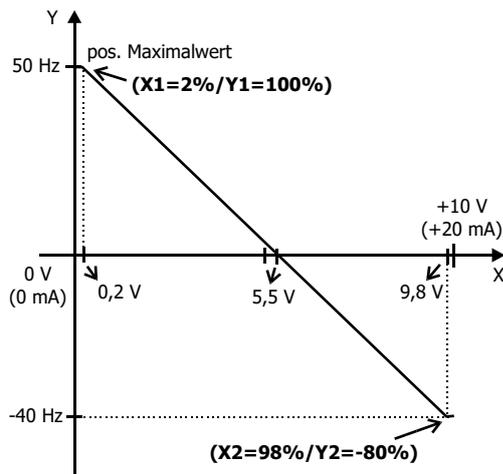
- „6 - Spannung Kennlinie“ oder
- „7 - Strom Kennlinie“

des Parameters *Betriebsart MFII 452* ist die folgende Kennlinie wirksam:



Die Kennlinie kann über die Parameter 454 bis 457 der Anwendung angepasst werden.

Die frei konfigurierbare Kennlinie ermöglicht die Einstellung einer Toleranz an den Enden und eine Drehrichtungsumkehr.
Das folgende Beispiel zeigt die bei einer Druckregelung oft verwandte inverse Sollwertvorgabe mit zusätzlichem Wechsel der Drehrichtung.



Kennlinienpunkt 1:
 $X1 = 2,00\% \cdot 10 \text{ V} = 0,20 \text{ V}$
 $Y1 = 100,00\% \cdot 50,00 \text{ Hz} = 50,00 \text{ Hz}$

Kennlinienpunkt 2:
 $X2 = 98,00\% \cdot 10 \text{ V} = 9,80 \text{ V}$
 $Y2 = -80,00\% \cdot 50,00 \text{ Hz} = -40,00 \text{ Hz}$

Der Wechsel der Drehrichtung erfolgt in diesem Beispiel bei einem analogen Eingangssignal von 5,5 V.

Die Definition der analogen Eingangskennlinie kann über die Zweipunkteform der Geradengleichung berechnet werden. Die Drehzahl Y des Antriebs wird entsprechend dem analogen Steuersignal X geregelt.

$$Y = \frac{Y2 - Y1}{X2 - X1} \cdot (X - X1) + Y1$$

Skalierung

Das analoge Eingangssignal wird auf die frei konfigurierbare Kennlinie abgebildet. Der maximal zulässige Stellbereich des Antriebs ist über die Frequenzgrenzen oder Prozentwertgrenzen einstellbar. Bei der Parametrierung einer bipolaren Kennlinie sind die eingestellte minimale und maximale Grenze für beide Drehrichtungen wirksam. Die prozentualen Werte der Kennlinienpunkte sind auf die gewählten Grenzen bezogen.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
418	Minimale Frequenz	0,00 Hz	599,00 Hz	3,50 Hz
419	Maximale Frequenz	0,00 Hz	599,00 Hz	50,00 Hz

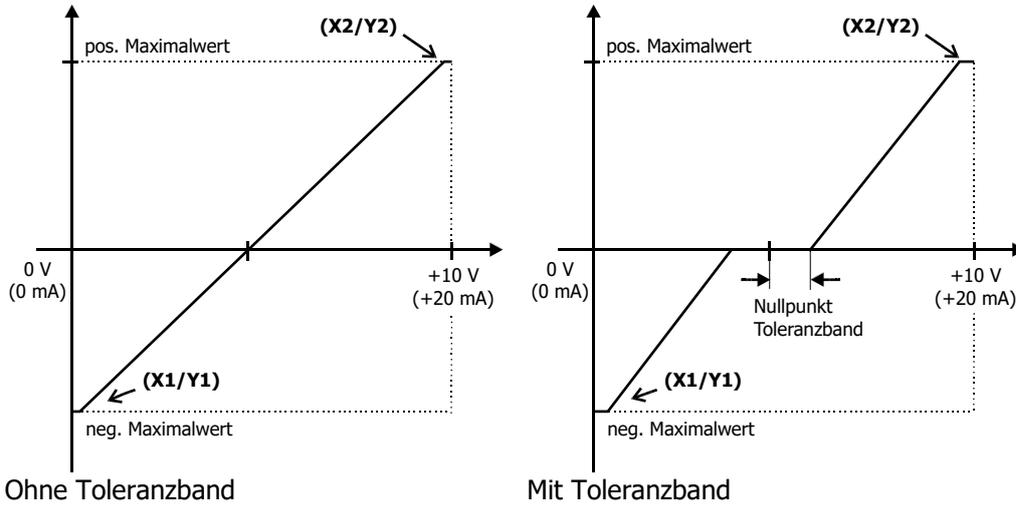
Die Regelung verwendet den maximalen Wert der Ausgangsfrequenz, der aus *Maximale Frequenz 419* und dem kompensierten Schlupf des Antriebs berechnet wird. Die Frequenzgrenzen definieren den Drehzahlbereich des Antriebs und die Prozentwertgrenzen ergänzen entsprechend der konfigurierten Funktionen die Skalierung der analogen Eingangskennlinie.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
518	Minimaler Prozentsollwert	0,00%	300,00%	0,00%
519	Maximaler Prozentsollwert	0,00%	300,00%	100,00%

450 Toleranzband

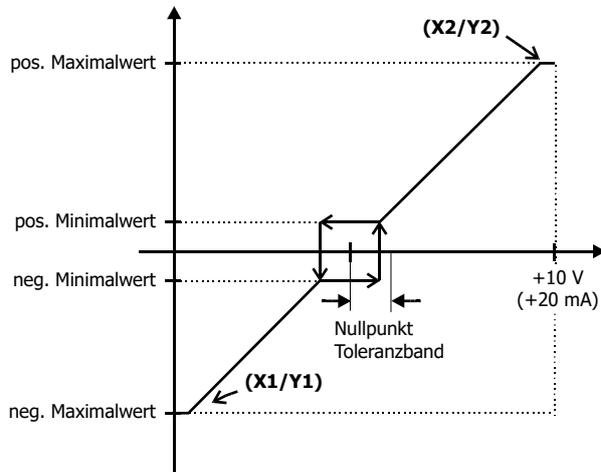
Die analoge Eingangskennlinie mit Vorzeichenwechsel des Sollwertes kann durch den Parameter *Toleranzband 450* der Applikation angepasst werden. Das einstellbare Toleranzband erweitert den Nulldurchgang der Drehzahl bezogen auf das analoge Steuersignal. Der prozentuale Parameterwert ist auf das maximale Strom- oder Spannungssignal bezogen.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
450	Toleranzband	0,00%	25,00%	2,00%



Hysterese

Der werkseitig eingestellte Parameter *Minimale Frequenz 418* oder *Minimaler Prozentsollwert 518* erweitert das parametrisierte Toleranzband zur Hysterese.



Toleranzband mit eingestellter Minimalfrequenz

So wird beispielsweise von positiven Eingangssignalen kommend, die Ausgangsgröße so lange auf dem positiven Minimalwert gehalten, bis das Eingangssignal kleiner wird als der Wert für das Toleranzband in negative Richtung. Erst dann wird auf der eingestellten Kennlinie weiter verfahren.

8.6.1.1.3 Überwachung des analogen Eingangssignals

451 Filterzeitkonstante

Die Zeitkonstante des Filters für den Anlogsollwert ist über den Parameter *Filterzeitkonstante* **451** einstellbar. Die Zeitkonstante gibt an, über welche Zeit das Eingangssignal mittels eines Tiefpasses gemittelt wird, um zum Beispiel Störeinflüsse zu kompensieren.

Der Einstellbereich umfasst in 15 Schritten einen Wertebereich zwischen 0 ms und 5000 ms.

<i>Filterzeitkonstante 451</i>	Funktion
0 - Zeitkonstante 0 ms	Filter deaktiviert – Der Anlogsollwert wird ungefiltert durchgeleitet.
2 - Zeitkonstante 2 ms	Filter aktiviert – Mittelung des Eingangssignals über den eingestellten Wert der Filterzeitkonstanten.
4 - Zeitkonstante 4 ms	
8 - Zeitkonstante 8 ms	
16 - Zeitkonstante 16 ms	
32 - Zeitkonstante 32 ms	
64 - Zeitkonstante 64 ms	
128 - Zeitkonstante 128 ms	
256 - Zeitkonstante 256 ms	
512 - Zeitkonstante 512 ms	
1000 - Zeitkonstante 1000 ms	
2000 - Zeitkonstante 2000 ms	
3000 - Zeitkonstante 3000 ms	
4000 - Zeitkonstante 4000 ms	
5000 - Zeitkonstante 5000 ms	

453 Stör-/Warnverhalten

Zur Überwachung des analogen Eingangssignals kann über den Parameter *Stör-/Warnverhalten* **453** eine Betriebsart ausgewählt werden.

<i>Stör-/Warnverhalten 453</i>	Funktion
0 - Aus	Das Eingangssignal wird nicht überwacht. Werkseinstellung.
1 - Warnung < 1V/2 mA	Ist das Eingangssignal kleiner als 1 V oder 2 mA erfolgt eine Warnmeldung.
2 - Stillsetzen < 1V/2 mA	Ist das Eingangssignal kleiner als 1 V oder 2 mA, erfolgt eine Warn- und Fehlermeldung. Der Antrieb wird gemäß dem Auslaufverhalten 2 abgebremst.
3 - Fehlerabschaltung < 1V/2 mA	Ist das Eingangssignal kleiner als 1 V oder 2 mA, erfolgt eine Warn- und Fehlermeldung. Es erfolgt der freie Auslauf des Antriebs (Auslaufverhalten 0).

Die Überwachung des analogen Eingangssignals ist unabhängig von der Freigabe des Frequenzumrichters.

Die Betriebsart 2 definiert das Stillsetzen und Halten des Antriebs, unabhängig von der Einstellung des Parameters *Betriebsart* **630** für das Auslaufverhalten. Der Antrieb wird entsprechend dem Auslaufverhalten 2 abgebremst. Ist die eingestellte Haltezeit verstrichen, erfolgt eine Fehlermeldung. Der erneute Anlauf des Antriebs ist durch Aus- und Einschalten des Startsignals möglich.

Die Betriebsart 3 definiert den freien Auslauf des Antriebs (wie in Auslaufverhalten 0 beschrieben), unabhängig von der Einstellung des Parameters *Betriebsart* **630** für das Auslaufverhalten.

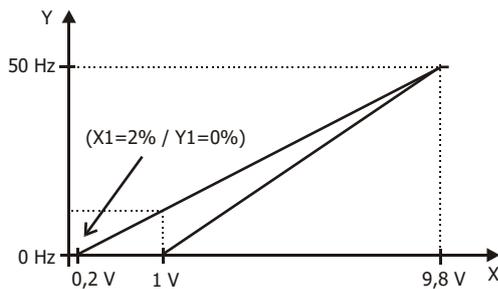


WARNUNG

Die Überwachung des analogen Eingangssignals über den Parameter *Stör-/Warnverhalten* **453** erfordert die Prüfung des Parameters *Kennlinienpunkt X1* **454**.

Beispiel: *Stör-/Warnverhalten* **453** = „2 - Stillsetzen < 1V/2mA“ oder „3 - Fehlerabschaltung < 1V/2mA“. In der Werkseinstellung des Parameters *Kennlinienpunkt X1* **454** erfolgt das Stillsetzen oder

die Fehlerabschaltung bei einer Ausgangsfrequenz ungleich 0 Hz. Soll das Stillsetzen oder die Fehlerabschaltung bei einer Ausgangsfrequenz von 0 Hz erfolgen, muss der Kennlinienpunkt X1 angepasst werden (z. B. X1=10% /1 V).



8.6.1.2 Multifunktionseingang als Digitaleingang MFI1D

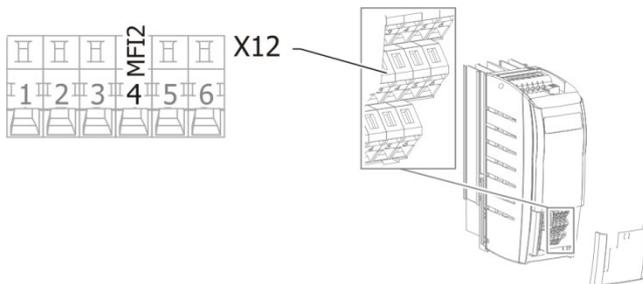
Der Multifunktionseingang MFI1 (Klemme X12.3) kann als Digitaleingang eingestellt werden. Über den Parameter *Betriebsart MFI1* **452** kann die Auswertung als PNP (High-schaltend) oder NPN (Low-schaltend) gewählt werden.

Der als Digitaleingang eingestellte Multifunktionseingang kann mit Funktionen des Frequenzumrichters verknüpft werden. Das Signal „76 - MFI1D“ muss einer Funktion zugewiesen werden.

<i>Betriebsart MFI1 452</i>	Funktion
3 - Digital NPN (aktiv: 0V)	Digitalsignal (MFI1D) 0 V ... 24 V. Low-schaltend (bei negativem Signal).
4 - Digital PNP (aktiv: 24 V)	Digitalsignal (MFI1D) 0 V ... 24 V. High-schaltend (bei positivem Signal).

Signalquelle	Funktion
76 - MFI1D	Einer Funktion zuweisen, z. B. die Signalquelle für einen Parameter auswählen.

8.6.2 Multifunktionseingang MFI2



562 Betriebsart MFI2 (Multifunktionseingang 2)

Der Multifunktionseingang MFI2 kann als Spannungseingang, Stromeingang oder als Digitaleingang eingestellt werden. In der Einstellung als Digitaleingang kann die Auswertung als PNP (High-schaltend) oder NPN (Low-schaltend) gewählt werden.

Abhängig von der gewählten *Betriebsart MFI2* **562** ist eine Verknüpfung mit verschiedenen Funktionen der Software möglich.

<i>Betriebsart MFI2 562</i>	Funktion
1 - Spannung 0...10 V	Spannungssignal (MFI2A) 0 V ... 10 V. Feste Kennlinie.
2 - Strom 0...20 mA	Stromsignal (MFI2A) 0 mA ... 20 mA. Feste Kennlinie.
3 - Digital NPN (aktiv: 0 V)	Digitalsignal (MFI2D) 0 V ... 24 V. Low-schaltend (bei negativem Signal). Werkseinstellung.
4 - Digital PNP (aktiv: 24 V)	Digitalsignal (MFI2D) 0 V ... 24 V. High-schaltend (bei positivem Signal).
5 - Strom 4...20 mA	Stromsignal (MFI2A) 4 mA ... 20 mA. Feste Kennlinie.
6 - Spannung Kennlinie	Spannungssignal (MFI2A) 0 V ... 10 V. Das Ausgangssignal wird von der eingestellten Kennlinie beeinflusst. Die Kennlinie kann über die Parameter 564 ... 567 eingestellt werden.
7 - Strom Kennlinie	Stromsignal (MFI2A) 0 mA ... 20 mA. Das Ausgangssignal wird von der eingestellten Kennlinie beeinflusst. Die Kennlinie kann über die Parameter 564 ... 567 eingestellt werden.

Der Multifunktionseingang MFI2 ist werkseitig als Digitaleingang für den Anschluss eines Motorthermokontakts eingestellt.

Alternativ kann die Betriebsart für ein analoges Spannungs- oder Stromsignal ausgewählt werden. Das Stromsignal wird kontinuierlich überwacht und bei Überschreiten des Maximalwerts die Fehlermeldung „F1407“ angezeigt.

8.6.2.1 Multifunktionseingang als Analogeingang MFI2A

Der Multifunktionseingang kann entweder als Analogsignal oder als Digitalsignal ausgewertet werden. Im Folgenden ist die Auswertung der Analogsignale beschrieben.

8.6.2.1.1 Spannungseingang und Stromeingang

Für den Parameter *Betriebsart MF12 562* muss „1 - Spannung 0...10 V“, „2 - Strom 0...20 mA“ oder „5 - Strom 4...20 mA“ gewählt werden.

<i>Betriebsart MF12 562</i>	Funktion
1 - Spannung 0...10V	Spannungssignal (MF12A) 0 V ... 10 V. Feste Kennlinie.
2 - Strom 0...20 mA	Stromsignal (MF12A) 0 mA ... 20 mA. Feste Kennlinie.
5 - Strom 4...20 mA	Stromsignal (MF12A) 4 mA ... 20 mA. Feste Kennlinie.

Das analoge Eingangssignal wird auf einen Frequenz- oder Prozentsollwert abgebildet.

Spannung 0 ... 10 V

Der Parameter *Betriebsart MF11 452* ist auf „1 - Spannung 0...10 V“ voreingestellt. Die Koordinaten der Kennlinienpunkte sind prozentual auf das Analogsignal mit 9,8 V und den Parameter *Maximale Frequenz 419* oder den Parameter *Maximaler Prozentsollwert 519* bezogen. Der Nulldurchgang der Frequenz oder des Prozentwertes liegt bei 0,2 V. Die Abweichungen gegenüber 10 V und 0 V ermöglichen auch bei Spannungsversorgungen mit leichten Abweichungen gegenüber den Nominalwerten den Betrieb.

Steigung:

$$\frac{9,8 V - 0,2 V}{Max. Sollwert} \hat{=} \frac{9,6 V}{Maximale Frequenz 419} \hat{=} \frac{9,6 V}{Maximaler Prozentsollwert 519}$$

Strom 0 ... 20 mA

Der Parameter *Betriebsart MF11 452* muss auf „2 - Strom 0...20 mA“ eingestellt werden. Die Koordinaten der Kennlinienpunkte sind prozentual auf das Analogsignal mit 19,6 mA und den Parameter *Maximale Frequenz 419* oder den Parameter *Maximaler Prozentsollwert 519* bezogen. Der Nulldurchgang der Frequenz oder des Prozentwertes liegt bei 0,4 mA. Die Abweichungen gegenüber 20 mA und 0 mA ermöglichen auch bei Stromversorgungen mit leichten Abweichungen gegenüber den Nominalwerten den Betrieb.

Steigung:

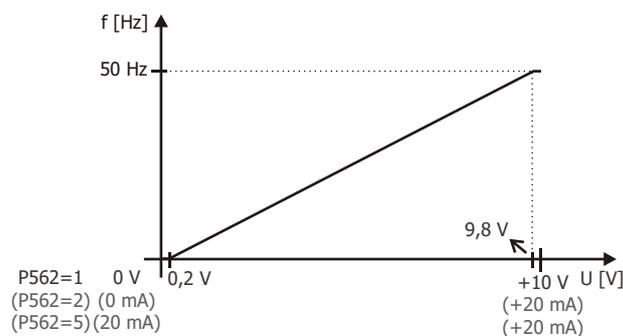
$$\frac{19,6 mA - 0,4 mA}{Max. Sollwert} \hat{=} \frac{19,2 mA}{Maximale Frequenz 419} \hat{=} \frac{19,2 mA}{Maximaler Prozentsollwert 519}$$

Strom 4 ... 20 mA

Der Parameter *Betriebsart MF11 452* muss auf „5 - Strom 4...20 mA“ eingestellt werden. Die Koordinaten der Kennlinienpunkte sind prozentual auf das Analogsignal mit 19,6 mA und den Parameter *Maximale Frequenz 419* oder den Parameter *Maximaler Prozentsollwert 519* bezogen. Der Nulldurchgang der Frequenz oder des Prozentwertes liegt bei 4,4 mA. Die Abweichungen gegenüber 20 mA und 4 mA ermöglichen auch bei Stromversorgungen mit leichten Abweichungen gegenüber den Nominalwerten den Betrieb.

Steigung:

$$\frac{19,6 mA - 4,4 mA}{Max. Sollwert} \hat{=} \frac{15,2 mA}{Maximale Frequenz 419} \hat{=} \frac{15,2 mA}{Maximaler Prozentsollwert 519}$$



8.6.2.1.2 Spannungseingang Kennlinie und Stromeingang Kennlinie

Für den Parameter *Betriebsart MFI2* **562** muss „6 - Spannung Kennlinie“ oder „7 - Strom Kennlinie“ gewählt werden.

<i>Betriebsart MFI2</i> 562	Funktion
6 - Spannung Kennlinie	Spannungssignal (MFI2A) 0 V ... 10 V. Das Ausgangssignal wird von der eingestellten Kennlinie beeinflusst. Die Kennlinie kann über die Parameter 564 ... 567 eingestellt werden.
7 - Strom Kennlinie	Stromsignal (MFI2A) 0 mA ... 20 mA. Das Ausgangssignal wird von der eingestellten Kennlinie beeinflusst. Die Kennlinie kann über die Parameter 564 ... 567 eingestellt werden.

564 Kennlinienpunkt X1

565 Kennlinienpunkt Y1

566 Kennlinienpunkt X2

567 Kennlinienpunkt Y2

Das analoge Eingangssignal wird auf einen Frequenz- oder Prozentsollwert abgebildet. Die Parametrierung kann über zwei Punkte der linearen Kennlinie des Sollwertkanals vorgenommen werden. Der Kennlinienpunkt 1, mit den Koordinaten X1 und Y1, und der Kennlinienpunkt 2, mit den Koordinaten X2 und Y2, sind in vier Parametern einstellbar.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
564	Kennlinienpunkt X1	0,00%	100,00%	2,00%
565	Kennlinienpunkt Y1	-100,00%	100,00%	0,00%
566	Kennlinienpunkt X2	0,00%	100,00%	98,00%
567	Kennlinienpunkt Y2	-100,00%	100,00%	100,00%

Die Koordinaten der Kennlinienpunkte sind prozentual auf das Analogsignal mit 10 V oder 20 mA und den Parameter *Maximale Frequenz* **419** oder den Parameter *Maximaler Prozentsollwert* **519** bezogen. Der Drehrichtungswechsel kann über die Digitaleingänge und/oder durch Wahl der Kennlinienpunkte erfolgen.



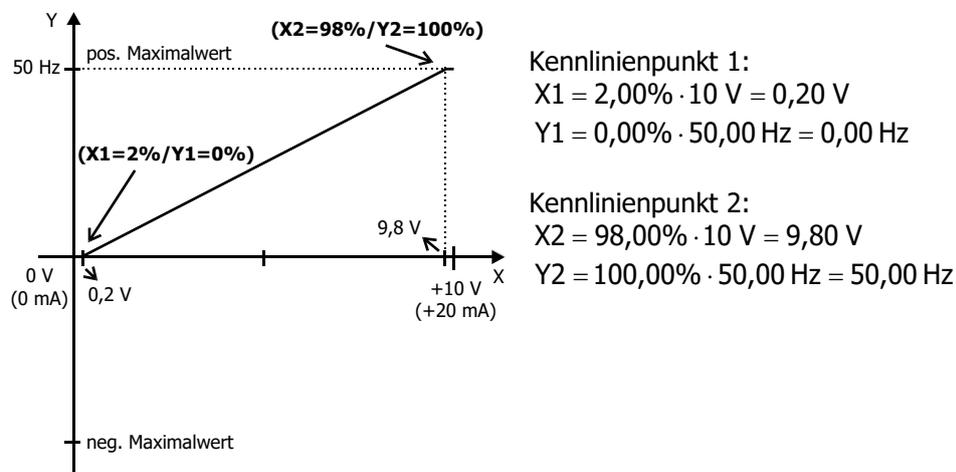
WARNUNG

Die Überwachung des analogen Eingangssignals über den Parameter *Stör-/Warnverhalten* **563** erfordert die Prüfung des Parameters *Kennlinienpunkt X1* **564**.

In den Einstellungen

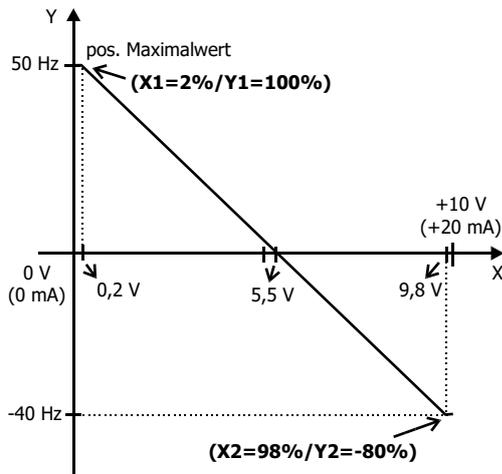
- „6 - Spannung Kennlinie“ oder
- „7 - Strom Kennlinie“

des Parameters *Betriebsart MFI2* **562** ist die folgende Kennlinie wirksam:



Die Kennlinie kann über die Parameter 564 bis 567 der Anwendung angepasst werden.

Die frei konfigurierbare Kennlinie ermöglicht die Einstellung einer Toleranz an den Enden und eine Drehrichtungsumkehr.
Das folgende Beispiel zeigt die bei einer Druckregelung oft verwandte inverse Sollwertvorgabe mit zusätzlichem Wechsel der Drehrichtung.



Kennlinienpunkt 1:
 $X1 = 2,00\% \cdot 10 \text{ V} = 0,20 \text{ V}$
 $Y1 = 100,00\% \cdot 50,00 \text{ Hz} = 50,00 \text{ Hz}$

Kennlinienpunkt 2:
 $X2 = 98,00\% \cdot 10 \text{ V} = 9,80 \text{ V}$
 $Y2 = -80,00\% \cdot 50,00 \text{ Hz} = -40,00 \text{ Hz}$

Der Wechsel der Drehrichtung erfolgt in diesem Beispiel bei einem analogen Eingangssignal von 5,5 V.

Die Definition der analogen Eingangskennlinie kann über die Zweipunkteform der Gradengleichung berechnet werden. Die Drehzahl Y des Antriebs wird entsprechend dem analogen Steuersignal X geregelt.

$$Y = \frac{Y2 - Y1}{X2 - X1} \cdot (X - X1) + Y1$$

Skalierung

Das analoge Eingangssignal wird auf die frei konfigurierbare Kennlinie abgebildet. Der maximal zulässige Stellbereich des Antriebs ist über die Frequenzgrenzen oder Prozentwertgrenzen einstellbar. Bei der Parametrierung einer bipolaren Kennlinie sind die eingestellte minimale und maximale Grenze für beide Drehrichtungen wirksam. Die prozentualen Werte der Kennlinienpunkte sind auf die gewählten Grenzen bezogen.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
418	Minimale Frequenz	0,00 Hz	599,00 Hz	3,50 Hz
419	Maximale Frequenz	0,00 Hz	599,00 Hz	50,00 Hz

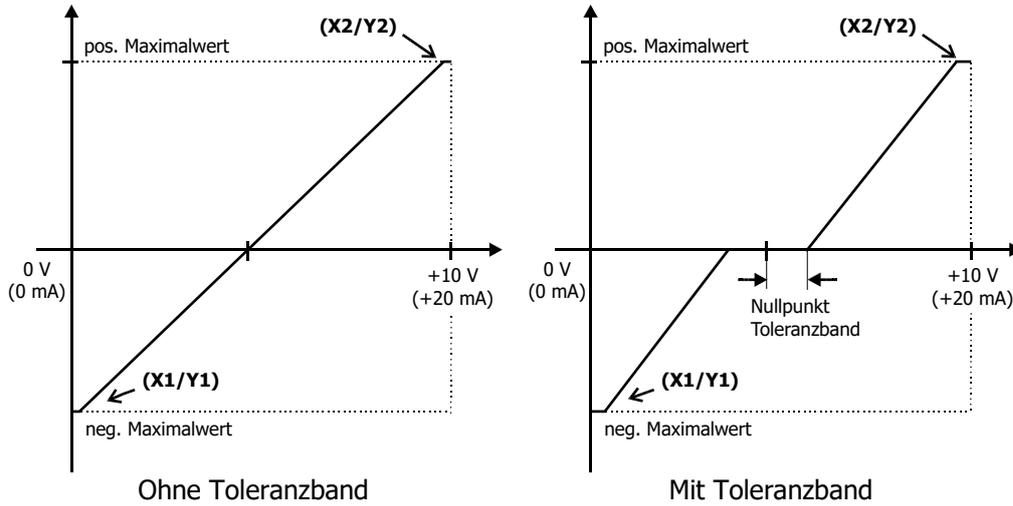
Die Regelung verwendet den maximalen Wert der Ausgangsfrequenz, der aus *Maximale Frequenz 419* und dem kompensierten Schlupf des Antriebs berechnet wird. Die Frequenzgrenzen definieren den Drehzahlbereich des Antriebs. Die Prozentwertgrenzen ergänzen entsprechend der konfigurierten Funktionen die Skalierung der analogen Eingangskennlinie.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
518	Minimaler Prozentsollwert	0,00%	300,00%	0,00%
519	Maximaler Prozentsollwert	0,00%	300,00%	100,00%

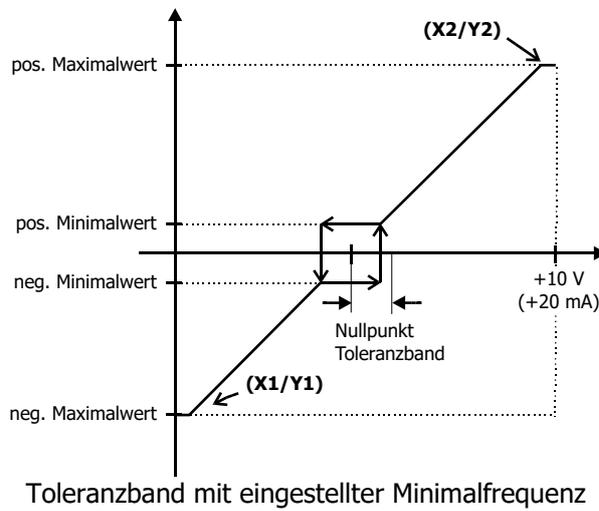
560 Toleranzband

Die analoge Eingangskennlinie mit Vorzeichenwechsel des Sollwertes kann durch den Parameter *Toleranzband 560* der Applikation angepasst werden. Das einstellbare Toleranzband erweitert den Nulldurchgang der Drehzahl bezogen auf das analoge Steuersignal. Der prozentuale Parameterwert ist auf das maximale Strom- oder Spannungssignal bezogen.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
560	Toleranzband	0,00%	25,00%	2,00%



Der werkseitig eingestellte Parameter *Minimale Frequenz 418* oder *Minimaler Prozentsollwert 518* erweitert das parametrisierte Toleranzband zur Hysterese.



Beispielsweise wird von positiven Eingangssignalen kommend, die Ausgangsgröße so lange auf dem positiven Minimalwert gehalten, bis das Eingangssignal kleiner wird als der Wert für das Toleranzband in negative Richtung. Erst dann wird auf der eingestellten Kennlinie weiter verfahren.

8.6.2.1.3 Überwachung des analogen Eingangssignals

561 Filterzeitkonstante

Die Zeitkonstante des Filters für den Análogo Sollwert ist über den Parameter *Filterzeitkonstante* **561** einstellbar. Die Zeitkonstante gibt an, über welche Zeit das Eingangssignal mittels eines Tiefpasses gemittelt wird, um z. B. Störeinflüsse auszuschalten.

Der Einstellbereich umfasst in 15 Schritten einen Wertebereich zwischen 0 ms und 5000 ms.

<i>Filterzeitkonstante 561</i>	Funktion
0 - Zeitkonstante 0 ms	Filter deaktiviert – Der Análogo Sollwert wird ungefiltert durchgeleitet.
2 - Zeitkonstante 2 ms	Filter aktiviert – Mittelung des Eingangssignals über den eingestellten Wert der Filterzeitkonstanten.
4 - Zeitkonstante 4 ms	
8 - Zeitkonstante 8 ms	
16 - Zeitkonstante 16 ms	
32 - Zeitkonstante 32 ms	
64 - Zeitkonstante 64 ms	
128 - Zeitkonstante 128 ms	
256 - Zeitkonstante 256 ms	
512 - Zeitkonstante 512 ms	
1000 - Zeitkonstante 1000 ms	
2000 - Zeitkonstante 2000 ms	
3000 - Zeitkonstante 3000 ms	
4000 - Zeitkonstante 4000 ms	
5000 - Zeitkonstante 5000 ms	

563 Stör-/Warnverhalten

Zur Überwachung des analogen Eingangssignals kann über den Parameter *Stör-/Warnverhalten* **563** eine Betriebsart ausgewählt werden.

<i>Stör-/Warnverhalten 563</i>	Funktion
0 - Aus	Das Eingangssignal wird nicht überwacht. Werkseinstellung.
1 - Warnung < 1V/2 mA	Ist das Eingangssignal kleiner als 1 V oder 2 mA erfolgt eine Warnmeldung.
2 - Stillsetzen < 1V/2 mA	Ist das Eingangssignal kleiner als 1 V oder 2 mA, erfolgt eine Warn- und Fehlermeldung. Der Antrieb wird gemäß dem Auslaufverhalten 2 abgebremst.
3 - Fehlerabschaltung < 1V/2 mA	Ist das Eingangssignal kleiner als 1 V oder 2 mA, erfolgt eine Warn- und Fehlermeldung. Es erfolgt der freie Auslauf des Antriebs (Auslaufverhalten 0).

Die Überwachung des analogen Eingangssignals ist unabhängig von der Freigabe des Frequenzumrichters.

Die Betriebsart 2 definiert das Stillsetzen und Halten des Antriebs, unabhängig von der Einstellung des Parameters *Betriebsart* **630** für das Auslaufverhalten. Der Antrieb wird entsprechend dem Auslaufverhalten 2 abgebremst. Ist die eingestellte Haltezeit verstrichen, erfolgt eine Fehlermeldung. Der erneute Anlauf des Antriebs ist durch Aus- und Einschalten des Startsignals möglich.

Die Betriebsart 3 definiert den freien Auslauf des Antriebs (wie in Auslaufverhalten 0 beschrieben), unabhängig von der Einstellung des Parameters *Betriebsart* **630** für das Auslaufverhalten.

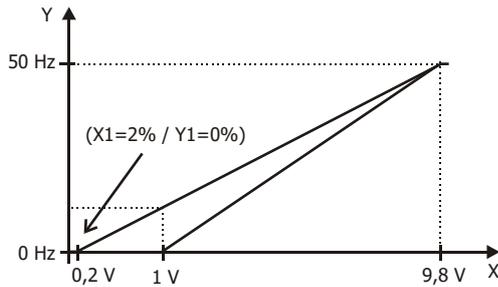


WARNUNG

Die Überwachung des analogen Eingangssignals über den Parameter *Stör-/Warnverhalten* **563** erfordert die Prüfung des Parameters *Kennlinienpunkt XI* **564**.

Beispiel: *Stör-/Warnverhalten* **563** = „2 - Stillsetzen < 1V/2mA“ oder „3 - Fehlerabschaltung < 1V/2mA“. In der Werkseinstellung des Parameters *Kennlinienpunkt XI* **564** erfolgt das Stillsetzen oder die Fehlerabschaltung bei einer Ausgangsfrequenz ungleich 0 Hz. Soll das Stillsetzen oder die

Fehlerabschaltung bei einer Ausgangsfrequenz von 0 Hz erfolgen, muss der Kennlinienpunkt X1 angepasst werden (z. B. X1=10% /1 V).



8.6.2.2 Multifunktionseingang als Digitaleingang MFI2D

Der Multifunktionseingang MFI2 (Klemme X12.4) kann als Digitaleingang eingestellt werden. Über den Parameter *Betriebsart MFI2* **562** kann die Auswertung als PNP (High-schaltend) oder NPN (Low-schaltend) gewählt werden.

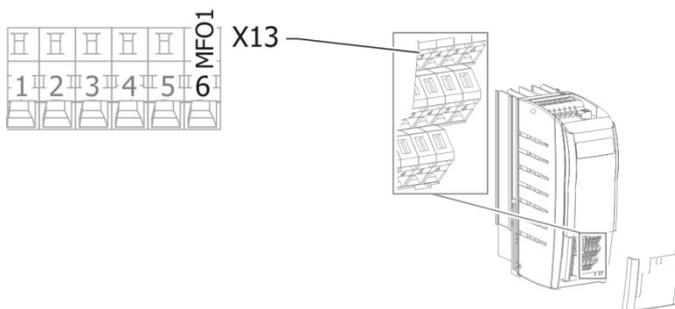
Der als Digitaleingang eingestellte Multifunktionseingang kann mit Funktionen des Frequenzumrichters verknüpft werden. Das Signal „77 - MFI2D“ muss einer Funktion zugewiesen werden.

In der Werkseinstellung ist das Signal „532 - MFI2D (Hardware)“ dem Parameter *Thermo-Kontakt für P570* **204** zugewiesen.

<i>Betriebsart MFI2</i> 562	Funktion
3 - Digital NPN (aktiv: 0V)	Digitalsignal (MFI2D) 0 V ... 24 V. Low-schaltend (bei negativem Signal). Werkseinstellung.
4 - Digital PNP (aktiv: 24 V)	Digitalsignal (MFI2D) 0 V ... 24 V. High-schaltend (bei positivem Signal).

Signalquelle	Funktion
532 - MFI2D (Hardware)	Einer Funktion zuweisen, z. B. die Signalquelle für einen Parameter auswählen. Werkseinstellung: <i>Thermo-Kontakt für P570</i> 204 = „532 - MFI2D (Hardware)“.
77 - MFI2D	Einer Funktion zuweisen, z. B. die Signalquelle für einen Parameter auswählen.

8.6.3 Multifunktionsausgang MFO1



550 Betriebsart MFO1 (X13.6)(Multifunktionsausgang)

Der Multifunktionsausgang(Klemme X13.6) kann wahlweise als Digitalausgang, Analogausgang, Ausgang der Folgefrequenz oder Pulsfolge-Ausgang konfiguriert werden. Entsprechend der gewählten Einstellung von *Betriebsart MFO1 (X13.6)* **550** ist eine Verknüpfung mit verschiedenen Funktionen der Software möglich. Die nicht verwendeten Betriebsarten sind intern deaktiviert.

<i>Betriebsart MFO1 (X13.6)</i> 550	Funktion
0 - Aus	Der Multifunktionsausgang hat das Logiksignal LOW
1 - Digital MFO1D	Der Multifunktionsausgang ist als Digitalausgang (0 ... 24 V ¹) eingestellt.
10 - Analog(PWM) MFO1A	Der Multifunktionsausgang ist als Analogausgang (0 ... 24 V) eingestellt. PWM-Frequenz = 126 Hz. Funktion verfügbar in Geräten ohne integrierte Funktionale Sicherheit.
11 - Analog(PWM) MFO1A	Der Multifunktionsausgang ist als Analogausgang (0 ... 24 V) eingestellt. Werkseinstellung. PWM-Frequenz = 32 kHz.

20 - Folgefrequenz (FF) MFO1F	Der Multifunktionsausgang ist als Folgefrequenzausgang (0 ... 24 V, $f_{max} = 150$ kHz) eingestellt.
30 - Pulsfolge (PF) MFO1F	Der Multifunktionsausgang ist als Pulsfolge-Ausgang eingestellt.

¹⁾ Abhängig von der Spannungsversorgung der Steuereinheit. Der größte garantierbare Wert ist 15 V.

Ausgangskennlinie (Analogbetrieb)

Wenn der Multifunktionsausgang als Analogausgang eingestellt ist, kann eine Ausgangskennlinie eingestellt werden. Der Parameter *Betriebsart MFO1 (X13.6) 550* muss auf „11 - Analog(PWM) MFO1A“ eingestellt sein (Werkseinstellung).

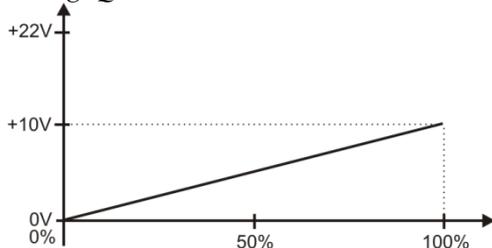
551 Analog: Spannung 100%

552 Analog: Spannung 0%

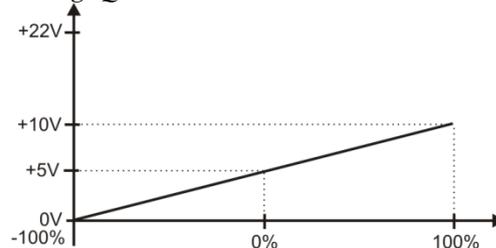
Der Spannungsbereich des Ausgangssignals am Multifunktionsausgang kann eingestellt werden. Der Wertebereich des über den Parameter *Analog: Quelle MFO1A 553* ausgewählten Istwertes wird dem Wertebereich des Ausgangssignals zugeordnet, der durch die Parameter *Analog: Spannung 100% 551* und *Analog: Spannung 0% 552* eingestellt ist.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
551	Analog: Spannung 100%	0,0 V	22,0 V	10,0 V
552	Analog: Spannung 0%	0,0 V	22,0 V	0,0 V

Analog: *Quelle MFO1A 553* mit Istwertbetrag:



Analog: *Quelle MFO1A 553* mit Vorzeichen:



Mit den Parametern *Analog: Spannung 100% 551* und *Analog: Spannung 0% 552* wird der Spannungsbereich bei 100% bzw. 0% der auszugebenden Größe eingestellt. Übersteigt der Ausgabewert den Bezugswert, so steigt auch die Ausgangsspannung über den Wert des Parameters *Analog: Spannung 100% 551* bis auf den Maximalwert von 22 V (oder auf den maximalen Wert einer externen Spannungsversorgung).

HINWEIS

Ist Betriebsart MFO1 (X13.6) 550 = 11- Analog(PWM) MFO1A und Parameter Analog: Spannung 100% 551 < Analog: Spannung 0% 552 eingestellt, wird der kleinere Spannungswert von Analog: Spannung 100% 551 ausgegeben.

553 Analog: Quelle MFO1A

Soll der Multifunktionsausgang als Analogausgang verwendet werden, muss der Parameter *Betriebsart MFO1 (X13.6) 550* auf „11 - Analog(PWM) MFO1A“ eingestellt sein (Werkseinstellung).

Für den Parameter *Analog: Quelle MFO1A 553* kann der analoge Istwert gewählt werden, der am Multifunktionsausgang ausgegeben werden soll.

Parameter	Werkseinstellung	Einstellen
<i>Betriebsart MFO1 (X13.6) 550</i>	11 - Analog(PWM) MFO1A	11 - Analog (PWM) MFO1A
<i>Analog: Quelle MFO1A 553</i>	7 - Betr. Frequenzistwert	Eine analoge Signalquelle wählen.

Analog: Quelle MFO1A 553	Funktion
0 - Aus	Der Analogbetrieb am Multifunktionsausgang ist ausgeschaltet.
1 - Fs-Betrag	Betrag der Ständerfrequenz. 0,00 Hz ... <i>Maximale Frequenz 419</i> .
2 - Fs-Betr. zw. fmin/fmax	Betrag der Ständerfrequenz. <i>Minimale Frequenz 418</i> ... <i>Maximale Frequenz 419</i> .
7 - Betr. Frequenzistwert	Betrag des Frequenzistwerts. 0,00 Hz ... <i>Maximale Frequenz 419</i> . Werkseinstellung.
10 - Betrag Prozentsollwert	Betrag des Sollwerts vom Prozentsollwertkanal. Summe der <i>Prozentsollwertquelle 1 476</i> und <i>Prozentsollwertquelle 2 494</i> .

Analog: Quelle MFO1A 553		Funktion
11 - Betr. Prozentsollw. zw. %min/%max	Betrag des Sollwerts vom Prozentsollwertkanal. <i>Minimaler Prozentsollwert 518 ... Maximaler Prozentsollwert 519.</i> Summe der <i>Prozentsollwertquelle 1 476</i> und <i>Prozentsollwertquelle 2 494.</i>	
20 - Iwirk-Betrag	Betrag des aktuellen Wirkstrom I_{WIRK} . 0,0 A ... Frequenzumrichter-Nennstrom.	
21 - Betrag Isd	Betrag der flussbildenden Stromkomponente. 0,0 A ... Frequenzumrichter-Nennstrom.	
22 - Betrag Isq	Betrag der drehmomentbildenden Stromkomponente. 0,0 A ... Frequenzumrichter-Nennstrom.	
30 - Pwirk-Betrag	Betrag der aktuellen Wirkleistung P_{WIRK} . 0,0 kW ... <i>Mech. Bemessungsleistung 376.</i>	
31 - M-Betrag	Betrag des berechneten Drehmoments M. 0,0 Nm ... Bemessungsmoment.	
32 - Betrag Innenraumtemp.	Betrag der gemessenen Innenraumtemperatur. -20 °C ... 100 °C.	
33 - Betr. Kühlkörp.temp.	Betrag der gemessenen Kühlkörpertemperatur. -20 °C ... 100 °C.	
34 - Betr. Elkotemperatur	Betrag der gemessenen Elkotemperatur. -20 °C ... 100 °C.	
40 - Betrag Analogeingang MFI1A	Signalbetrag am Analogeingang MFI1A. DC 0,0 V ... 10,0 V.	
41 - Betrag Analogeingang MFI2A	Signalbetrag am Analogeingang MFI2A. DC 0,0 V ... 10,0 V.	
50 - I-Betrag	Strombetrag der gemessenen Ausgangsströme. 0,0 A ... Frequenzumrichter-Nennstrom.	
51 - Zwischenkreisspannung	Zwischenkreisspannung U_d . DC 0,0 V ... 1000,0 V.	
52 - U	Ausgangsspannung U. AC 0,0 V ... 1000,0 V.	
61 - Betrag SPS-Ausg. Prozent 1	Der Ausgangswert „2521 - SPS-Ausg. Prozent 1“ einer SPS-Funktion wird über den Multifunktionsausgang ausgegeben. Siehe Anwendungshandbuch SPS.	
62 - Betrag SPS-Ausg. Prozent 2	Der Ausgangswert „2522 - SPS-Ausg. Prozent 2“ einer SPS-Funktion wird über den Multifunktionsausgang ausgegeben. Siehe Anwendungshandbuch SPS.	
101 bis 162	Betriebsarten im Analogbetrieb mit Vorzeichen.	

Der Multifunktionsausgang ist werkseitig für die Ausgabe eines pulsweitenmodulierten Ausgangssignals mit einem Spannungsbezug von DC 10 V konfiguriert.

554 Digital: Quelle MFO1D

Soll der Multifunktionsausgang als Digitalausgang verwendet werden, muss der Parameter *Betriebsart MFO1 (X13.6) 550* auf „1 - Digital MFO1D“ eingestellt sein.

Für den Parameter *Digital: Quelle MFO1D 554* kann das Signal gewählt werden, das am Multifunktionsausgang ausgegeben werden soll.

Parameter	Werkseinstellung	Einstellen
<i>Betriebsart MFO1 (X13.6) 550</i>	11 - Analog(PWM) MFO1A	1 – Digital MFO1D
<i>Digital: Quelle MFO1D 554</i>	4 - Einstellfrequenz (Siehe 8.6.5.2 „Einstellfrequenz“.)	Eine digitale Signalquelle wählen. (Siehe 8.6.5 „Digitalausgänge“, Tabelle „Betriebsarten für Digitalausgänge“.)

555 FF/PF: Ausgabewert MFO1F (Folgefrequenz/Pulsfolge)

Der Multifunktionsausgang MFO1 kann als Frequenzausgang verwendet werden. Der Parameter *Betriebsart MFO1 (X13.6) 550* muss auf „20 - Folgefrequenz (FF) MFO1F“ eingestellt sein. Über den Parameter *FF/PF: Ausgabewert MFO1F 555* kann das Signal gewählt werden, das am Multifunktionsausgang ausgegeben werden soll.

Parameter	Werkseinstellung	Einstellen
<i>Betriebsart MFO1 (X13.6) 550</i>	11 – Analog (PWM) MFO1A	20 – Folgefrequenz (FF) MFO1F

FF/PF: Ausgabewert MFO1F 555		Funktion
0 - Aus	Folgefrequenzbetrieb ausgeschaltet.	
1 - Frequenzistwert	Betrag der <i>Istfrequenz 241.</i> Werkseinstellung.	
2 - Ständerfrequenz	Betrag der <i>Ständerfrequenz 210.</i>	

5 - Folgefrequenzeingang	Betrag von <i>Folgefrequenzeingang</i> 252 .
--------------------------	---

Der maximal ausgegebene Frequenzwert beträgt:

$$f_{\text{Ausg. max}} = 2 \times (\text{Maximale Frequenz } \mathbf{419}) \times (\text{Strichzahl } \mathbf{556})$$

Skalierung

Wenn der Multifunktionsausgang als Frequenzausgang eingestellt ist, kann die Ausgangsfrequenz skaliert werden. Der Parameter *Betriebsart MFO1 (X13.6)* **550** muss auf „20 - Folgefrequenz (FF) MFO1F“ eingestellt sein.

556 FF: Strichzahl (Folgefrequenzbetrieb)

Der Folgefrequenzbetrieb für den Multifunktionsausgang entspricht der Nachbildung eines Inkrementalgebers. Der Parameter *FF: Strichzahl* **556** muss unter Berücksichtigung der auszugebenden Frequenz eingestellt werden.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
556	FF: Strichzahl	30	8192	1024

Die Grenzfrequenz von $f_{\text{max}} = 150$ kHz darf bei der Berechnung des Parameters *FF: Strichzahl* **556** nicht überschritten werden.

$$S_{\text{max}} = \frac{150000 \text{ Hz}}{\text{Sollfrequenzbetrag}}$$

Pulsfolge-Ausgang

Ein Pulsfolge-Signal kann als Leitfrequenz ausgegeben werden.

Soll der Multifunktionsausgang MFO1 als Pulsfolge-Ausgang verwendet werden, muss der Parameter *Betriebsart MFO1 (X13.6)* **550** auf „30 - Pulsfolge (PF) MFO1F“ eingestellt sein.

Parameter	Werkseinstellung	Einstellen
<i>Betriebsart MFO1 (X13.6)</i> 550	11 - Analog (PWM) MFO1A	30 - Pulsfolge (PF) MFO1F

557 PF: Skalierungsfrequenz (Pulsfolge)

Der Parameter *PF: Skalierungsfrequenz* **557** gibt an, welche Frequenz der Multifunktionsausgang bei 100% Maximalfrequenz ausgibt. Die Skalierung ist dadurch auch von der Einstellung des Parameters *Maximale Frequenz* **419** abhängig.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
557	PF: Skalierungsfrequenz	0	32000	25000

Wird der Parameter *PF: Skalierungsfrequenz* **557** auf den Wert Null eingestellt, wird der Frequenzwert am Multifunktionsausgang nicht skaliert.

Der ausgegebene Wert ist auf den Wert $2 \times \text{Maximale Frequenz } \mathbf{419}$ beschränkt.

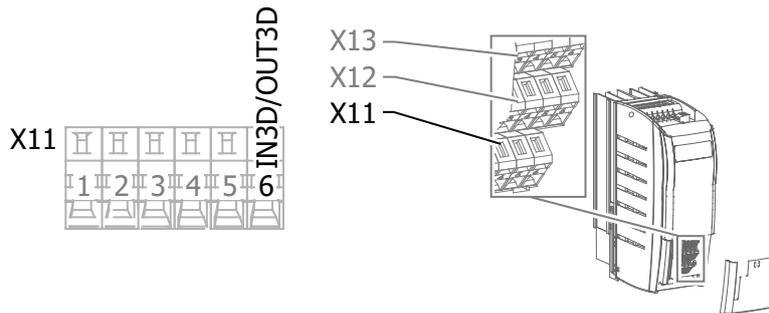
Beispiel: Sollwert 50 Hz, *Maximale Frequenz* **419** = 100 Hz

<i>PF: Skalierungsfrequenz</i> 557	Ausgangsfrequenz [Hz]
0	50
1	0,5
10	5
100	50
1000	500

Beispiel: Sollwert 25 Hz, *Maximale Frequenz* **419** = 50 Hz

<i>PF: Skalierungsfrequenz</i> 557	Ausgangsfrequenz [Hz]
0	25
1000	500

8.6.4 Digitaler Ein-/Ausgang IN3D/OUT3D



558 Betriebsart Klemme X11.6 (Digitaler Eingang/Ausgang)

Die Klemme X11.6 kann als Digitaleingang oder Digitalausgang eingestellt werden. In der Werkseinstellung kann die Klemme X11.6 als Eingang für die Datensatzumschaltung verwendet werden.

Betriebsart Klemme X11.6 558	Funktion
0 - Eingang IN3D	Der digitale Ein-/Ausgang ist als Digitaleingang eingestellt. Werkseinstellung.
1 - Ausgang OUT3D	Der digitale Ein-/Ausgang ist als Digitalausgang eingestellt.

559 Digitaleingänge PNP/NPN

Ist der digitale Ein-/Ausgang (Klemme X11.6) als Digitaleingang eingestellt, kann über den Parameter *Digitaleingänge PNP/NPN* **559** die Auswertung als PNP (High-schaltend) oder NPN (Low-schaltend) gewählt werden. Der Parameter *Betriebsart Klemme X11.6* **558** muss auf „0 - Eingang IN3D“ eingestellt sein.

Digitaleingänge PNP/NPN 559	Funktion
0 - NPN (aktiv: 0 V)	Digitaleingang NPN. Low-schaltend (bei negativem Signal).
1 - PNP (aktiv: 24 V)	Digitaleingang PNP. High-schaltend (bei positivem Signal). Werkseinstellung.



Über den Parameter wird auch die Auswertung der Digitaleingänge IN1D, IN2D, IN4D und IN5D umgeschaltet.

Der digitale Eingang IN3D kann über das Signal „73 - IN3D“ Funktionen des Frequenzumrichters steuern. Der digitale Eingang IN3D hat in der Werkseinstellung die Funktion „Datensatzumschaltung 1“, wenn *Betriebsart Klemme X11.6* **558** auf „0 - Eingang IN3D“ eingestellt ist.

Parameter	Werkseinstellung
<i>Datensatzumschaltung 1</i> 70	73 - IN3D (Eingangssignal am digitalen Eingang IN3D)

Das Signal, das über den Parameter *Betriebsart OUT3D (X11.6)* **533** gewählt ist, wird am digitalen Ein-/Ausgang (Klemme X11.6) ausgegeben. Der Parameter *Betriebsart Klemme X11.6* **558** muss auf „1 - Ausgang OUT3D“ eingestellt sein.

Parameter	Werkseinstellung
<i>Betriebsart OUT3D (X11.6)</i> 533	103 - Inv. Störmeldung

8.6.5 Digitalausgänge

531 Betriebsart OUT1D (X13.5) (Digitalausgang)

532 Betriebsart OUT2D (X10/Relais)

533 Betriebsart OUT3D (X11.6) (Digitaler Ein-/Ausgang)

554 Digital: Quelle MF01D (Multifunktionsausgang)

Die in der Tabelle „Betriebsarten für Digitalausgänge“ aufgelisteten digitalen Signale können ausgegeben werden über:

- Digitalausgang
- Multifunktionsausgang (als Digitalausgang eingestellt)
- Digitaler Ein-/Ausgang (als Digitalausgang eingestellt)
- Relaisausgang

Wenn der Multifunktionsausgang oder der digitale Ein-/Ausgang einen digitalen Wert ausgeben soll, muss der gewünschte Ausgang als Digitalausgang eingestellt werden:

Ausgang	Klemme	Parameter	Werkseinstellung	Einstellen
Multifunktionsausgang	X13.6	<i>Betriebsart MFO1 (X13.6)</i> 550	11 - Analog (PWM) MFO1A	1 - Digital MFO1D
Digitaler Ein-/Ausgang	X11.6	<i>Betriebsart Klemme X11.6</i> 558	0 - Eingang IN3D	1 - Ausgang OUT3D

Werkseinstellungen der Digitalausgänge

Ausgang	Klemme	Parameter	Werkseinstellung
Digitalausgang	X13.5	<i>Betriebsart OUT1D (X13.5)</i> 531	2 - Lauffmeldung
Multifunktionsausgang	X13.6	<i>Digital: Quelle MFO1D</i> 554	4 - Einstellfrequenz
Digitaler Ein-/Ausgang	X11.6	<i>Betriebsart OUT3D (X11.6)</i> 533	103 - Inv. Störmeldung
Relaisausgang	X10	<i>Betriebsart OUT2D (X10/Relais)</i> 532	103 - Inv. Störmeldung

HINWEIS

Der Relaisausgang an der Klemme X10 wird ausgeschaltet, wenn die Kommunikation zwischen dem Steuerteil und Leistungsteil des Frequenzumrichters gestört ist. Dadurch werden gefährliche Zustände zum Beispiel bei der Bremsensteuerung einer Hubanwendung vermieden.

Betriebsarten für Digitalausgänge

Betriebsart 531, 532, 533, 554	Funktion
0 - Aus	Digitalausgang ist ausgeschaltet.
1 - Bereit- oder Betriebsmeldung	Frequenzumrichter ist initialisiert und bereit oder in Betrieb.
2 - Lauffmeldung	Signal Freigabe STOA und STOB und ein Startbefehl liegen an, Ausgangsfrequenz vorhanden.
3 - Störmeldung	Eine Meldung wird über den Parameter <i>Aktueller Fehler</i> 259 angezeigt.
4 - Einstellfrequenz	Die <i>Ständerfrequenz</i> 210 ist größer als die parametrisierte <i>Einstellfrequenz</i> 510 . Siehe Kapitel 8.6.5.2 „Einstellfrequenz“.
5 - Frequenzsollwert erreicht	Die <i>Istfrequenz</i> 241 des Antriebs hat die <i>Sollfrequenz intern</i> 228 erreicht. Siehe Kapitel 8.6.5.3 „Sollwert erreicht“.
6 - Prozentsollwert erreicht	Der <i>Prozentistwert</i> 230 hat den <i>Prozentsollwert</i> 229 erreicht. Siehe Kapitel 8.6.5.3 „Sollwert erreicht“.
7 - Ixt-Warnung	Die <i>Warngrenze Kurzzeit-Ixt</i> 405 , bzw. <i>Warngrenze Langzeit-Ixt</i> 406 wurden erreicht.
8 - Warnung Kühlkörpertemperatur	Max. Kühlkörpertemperatur T_K abzüglich der <i>Warngrenze T_K</i> 407 erreicht.
9 - Warnung Innenraumtemperatur	Max. Innenraumtemperatur T_i abzüglich der <i>Warngrenze T_i</i> 408 erreicht.
10 - Warnung Motortemperatur	Warnung entsprechend parametrierter <i>Betriebsart Motortemp.</i> 570 und <i>Max. Temp. Motorwicklung</i> 617 .
11 - Warnung allgemein	Die Meldung wird über den Parameter <i>Warnungen</i> 269 angezeigt.
12 - Warnung Übertemperatur	Die gewählten Grenzwerte <i>Warngrenze T_K</i> 407 , <i>Warngrenze T_i</i> 408 oder die maximale Motortemperatur wurden überschritten.
13 - Netzausfall	Ausfall der Netzspannung und Netzstützung aktiv gemäß <i>Betriebsart</i> 670 für den Spannungsregler.

Betriebsart 531, 532, 533, 554	Funktion
14 - Warnung Motorschutzsch.	Parametrierte <i>Betriebsart</i> 571 für den Motorschutzschalter hat ausgelöst.
15 - Warnung Strombegrenzung	Ein Regler oder die <i>Betriebsart</i> 573 der intelligenten Stromgrenzen begrenzen den Ausgangsstrom. Siehe Kapitel 8.6.5.6 „Strombegrenzung“.
16 - Regler Strombegrenzung Langzeit-Ixt	Die Überlastreserve für 60 s wurde ausgenutzt und der Ausgangsstrom wird begrenzt. Siehe Kapitel 8.6.5.6 „Strombegrenzung“.
17 - Regler Strombegrenzung Kurzzeit-Ixt	Die Überlastreserve für 1 s wurde ausgenutzt und der Ausgangsstrom wird begrenzt. Siehe Kapitel 8.6.5.6 „Strombegrenzung“.
18 - Regler Strombegrenzung Tk	Max. Kühlkörpertemperatur T_K erreicht, intelligente Stromgrenzen der <i>Betriebsart</i> 573 aktiv. Siehe Kapitel 8.6.5.6 „Strombegrenzung“.
19 - Regler Strombegrenzung Motortemp.	Max. Motortemperatur erreicht, intelligente Stromgrenzen der <i>Betriebsart</i> 573 aktiv. Siehe Kapitel 8.6.5.6 „Strombegrenzung“.
22 - Warnung Keilriemen	Warnung der <i>Betriebsart</i> 581 der Keilriemenüberwachung.
25 - Warnmaske	Meldung des konfigurierbaren Parameters <i>Warnmaske erstellen</i> 536 . Siehe Kapitel 8.6.5.8 „Warnmaske“.
26 - Warnung Applikation	Eine Warnung Applikation wird gemeldet. Die Anzeige des Istwertes erfolgt über Parameter <i>Warnungen Applikation</i> 273 . Siehe Kapitel 8.6.5.9 „Warnmaske Applikation“.
27 - Warnmaske Applikation	Meldung des konfigurierbaren Parameters <i>Warnmaske Applikation erstellen</i> 626 .
28 - Warnung allg. + Warnung Appl.	Eine Warnung oder eine Warnung Applikation wird gemeldet.
29 - Warnmaske allg. + Warnmaske Appl.	Meldung der konfigurierbaren Parameter <i>Warnmaske erstellen</i> 536 und <i>Warnmaske Applikation erstellen</i> 626 .
30 - Flussaufbau beendet	Magnetisches Feld wurde eingepreßt. Siehe Kapitel 8.6.5.4 „Flussaufbau beendet“.
31 - Handshake Changierung	Signal der Changierfunktion. Siehe Kapitel 8.10.8 „Changierfunktion“.
41 - Bremse öffnen	Ansteuerung einer Bremsenheit abhängig von der <i>Betriebsart</i> 620 für das Anlaufverhalten, <i>Betriebsart</i> 630 für das Auslaufverhalten oder der konfigurierten Bremsensteuerung. Siehe Kapitel 8.6.5.5 „Bremse öffnen“.
43 - Externer Lüfter	Die <i>Einschalttemperatur</i> 39 wurde erreicht. Ein externer Lüfter kann durch das Signal eingeschaltet werden. Siehe Kapitel 8.6.5.7 „Externer Lüfter“.
50 - Warnung Wartung Elko	Die verbleibende Zeit bis zur Wartung ist abgelaufen. Siehe Kapitel 11.3.1 „Zwischenkreis“.
51 - Warnung Wartung Lüfter	Die verbleibende Zeit bis zur Wartung ist abgelaufen. Siehe Kapitel 11.3.2 „Lüfter“.
80 - SPS-Ausgangspuffer 1	Das Ausgangssignal einer SPS-Funktion. Das Ausgangssignal ist die Signalquelle „2401 - SPS-Ausgangspuffer 1“. Diese Signalquelle enthält den Ausgangswert der SPS-Funktion. Für eine Tabellenfunktion erfolgt die Zuweisung über den Parameter <i>SPS-Ziel Ausgang 1</i> 1350 oder <i>SPS-Ziel Ausgang 2</i> 1351 .
81 - SPS-Ausgangspuffer 2	

¹ Das Anwendungshandbuch SPS beachten.

Betriebsart 531, 532, 533, 554		Funktion	
82 - SPS-Ausgangspuffer 3		Das Ausgangssignal einer SPS-Funktion. Das Ausgangssignal ist die Signalquelle „2403 - SPS-Ausgangspuffer 3“. Diese Signalquelle enthält den Ausgangswert der SPS-Funktion. Für eine Tabellenfunktion erfolgt die Zuweisung über den Parameter <i>SPS-Ziel Ausgang 1</i> 1350 oder <i>SPS-Ziel Ausgang 2</i> 1351 .	
83 - SPS-Ausgangspuffer 4		Das Ausgangssignal einer SPS-Funktion. Das Ausgangssignal ist die Signalquelle „2404 - SPS-Ausgangspuffer 4“. Diese Signalquelle enthält den Ausgangswert der SPS-Funktion. Für eine Tabellenfunktion erfolgt die Zuweisung über den Parameter <i>SPS-Ziel Ausgang 1</i> 1350 oder <i>SPS-Ziel Ausgang 2</i> 1351 .	
90 bis 94 Obj 0x3003 DigOut 1 bis Obj 0x3003 DigOut 5	1	Quellen von CAN-Objekten.	
100 bis 194		Betriebsarten invertiert (LOW aktiv).	

8.6.5.1 Digitalmeldung

Ein Signal, das über einen Digitalausgang ausgegeben wird, kann mit einer Funktion des Frequenzumrichters verknüpft werden. Die für die folgenden Parameter ausgewählten Signale können mit Funktionen verknüpft werden:

- Betriebsart *OUT1D (X13.5)* **531** (Digitalausgang)
- Betriebsart *OUT2D (X10/Relais)* **532**
- Betriebsart *OUT3D (X11.6)* **533** (Digitaler Ein-/Ausgang)
- Digital: *Quelle MFO1D* **554** (Multifunktionsausgang)

Signal am Digitalausgang OUT1D

175 -	Digitalmeldung OUT1D	Das Signal, das über Betriebsart <i>OUT1D (X13.5)</i> 531 ausgewählt ist.
-------	-------------------------	--

Signal am Digitalausgang OUT2D (Relaisausgang)

176 -	Digitalmeldung OUT2D Relais	Das Signal, das über Betriebsart <i>OUT2D (X10/Relais)</i> 532 ausgewählt ist.
-------	--------------------------------	---

Signal am digitalen Ein-/Ausgang (Klemme X11.6)

177 -	Digitalmeldung OUT3D	Das Signal, das über Betriebsart <i>OUT3D (X11.6)</i> 533 ausgewählt ist. Einstellen: <i>Betriebsart Klemme X11.6</i> 558 = „1 - Ausgang OUT3D“.
-------	-------------------------	--

Signal am Multifunktionsausgang

181 -	Digitalmeldung MFO1D	Das Signal, das über Digital: <i>Quelle MFO1D</i> 554 ausgewählt ist. Einstellen: <i>Betriebsart MFO1 (X13.6)</i> 550 = „1 - Digital MFO1D“.
-------	-------------------------	--

8.6.5.2 Einstellfrequenz

510 Einstellfrequenz

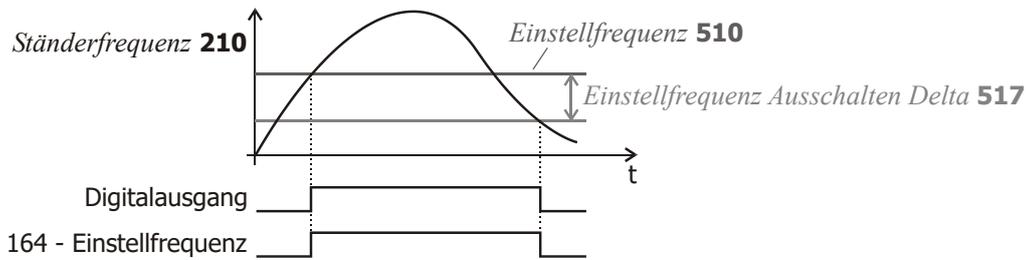
517 Einstellfrequenz Ausschalten Delta

Wird die Betriebsart 4 - „Einstellfrequenz“ für einen digitalen Ausgang gewählt, wird der jeweilige Ausgang aktiv, wenn der Istwert *Ständerfrequenz* **210** größer als der Wert von *Einstellfrequenz* **510** ist. Der jeweilige Ausgang wird wieder umgeschaltet, sobald die *Ständerfrequenz* **210** den Wert „*Einstellfrequenz* **510** minus *Einstellfrequenz Ausschalten Delta* **517**“ unterschreitet.

Die Signalquelle 164 - „Einstellfrequenz“ kann mit Funktionen des Frequenzumrichters verknüpft werden.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
510	Einstellfrequenz	0,00 Hz	599,00 Hz	3,00 Hz
517	Einstellfrequenz Ausschalten Delta	0,00 Hz	599,00 Hz	2,00 Hz

¹Die Anleitung zu CANopen oder zu den Erweiterungsmodulen mit CAN-Schnittstelle beachten.



Wenn *Einstellfrequenz Ausschalten Delta 517* > *Einstellfrequenz 510* eingestellt ist, wird der Ausgang nach dem ersten Einschalten nicht mehr ausgeschaltet. Achten Sie bei der Parametrierung auf passende Werte.

<i>Betriebsart OUT1D (X13.5) 531</i> (Digitalausgang)	oder	4 - Einstellfrequenz
<i>Betriebsart OUT2D (X10/Relais) 532</i>	oder	
<i>Betriebsart OUT3D (X11.6) 533</i> (Digitaler Ein-/Ausgang)	oder	
<i>Digital: Quelle MFO1D 554</i> (Multifunktionsausgang)		
<i>Einstellfrequenz 510</i>		Wert [Hz] einstellen.
Zur Verknüpfung mit Funktionen		164 - Einstellfrequenz

8.6.5.3 Sollwert erreicht

549 Sollwert erreicht: Toleranzband

In der Betriebsart 5 - „Frequenzsollwert erreicht“ für einen digitalen Ausgang wird über den jeweiligen Ausgang eine Meldung erzeugt, wenn der Frequenzistwert den Sollwert erreicht hat.

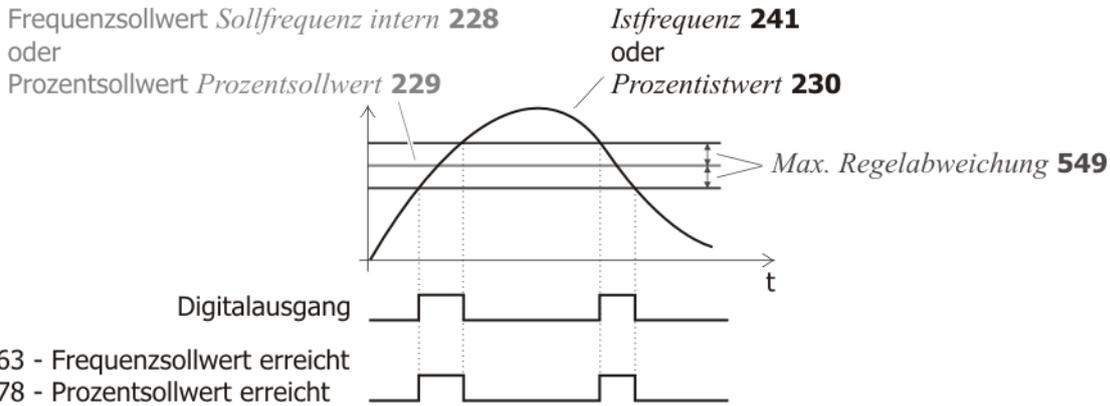
In der Betriebsart 6 - „Prozentsollwert erreicht“ für einen digitalen Ausgang wird über den jeweiligen Ausgang eine Meldung erzeugt, wenn der Prozentistwert den Sollwert erreicht hat.

Die Signalquelle 163 - „Frequenzsollwert erreicht“ oder 178 - „Prozentsollwert erreicht“ kann mit Funktionen des Frequenzumrichters verknüpft werden.

Über den Parameter *Sollwert erreicht: Schalthysterese 549* kann die Hysterese in Prozent des einstellbaren Bereichs (Max - Min) eingestellt werden.

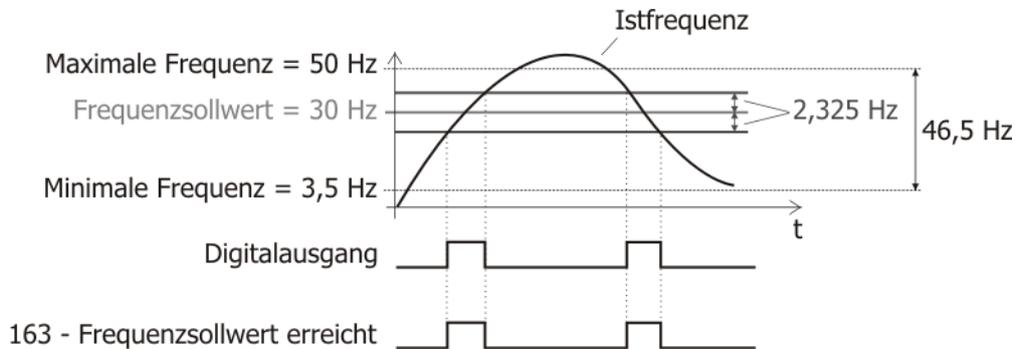
Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
549	Sollwert erreicht: Toleranzband	0,01%	20,00%	5,00%

<i>Betriebsart OUT1D (X13.5) 531</i> (Digitalausgang)	oder	5 - Frequenzsollwert erreicht oder 6 - Prozentsollwert erreicht
<i>Betriebsart OUT2D (X10/Relais) 532</i>	oder	
<i>Betriebsart OUT3D (X11.6) 533</i> (Digitaler Ein-/Ausgang)	oder	
<i>Digital: Quelle MFO1D 554</i> (Multifunktionsausgang)		
<i>Sollwert erreicht: Toleranzband 549</i>		Wert [%] einstellen.
Zur Verknüpfung mit Funktionen		163 - Frequenzsollwert erreicht oder 178 - Prozentsollwert erreicht



Beispiel:

$$\begin{aligned} \text{Maximale Regelabweichung [Hz]} &= \Delta f \times \text{Sollwert erreicht} : \text{Schalthysterese } \mathbf{549} [\%] \\ &= (\text{Maximale Frequenz } \mathbf{419} - \text{Minimale Frequenz } \mathbf{418}) \times \text{Sollwert erreicht} : \text{Schalthysterese } \mathbf{549} [\%] \\ &= (50 \text{ Hz} - 3,5 \text{ Hz}) \times 5\% = 2,325 \text{ Hz} \end{aligned}$$



8.6.5.4 Flussaufbau beendet

Wird die Betriebsart „30 - Flussaufbau beendet“ für einen digitalen Ausgang ausgewählt, so wird der jeweilige Ausgang aktiv, wenn der Flussaufbau beendet ist. Die Zeit für den Flussaufbau ergibt sich aus dem Betriebszustand der Maschine und den eingestellten Parametern für die Aufmagnetisierung der Maschine. Die Aufmagnetisierung kann über das Anlaufverhalten definiert werden und wird durch die Höhe des eingestellten Startstromes beeinflusst. Siehe Kapitel 8.3.2 „Anlaufverhalten“.

8.6.5.5 Bremse öffnen

Die Funktion Bremse öffnen in der Betriebsart 41 ermöglicht die Ansteuerung einer entsprechenden Einheit über den digitalen Steuerausgang. Die Funktion verwendet neben den Steuerbefehlen über die Kontakteingänge das eingestellte Anlauf- und Auslaufverhalten zur Steuerung des Digitalausgangs. Entsprechend dem konfigurierten Anlaufverhalten wird bei abgeschlossener Aufmagnetisierung des Motors der Ausgang eingeschaltet. Nach Ablauf der *Bremsenöffnungszeit* **625** wird der Antrieb beschleunigt. Siehe Kapitel 8.3.2 „Anlaufverhalten“.

Das Verhalten beim Auslauf des Antriebs ist von der Konfiguration des Parameters *Betriebsart* **630** abhängig. Siehe Kapitel 8.3.3 „Auslaufverhalten“.

Ist das Auslaufverhalten 2 oder 5 mit der Funktion Halten ausgewählt, wird der Antrieb auf Drehzahl Null geregelt und der digitale Ausgang nicht ausgeschaltet. In den weiteren Betriebsarten des Auslaufverhaltens ist die Steuerung der Bremse möglich. Zu Beginn eines freien Auslaufs des Antriebs wird der digitale Ausgang ausgeschaltet.

Vergleichbar ist das Verhalten beim Auslaufverhalten mit Stillsetzen. Der Antrieb wird herunter geregelt und für die eingestellte Haltezeit bestromt. Innerhalb der eingestellten Haltezeit wird der Steuerausgang ausgeschaltet und damit die Bremse aktiviert.

Steuerung der Bremse	
Auslaufverhalten 0	Die Betriebsart „41 - Bremse öffnen“ schaltet sofort den der Funktion zugewiesenen Digitalausgang aus. Die mechanische Bremse wird aktiviert.
Auslaufverhalten 1, 4	Die Betriebsart „41 - Bremse öffnen“ schaltet den der Funktion zugewiesenen Digitalausgang bei Erreichen der <i>Abschaltswelle Stoppfkt. 637</i> aus. Die mechanische Bremse wird aktiviert.
Auslaufverhalten 2, 5	Die Betriebsart „41 - Bremse öffnen“ lässt den der Funktion zugewiesenen Digitalausgang eingeschaltet. Die mechanische Bremse bleibt geöffnet.
Auslaufverhalten 7	Die Betriebsart „41 - Bremse öffnen“ schaltet den der Funktion zugewiesenen Digitalausgang nach Ablauf der <i>Bremszeit 632</i> für die Gleichstrombremse aus. Die mechanische Bremse wird aktiviert.

8.6.5.6 Strombegrenzung

Die Betriebsarten 15 bis 19 verknüpfen die Digitalausgänge und den Relaisausgang mit den Funktionen der intelligenten Stromgrenzen. Die Reduzierung der Leistung um den eingestellten Wert in Prozent vom Bemessungsstrom ist von der gewählten Betriebsart abhängig. Entsprechend kann das Ereignis zum Eingriff der Strombegrenzung mit den Betriebsarten der Digitalausgänge ausgegeben werden. Ist die Funktion der intelligenten Stromgrenzen innerhalb der geberlosen Regelung deaktiviert, sind die Betriebsarten 16 bis 19 in gleicher Weise ausgeschaltet.

8.6.5.7 Externer Lüfter

Die Betriebsart „43 - Externer Lüfter“ ermöglicht die Steuerung eines externen Lüfters. Über den Digitalausgang wird der Lüfter eingeschaltet, wenn die *Einschalttemperatur 39* für die internen Lüfter erreicht wurde. Siehe Kapitel 8.10.2 „Lüfter“.

8.6.5.8 Warnmaske

536 Warnmaske erstellen

Die Warnmaske signalisiert über ein Digitalsignal, ob eine zuvor konfigurierte Warnung anliegt. Die Konfiguration der Warnmaske erfolgt über *Warnmaske erstellen 536*. Warnungen und Reglerstatusmeldungen können kombiniert werden. Dadurch wird die interne oder externe Steuerung mit einem gemeinsamen Ausgangssignal ermöglicht. Die Anzeige von **269** *Warnung* und **275** *Reglerstatus* wird über die Warnmaske nicht beeinflusst.

Eine der Einstellungen 1 ... 43 wählen, um Meldungen zu aktivieren.

Eine der Betriebsarten 101 ... 143 wählen, wenn eine bestimmte Warnung nicht gemeldet werden soll.

Warnmaske erstellen 536		Funktion
0 -	keine Änderung	Konfigurierte Warnmaske wird nicht verändert.
1 -	Alles aktivieren	Die aufgeführten Warnungen und Reglerstatusmeldungen werden in der Warnmaske verknüpft.
2 -	Alle Warnungen aktivieren	Die aufgeführten Warnungen werden in der Warnmaske verknüpft.
3 -	Alle Reglerstati aktivieren	Die aufgeführten Reglerstatusmeldungen werden in der Warnmaske verknüpft.
10 -	Warnung Ixt aktivieren	Der Frequenzumrichter wird überlastet.
11 -	Warnung Kurzzeit-Ixt aktivieren	Überlastreserve für 1 s abzüglich der <i>Warngrenze Kurzzeit-Ixt 405</i> wurde erreicht.
12 -	Warnung Langzeit-Ixt aktivieren	Überlastreserve für 60 s abzüglich der <i>Warngrenze Langzeit-Ixt 406</i> wurde erreicht.
13 -	Warnung Tk aktivieren	Max. Kühlkörpertemperatur T_k abzüglich der <i>Warngrenze T_k 407</i> wurde erreicht.
14 -	Warnung T_i aktivieren	Max. Innenraumtemperatur T_i abzüglich der <i>Warngrenze T_i 408</i> erreicht.
15 -	Warnung Limit aktivieren	Der im <i>Reglerstatus 275</i> aufgeführte Regler begrenzt den Sollwert.
16 -	Warnung Init aktivieren	Frequenzumrichter wird initialisiert.
17 -	Warnung Motortemperatur aktivieren	Warnverhalten nach parametrierter <i>Betriebsart Motortemp. 570</i> bei maximaler Motortemperatur T_{PTC} .

Warnmaske erstellen 536		Funktion
18 -	Warnung Netzphasenausfall aktivieren	Die <i>Phasenausfallüberwachung 576</i> meldet einen Netzphasenausfall.
19 -	Warnung Motorschutzschalter aktivieren	<i>Betriebsart 571</i> für den Motorschutzschalter hat ausgelöst.
20 -	Warnung Fmax aktivieren	Die <i>Maximale Frequenz 419</i> wurde überschritten. Die Frequenzbegrenzung ist aktiv.
21 -	Warnung Analogeingang MFI1A aktivieren	Das Eingangssignal am Analogeingang MFI1A ist kleiner 1 V/2 mA, entsprechend der Betriebsart <i>Stör-/Warnverhalten 453</i> .
22 -	Warnung Analogeingang MFI2A aktivieren	Das Eingangssignal am Analogeingang MFI2A ist kleiner 1 V/2 mA, entsprechend Betriebsart <i>Stör-/Warnverhalten 563</i> .
23 -	Warnung Systembus aktivieren	Ein Slave am Systembus meldet eine Störung.
24 -	Warnung Ud aktivieren	Die Zwischenkreisspannung hat den typabhängigen Minimalwert erreicht.
25 -	Warnung Applikation aktivieren	Eine Warnung Applikation wird gemeldet.
30 -	Warnung bei Regler Ud dynam. Betrieb aktivieren	Regler ist aktiv, entsprechend der <i>Betriebsart Spannungsregler 670</i> .
31 -	Warnung bei Regler Stillsetzen aktivieren	Die Ausgangsfrequenz bei Netzausfall ist unterhalb der <i>Schwelle Stillsetzung 675</i> .
32 -	Warnung bei Regler Netzausfall aktivieren	Ausfall der Netzspannung und Netzstützung aktiv gemäß <i>Betriebsart 670</i> für den Spannungsregler.
33 -	Warnung bei Regler Ud-Begrenzung aktivieren	Die Zwischenkreisspannung hat den <i>Sollwert UD-Begrenzung 680</i> überschritten.
34 -	Warnung bei Regler Spannungsvorst. aktivieren	Die <i>Dyn. Spannungsvorsteuerung 605</i> beschleunigt das Regelverhalten.
35 -	Warnung bei Regler Ibe-trag aktivieren	Der Ausgangsstrom wird begrenzt.
36 -	Warnung bei Regler Drehmomentbegr. aktivieren	Die Ausgangsleistung bzw. das Drehmoment werden am Drehzahlregler begrenzt.
37 -	Warnung bei Regler Drehmomentvorgabe aktivieren	Umschaltung der feldorientierten Regelung zwischen drehzahl- und drehmomentgeregelt.
38 -	Warnung bei Rampen-Stopp aktivieren	Die im Anlaufverhalten gewählte <i>Betriebsart 620</i> begrenzt den Ausgangsstrom.
39 -	Warnung bei Regler IS Langzeit-Ixt aktivieren	Überlastgrenze der Langzeit-Ixt (60 s) erreicht, intelligente Stromgrenzen aktiv.
40 -	Warnung bei Regler IS Kurzzeit-Ixt aktivieren	Überlastgrenze der Kurzzeit-Ixt (1 s) erreicht, intelligente Stromgrenzen aktiv.
41 -	Warnung bei Regler IS Tk aktivieren	Maximale Kühlkörpertemperatur T_K erreicht, <i>Betriebsart 573</i> für die intelligenten Stromgrenzen ist aktiv.
42 -	Warnung bei Regler IS Motortemp. aktivieren	Maximale Motortemperatur T_{PTC} erreicht, <i>Betriebsart 573</i> für die intelligenten Stromgrenzen ist aktiv.
43 -	Warnung bei Regler Frequenzbegrenzung aktivieren	Die Sollfrequenz hat die <i>Maximale Frequenz 419</i> erreicht. Die Frequenzbegrenzung ist aktiv.
101 bis 143		Deaktivieren der Betriebsart innerhalb der Warnmaske.

537 Ist-Warnmaske

Die gewählte Warnmaske kann über den Parameter *Ist-Warnmaske 537* ausgelesen werden. Die Betriebsarten des Parameters *Warnmaske erstellen 536* sind in der *Ist-Warnmaske 537* codiert. Der Code ergibt sich durch hexadezimale Addition der einzelnen Betriebsarten und dem zugehörigen Kürzel.

Warncode	Warnmaske erstellen 536
A FFFF FFFF -	1 - Alles aktivieren
A 0000 FFFF -	2 - Alle Warnungen aktivieren
A FFFF 0000 -	3 - Alle Reglerstati aktivieren
A 0000 0001 Ixt	10 - Warnung Ixt
A 0000 0002 IxtSt	11 - Warnung Kurzzeit - Ixt

Warncode				Warnmaske erstellen 536
A	0000	0004	IxtLt	12 - Warnung Langzeit - Ixt
A	0000	0008	Tc	13 - Warnung Tk
A	0000	0010	Ti	14 - Warnung Ti
A	0000	0020	Lim	15 - Warnung Limit
A	0000	0040	INIT	16 - Warnung Init
A	0000	0080	MTemp	17 - Warnung Motortemperatur
A	0000	0100	Mains	18 - Warnung Netzphasenausfall
A	0000	0200	PMS	19 - Warnung Motorschutzschalter
A	0000	0400	Flim	20 - Warnung Fmax
A	0000	0800	A1	21 - Warnung Analogeingang MFI1A
A	0000	1000	A2	22 - Warnung Analogeingang MFI2A
A	0000	2000	Sysbus	23 - Warnung Systembus
A	0000	4000	UDC	24 - Warnung Ud
A	0000	8000	WARN2	25 - Warnung Applikation
A	0001	0000	UDdyn	30 - Regler Ud dynamischer Betrieb
A	0002	0000	UDstop	31 - Regler Stillsetzen
A	0004	0000	UDctr	32 - Regler Netzausfall
A	0008	0000	UDlim	33 - Regler Ud-Begrenzung
A	0010	0000	Boost	34 - Regler Spannungsvorsteuerung
A	0020	0000	Ilim	35 - Regler I-Betrag
A	0040	0000	Tlim	36 - Regler Drehmomentbegrenzung
A	0080	0000	Tctr	37 - Regler Drehmomentvorgabe
A	0100	0000	Rstp	38 - Rampenstop
A	0200	0000	IxtLtim	39 - Regler IS Langzeit-Ixt
A	0400	0000	IxtStlim	40 - Regler IS Kurzzeit-Ixt
A	0800	0000	Tclim	41 - Regler IS Tk
A	1000	0000	MtempLim	42 - Regler IS Motortemp.
A	2000	0000	Flim	43 - Regler Frequenzbegrenzung

Ausgangssignale

Die Ausgabe einer Warnung wird signalisiert.

157 -	Warnmaske	¹⁾	Ausgabe einer Warnung, die in <i>Warnmaske erstellen</i> 536 aktiviert ist.
25 -		²⁾	

¹⁾ Zur Verknüpfung mit Funktionen des Frequenzumrichters.

²⁾ Zur Ausgabe über einen Digitalausgang. Die Signalquelle für einen der Parameter 531, 532, 533, 554 auswählen. Siehe Kapitel 8.6.5 „Digitalausgänge“.



Parameter *Warnung* **269** und *Warnung* **356** (Fehlerumgebung) zeigen die Warnungen unabhängig von der erstellten Warnmaske an.

Parameter *Reglerstatus* **275** und *Reglerstatus* **355** (Fehlerumgebung) zeigen den Reglerstatus unabhängig von der erstellten Warnmaske an.

8.6.5.9 Warnmaske Applikation

626 Warnmaske Applikation erstellen

Die Warnmaske Applikation signalisiert über ein Digitalsignal, ob eine zuvor konfigurierte Warnung anliegt. Die Konfiguration der Warnmaske Applikation erfolgt über *Warnmaske Applikation erstellen* **626**.

Entsprechend der Anwendung kann eine beliebige Anzahl von Warnungen kombiniert werden.

Dadurch wird die interne bzw. externe Steuerung mit einem gemeinsamen Ausgangssignal ermöglicht. Die Anzeige von *Warnung Applikation* **273** wird über die Warnmaske nicht beeinflusst.

Warnmaske Applikation erstellen 626	Funktion
0 - keine Änderung	Die konfigurierte Warnmaske wird nicht geändert.

Warnmaske Applikation erstellen 626		Funktion
2 -	Alle Warnungen aktivieren	Die aufgeführten Warnungen werden in der Warnmaske verknüpft.
10 -	Warnung Keilriemen	Die Betriebsart 581 für die Keilriemenüberwachung meldet den Leerlauf der Anwendung.
16 -	Warnung Service	Die verbleibende Zeit bis zur Wartung des Zwischenkreises oder des Lüfters ist abgelaufen.
17 -	Warnung Benutzer 1	Das am Digitaleingang <i>Benutzer-Warnung 1</i> 1363 eingestellte Signal ist aktiv.
18 -	Warnung Benutzer 2	Das am Digitaleingang <i>Benutzer-Warnung 2</i> 1364 eingestellte Signal ist aktiv.
102 -	Alle Warnungen deaktivieren	Alle Warnungen sind deaktiviert.
110 -	Deaktiviere Warnung Keilriemen	Warnung 10 ist deaktiviert.
116 -	Deaktiviere Warnung Service	Warnung 16 ist deaktiviert.
117 -	Deaktiviere Warnung Benutzer 1	Warnung 17 ist deaktiviert.
118 -	Deaktiviere Warnung Benutzer 2	Warnung 18 ist deaktiviert.

627 Ist-Warnmaske Applikation

Die gewählte Warnmaske Applikation kann über den Parameter *Ist-Warnmaske Applikation* **627** ausgelesen werden. Die Betriebsarten des Parameters *Warnmaske Applikation erstellen* **626** sind in der *Ist-Warnmaske Applikation* **627** kodiert. Der Code ergibt sich durch hexadezimale Addition der einzelnen Betriebsarten und dem zugehörigen Kürzel.

Warncode		Warnmaske Applikation erstellen 626
A 01C1 -		2 - Alle Warnungen aktivieren
A 0001 BELT		10 - Warnung Keilriemen
A 0040 SERVICE		16 - Warnung Service
A 0040 User 1		17 - Warnung Benutzer 1
A 0040 User 1		18 - Warnung Benutzer 2

Ausgangssignale

Die Ausgabe einer Warnung wird signalisiert.

215 -	Warnmaske	¹⁾	Ausgabe einer Warnung, die in <i>Warnmaske Applikation erstellen</i> 626 aktiviert
27 -	Applikation	²⁾	ist.

¹⁾ Zur Verknüpfung mit Funktionen des Frequenzumrichters.

²⁾ Zur Ausgabe über einen Digitalausgang. Die Signalquelle für einen der Parameter 531, 532, 533, 554 auswählen. Siehe Kapitel 8.6.5 „Digitalausgänge“.



Parameter *Warnung Applikation* **273** zeigt die Applikations-Warnungen unabhängig von der erstellten Warnmaske an.

Hinweis:

Parameter *Warnung Applikation* **273** zeigt die Applikations-Warnungen unabhängig von der erstellten Warnmaske an.

8.6.6 Digitaleingänge

Die Zuordnung der Steuersignale zu den verfügbaren Softwarefunktionen kann an die jeweilige Anwendung angepasst werden. Zusätzlich zu den zur Verfügung stehenden digitalen Steuereingängen sind weitere interne Logiksignale als Quellen verfügbar.

Die einzelnen Softwarefunktionen werden jeweils über parametrierbare Eingänge den verschiedenen Signalquellen zugeordnet. Dies ermöglicht eine flexible und vielfältige Nutzung der digitalen Steuersignale.

559 Digitaleingänge PNP/NPN

Über den Parameter *Digitaleingänge PNP/NPN* **559** kann die Auswertung an den Digitaleingängen als PNP (High-schaltend) oder NPN (Low-schaltend) gewählt werden.

Klemme	Digitaleingänge PNP/NPN 559	Funktion
X11.4 X11.5 X11.6	0 - NPN (aktiv: 0 V)	Digitaleingang NPN. Low-schaltend (bei negativem Signal).
X12.1 X12.2	1 - PNP (aktiv: 24 V)	Digitaleingang PNP. High-schaltend (bei positivem Signal). Werkseinstellung.

Um den Multifunktionseingang MFI1 als Digitaleingang verwenden zu können, muss für den Parameter *Betriebsart MFII 452* die Einstellung 3 oder 4 gewählt werden.

Klemme	Betriebsart MFII 452	Funktion
X12.3	3 - Digital NPN (aktiv: 0V)	Low-schaltend (bei negativem Signal).
	4 - Digital PNP (aktiv: 24 V)	High-schaltend (bei positivem Signal).

Um den Multifunktionseingang MFI2 als Digitaleingang verwenden zu können, muss für den Parameter *Betriebsart MFI2 562* die Einstellung 3 oder 4 gewählt werden.

Klemme	Betriebsart MFI2 562	Funktion
X12.4	3 - Digital NPN (aktiv: 0V)	Low-schaltend (bei negativem Signal). Werkseinstellung.
	4 - Digital PNP (aktiv: 24 V)	High-schaltend (bei positivem Signal).

Um den digitalen Ein-/Ausgang (Klemme X11.6) als Digitaleingang verwenden zu können, muss für den Parameter *Betriebsart Klemme X11.6 558* die Einstellung „0 - Eingang IN3D“ gewählt werden.

Klemme	Betriebsart Klemme X11.6 558	Funktion
X11.6	0 - Eingang IN3D	Der digitale Ein-/Ausgang ist als Digitaleingang eingestellt. Werkseinstellung.

Zur Einstellung der Klemme X11.6 als Digitalausgang siehe Kapitel 8.6.4 „Digitaler Ein-/Ausgang IN3D/OUT3D“.

8.6.6.1 Liste der Steuersignale

- Die Funktion wählen, die gesteuert werden soll. Zum Beispiel Starten des Antrieb-Linkslaufs.
- Für den Parameter der Funktion das Steuersignal wählen. Zum Beispiel für Parameter *Startlinks 69* das Signal „74 - IN4D“ wählen. Der Linkslauf startet in diesem Fall mit einem Signal am Digitaleingang IN4D (bei anliegender Freigabe).

Steuersignale Auswahl für Parameter	Funktion
6 - Ein	Signaleingang ist eingeschaltet.
7 - Aus	Signaleingang ist ausgeschaltet.
70 - Freigabe	Freigabesignal des Frequenzumrichters über die Digitaleingänge STOA (X11.3) und STOB (X13.3). Oder Freigabe im Remotebetrieb über eine Kommunikationsschnittstelle.
71 - IN1D	Das Signal am Digitaleingang IN1D (X11.4). Oder Signal im Remotebetrieb über eine Kommunikationsschnittstelle.
72 - IN2D	Das Signal am Digitaleingang IN2D (X11.5). Oder Signal im Remotebetrieb über eine Kommunikationsschnittstelle.
73 - IN3D	Das Signal am Digitaleingang IN3D (Digitaler Ein-/Ausgang), X11.6) in der <i>Betriebsart Klemme X11.6 558</i> = „0 - Eingang IN3D“. Oder Signal im Remotebetrieb über eine Kommunikationsschnittstelle.
74 - IN4D	Das Signal am Digitaleingang IN4D (X12.1). Oder Signal im Remotebetrieb über eine Kommunikationsschnittstelle.
75 - IN5D	Das Signal am Digitaleingang IN5D (X12.2). Oder Signal im Remotebetrieb über eine Kommunikationsschnittstelle.
76 - MFI1D	Das Signal am Multifunktionseingang MFI1 (X12.3) in der <i>Betriebsart MFII 452</i> = „3 - Digital NPN (aktiv: 0V)“ oder „4- Digital PNP (aktiv: 24 V)“. Oder Signal im Remotebetrieb über eine Kommunikationsschnittstelle.

Steuersignale Auswahl für Parameter	Funktion
77 - MFI2D	Das Signal am Multifunktionseingang MFI2 (X12.4) in der Betriebsart MFI2 562 = „3 - Digital NPN (aktiv: 0V)“ oder „4 - Digital PNP (aktiv: 24 V)“. Oder Signal im Remotebetrieb über eine Kommunikationsschnittstelle.
157 - Warnmaske	Die definierte Warnmaske des Parameters <i>Warnmaske erstellen</i> 536 meldet einen kritischen Betriebspunkt.
160 - Bereitmeldung	Der Frequenzumrichter ist initialisiert und betriebsbereit.
161 - Laufmeldung	Das Signal Freigabe (STOA und STOB) und ein Startbefehl (<i>Startrechts</i> 68 oder <i>Start-links</i> 69) liegen an, Ausgangsfrequenz vorhanden.
162 - Störmeldung	Eine Überwachungsfunktion meldet eine Betriebsstörung.
163 - Frequenzsollwert erreicht	Signal, wenn die <i>Istfrequenz</i> 241 den Frequenzsollwert erreicht hat.
164 - Einstellfrequenz	Der Istwert <i>Ständerfrequenz</i> 210 ist größer als der Wert von <i>Einstellfrequenz</i> 510 .
165 - Warnung Ixt	Die Überwachungsfunktionen melden eine Überlast des Frequenzumrichters.
166 - Warnung Kühlkörpertemperatur	Max. Kühlkörpertemperatur T_K abzüglich der <i>Warngrenze T_K</i> 407 erreicht.
167 - Warnung Innenraumtemperatur	Max. Innenraumtemperatur T_i abzüglich der <i>Warngrenze T_i</i> 408 erreicht.
168 - Warnung Motortemperatur	Warnverhalten nach parametrierter <i>Betriebsart Motortemp.</i> 570 bei max. Motortemperatur T_{PTC} .
169 - allgemeine Warnung	Signal, wenn bei einem kritischen Betriebspunkt <i>Warnungen</i> 269 angezeigt werden.
170 - Warnung Übertemperatur	Der Wert – (Max. Kühlkörpertemperatur T_K) minus (<i>Warngrenze T_K</i> 407) oder – (Max. Innenraumtemperatur T_i) minus (<i>Warngrenze T_i</i> 408) wurde erreicht.
175 - Digitalmeldung OUT1D	Das Signal, das über <i>Betriebsart OUT1D (X13.5)</i> 531 ausgewählt ist.
176 - Digitalmeldung OUT2D Relais	Das Signal, das über <i>Betriebsart OUT2D (X10/Relais)</i> 532 ausgewählt ist.
177 - Digitalmeldung OUT3D	Das Signal, das über <i>Betriebsart OUT3D (X11.6)</i> 533 ausgewählt ist.
178 - Prozentsollwert erreicht	Signal, wenn der <i>Prozentistwert</i> 230 den <i>Prozentsollwert</i> 229 erreicht hat.
179 - Netzausfall	Ausfall der Netzspannung und Netzstützung aktiv gemäß <i>Betriebsart</i> 670 für den Spannungsregler.
180 - Warnung Motorschutzschalter	Parametrierte <i>Betriebsart</i> 571 des Motorschutzschalters hat ausgelöst.
181 - Digitalmeldung MFO1D	Das Signal, das über <i>Digital: Quelle MFO1D</i> 554 ausgewählt ist.
215 - Warnmaske Applikation	Die definierte Warnmaske des Parameters <i>Warnmaske Applikation erstellen</i> 626 meldet einen kritischen Betriebspunkt.
216 - Warnung Applikation	Alle Warnungen Applikation sind aktiviert. Die Anzeige erfolgt über Parameter <i>Warnungen Applikation</i> 273 .
219 - Technologieregler innerhalb Totgang	Die Regelabweichung liegt innerhalb des Bereichs, der durch <i>Totgang</i> 618 definiert ist.
264 - Warnung Wartung Elko	Signal, wenn die verbleibende Zeit bis zur Wartung abgelaufen ist. Parameter <i>Betriebsart Wartungsintervall Zwischenkreis</i> 1534 muss auf „2 - Warnung“ eingestellt sein. Parameter <i>Wartungshinweise</i> 1533 zeigt eine Meldung.
265 - Warnung Wartung Lüfter	Signal, wenn die verbleibende Zeit bis zur Wartung abgelaufen ist. Parameter <i>Betriebsart Wartungsintervall Lüfter</i> 1535 muss auf „2 - Warnung“ eingestellt sein. Parameter <i>Wartungshinweise</i> 1533 zeigt eine Meldung.

Steuersignale Auswahl für Parameter	Funktion
270 bis 277	Betriebsarten 70 bis 77 der Digitaleingänge invertiert (LOW aktiv).
323 - Netz ist da	Signal, wenn die Netzspannung eingeschaltet ist und die Vorladung abgeschlossen ist.
471 - Energiesparfunktion ist aktiv	Für den Parameter <i>Betriebsart Energiesparfunktion</i> 1550 ist „1 - Manuell“ oder „2 - Automatisch“ gewählt. Das Signal an einem Digitaleingang oder ein Logiksignal, das für den Parameter <i>Energiesparfunktion ein</i> 1552 gewählt ist, hat die Energiesparfunktion eingeschaltet.
525 - Freigabe (Hardware)	Freigabesignal des Frequenzumrichters über die Digitaleingänge STOA (X11.3) und STOB (X13.3).
526 - IN1D (Hardware)	Das Signal am Digitaleingang IN1D (X11.4).
527 - IN2D (Hardware)	Das Signal am Digitaleingang IN2D (X11.5).
528 - IN3D (Hardware)	Das Signal am Digitaleingang IN3D (digitaler Ein-/Ausgang, X11.6) in der <i>Betriebsart Klemme X11.6</i> 558 = „0 - Eingang IN3D“.
529 - IN4D (Hardware)	Das Signal am Digitaleingang IN4D (X12.1).
530 - IN5D (Hardware)	¹ Das Signal am Digitaleingang IN5D (X12.2).
531 - MFI1D (Hardware)	Das Signal am Multifunktionseingang MFI1 (X12.3) in der <i>Betriebsart MFI1</i> 452 = „3 - Digital NPN (aktiv: 0 V)“ oder „4 - Digital PNP (aktiv: 24 V)“.
532 - MFI2D (Hardware)	Das Signal am Multifunktionseingang MFI2 (X12.4) in der <i>Betriebsart MFI2</i> 562 = „3 - Digital NPN (aktiv: 0 V)“ oder „4 - Digital PNP (aktiv: 24 V)“.
537 bis 544	Betriebsarten 525 bis 532 der Digitaleingänge invertiert (LOW aktiv).
640 Out-PZD3 Boolean bis 655 Out-PZD18 Boolean	² Prozessdaten für Profibus-Kommunikation. Ein optionales Kommunikationsmodul CM-PDP-V1 mit Profibusschnittstelle ist erforderlich.
700 - RxPDO1 Boolean1	Prozessdatenobjekt für Systembus-Kommunikation.
701 - RxPDO1 Boolean2	Prozessdatenobjekt für Systembus-Kommunikation.
702 - RxPDO1 Boolean3	Prozessdatenobjekt für Systembus-Kommunikation.
703 - RxPDO1 Boolean4	³ Prozessdatenobjekt für Systembus-Kommunikation.
710 bis 713	Betriebsarten 700 bis 703 für RxPDO2.
720 bis 723	Betriebsarten 700 bis 703 für RxPDO3.
730 - Sysbus Emergency	Signal der Systembus-Kommunikation.
810 Obj 0x3003 DigOut 1 bis 814 Obj 0x3003 DigOut 5	⁴ Quellen von CAN-Objekten für CANopen®-Kommunikation.
832 Obj 0x3005 Demux bis Out 1 bis Obj 0x3005 847 Demux Out 16	Quellen am Ausgang des Demultiplexers für CANopen®-Kommunikation.
910 Ausgang DeMux Bit 0 bis 925 Ausgang DeMux Bit 15	⁵ Bit 0 bis Bit 15 am Ausgang des Demultiplexers; entmultiplextes Prozessdatensignal über Systembus oder Profibus am Eingang des Multiplexers (Parameter <i>DeMux Eingang</i> 1253).
2401 SPS-Ausgangspuffer 1 bis 2416 SPS-Ausgangspuffer 16	⁶ Ausgangssignale von SPS-Funktionen.

¹ Das digitale Signal ist unabhängig von der Einstellung des Parameters *Local/Remote* **412**.

² Die Anleitung zum Kommunikationsmodul mit Profibus-Schnittstelle beachten.

³ Die Anleitung zum Systembus beachten.

⁴ Die Anleitung zu CANopen oder zu den Erweiterungsmodulen mit CAN-Schnittstelle beachten.

⁵ Die Anleitung zum Systembus oder zum Kommunikationsmodul mit Profibus-Schnittstelle beachten.

⁶ Das Anwendungshandbuch SPS beachten.



Signale über physikalische Kontakte (IN1D...IN5D, MFI1, MFI2) werden nur ausgewertet, wenn eine Betriebsart *Local/Remote* **412** mit „Steuerung über Kontakte“ oder „Steuerung 3-Leiter“ (0, 4 oder 5) ausgewählt wurde.

Bei allen anderen Betriebsarten *Local/Remote* **412** (1, 2, 3) werden physikalische Kontakte nur ausgewertet, wenn entsprechende Signale in den digitalen Eingängen mit dem Zusatz (Hardware) ausgewählt wurden.

Signale, die nicht auf einen physikalischen Eingang bezogen sind, werden unabhängig von der Betriebsart *Local/Remote* **412** ausgewertet.

8.6.6.2 Startbefehl

68 Start-rechts

69 Start-links

Die Parameter *Start-rechts* **68** und *Start-links* **69** können mit digitalen Steuereingängen oder internen Logiksignalen verknüpft werden. Erst nach einem Startbefehl wird der Antrieb entsprechend dem Steuer- und Regelverfahren beschleunigt.

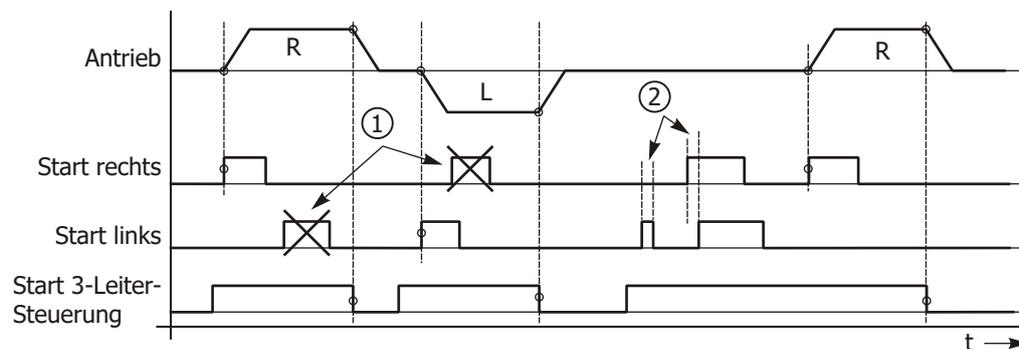
Die Logikfunktionen werden für die Vorgabe der Drehrichtung, aber auch zur Nutzung der parametrisierten *Betriebsart* **620** für das Anlaufverhalten und der *Betriebsart* **630** für das Auslaufverhalten sowie zum Starten des PID-Reglers (Technologieregler) verwendet.

Parameter	Werkseinstellung
<i>Start-rechts</i> 68	71 - IN1D
<i>Start-links</i> 69	72 - IN2D

8.6.6.3 3-Leiter-Steuerung

87 Start 3-Leiter St.

Bei der 3-Leiter-Steuerung wird der Antrieb mittels Digitalimpulsen gesteuert. Dabei wird der Antrieb über den logischen Zustand des Signals *Start 3-Leiter-Steuerung* **87** für den Start vorbereitet und durch einen Start-rechts-Puls (Parameter *Start-rechts* **68**) oder einen Start-links-Puls (Parameter *Start-links* **69**) gestartet. Durch Ausschalten des Signals *Start 3-Leiter-Steuerung* **87** wird der Antrieb gestoppt. Die Steuersignale für Start-rechts und Start-links sind Pulse. Die Funktionen Start-rechts und Start-links für den Antrieb sind selbthaltend, wenn das Signal *Start 3-Leiter-Steuerung* **87** eingeschaltet ist. Die Selbsthaltung ist aufgehoben, wenn das Haltesignal abgeschaltet wird.



- (R) Rechtslauf
- (L) Linkslauf
- (1) Signale werden ignoriert
- (2) Zeit $t < 32$ ms

Der Antrieb wird gemäß konfigurierbarem Anlaufverhalten gestartet, wenn das Signal *Start 3-Leiter-Steuerung* **87** eingeschaltet ist und eine positive Signalfanke für Start-rechts oder Start-links erkannt wird. Nach dem Starten des Antriebs werden neue Flanken (1) auf den Startsignalen ignoriert.

Ist das Startsignal kürzer als 32 ms (2) oder wurden beide Startsignale innerhalb von 32 ms (2) eingeschaltet, wird der Antrieb gemäß konfigurierbarem Auslaufverhalten ausgeschaltet.

Die 3-Leiter-Steuerung wird mit dem Parameter *Local/Remote* **412** aktiviert:

<i>Local/Remote</i> 412	Funktion
5 - Steuerung 3-Leiter	Steuerung der Drehrichtung (Parameter <i>Start-rechts</i> 68 , <i>Start-links</i> 69) und des Signals <i>Start 3-Leiter St.</i> 87 über Digitaleingänge.

Siehe Kapitel 8.3.1 „Steuerung“ für weitere Betriebsarten des Parameters *Local/Remote* **412**.

Parameter	Werkseinstellung
<i>Start 3-Leiter-Steuerung</i> 87	7 - Aus

8.6.6.4 Motorpotentiometer

62 Frequenz-Motorpoti Auf

63 Frequenz-Motorpoti Ab

Die Sollfrequenz des Antriebs kann über digitale Steuersignale eingestellt werden. Siehe Kapitel 8.5.3.3.1 „Steuerung über Frequenzsollwertkanal“.

Parameter	Werkseinstellung
<i>Frequenz-Motorpoti Auf</i> 62	7 - Aus
<i>Frequenz-Motorpoti Ab</i> 63	7 - Aus

72 Prozent-Motorpoti Auf

73 Prozent-Motorpoti Ab

Der Prozentsollwert kann über digitale Steuersignale eingestellt werden. Siehe Kapitel 8.5.3.3.2 „Steuerung über Prozentsollwertkanal“.

Parameter	Werkseinstellung
<i>Prozent-Motorpoti Auf</i> 72	7 - Aus
<i>Prozent-Motorpoti Ab</i> 73	7 - Aus

8.6.6.5 Festfrequenzumschaltung

66 Festfrequenzumschaltung 1

67 Festfrequenzumschaltung 2

131 Festfrequenzumschaltung 3

Durch Kombination der logischen Zustände der Festfrequenzumschaltungen 1, 2 und 3 können die Festfrequenzen 1 bis 8 (Parameter 480 bis 488) ausgewählt werden. Siehe Kapitel 8.5.1.3 „Festfrequenzen“.

Parameter	Werkseinstellung
<i>Festfrequenzumschaltung 1</i> 66	74 - IN4D
<i>Festfrequenzumschaltung 2</i> 67	7 - Aus
<i>Festfrequenzumschaltung 3</i> 131	7 - Aus

8.6.6.6 Festprozentwertumschaltung

75 Festprozentwertumschaltung 1

76 Festprozentwertumschaltung 2

Durch Kombination der logischen Zustände der Festprozentwertumschaltungen 1 und 2 können die Festprozentwerte 1 bis 4 (Parameter 520 bis 523) ausgewählt werden. Siehe Kapitel 8.5.2.3 „Festprozentwerte“.

Parameter	Werkseinstellung
<i>Festprozentwertumschaltung 1</i> 75	7 - Aus
<i>Festprozentwertumschaltung 2</i> 76	7 - Aus

8.6.6.7 JOG Start

81 JOG Start

Die gewählte Signalquelle startet die JOG-Funktion. Der Antrieb wird auf den Wert von *JOG-Frequenz* **489** beschleunigt. Siehe Kapitel 8.5.1.6 „JOG-Frequenz“.

Parameter	Werkseinstellung
<i>JOG Start</i> 81	7 - Aus

8.6.6.8 Fehlerquittierung

103 Fehlerquittierung

Die Frequenzumrichter beinhalten verschiedene Überwachungsfunktionen, die über das Stör- und Warnverhalten angepasst werden können. Durch eine anwendungsbezogene Parametrierung sollte die Abschaltung des Frequenzumrichters in den verschiedenen Betriebspunkten vermieden werden. Sollte es zu einer Fehlerabschaltung kommen, kann diese Meldung über den Parameter *Programm(ieren)* **34** oder das mit dem Parameter *Fehlerquittierung* **103** verknüpfte Logiksignal quittiert werden.

Parameter	Werkseinstellung
<i>Fehlerquittierung</i> 103	75 - IN5D

Möglichkeiten der Fehlerquittierung:

- über die Stop-Taste des Bedienfelds
Ein Reset über die STOP-Taste kann nur durchgeführt werden, wenn Parameter *Local/Remote* **412** eine Steuerung über das Bedienfeld zulässt.
- über den Parameter *Programm(ieren)* **34**
- über den Parameter *Fehlerquittierung* **103**, dem ein Logiksignal oder ein Digitaleingang zugewiesen ist.
Ein Reset über ein Digitalsignal kann nur durchgeführt werden, wenn Parameter *Local/Remote* **412** dies zulässt oder bei physikalischen Eingängen ein Eingang mit dem Zusatz (Hardware) ausgewählt wird.
- Bei Nutzung eines Feldbus und Steuerung über Parameter *Local/Remote* **412** =Statemachine: Setzen des Reset-Bits im Steuerwort. Beachten Sie die Kommunikationshandbücher für zusätzliche Informationen.

8.6.6.9 Thermokontakt

204 Thermo-Kontakt für P570

Die Überwachung der Motortemperatur ist Teil des Stör- und Warnverhaltens, welches frei konfigurierbar ist. Der Parameter *Thermo-Kontakt für P570* **204** verknüpft das digitale Eingangssignal mit der *Betriebsart Motortemp.* **570**. Siehe Kapitel 8.4.6 „Motortemperatur“. In der Werkseinstellung ist der Multifunktionseingang 2 für den Anschluss eines Thermokontakts vorgesehen.

Parameter	Werkseinstellung
<i>Thermo-Kontakt für P570</i> 204	532 - MFI2D (Hardware), Multifunktionseingang 2 (Klemme X12.4)
<i>Betriebsart Motortemp.</i> 570	0 - Aus

- Für den Parameter *Thermo-Kontakt für P570* **204** den Digitaleingang oder Multifunktionseingang wählen, an dem der Thermokontakt angeschlossen ist.
- Für den Parameter *Betriebsart Motortemp.* **570** eine Auswertung wählen (Warnung oder Fehlerabschaltung).

Ist für den Parameter *Thermo-Kontakt für P570* **204** ein Multifunktionseingang gewählt, muss der Multifunktionseingang als Digitaleingang eingestellt sein:

Multifunktionseingang 1	<i>Betriebsart MFI1</i> 452	3 -	Digital NPN (aktiv: 0 V)
		4 -	Digital PNP (aktiv: 24 V)
Multifunktionseingang 2	<i>Betriebsart MFI2</i> 562	3 -	Digital NPN (aktiv: 0 V) Werkseinstellung
		4 -	Digital PNP (aktiv: 24 V)

NPN oder PNP entsprechend der erforderlichen Auswertung des angeschlossenen Thermokontakts wählen.

Ist ein Thermokontakt am Multifunktionseingang 2 angeschlossen, ist in der Werkseinstellung keine Änderung von *Thermo-Kontakt für P570* **204** und *Betriebsart MFI2* **562** erforderlich. Nur die gewünschte Auswertung muss über den Parameter *Betriebsart Motortemp.* **570** eingestellt werden.

8.6.6.10 Umschaltung n-/M- Regelung

164 Umschaltung n/M-Regelung

Die feldorientierten Regelverfahren in den Konfigurationen 410 und 610 beinhalten die Funktionen zur drehzahl- oder drehmomentabhängigen Regelung des Antriebs. Die Umschaltung kann im laufenden Betrieb des Antriebs erfolgen, da eine zusätzliche Funktionalität den Übergang zwischen den beiden Regelverfahren überwacht. Entsprechend der *Umschaltung n-/M-Regelung* **164** ist der Drehzahlregler oder der Drehmomentregler aktiv.

Die Einstellung des Drehzahlreglers ist im Kapitel 8.9.5.3 „Drehzahlregler“ beschrieben.

Die Einstellung des Drehmomentreglers ist im Kapitel 8.9.5.2 „Drehmomentregler“ beschrieben.

Parameter	Werkseinstellung
<i>Umschaltung n-/M-Regelung</i> 164	7 - Aus

8.6.6.11 Datensatzumschaltung

70 Datensatzumschaltung 1

71 Datensatzumschaltung 2

Parameterwerte können in vier verschiedenen Datensätzen gespeichert werden. Dies ermöglicht die Verwendung verschiedener Parameterwerte abhängig vom aktuellen Betriebspunkt des Frequenzumrichters. Die Umschaltung zwischen den vier Datensätzen wird über die den Parametern *Datensatzumschaltung 1 70* und *Datensatzumschaltung 2 71* zugeordneten Logiksignale ausgeführt.

Ansteuerung		
Datensatzumschaltung 1 70	Datensatzumschaltung 2 71	Aktiver Datensatz
0	0	Datensatz 1 (DS1)
1	0	Datensatz 2 (DS2)
1	1	Datensatz 3 (DS3)
0	1	Datensatz 4 (DS4)

0 = Kontakt offen 1 = Kontakt geschlossen

Parameter	Werkseinstellung	Klemme
<i>Datensatzumschaltung 1 70</i>	73 - IN3D	X11.6
<i>Datensatzumschaltung 2 71</i>	7 - Aus	-

Der Istwertparameter *Aktiver Datensatz 249* zeigt den gewählten Datensatz.

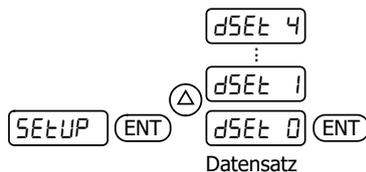
In einem Datensatz abspeichern: Parameterwerte, die während der Selbsteinstellung ermittelt werden

- „Setup“ manuell im Menü des Bedienfelds wählen.

Die Datensatzauswahl wird angezeigt.

- Datensatz 0 wählen, wenn alle Datensätze die gleichen Parameterwerte enthalten sollen.
- Einen der Datensätze 1 ... 4 wählen für die Inbetriebnahme von mehreren Motoren oder für verschiedene Betriebspunkte.

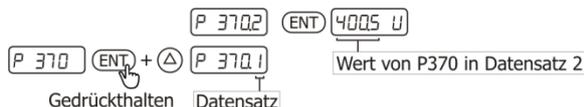
Beispiel: Für die Selbsteinstellung (Auto-tuning) und Motordaten einen Datensatz wählen.



Wenn „Setup“ ausgeführt wird, werden die eingegebenen und gemessenen Motordaten im gewählten Datensatz gespeichert.

In einem Datensatz einen Parameterwert einstellen

Beispiel: Motornennspannung P370 im Datensatz 2 einstellen.



Nach dem ersten Einschalten des Frequenzumrichters wird die Datensatzauswahl nicht angezeigt. In diesem Fall werden alle eingegebenen und gemessenen Motordaten in allen vier Datensätzen gespeichert.

8.6.6.12 Handshake Changierung

49 Handshake Changierung

Über den Parameter *Handshake Changierung 49* wird die Signalquelle für die Angabe der Laufrichtung für den Folgeantrieb der Changierfunktion ausgewählt. Die Changierfunktion wird über den Parameter *Betriebsart 435* eingeschaltet. Siehe Kapitel 8.10.8 „Changierfunktion“.

Parameter	Werkseinstellung
<i>Handshake Changierung 49</i>	7 - Aus

8.6.6.13 Bremschopperfreigabe

95 Bremschopperfreigabe

Durch das Signal, das für den Parameter *Bremschopperfreigabe* **95** gewählt ist, kann der Bremschopper freigegeben oder gesperrt werden. In der Werkseinstellung ist der Bremschopper freigegeben, wenn die Freigabe des Frequenzumrichters eingeschaltet ist.

Parameter	Werkseinstellung	Klemmen
<i>Bremschopperfreigabe</i> 95	70 - Freigabe	X11.3 und X13.3

Beispiel:

Bremschopperfreigabe **95** = „6- Ein“: Der Bremschopper ist freigegeben.

Bremschopperfreigabe **95** = „7- Aus“: Der Bremschopper ist gesperrt.

Die Einstellung des Bremschoppers ist im Kapitel 8.10.4 „Bremschopper und Bremswiderstand“ beschrieben.

HINWEIS

Ein angeschlossener Bremswiderstand wird nur genutzt, wenn eine Bremschopperfreigabe vorliegt. Bei Bremsvorgängen oder anderen generatorischen Zuständen kann es zu einer Überspannungsabschaltung kommen, wenn die elektrische Energie nicht über einen Bremswiderstand abgeführt wird.

8.6.6.14 Benutzer-Warnung

1363 Benutzer-Warnung 1

1364 Benutzer-Warnung 2

Die Parametrierung einer Benutzer-Warnung ermöglicht bei Auftreten eines kritischen Zustandes in der Anlage eine Warnung im Gerät über ein Digitalsignal auszulösen. Diese Warnung wird in *Warnungen Applikation* **273** angezeigt und kann an eine übergeordnete Steuerung übermittelt werden. Beachten Sie bitte auch Parameter *Warnmaske Applikation erstellen* **626** und die Erläuterungen in Kapitel 8.6.5.9 „Warnmaske Applikation“.

Es können 2 unabhängige Warnungen über *Benutzer-Warnung 1* **1363** und *Benutzer-Warnung 1* **1364** parametrierbar werden.

8.6.6.15 Externer Fehler

183 Externer Fehler

Die Parametrierung eines externen Fehlers ermöglicht bei Auftreten eines Anlagen- oder Antriebsfehlers das gleichzeitige Abschalten oder Stillsetzen von mehreren Frequenzumrichtern. Bei Auftreten eines Fehlers in einem Frequenzumrichter kann das Fehlersignal über ein Bussystem übertragen werden und die gewünschte Reaktion in einem anderen Frequenzumrichter ausgelöst werden. Dem Parameter *Externer Fehler* **183** kann das Logiksignal oder das digitale Eingangssignal zugewiesen werden, über welches der externe Fehler ausgelöst werden soll.

Über Parameter *Betriebsart ext. Fehler* **535** kann die Reaktion auf das Auslösen des externen Fehlers eingestellt werden. Siehe Kapitel 8.4.5 „Externer Fehler“.

<i>Betriebsart</i> 535	Funktion
0 - deaktiviert	Keine Reaktion auf externe Fehler. Werkseinstellung.
1 - Fehlerabschaltung	Der Antrieb wird ausgeschaltet und die Fehlermeldung „F1454 Externer Fehler“ ausgegeben, wenn das Logiksignal oder das Digitaleingangssignal für den Parameter <i>Externer Fehler</i> 183 anliegt.
2 - Stillsetzen, Fehler	Der Antrieb wird mit der aktuellen Verzögerungsrampe stillgesetzt und die Fehlermeldung „F1454 Externer Fehler“ ausgegeben, wenn das Logiksignal oder das Digitaleingangssignal für den Parameter <i>Externer Fehler</i> 183 anliegt.
3 - Notstop, Fehler	Der Antrieb wird mit der eingestellten Nothalt-Rampe stillgesetzt und die Fehlermeldung „F1454 Externer Fehler“ ausgegeben, wenn das Logiksignal oder das Digitaleingangssignal für den Parameter <i>Externer Fehler</i> 183 anliegt.

Parameter	Werkseinstellung
<i>Externer Fehler</i> 183	7 - Aus

Um externe Warnungen zu parametrieren, können Parameter *Benutzer-Warnung 1* **1363** und *Benutzer-Warnung 2* **1364** verwendet werden. Bitte beachten Sie Kapitel 8.6.5.9 „Warnmaske Applikation“ für weitere Details.

8.6.6.16 SPS-Funktionen

Logikfunktionen und Analogfunktionen mit Funktionsblöcken

Mit SPS-Funktionen können externe analoge oder digitale Signale sowie interne Logiksignale des Frequenzumrichters miteinander verknüpft werden. Neben Standard UND, ODER und XOR Kombinationen stehen verschiedene komplexe Logikfunktionen und Analogfunktionen zur Verfügung. Der jeweilige Ausgangswert kann für weitere Logikanweisungen und Digitalausgänge verwendet werden. Logikanweisungen können miteinander kombiniert werden, so dass komplexe Verknüpfungen realisiert werden können. Analoge Werte können verarbeitet und über Analogausgänge ausgegeben werden. Die Anweisungen ermöglichen flexible Anpassungen zur Verknüpfung verschiedener Eingangssignale. Analoge Funktionen sind zum Beispiel Vergleiche von analogen Eingangswerten, mathematische Funktionen, PID-Regelfunktionen, Filter, Begrenzungen, Umschalter und Zähler.

Beispiel:

Ein Antrieb soll starten, wenn

- die Freigabe erteilt ist UND IN4D gesetzt ist
ODER
- die Freigabe erteilt ist UND IN5D und MFI1D gesetzt sind.

Das Anwendungshandbuch SPS beachten.

8.6.6.17 Multiplexer/Demultiplexer

Der Multiplexer/Demultiplexer ermöglicht die Übertragung verschiedener digitaler Signale zwischen einer übergeordneten Steuerung und Frequenzumrichtern über Feldbus oder zwischen Frequenzumrichtern über den Systembus.

Multiplexer:

1252 Mux Eingänge

Der Multiplexer verfügt über 16 Eingänge für Logiksignale oder Digitaleingangssignale.

Am Ausgang ist das Logiksignal 927 - „Ausgang MUX“ für die Eingänge der TxPDO Prozessdaten des Systembus oder für PZDx-IN Prozessdaten des Profibus nutzbar.

Parameter		Werkseinstellung	
1252	Mux Eingänge	7 -	Aus

1250 Mux Eingang Index (schreiben)

1251 Mux Eingang Index (lesen)

Die Parameter *Mux Eingang Index (schreiben)* **1250** und *Mux Eingang Index (lesen)* **1251** für die Eingangssignale des Multiplexers ermöglichen die Parametrierung über das Bedienfeld oder über die Anwendung VTable in VPlus.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
1250	Mux Eingang Index (schreiben) ¹⁾	0	33	1
1251	Mux Eingang Index (lesen)	0	33	1

1)	Nicht-flüchtig (feste Parametrierung):	Flüchtig:
	0: Alle Indizes im EEPROM	17: Alle Indizes im RAM
	1...16: Ein Index im EEPROM	18...33: Ein Index 1...16 im RAM

HINWEIS

Die Einstellung „0“ für *Mux Eingang Index (schreiben)* **1250** ändert alle Daten im EEPROM bzw. RAM.
 Bei nicht-flüchtiger Speicherung (0...16) sind die geänderten Werte auch nach einem Wiedereinschalten der Spannungsversorgung vorhanden.
 Bei flüchtiger Speicherung (17...33) werden die Daten nur im RAM gespeichert. Wird das Gerät ausgeschaltet, gehen diese Daten verloren und beim Wiedereinschalten werden die Daten aus dem EEPROM geladen.

Demultiplexer:

1253 DeMux Eingang

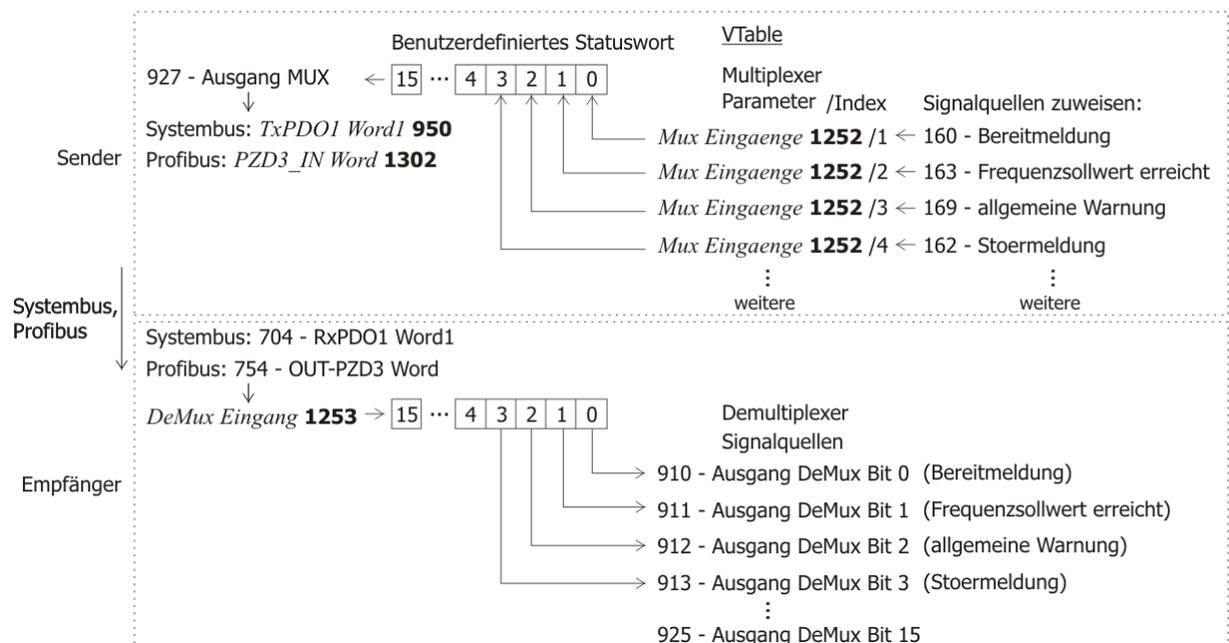
Der Demultiplexer verfügt über einen Eingang *DeMux Eingang* **1253**, dessen Signal für die Prozessdaten RxPDO des Systembus oder OUT-PZDx des Profibus nutzbar ist.

Am Ausgang des Demultiplexers sind die Logiksignale „910 - Ausgang DeMux Bit 0“ bis „925 - Ausgang DeMux Bit 15“ verfügbar, z. B. zur Ansteuerung von SPS-Funktionen und Anweisungen der Funktionentabelle.

Betriebsarten für <i>DeMux Eingang</i> 1253	
9 -	Null
704 ... 727 -	RxPDO Word
740, 741 -	Remote Control Word (Steuerwort), Remote State Word (Zustandswort)
754 ... 757 -	OUT-PZD Word
900 -	Reglerstatus
927 -	Ausgang MUX

Demultiplexer-Ausgänge	
910 ... 925 -	Ausgang DeMux Bit 0 ... Ausgang DeMux Bit 15

Beispiel: Übertragung eines benutzerdefinierten Statuswortes von einem Slave zu einem Master über Systembus oder Profibus, Parametrierung des Multiplexers und Demultiplexers mit der PC-Anwendung VTable in VPlus



Einstellungen am Sender:

- In VPlus über die Schaltflächenleiste die Anwendung VTable starten.
- In VTable dem Parameter *Mux. Eingänge* **1252** Index 1 bis Index 16 die gewünschten Signalquellen zum Senden zuweisen. Eine Einstellung für Index 0 bewirkt die Übernahme dieser Einstellung für alle anderen Indizes.
- Die Signalquelle „927 - Ausgang MUX“ einem TxPDO Prozessdatenparameter des Systembus oder einem PZDx-IN Prozessdatenparameter des Profibus zuweisen.

Einstellungen am Empfänger:

- Dem Parameter *DeMux Eingang* **1253** die entsprechenden RxPDO Signalquellen des Systembus oder OUT-PZD Signalquellen des Profibus zuweisen.

Die übertragenen Signale sind beim Empfänger als Signalquellen 910 bis 925 verfügbar.

8.6.7 PWM-/Folgefrequenz-/Pulsfolge-Eingang

496 Betriebsart IN2D (PWM/Folgefrequenz/Pulsfolge)

Ein PWM-Signal (pulsweitenmoduliertes Signal), ein Frequenzsignal oder ein Pulsfolge-Signal kann zur Sollwertvorgabe verwendet werden. Das Signal am Digitaleingang IN2D (an der Klemme X11.5) wird entsprechend der gewählten *Betriebsart IN2D* **496** ausgewertet.

<i>Betriebsart IN2D 496</i>	Funktion
0 - Aus	Das PWM-Signal oder die Folgefrequenz ist Null. Werkseinstellung.
10 - PWM, 0% – 100%	PWM-Signalerfassung am Digitaleingang IN2D (an der Klemme X11.5). 0 ... 100% von <i>Maximaler Prozentsollwert</i> 519 oder 0 ... 100% von <i>Maximale Frequenz</i> 419. Siehe Kapitel 8.6.7.1 „PWM-Eingang“.
11 - PWM, -100% – 100%	PWM-Signalerfassung am Digitaleingang IN2D (an der Klemme X11.5). -100 ... 100% von <i>Maximaler Prozentsollwert</i> 519 oder -100 ... 100% von <i>Maximale Frequenz</i> 419 . Siehe Kapitel 8.6.7.1 „PWM-Eingang“.
20 - Folgefrequenz Einfachauswertung	Folgefrequenzeingang am Digitaleingang IN2D (an der Klemme X11.5). Eine Flanke des Frequenzsignals wird ausgewertet. Das Signal kann auch als Prozentwert ausgewertet werden. Siehe Kapitel 8.6.7.2 „Folgefrequenzeingang“.
21 - Folgefrequenz Zweifachauswertung	Folgefrequenzeingang am Digitaleingang IN2D (an der Klemme X11.5). Beide Flanken des Frequenzsignals werden ausgewertet. Das Signal kann auch als Prozentwert ausgewertet werden. Siehe Kapitel 8.6.7.2 „Folgefrequenzeingang“.
30 - Pulsfolge	Pulsfolge-Signal am Digitaleingang IN2D (an der Klemme X11.5) als Frequenzsollwert. Über den Parameter <i>PulsfolgeSkalierungsfrequenz</i> 654 kann eingestellt werden, welche Eingangsfrequenz dem Wert von <i>Maximale Frequenz</i> 419 entspricht. Siehe Kapitel 8.6.7.3 „Pulsfolge“. Prozentwert: Über den Parameter <i>Pulsfolge Skalierungsfrequenz</i> 654 kann eingestellt werden, welcher Prozentwert dem Wert von <i>Maximaler Prozentsollwert</i> 519 entspricht. Das Signal kann auch als Prozentwert ausgewertet werden.



Als PWM-Eingang, Folgefrequenzeingang oder Pulsfolge-Eingang ist der Digitaleingang IN2D vorgesehen. Der Digitaleingang IN2D kann nicht für andere Funktionen genutzt werden, wenn für *Betriebsart IN2D* **496** die Funktion PWM-Eingang, Folgefrequenz oder Pulsfolge gewählt ist.

In der Werkseinstellung ist IN2D mit dem Parameter *Start-links* **69** verknüpft. Soll der PWM-, Folgefrequenz- oder Pulsfolge-Eingang verwendet werden und auch die Funktion „Start-links“, muss dem Parameter *Start-links* **69** ein anderer Digitaleingang zugewiesen werden.

8.6.7.1 PWM-Eingang

Der Digitaleingang IN2D (Klemme X11.5) kann als PWM-Eingang verwendet werden. Für den Parameter *Betriebsart IN2D* **496** muss die Einstellung „10 - PWM-Eingang 0 – 100%“ oder „11 - PWM-Eingang -100 – 100%“ gewählt werden.

Zur Sollwertvorgabe können die folgenden Einstellungen gewählt werden:

- *Prozentsollwertquelle 1* **476** = „10 - Folgeprozentwert“.
- *Prozentsollwertquelle 2* **494** = „10 - Folgeprozentwert“.

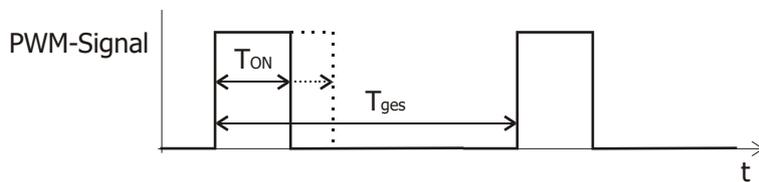
Der Prozentwert ist für das Signal auf *Maximaler Prozentsollwert* **519** bezogen.

652 PWM-Offset

653 PWM-Verstärkung

Mit den Parametern *PWM-Offset* **652** und *PWM-Verstärkung* **653** kann das PWM-Eingangssignal für die Anwendung angepasst werden.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
652	PWM-Offset	-100,00%	100,00%	0,00%
653	PWM-Verstärkung	5,0%	1000,0%	100,0%



$$PWM - Wert = PWM - Offset \mathbf{652} + \left(\frac{T_{on}}{T_{ges}} [\%] \times PWM - Verstärkung \mathbf{653} \right)$$

Den Istwert des PWM-

der Parameter *PWM-Eingang* **258**.

Eingangs zeigt

Es können PWM Frequenzen im Bereich 50 Hz bis 15 kHz ausgewertet werden.

Ausgabe als Frequenzwert

Der eingelesene Prozentwert kann als Frequenzwert für den Frequenzsollwertkanal gewählt werden.

Der Parameter *Frequenzsollwertquelle 1* **475** oder *Frequenzsollwertquelle 2* **492** ermöglicht die Auswahl:

10 - PWM, 0% ... 100%

11 - PWM, -100% ... 100%

Der Bereich 0% ... 100% oder -100%...1000% am PWM-Eingang entspricht dem Frequenzbereich 0...*Maximale Frequenz* **419**.

$$f = \frac{Eingangswert}{100\%} * Maximale Frequenz \mathbf{419}$$

8.6.7.2 Folgefrequenzeingang

Der Digitaleingang IN2D (Klemme X11.5) kann als Folgefrequenzeingang verwendet werden. Für den Parameter *Betriebsart IN2D* **496** muss die Einstellung „20 - Folgefrequenz Einfachauswertung“ oder „21 - Folgefrequenz Zweifachauswertung“ gewählt werden.

Zur Sollwertvorgabe können die folgenden Einstellungen gewählt werden:

- *Frequenzsollwertquelle 1* **475** = „10 - Folgefrequenz“.
- *Frequenzsollwertquelle 2* **492** = „10 - Folgefrequenz“.

Der Prozentwert ist für das Signal auf *Maximale Frequenz* **419** bezogen.

497 Folgefrequenz Teiler

Die Signalfrequenz am gewählten Folgefrequenzeingang kann über den Parameter *Folgefrequenz Teiler* **497** skaliert werden. Der Parameterwert ist vergleichbar mit der Strichzahl eines Drehgebers pro Umdrehung des Antriebs. Die Grenzfrequenz des Digitaleingangs IN2D muss für die Frequenz des Eingangssignals berücksichtigt werden.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
497	Folgefrequenz Teiler	1	8192	1024

Eine invertierte Auswertung kann über den Frequenzsollwertkanal im Parameter *Betriebsart* **493** eingestellt werden. Siehe 8.5.1.2 „Positive und negative Frequenzsollwerte“.

Den Istwert des Folgefrequenzeingangs zeigt der Parameter *Folgefrequenz/Pulsfolge* **252**.

Ausgabe als Prozentwert

Auch bei Parametrierung als Folgefrequenz steht der eingelesene Frequenzwert als Prozentwert für den Prozentsollwertkanal zur Verfügung. Dabei entsprechen 0 ... 100% dem Signalfrequenzbereich 0 ... *Maximale Frequenz* **419** am Folgefrequenzeingang. Die Umrechnung erfolgt nach folgender Formel:

$$\text{Prozentwert} = \frac{\text{Frequenzwert}}{\text{Maximale Frequenz } \mathbf{419}} \times 100\%$$

8.6.7.3 Pulsfolge

Am Digitaleingang IN2D (Klemme X11.5) kann ein Pulsfolge-Signal als Sollwert vorgegeben werden. Der Parameter *Betriebsart IN2D* **496** muss auf „30 - Pulsfolge“ eingestellt sein.

Zur Sollwertvorgabe können die folgenden Einstellungen gewählt werden:

- *Frequenzsollwertquelle 1* **475** = „10 - Folgefrequenz“.
- *Frequenzsollwertquelle 2* **492** = „10 - Folgefrequenz“.

654 Pulsfolge Skalierungsfrequenz

Das Pulsfolge-Signal am Digitaleingang IN2D (Klemme X11.5) wird skaliert. Über den Parameter *Pulsfolge Skalierungsfrequenz* **654** kann eingestellt werden, welche Pulsfolge-Eingangsfrequenz dem Wert von *Maximale Frequenz* 419 entspricht. Eine eingelesene Frequenz von *Maximale Frequenz* 419 bedeutet, dass am Pulsfolge-Eingang eine Frequenz in Höhe des Skalierungsfaktors [Hz] anliegt.

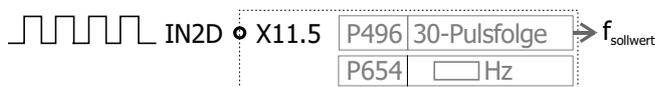
Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
654	Pulsfolge Skalierungsfrequenz	0	32000	25000

Wird der Parameter *Pulsfolge Skalierungsfrequenz* **654** auf den Wert Null eingestellt, wird der Frequenzwert am Digitaleingang nicht skaliert.

Den Istwert des Pulsfolge-Eingangs zeigt der Parameter *Folgefrequenz/Pulsfolge* **252**.

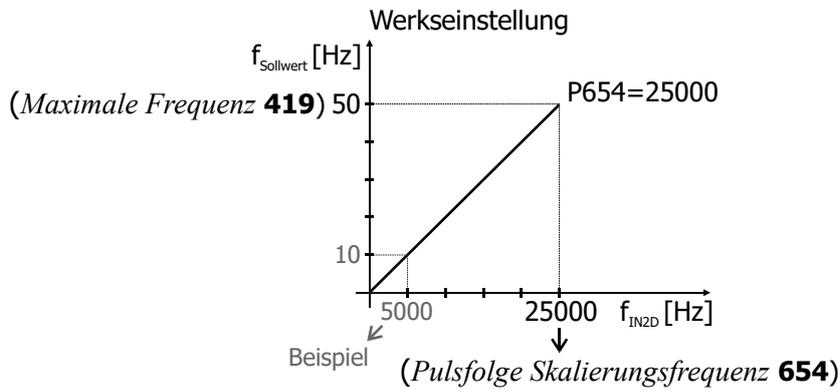
Pulsfolge-Signal an IN2D als Sollwert:

<i>Frequenzsollwertquelle 1</i> 475 oder <i>Frequenzsollwertquelle 2</i> 492	10 - Folgefrequenz
<i>Betriebsart</i> 496	30 - Pulsfolge
<i>Pulsfolge Skalierungsfrequenz</i> 654	Das skalierte Pulsfolge-Signal ist die Sollwertfrequenz.



Sollwertfrequenz:

$$f_{\text{Sollwert}} = f_{\text{IN2D}} \times \frac{\text{Maximale Frequenz } \mathbf{419}}{\text{Pulsfolge Skalierungsfrequenz } \mathbf{654} \text{ [Hz]}}$$



Beispiel:
Eingangsfrequenz an IN2D: $f_{IN2D} = 5000$ Hz
Sollwert:

Pulsfolge Skalierungsfrequenz 654	= 0	$f_{Sollwert} = f_{IN2D}$ (5000 Hz), begrenzt auf 50 Hz (<i>Maximale Frequenz 419</i>)
	= 25000	$f_{Sollwert} = 10$ Hz

Ausgabe als Prozentwert

Auch bei Parametrierung als Pulsfolge steht der eingelesene Frequenzwert als Prozentwert für den Prozentsollwertkanal zur Verfügung. Dabei entsprechen 0 ... 100% dem Signalfrequenzbereich 0 ... *Maximale Frequenz 419* am Pulsfolge-Eingang. Die Umrechnung erfolgt nach folgender Formel:

$$\text{Prozentwert} = \frac{\text{Frequenzwert}}{\text{Maximale Frequenz } 419} \times 100\%$$

8.6.7.4 Weitere Einstellmöglichkeiten

Ein Offset kann über den Frequenzsollwertkanal oder über die Funktion des elektronischen Getriebes eingestellt werden. Zum Beispiel können Sie im Frequenzsollwertkanal einstellen: *Frequenzsollwertquelle 1 475* = „10 - Folgefrequenz“ und *Frequenzsollwertquelle 2 492* = „3 - Festfrequenz“. Über die Festfrequenzen (Parameter 480 ... 488) kann der gewünschte Offset eingestellt werden. Ein Filter kann über eine SPS-Funktion eingestellt werden (siehe Anwendungshandbuch SPS).

8.7 U/f-Kennlinie

606 Typ U/f-Kennlinie

Über den Parameter *Typ U/f-Kennlinie 606* kann die Kennlinie auf linear oder quadratisch eingestellt werden.

		Funktion
1 -	Linear	Lineare U/f-Kennlinie: $ U \sim f$. Werkseinstellung.
2 -	Quadratisch	Quadratische U/f-Kennlinie: $ U \sim f^2$. Für Anwendungen in denen das Drehmoment quadratisch zur Drehzahl ansteigt. Geeignet zur Energieeinsparung. Siehe Kapitel 9.2 „Quadratische U/f-Kennlinie“. Zu klein eingestellte Werte der U/f Kennlinie beeinträchtigen das dynamische Verhalten des Antriebs.

8.8 Lineare U/f-Kennlinie

- 600 Startspannung
- 601 Spannungsüberhöhung
- 602 Überhöhungsfrequenz
- 603 Eckspannung
- 604 Eckfrequenz

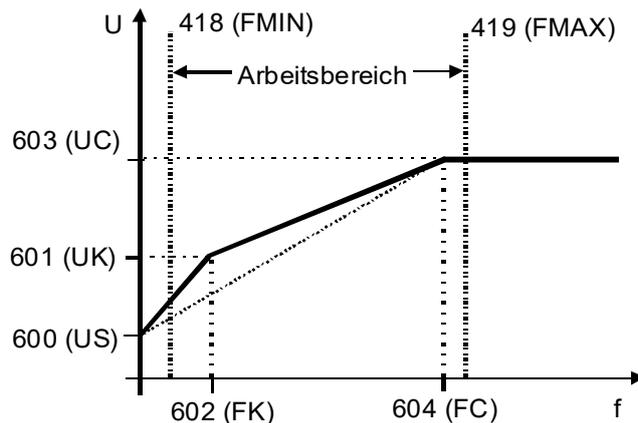
Die geberlose Regelung in der Einstellung Konfiguration 110 (Parameter *Konfiguration 30*) basiert auf der proportionalen Änderung von Ausgangsspannung zur Ausgangsfrequenz gemäß der konfigurierbaren Kennlinie.

Mit der Einstellung der U/f-Kennlinie wird die Spannung des angeschlossenen Asynchronmotors entsprechend der Frequenz gesteuert. Das im jeweiligen Betriebspunkt vom Motor aufzubringende Dreh-

moment erfordert die Steuerung der Ausgangsspannung proportional der Frequenz. Bei einem konstanten Verhältnis der Ausgangsspannung zur Ausgangsfrequenz des Frequenzumrichters ist die Magnetisierung im Nennbereich des Asynchronmotors konstant. Der Bemessungspunkt des Motors bzw. Eckpunkt der U/f-Kennlinie wird über die geführte Inbetriebnahme mit dem Parameter *Eckspannung* **603** und dem Parameter *Eckfrequenz* **604** eingestellt.

Kritisch ist der untere Frequenzbereich, wo eine erhöhte Spannung für den Anlauf des Antriebes notwendig ist. Die Spannung bei einer Ausgangsfrequenz von Null wird mit dem Parameter *Startspannung* **600** eingestellt. Eine von dem linearen Verlauf der U/f-Kennlinie abweichende Spannungsanhebung kann durch die Parameter *Spannungsüberhöhung* **601** und *Überhöhungsfrequenz* **602** definiert werden. Der prozentuale Parameterwert berechnet sich aus der linearen U/f-Kennlinie. Mit den Parametern *Minimale Frequenz* **418** und *Maximale Frequenz* **419** wird der Arbeitsbereich des Motors bzw. der U/f-Kennlinie festgelegt.

Lineare Kennlinie in der Einstellung „1 - Linear“ für *Typ U/f-Kennlinie* **606**.



(FMIN): *Minimale Frequenz* **418**, (FMAX): *Maximale Frequenz* **419**,

(US): *Startspannung* **600**,

(UK): *Spannungsüberhöhung* **601**, (FK): *Überhöhungsfrequenz* **602**

(UC): *Eckspannung* **603**, (FC): *Eckfrequenz* **604**

Parameter		Einstellung			
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.	
600	Startspannung	0,0 V	100,0 V	5,0 V	
601	Spannungsüberhöhung	-100%	200%	10%	
602	Überhöhungsfrequenz	0%	100%	20%	
603	Eckspannung	AGL202	30,0 V	280,0 V	230,0 V
		AGL402	60,0 V	560,0 V	400,0 V
604	Eckfrequenz	0,00 Hz	599,00 Hz	50,00 Hz	



Die geführte Inbetriebnahme berücksichtigt bei der Voreinstellung der U/f-Kennlinie die parametrisierten Motorbemessungswerte und Nenndaten des Frequenzumrichters. Die Erhöhung der Bemessungsdrehzahl mit konstantem Drehmoment kann mit Asynchronmaschinen realisiert werden, wenn die Motorwicklung von Stern in Dreieck umschaltbar ausgeführt ist. Wurden die Daten für die Dreieckschaltung vom Typenschild der Asynchronmaschine eingetragen wird automatisch die Eckfrequenz um die Quadratwurzel von Drei erhöht.

Die werkseitig eingestellte *Eckspannung* **603** (UC) und *Eckfrequenz* **604** (FC) ist aus den Motordaten *Bemessungsspannung* **370** bzw. *Bemessungsfrequenz* **375** abgeleitet. Mit der parametrisierten *Startspannung* **600** (US) ergibt sich die Gradengleichung der U/f-Kennlinie.

$$U = \left(\frac{UC - US}{FC - 0} \right) \cdot f + US = \left(\frac{400,0 \text{ V} - 5,0 \text{ V}}{50,00 \text{ Hz} - 0,00 \text{ Hz}} \right) \cdot f + 5,0 \text{ V}$$

Die *Überhöhungsfrequenz* **602** (FK) wird prozentual zur *Eckfrequenz* **604** (FC) eingegeben und beträgt werkseitig $f=10$ Hz. Die Ausgangsspannung wird für die Werkseinstellung der *Spannungsüberhöhung* **601** (UK) mit $U=92,4$ V berechnet.

$$U = \left[\left(\frac{UC - US}{FC - 0} \right) \cdot (FK \cdot FC) + US \right] \cdot (1 + UK) = \left[\left(\frac{400 \text{ V} - 5 \text{ V}}{50 \text{ Hz} - 0 \text{ Hz}} \right) \cdot (0,2 \cdot 50 \text{ Hz}) + 5 \text{ V} \right] \cdot 1,1 = \underline{\underline{92,4 \text{ V}}}$$

8.8.1 Dynamische Spannungsvorsteuerung

605 Dyn. Spannungsvorsteuerung

Die *Dyn. Spannungsvorsteuerung* **605** beschleunigt das Regelverhalten des Stromgrenzwertreglers (Parameter *Betriebsart* **610**) und des Spannungsreglers (Parameter *Betriebsart* **670**). Der aus der U/f-Kennlinie resultierende Wert der Ausgangsspannung wird durch Addition der berechneten Spannungsvorsteuerung verändert.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
605	Dyn. Spannungsvorsteuerung	0%	200%	100%

8.9 Regelfunktionen

Über die Regelfunktionen können die Regelreaktion passend zur Applikation eingestellt werden.

8.9.1 Intelligente Stromgrenzen

573 Betriebsart (Intelligente Stromgrenzen)

Die entsprechend der Applikation einzustellenden Stromgrenzen vermeiden die unzulässige Belastung der angeschlossenen Last und verhindern die Fehlerabschaltung des Frequenzumrichters. Die Funktion erweitert den im Regelverfahren verfügbaren Stromregler. Die angegebene Überlastreserve des Frequenzumrichters kann mit Hilfe der intelligenten Stromgrenzen, insbesondere in Anwendungen mit dynamischen Lastwechseln, optimal ausgenutzt werden. Der Parameter *Betriebsart* **573** definiert die Schwelle zur Aktivierung der intelligenten Stromgrenze. Der parametrisierte Motorbemessungsstrom, bzw. Nennstrom des Frequenzumrichters, wird als Grenzwert von den intelligenten Stromgrenzen nachgeführt.

Im Steuerungsverfahren nach U/f-Kennlinie (Einstellung 110 für *Konfiguration* **30**) wirken die intelligenten Stromgrenzen auf den Stromgrenzwertregler. Daher sind die intelligenten Stromgrenzen nur wirksam, wenn der Stromgrenzwertregler aktiviert ist.

In der feldorientierten Regelung (Einstellung 410 oder 610 für *Konfiguration* **30**) begrenzen die intelligenten Stromgrenzen den maximal möglichen drehmomentbildenden Strom.

<i>Betriebsart</i> 573	Funktion
0 - Aus	Die Funktion ist ausgeschaltet.
1 - Ixt	Begrenzung auf die Überlast des Frequenzumrichters (Ixt).
10 - Tc	Begrenzung auf die maximale Kühlkörpertemperatur (T _c).
11 - Ixt + Tc	Betriebsart 1 und 10 (Ixt + T _c).
20 - Motortemp.	Begrenzung auf die Motortemperatur (T _{Motor}).
21 - Motortemp.+ Ixt	Betriebsart 20 und 1 (T _{Motor} + Ixt).
30 - Tc + Motortemp.	Betriebsart 10 und 20 (T _c + T _{Motor}).
31 - Tc + Motortemp.+ Ixt	Betriebsart 10, 20 und 1 (T _c + T _{Motor} + Ixt). Werkseinstellung.

In den Betriebsarten mit Überlastreserve (Ixt) erfolgt bei Überschreiten des Schwellwertes eine Reduktion des Ausgangsstroms. Hierbei wird zwischen Lang- und Kurzzeitüberlastreserve unterschieden. Nach Ausnutzung der Kurzzeitüberlast (1 s) wird der Ausgangsstrom auf den zur aktuellen Schaltfrequenz gehörenden Langzeitüberlaststrom reduziert. Nach Ausnutzung der Langzeitüberlast (60 s) erfolgt eine Reduktion auf den ebenfalls schaltfrequenzabhängigen Nennstrom.

Wurde der Ausgangsstrom, bedingt durch die ausgenutzte Langzeitüberlast, schon reduziert, steht die Kurzzeitüberlast auch dann nicht mehr zur Verfügung, wenn sie vorher noch nicht ausgenutzt wurde. Die definierte Überlastreserve (Ixt) des Frequenzumrichters steht nach einer 10 Minuten andauernden Leistungsreduktion erneut zur Verfügung.

574 Leistungsgrenze

575 Begrenzungsdauer

Der über den Parameter *Betriebsart* **573** gewählte Schwellwert wird überwacht. Ist der Parameter *Betriebsart* **573** auf Motor- oder Kühlkörpertemperaturüberwachung eingestellt, wird bei Erreichen des Grenzwertes die Leistung auf den Wert von *Leistungsgrenze* **574** verringert. Die Leistung wird bis zur Abkühlung verringert. Über *Begrenzungsdauer* **575** kann eine zusätzliche Zeit eingestellt werden, für welche die Begrenzung nach Unterschreiten des Schwellwerts noch aufrechterhalten werden soll. Im motorischen Betrieb werden der Ausgangsstrom und die Drehzahl verringert. Das Lastverhalten des Motors muss von der Drehzahl abhängig sein.

Die Leistungsgrenze sollte möglichst gering gewählt werden, um dem Antrieb ausreichend Zeit zur Abkühlung zu geben. Die Bezugsgröße ist die Nennleistung des Frequenzumrichters oder die eingestellte Bemessungsleistung des Motors.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
574	Leistungsgrenze	40,00%	95,00%	80,00%
575	Begrenzungsdauer	5 min	300 min	15 min

Ausgangssignale

Das Erreichen eines Grenzwertes – in *Betriebsart* **573** gewählt – kann über Digitalausgänge gemeldet werden.

15 -	Warnung Strombegrenzung	Die intelligenten Stromgrenzen begrenzen den Ausgangsstrom.
16 -	Regler Strombegrenzung Langzeit-Ixt	Die Überlastreserve für 60 s wurde ausgenutzt und der Ausgangsstrom wird begrenzt.
17 -	Regler Strombegrenzung Kurzzeit-Ixt	Die Überlastreserve für 1 s wurde ausgenutzt und der Ausgangsstrom wird begrenzt.
18 -	Regler Strombegrenzung T_K	Max. Kühlkörpertemperatur T_K erreicht. Die intelligenten Stromgrenzen sind aktiv.
19 -	Regler Strombegrenzung Motortemp.	Max. Motortemperatur erreicht. Die intelligenten Stromgrenzen sind aktiv.

8.9.2 Spannungsregler

670 Betriebsart (Spannungsregler)

Der Spannungsregler beinhaltet die zur Überwachung der Zwischenkreisspannung notwendigen Funktionen.

- Die im generatorischen Betrieb (zum Beispiel beim Bremsvorgang) des Motors ansteigende Zwischenkreisspannung U_d wird durch den Spannungsregler auf den eingestellten Grenzwert geregelt.
- Die Netzausfallstützung nutzt die Rotationsenergie des Antriebs zur Überbrückung kurzzeitiger Netzausfälle.

Der Spannungsregler wird mit dem Parameter *Betriebsart* **670** eingestellt.

<i>Betriebsart 670</i>	<i>Funktion</i>
0 - Aus	Die Funktion ist ausgeschaltet. Brems- und Motorchopper sind aktiv und schalten an den mit P506 bzw. P507 parametrisierten Schwellen.
1 - U_d -Begrenzung aktiv	Überspannungsregler eingeschaltet. Brems- und Motorchopper sind aktiv und schalten an den mit P506 bzw. P507 parametrisierten Schwellen. Werkseinstellung.
2 - Netzstützung aktiv	Netzausfallstützung eingeschaltet. Brems- und Motorchopper sind aktiv und schalten an den mit P506 bzw. P507 parametrisierten Schwellen. Geeignet zur schnellen Stillsetzung.
3 - U_d -Begr. & Netzstütz. aktiv	Überspannungsregler und Netzausfallstützung eingeschaltet, mit Motor-Chopper.
12 - Netzstützung aktiv, ohne Chopper	Netzausfallstützung eingeschaltet. Während der Netzstützung sind Brems- und Motorchopper deaktiviert. In allen anderen Fällen sind Brems- und Motorchopper aktiv und schalten an den mit P506 bzw. P507 parametrisierten Schwellen.
13 - U_d -Begr. & Netzstütz. aktiv, ohne Chopper	Überspannungsregler und Netzausfallstützung eingeschaltet. Während der Netzstützung sind Brems- und Motorchopper deaktiviert. In allen anderen Fällen sind Brems- und Motorchopper aktiv und schalten an den mit P506 bzw. P507 parametrisierten Schwellen.

Die Funktion Motor-Chopper ist nur im feldorientierten Regelverfahren der Konfigurationen 410 verfügbar (Parameter *Konfiguration* **30**).

Bei Auswahl einer Betriebsart mit Motor-Chopper die *Triggerschwelle* **507** < (*Sollwert U_d -Begrenzung* **680** – 10 V) einstellen. Siehe Kapitel 8.10.5 „Motor-Chopper“.



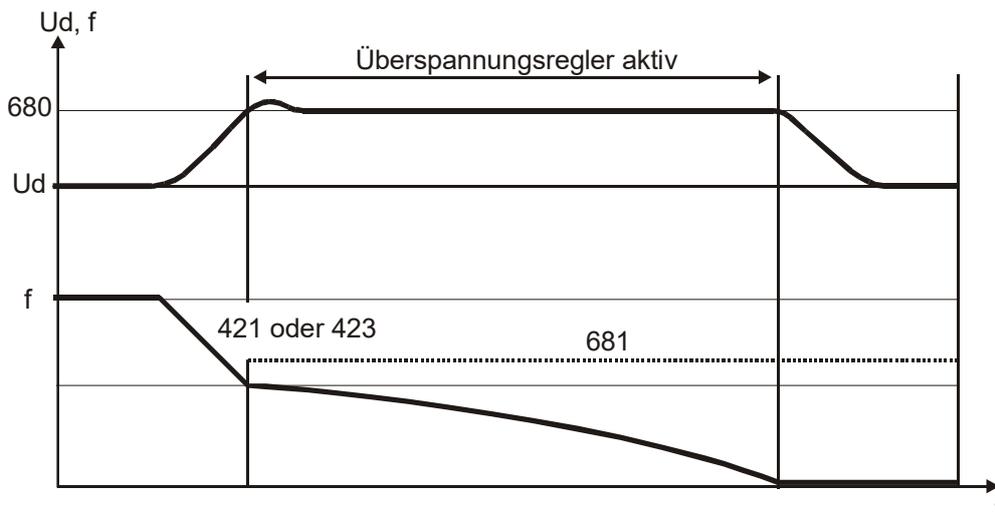
Für Synchronmotoren (*Konfiguration* **30**=610) ist die Motor-Chopper Funktion deaktiviert, um Schäden am Motor zu vermeiden. Die übrigen Funktionen des Spannungsreglers sind davon nicht beeinflusst.

Für Asynchronmotoren in U/f Steuerung (*Konfiguration* **30**=110) ist die Motor-Chopper Funktion inaktiv. Die übrigen Funktionen des Spannungsreglers sind davon nicht beeinflusst.



Der Brems-Chopper ist abhängig von der Einstellung *Betriebsart* **670** aktiv. Beachten Sie Kapitel 8.10.4 „Bremschopper und Bremswiderstand“ für die Parametrierung der Schaltschwelle.

**Betriebsart Überspannungsregelung,
Spannungsregler: Parameter Betriebsart 670 = 1**



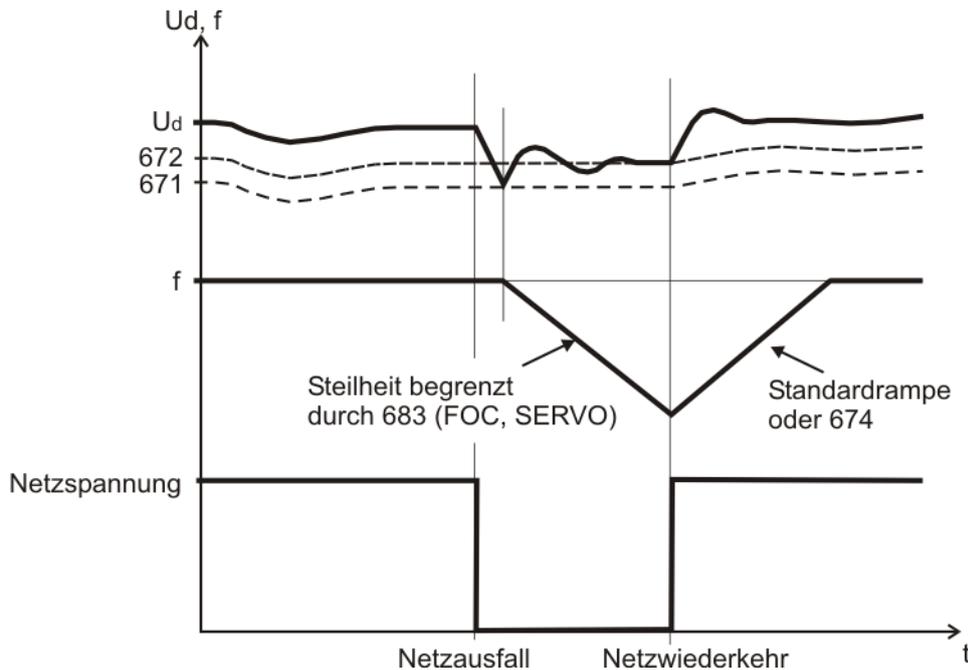
680 Sollwert UD-Begrenzung
681 Max. Frequenzerhöhung

Die Überspannungsregelung verhindert das Abschalten des Frequenzumrichters im generatorischen Betrieb. Die Reduzierung der Antriebsdrehzahl durch eine über den Parameter *Verzögerung (Rechtslauf)* **421**, bzw. *Verzögerung Linkslauf* **423** gewählte Rampensteilheit kann zu einer Überspannung im Zwischenkreis führen. Überschreitet die Spannung den durch den Parameter *Sollwert UD-Begrenzung* **680** eingestellten Wert, wird die Verzögerung so reduziert, dass die Zwischenkreisspannung auf den eingestellten Wert geregelt wird. Lässt sich die Zwischenkreisspannung durch die Reduzierung der Verzögerung nicht auf den eingestellten Sollwert regeln, wird die Verzögerung angehalten und die Ausgangsfrequenz angehoben. Die Ausgangsfrequenz wird durch Addition des Parameterwertes *Max. Frequenzerhöhung* **681** zur Frequenz im Betriebspunkt des Reglereingriffs berechnet.

Parameter		Einstellung			
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.	
680	Sollwert UD-Begrenzung	AGL202	225,0 V	387,5 V	380,0 V
		AGL402	325,0 V	775,0 V	760,0 V
681	Max. Frequenzerhöhung	0,00 Hz	599,00 Hz	10,00 Hz	

Für einen verlässlichen Betrieb der Überspannungsregelung empfiehlt BONFIGLIOLI, die Motor-Chopper *Triggerschwelle* **507** < (*Sollwert UD-Begrenzung* **680** – 10 V) einzustellen. Beachten Sie Kapitel 8.10.5 „Motor-Chopper“.

Betriebsart Netzausfallstützung,
Spannungsregler: Parameter *Betriebsart* 670 = 2
mit Netzwiederkehr



671 Schwelle Netzausfall
672 Sollwert Netzstützung

Durch die Netzausfallstützung können kurzzeitige Netzausfälle überbrückt werden. Ein Netzausfall wird erkannt, wenn die Zwischenkreisspannung den eingestellten Wert des Parameters *Schwelle Netzausfall* **671** unterschritten hat. Wird ein Netzausfall erkannt, so versucht der Regler die Zwischenkreisspannung auf den mit dem Parameter *Sollwert Netzstützung* **672** eingestellten Wert zu regeln. Dazu wird die Ausgangsfrequenz kontinuierlich reduziert und der Motor mit seinen rotierenden Massen in den generatorischen Betrieb gebracht. Bei Feldorientierten Regelverfahren (FOC, SERVO) erfolgt die Reduzierung der Ausgangsfrequenz maximal mit dem durch den Parameter *Gen. Grenze Stromsollwert* **683** eingestellten Strom.



Gen. Grenze Stromsollwert **683** ist in Konfiguration 410 und 610 (FOC und SERVO) aktiv.

Die Schwellwerte des Spannungsreglers werden von der aktuellen Zwischenkreisspannung ausgehend mit den Parametern *Schwelle Netzausfall* **671** und *Sollwert Netzstützung* **672** berechnet. Kehrt die Netzspannung zurück bevor eine Abschaltung durch die Netzunterspannungserkennung erfolgt, so wird der Antrieb gemäß dem Wert des Parameters *Beschleunigung Netzwiederkehr* **674** auf seine Sollfrequenz beschleunigt. Ist der Wert des Parameters *Beschleunigung Netzwiederkehr* **674** auf die Werkseinstellung von 0,00 Hz/s eingestellt, wird mit den eingestellten Werten für die Rampenparameter *Beschleunigung (Rechtslauf)* **420** oder *Beschleunigung Linkslauf* **422** beschleunigt.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
671	Schwelle Netzausfall	-200,0 V	-50,0 V	-100,0 V
672	Sollwert Netzstützung	-200,0 V	-10,0 V	-40,0 V



Der Frequenzumrichter reagiert bei aktivierter Netzausfallstützung, wie auch im Normalbetrieb, auf die Signale an den Steuereingängen. Die Beschaltung mit extern versorgten Steuersignalen ist nur mit unterbrechungsfreier Versorgung möglich. Alternativ ist die Versorgung der Steuersignale durch den Frequenzumrichter zu verwenden.

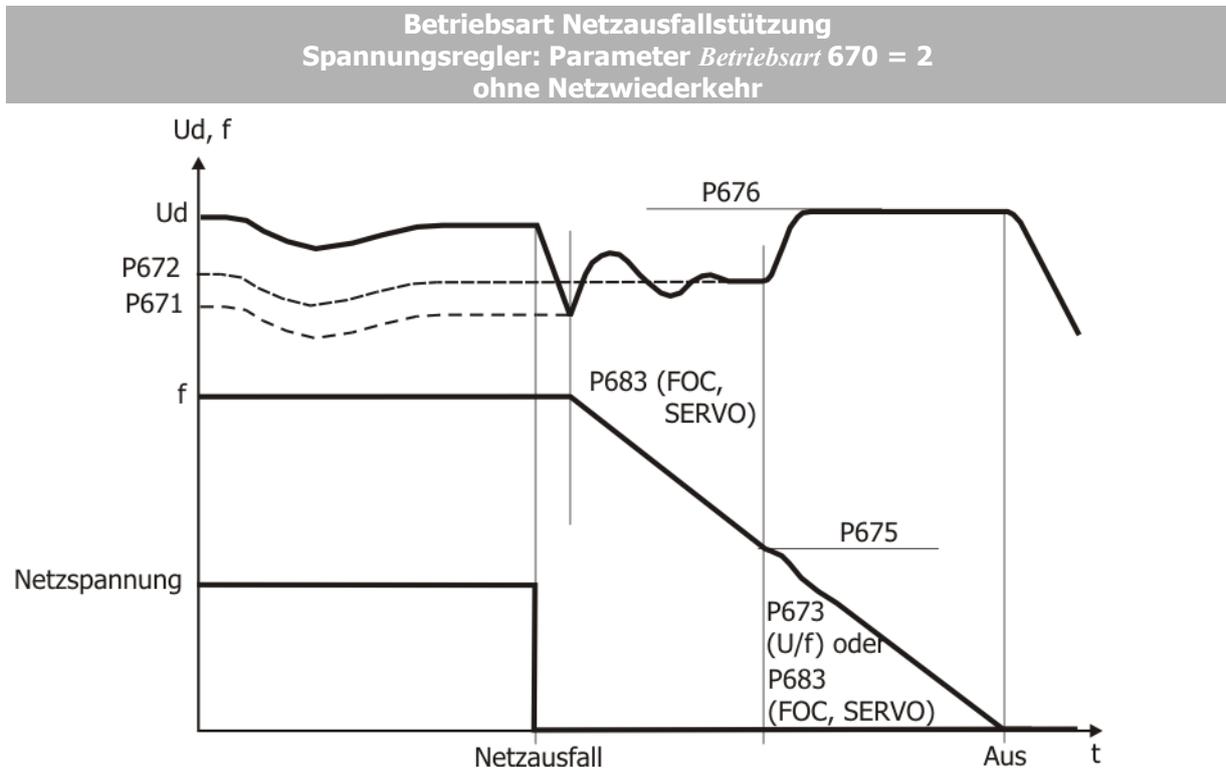
Ausgangssignale

Der Ausfall der Netzspannung und die Netzstützung werden über digitale Signale gemeldet.

179 - Netzausfall	1)	Ausfall der Netzspannung und Netzstützung– gewählt über <i>Betriebsart</i> 670
13 - Netzausfall	2)	des Spannungsreglers.

1) Zur Verknüpfung mit Funktionen des Frequenzumrichters.

2) Zur Ausgabe über einen Digitalausgang. Die Signalquelle für einen der Parameter 531, 532, 533, 554 auswählen. Siehe Kapitel 8.6.5 „Digitalausgänge“.



675 Schwelle Stillsetzung

676 Sollwert Stillsetzung

Die bei Netzausfall zur Verfügung stehende Zwischenkreisspannung wird vom Motor bereitgestellt. Die Ausgangsfrequenz wird kontinuierlich reduziert und der Motor mit seinen rotierenden Massen in den generatorischen Betrieb gebracht. Die Reduzierung der Ausgangsfrequenz erfolgt maximal mit dem im Parameter *Gen. Grenze Stromsollwert* **683** eingestellten Strom oder mit der Rampe *Verzögerung Netzstützung* **673**. *Verzögerung Netzstützung* **673** ist nur aktiv, wenn die Istfrequenz kleiner ist als *Schwelle Stillsetzung* **675**.

Die Zeit bis zum Stillstand des Motors resultiert aus der generatorischen Energie des Systems, die eine Erhöhung der Zwischenkreisspannung zur Folge hat. Die mit dem Parameter *Sollwert Stillsetzung* **676** eingestellte Zwischenkreisspannung wird als Regelgröße vom Spannungsregler verwendet und konstant gehalten. Die Spannungsanhebung ermöglicht das Bremsverhalten und die Zeit bis zum Stillstand zu optimieren. Das Verhalten der Regelung ist vergleichbar mit dem Auslaufverhalten 2 (Stillsetzen und Halten), da der Spannungsregler den Antrieb mit maximaler Verzögerungsrampe zum Stillstand führt und mit der verbleibenden Zwischenkreisspannung bestromt.

Kehrt die Zwischenkreisspannung vor Stillstand des Antriebs, aber nach Unterschreiten der *Schwelle Stillsetzung* **675** wieder, so wird der Antrieb weiter bis zum Stillstand verzögert.

Kehrt die Netzspannung zurück, nachdem die Stillsetzung des Antriebes erfolgte, jedoch die Unterspannungsabschaltung noch nicht erreicht ist, meldet der Frequenzumrichter Störung. Das Bedienfeld zeigt die Fehlermeldung „F0702“ an.

Dauert der Netzausfall ohne Stillsetzung (*Schwelle Stillsetzung* **675** = 0 Hz) so lange, dass die Frequenz auf 0 Hz abgesenkt wurde, wird bei Netzwiederkehr der Antrieb auf die Sollfrequenz beschleunigt. Dauert der Netzausfall mit oder ohne aktivierter Stillsetzung so lange, dass der Frequenzumrichter ganz abschaltet, wird der Frequenzumrichter bei Netzwiederkehr im Zustand „Bereit“ stehen. Wenn die Freigabe erneut geschaltet wird, startet der Antrieb. Soll bei dauernd eingeschalteter Freigabe der

Antrieb nach Netzwiederkehr automatisch starten, muss die *Betriebsart* **651** des Autostarts eingeschaltet sein.

Parameter		Einstellung			
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.	
675	Schwelle Stillsetzung	0,00 Hz	599,00 Hz	0,00 Hz	
676	Sollwert Stillsetzung	AGL202	225,0 V	375,5 V	365,0 V
		AGL402	325,0 V	775,0 V	730,0 V



Der *Sollwert Stillsetzung* **676** wird unterhalb des Frequenzwerts *Schwelle Stillsetzung* **675** wirksam.

673 Verzögerung Netzstützung
 674 Beschleunigung Netzwiederkehr
 683 Gen. Grenze Stromsollwert

Der Spannungsregler verwendet zur Regelung die Grenzwerte der Zwischenkreisspannung. Die *Beschleunigung Netzwiederkehr* **674** ersetzt, wenn der werkseitig eingestellte Wert verändert wird, die eingestellten Werte der Rampenparameter *Beschleunigung (Rechtslauf)* **420** oder *Beschleunigung (Linkslauf)* **422**. Die Spannungsregelung bei Netzausfall wechselt ab der Frequenzgrenze *Schwelle Stillsetzung* **675** vom *Sollwert Netzstützung* **672** auf den *Sollwert Stillsetzung* **676**. Der Wert von *Gen. Grenze Stromsollwert* **683** (FOC, SERVO) oder die Rampe *Verzögerung Netzstützung* **673** (U/f) definiert die maximale Steilheit für die Verzögerung des Antriebs auf den *Sollwert Stillsetzung* **676**. *Verzögerung Netzstützung* **673** ist nur aktiv, wenn die Istfrequenz kleiner ist als *Schwelle Stillsetzung* **675**.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
683	Gen. Grenze Stromsollwert	0,0 A	$\ddot{u} \cdot I_{FUN}$	I_{FUN}
673	Verzögerung Netzstützung	0,01 Hz/s	9999,99 Hz/s	50,00 Hz/s
674	Beschleunigung Netzwiederkehr	0,00 Hz/s	9999,99 Hz/s	0,00 Hz/s

I_{FUN} : Nennwert des Frequenzumrichters
 \ddot{u} : Überlastfähigkeit des Frequenzumrichters



Verzögerung Netzstützung **673** ist in Konfiguration 110 U/f aktiv.
Gen. Grenze Stromsollwert **683** ist in Konfiguration 410 und 610 (FOC und SERVO) aktiv.

677 Verstärkung
 678 Nachstellzeit

Der proportionale und der integrierende Teil des Spannungsreglers können über den Parameter *Verstärkung* **677** und Parameter *Nachstellzeit* **678** eingestellt werden. Die Regelfunktionen werden durch Einstellen der Parameter auf den Wert Null deaktiviert. In der jeweiligen Einstellung handelt es sich um einen P-Regler bzw. I-Regler.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
677	Verstärkung	0,00	30,00	1 ¹⁾
				2 ²⁾
678	Nachstellzeit	0 ms	10000 ms	8 ms ¹⁾
				23 ms ²⁾

Die Werkseinstellung ist von dem gewählten Steuer- und Regelverfahren abhängig.

¹⁾ Konfiguration **30** = 110
²⁾ Konfiguration **30** = 410, 610

8.9.3 PID-Regler (Technologieregler)

Der PID-Regler kann für die Prozessregelung verwendet werden. Die Verbindung von Soll- und Istwert der Anwendung mit den Funktionen des Frequenzumrichters ermöglicht die Prozessregelung ohne weitere Komponenten. Somit können Applikationen, wie z. B. Druck-, Volumenstrom-, Temperatur- oder Drehzahlregelung einfach realisiert werden.

Einschalten des PID-Reglers:

Einen der folgenden Parameter einstellen.

Parameter	Werkseinstellung	Einstellen
<i>Frequenzsollwertquelle 1</i> 475 oder <i>Frequenzsollwertquelle 2</i> 492	1 - Analogwert MFI1A 5 - Keypad-Motorpoti	30 - Technologieregler

Sollwert für den PID-Regler:

Einen der folgenden Parameter einstellen.

Parameter	Werkseinstellung	Einstellen
<i>Prozentsollwertquelle 1</i> 476 oder <i>Prozentsollwertquelle 2</i> 494	1 - Analogwert MFI1A ¹ 5 - Keypad-Motorpoti	Analogeingang oder Prozentwert wählen. Zum Beispiel „2 - Analogwert MFI2A“ ² oder „3 - Festprozentwert“.

Zum Beispiel: Analoger Sollwert an MFI2A

Prozentsollwertquelle 1 **476** oder *Prozentsollwertquelle 2* **494** auf „2 - Analogwert MFI2A“ einstellen. Klemme X12.4 als Analogeingang einstellen:

Parameter	Werkseinstellung	Einstellen
<i>Betriebsart MFI2</i> 562	3 - Digital NPN (aktiv: 0 V)	Spannungseingang oder Stromeingang. Siehe Kapitel 8.6.2 „Multifunktionseingang MFI2“.

Zum Beispiel: Der Sollwert ist ein Festprozentwert.

Prozentsollwertquelle 1 **476** oder *Prozentsollwertquelle 2* **494** auf „3 - Festprozentwert“ einstellen. Festprozentwert einstellen und auswählen:

Parameter	Werkseinstellung	Einstellen
Parameter 520, 521, 522, 523 (Festprozentwerte) <i>Festprozentwertumschaltung 1</i> 75 und <i>Festprozentwertumschaltung 2</i> 76	0%, 20%, 50%, 100% 7 - Aus	Einen Wert eingeben. Siehe Kapitel 8.5.2.3 „Festprozentwerte“. Digitaleingänge oder Logiksignale wählen. Siehe Kapitel 8.6.6.6 „Festprozentwertumschaltung“.

Istwert für den PID-Regler

Parameter	Werkseinstellung	Einstellen
<i>Prozentistwertquelle</i> 478	1 - Analogeingang MFI1A	Eingang wählen, an dem der Istwert anliegt.

Zum Beispiel: Analoger Istwert an MFI1A

Klemme X12.3 als Analogeingang einstellen:

Parameter	Werkseinstellung	Einstellen
<i>Betriebsart MFI1</i> 452	1 - Spannung 0...10V	Spannungseingang oder Stromeingang. Siehe Kapitel 8.6.1 „Multifunktionseingang MFI1“.

¹ MFI1A: Multifunktionseingang an der Klemme X12.3.

² MFI2A: Multifunktionseingang an der Klemme X12.4.

Für die Anpassung an die Anwendung kann eine Einstellung der minimalen und maximalen Frequenz erforderlich sein:

Parameter	Werkseinstellung
Minimale Frequenz 418	3,50 Hz
Maximale Frequenz 419	50,00 Hz

Die Werte der eingestellten Rampen (Parameter 420 bis 426 und 430) werden bei Verwendung des PID-Reglers berücksichtigt.

Der Technologieregler kann über die Signale der Parameter *Start-rechts* **68** oder *Start-links* **69** gestartet werden.

Die Regelabweichung (Differenz zwischen Prozentsollwert und Prozentistwert) wird dem PID-Regler zugeführt. Der PID-Regler stellt die Ausgangsfrequenz des Frequenzumrichters so ein, dass die Regelabweichung minimiert wird.

P-Regler: Der Ausgang des P-Reglers ist das Produkt aus der Regelabweichung und der Verstärkung und folgt unverzögert und linear der Regelabweichung. Eine Regelabweichung bleibt bestehen.

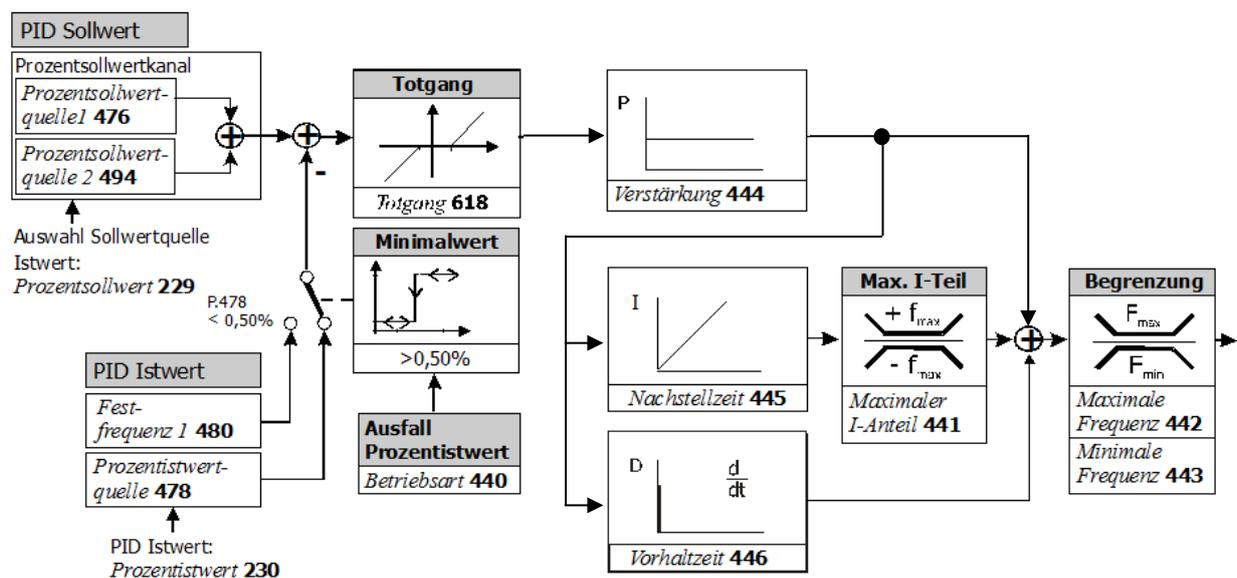
I-Regler: Der Ausgang des I-Reglers ist das Integral der Regelabweichung. Der I-Regler ist dafür bestimmt, die Regelabweichung zu beseitigen. Die Nachstellzeit legt fest, wie schnell die Regelabweichung ausgeglichen wird. Ist der I-Regler zu dynamisch (schnelles Ausregeln von Abweichungen) eingestellt, kann das System instabil werden und schwingen. Ist der I-Regler zu passiv (langsameres Ausregeln von Abweichungen) eingestellt, wird der stationäre Fehler nicht ausreichend ausgegelt. Der Integralteil muss daher anlagenspezifisch angepasst werden.

D-Regler: Der D-Regler bewertet die Änderung der Regelabweichung und berechnet deren Änderungsgeschwindigkeit. Diese wird mit der Vorhaltzeit multipliziert. Der D-Regler reagiert auf Ankündigungen von Änderungen und bewirkt ein schnelles Regelverhalten. Der D-Regler kann den Regelkreis stabilisieren und Schwingungen verringern. Ein Nachteil ist, dass Störungen (z. B. Störspannungen) verstärkt werden.

Um den Ausgangswert des PID-Reglers als Frequenzsollwert zu verwenden, muss für *Frequenzsollwertquelle 1* **475** oder *Frequenzsollwertquelle 2* **492** die Einstellung „30 - Technologieregler“ gewählt werden. Ist der Technologieregler als Frequenzsollwertquelle gewählt, werden die Einstellungen des PID-Reglers aktiviert.

Das Verhalten des PID-Reglers wird eingestellt mit:

- Proportionalteil *Verstärkung* **444**
- Integralteil *Nachstellzeit* **445**
- Differentialteil *Vorhaltzeit* **446**



Der Prozentsollwertkanal ist vereinfacht dargestellt. Siehe Kapitel 8.5.2 „Prozentsollwertkanal“.

Anwendungsbeispiele

Anwendung	Funktion
Druckregelung	Der Druck in einem Prozess wird mit Hilfe eines Drucksensors konstant gehalten.
Volumenstromregelung	Die Durchflussmenge in einem Prozess wird mit Hilfe eines Durchflussmessers konstant gehalten.
Temperaturregelung	Eine Temperatur wird konstant gehalten, indem ein Lüfter mit einem Thermostat geregelt wird.

Mit der Datensatzumschaltung über Steuerkontakte kann der PID-Regler an verschiedene Betriebspunkte angepasst werden.

476,494 Prozentsollwertquelle, PID Sollwerteingang

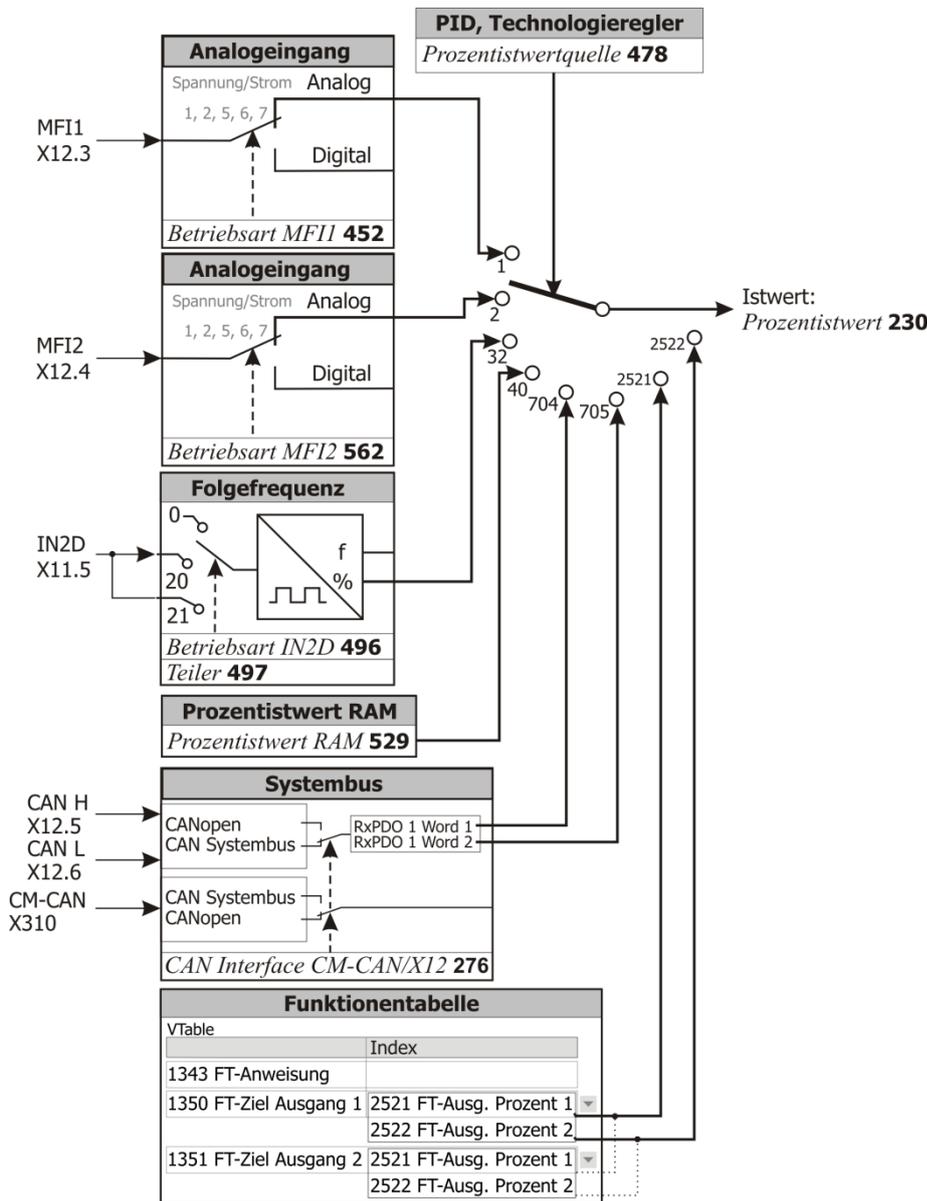
Die Quelle für den Sollwert der Regelung kann über den Parameter *Prozentsollwertquelle 1* **476** oder *Prozentsollwertquelle 2* **494** gewählt werden. Die Werte der beiden Parameter werden addiert. Siehe Kapitel 8.5.2 „Prozentsollwertkanal“.

478 Prozentistwertquelle, PID Istwerteingang

Der Analogeingang oder der Folgefrequenzeingang, an dem der Istwert anliegt, kann mit dem Parameter *Prozentistwertquelle* **478** gewählt werden. Der Istwert kann auch über ein Bussystem übertragen werden.

Prozentistwertquelle 478	Funktion
1 - Analogeingang MFI1A	Das Analogsignal am Multifunktionseingang 1 (Klemme X12.3). Werkseinstellung. Über den Parameter <i>Betriebsart MFI1</i> 452 muss der Eingang als Analogeingang (Spannung oder Strom) eingestellt sein. Siehe Kapitel 8.6.1 „Multifunktionseingang MFI1“.
2 - Analogeingang MFI2A	Das Analogsignal am Multifunktionseingang 2 (Klemme X12.4). Über den Parameter <i>Betriebsart MFI2</i> 562 muss der Eingang als Analogeingang (Spannung oder Strom) eingestellt sein. Siehe Kapitel 8.6.2 „Multifunktionseingang MFI2“.
32 - Folgeprozenteingang	Das Prozentwertsignal am Digitaleingang IN2D. Die Auswertung kann über den Parameter <i>Betriebsart IN2D</i> 496 gewählt werden. Siehe Kapitel 8.6.7.2 „Folgefrequenzeingang“.
40 - Prozentistwert RAM	Wert des Parameters <i>Prozentistwert RAM</i> 529 . <i>Prozentistwert RAM</i> 529 kann durch einen Feldbus gesetzt werden, ist jedoch in VPlus oder im Keypad nicht sichtbar.
704 - RxPDO1 Word 1	Prozessdaten vom Systembus. Siehe Anleitung zum Systembus.
705 - RxPDO1 Word 2	Prozessdaten vom Systembus. Siehe Anleitung zum Systembus.
2521 - SPS-Ausgang Prozent 1	Ausgangswert einer SPS-Funktion. Istwertquelle ist der Prozentausgang 1 der SPS-Funktion. Siehe Anwendungshandbuch SPS.
2522 - SPS-Ausgang Prozent 2	Ausgangswert einer SPS-Funktion. Istwertquelle ist der Prozentausgang 2 der SPS-Funktion. Siehe Anwendungshandbuch SPS.

Eingänge für die Prozentistwertquelle (PID Istwert)



440 Betriebsart Ausfall Istwert

Über den Parameter *Betriebsart Ausfall Istwert* **440** kann eingestellt werden, wie der Frequenzrichter auf einen fehlenden Istwert (<0,5%) reagiert. Ein Hochlaufen des Antriebs bei fehlendem Istwert kann dadurch vermieden werden. Die Funktion ermöglicht zum Beispiel die Leitungsbruchüberwachung einer Sensorleitung. Die Funktion sollte eingeschaltet werden, um kritisches Betriebsverhalten zu vermeiden, wie z. B. Beschleunigung auf die Maximalfrequenz bei Ausfall des Istwertsignals.

Betriebsart 440	Funktion
0 - Aus	Keine Reaktion bei fehlendem Istwert. Ein fehlender Istwert (<0,5%) wird als Istwert ausgewertet.
1 - Aktiv, Festfrequenz 1	Bei fehlendem Istwert wird die Ausgangsfrequenz auf den Wert von <i>Festfrequenz 1</i> 480 geführt. Werkseinstellung.
10 - Aktiv, Stillsetzen und Fehler	Bei fehlendem Istwert wird der Antrieb stillgesetzt und der Fehler F1409 „Istwert fehlt“ gemeldet.
20 - Aktiv, Fehler	Bei fehlendem Istwert wird der Fehler F1409 „Istwert fehlt“ gemeldet.

480 Festfrequenz 1 (bei fehlendem Istwert)

Die Funktion führt die Ausgangsfrequenz bei fehlendem Istwert (<0,5%) auf die *Festfrequenz 1* **480**. Die Minimalwert-Überwachung verhindert ein Hochlaufen des Antriebs bei fehlendem Istwert. Bei wiederkehrendem Istwert arbeitet der Regler automatisch weiter.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
480	Festfrequenz 1	-599,00 Hz	599,00 Hz	0,00 Hz

Die *Festfrequenz I 480* muss im Bereich zwischen *Minimale Frequenz 418* und *Maximale Frequenz 419* liegen. Ist die *Festfrequenz I 480* kleiner als die *Minimale Frequenz 418* eingestellt, wird die Ausgangsfrequenz auf die *Minimale Frequenz 418* geführt. Die *Minimale Frequenz 418* wird nicht unterschritten.

444 Verstärkung (P)

Der Parameter *Verstärkung 444* bestimmt den Verstärkungsfaktor, mit dem die Regelabweichung multipliziert wird. Die Regelabweichung kann durch große Werte der Verstärkung reduziert werden, jedoch kann der Regelkreis bei zu hoch eingestellten Werten instabil werden (Schwingungen). Bei zu gering eingestellten Werten sind große Regelabweichungen möglich.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
444	Verstärkung	-15,00	+15,00	1,00

Das Vorzeichen der Verstärkung bestimmt die Regelrichtung, das heißt bei steigendem Istwert und positivem Vorzeichen der Verstärkung wird die Ausgangsfrequenz gesenkt (z. B. bei Druckregelung). Bei steigendem Istwert und negativem Vorzeichen der Verstärkung wird die Ausgangsfrequenz angehoben (z. B. bei Temperaturregelung, Kältemaschinen, Verdampfern).

445 Nachstellzeit (I)

Der Parameter *Nachstellzeit 445* bestimmt die Zeitkonstante zur Berechnung des Integrals des PID-Eingangssignals. Der I-Regler summiert die Regelabweichung über die Zeit auf und dividiert die Summe durch den Wert von *Nachstellzeit 445*. Werden kleine Werte für *Nachstellzeit 445* eingestellt, wird die Regelabweichung schnell ausgeregelt. Durch zu gering eingestellte Werte für *Nachstellzeit 445* kann der Regelkreis instabil werden (Schwingungen).

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
445	Nachstellzeit	0 ms	32767 ms	200 ms

Wird der Parameter *Nachstellzeit 445* auf den Wert Null eingestellt, ist der I-Regler deaktiviert.

Die Verstärkung (P) geht in die Berechnung der Nachstellzeit ein (siehe Abb. PID Regler).

BONFIGLIOLI empfiehlt, die *Nachstellzeit 445* größer als die Abtastzeit zu wählen, die beim *Agile*-Gerät 2 ms beträgt.

441 Max. I-Anteil

Der Parameter *Max. I-Anteil 441* bestimmt das maximale Ausgangssignal des I-Reglers. In Anwendungen mit schnell wechselnden Lastmomenten sind Schwingungen des Regelkreises möglich. Um Schwingungen zu verhindern, kann der Parameter *Max. I-Anteil 441* das Ausgangssignal des I-Reglers begrenzen.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
441	Max. I-Anteil	0,00 Hz	599,00 Hz	50,00 Hz

446 Vorhaltzeit (D)

Ist das Ausregelverhalten des PI-Reglers (oder P-Reglers) zu langsam, kann durch das Aktivieren und Anpassen des Differentialteils (*Vorhaltzeit 446*) eine schnellere Ausregelung erreicht werden. Der Regelkreis neigt bei aktiviertem Differentialteil jedoch schneller zum Schwingen, so dass der Differentialteil vorsichtig aktiviert und geändert werden sollte.

Der Differentialteil steht werksseitig auf *Vorhaltzeit 446* = 0 ms und ist damit deaktiviert. Große Werte für *Vorhaltzeit 446* bewirken eine schnelle Regelung, jedoch werden Störungen verstärkt.

Die Verstärkung (P) geht in die Berechnung der Vorhaltzeit ein (siehe Abb. PID Regler).

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
446	Vorhaltzeit	0 ms	1000 ms	0 ms

442 Maximalfrequenz

443 Minimalfrequenz

Die Parameter *Maximalfrequenz 442* und *Minimalfrequenz 443* bestimmen den Arbeitsbereich des Reglers. Dadurch kann auch festgelegt werden, ob der PID-Regler den Antrieb nur in eine Drehrichtung betreiben soll oder ob beide Drehrichtungen möglich sein sollen.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
442	Maximalfrequenz	0 Hz	599,00 Hz	50,00 Hz
443	Minimalfrequenz	-599,00 Hz	0 Hz	-50,00 Hz



Soll der PID-Regler den Antrieb in beide Richtungen betreiben (*Minimalfrequenz 443* < 0 Hz), sollte der Parameter *Minimale Frequenz 418* auf 0 Hz eingestellt werden.



Werden *Maximalfrequenz 442* und *Minimalfrequenz 443* asymmetrisch eingestellt (zum Beispiel *Maximalfrequenz 442* = 30,00 Hz und *Minimalfrequenz 443* = -20,00 Hz bei positiver *Verstärkung 444*), gilt bei „Start-Rechts“-Befehl im Rechtslauf (positive Regelabweichung) die *Maximalfrequenz 442* und im Linkslauf (negative Regelabweichung) die *Minimalfrequenz 443*.
Bei „Start-Links“-Befehl gilt im Rechtslauf (negative Regelabweichung) die *Minimalfrequenz 443* und im Linkslauf (positive Regelabweichung) die *Maximalfrequenz 442*.

618 Totgang

Mit dem Parameter *Totgang 618* kann ein Bereich eingestellt werden, in dem eine Regelabweichung nicht verarbeitet wird. Dadurch kann häufiges Nachregeln und Ruckeln des Antriebs vermieden werden. Voraussetzung: *Istfrequenz* < *Abschaltschwelle Stoppfunktion 637*.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
618	Totgang	0%	30,00%	0%

616 Totgang Motorabschaltung

In verschiedenen Anwendungen kann es erwünscht sein, bei geringer Regelabweichung und niedriger Ausgangsfrequenz die Endstufe abzuschalten. Durch den Parameter *Totgang Motorabschaltung 616* kann das Verhalten eingestellt werden.

<i>Totgang Motorabschaltung 616</i>		Funktion
0 - Aus		Das Abschalten der Endstufe wird nicht beeinflusst. Werkseinstellung.
1 - Ein		Ist die Regelabweichung < <i>Totgang 618</i> und gleichzeitig die Istfrequenz < <i>Abschaltschwelle Stoppfkt. 637</i> , wird die Leistungsendstufe abgeschaltet.



Das Abschaltverhalten, das durch das Auslaufverhalten (*Betriebsart 630*) parametrierbar ist, wird über die Funktion *Totgang Motorabschaltung 616* nicht geändert. Bei eingeschalteter Funktion wird zusätzlich die Leistungsendstufe abgeschaltet, wenn Regelabweichung < *Totgang 618* und Istfrequenz < *Abschaltschwelle Stoppfkt. 637*. Sobald die Regelabweichung wieder größer ist als die eingestellte Schwelle in *Totgang 618* wird der Motor wieder eingeschaltet.

8.9.4 Funktionen der geberlosen Regelung

Die Konfigurationen der geberlosen Regelung beinhalten die folgenden Zusatzfunktionen, die das Verhalten gemäß der parametrierbaren U/f-Kennlinie (*Konfiguration 30* = 110) ergänzen.

8.9.4.1 Schlupfkompensation

660 Betriebsart (Schlupfkompensation)

Die lastabhängige Differenz zwischen Solldrehzahl und der Istfrequenz des Asynchronmotors ist der Schlupf. Diese Abhängigkeit kann durch die Strommessung in den Ausgangsphasen des Frequenzumrichters kompensiert werden.

Das Einschalten der *Betriebsart 660* für die Schlupfkompensation ermöglicht eine Drehzahlregelung ohne Rückführung. Die Ständerfrequenz bzw. Drehzahl wird lastabhängig korrigiert.

<i>Betriebsart 660</i>		Funktion
0 - Aus		Die Schlupfkompensation ist ausgeschaltet. Werkseinstellung.
1 - Ein		Die lastabhängige Schlupfdrehzahl wird kompensiert.

Die Schlupfkompensation wird während der geführten Inbetriebnahme eingeschaltet. Der *Statorwiderstand* **377** ist für die korrekte Funktion erforderlich und wird während der geführten Inbetriebnahme gemessen.

Wird keine geführte Inbetriebnahme durchgeführt, kann die Schlupfkompensation manuell aktiviert werden. In diesem Fall tragen Sie den Wert *Statorwiderstand* **377** aus dem Motor-Datenblatt manuell ein.

Für den Parameter *Konfiguration* **30** muss die Einstellung „110 - ASM: geberlose Regelung“ (U/f-Kennlinie) gewählt werden.

661 Verstärkung

662 max. Schlupframpe

663 Frequenzuntergrenze

Das Regelverhalten der Schlupfkompensation ist nur in speziellen Anwendungen über die Parameter zu optimieren. Der Parameter *Verstärkung* **661** bestimmt die Korrektur der Drehzahl bzw. die Wirkung der Schlupfkompensation proportional zur Laständerung. Die *Max. Schlupframpe* **662** definiert die max. Frequenzänderung pro Sekunde, um einen Überstrom bei Lastwechsel zu vermeiden.

Der Parameter *Frequenzuntergrenze* **663** legt fest, ab welcher Frequenz die Schlupfkompensation aktiv wird.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
661	Verstärkung	0%	300,0%	100,0%
662	max. Schlupframpe	0,01 Hz/s	650,00 Hz/s	5,00 Hz/s
663	Frequenzuntergrenze	0,01 Hz	599,00 Hz	0,01 Hz

8.9.4.2 Stromgrenzwertregler

610 Betriebsart (Stromgrenzwertregler)

Der Stromgrenzwertregler vermeidet durch eine lastabhängige Drehzahlsteuerung die unzulässige Belastung des Antriebssystems. Dies wird durch die im vorherigen Kapitel beschriebenen intelligenten Stromgrenzen erweitert. Der Stromgrenzwertregler reduziert zum Beispiel die Belastung des Antriebs in der Beschleunigung durch das Anhalten der Beschleunigungsrampe. Das bei zu steil eingestellten Beschleunigungsrampen erfolgende Abschalten des Frequenzumrichters wird somit verhindert.

Mit dem Parameter *Betriebsart* **610** wird der Stromgrenzwertregler ein- und ausgeschaltet.

Betriebsart 610	Funktion
0 - Aus	Die Funktionen Stromgrenzwertregler und die intelligente Stromgrenzen sind deaktiviert. Werkseinstellung.
1 - Ein	Der Stromgrenzwertregler ist aktiv.

611 Verstärkung

612 Nachstellzeit

Das Regelverhalten des Stromgrenzwertreglers kann über den proportionalen Anteil, den Parameter *Verstärkung* **611**, und den integrierenden Teil, den Parameter *Nachstellzeit* **612**, eingestellt werden. Sollte in Ausnahmefällen eine Optimierung der Reglerparameter notwendig sein, führen Sie folgende Schritte durch.

- Parameter *Grenzstrom* **613** sprunghaft ändern, die Reaktion im Scope analysieren.
- Für mehr Dynamik *Verstärkung* **611** erhöhen und/oder *Nachstellzeit* **612** verringern.
- Für weniger Dynamik *Verstärkung* **611** verringern und/oder *Nachstellzeit* **612** erhöhen.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
611	Verstärkung	0,01	30,00	1,00
612	Nachstellzeit	1 ms	10000 ms	24 ms



Die Dynamik von Stromgrenzwertregler und Spannungsregler wird durch die Einstellung des Parameters *Dyn. Spannungsvorsteuerung* **605** beeinflusst.

613 Grenzstrom

614 Grenzfrequenz

Verhalten bei motorischem Betrieb:

Der eingeschaltete Stromgrenzwertregler senkt bei Überschreitung des durch den Parameter *Grenzstrom* **613** eingestellten Stromes die Ausgangsfrequenz soweit ab, bis der Grenzstrom nicht mehr überschritten wird. Die Ausgangsfrequenz wird maximal bis zu der durch den Parameter *Grenzfrequenz* **614** eingestellten Frequenz abgesenkt. Wird der *Grenzstrom* **613** unterschritten, wird die Ausgangsfrequenz wieder auf den Sollwert angehoben.

Verhalten bei generatorischem Betrieb:

Der Stromgrenzwertregler erhöht bei Überschreitung des durch den Parameter *Grenzstroms* **613** eingestellten Stromes die Ausgangsfrequenz soweit, bis der Grenzstrom nicht überschritten wird. Die Ausgangsfrequenz wird maximal bis zum Wert von *Maximale Frequenz* **419** angehoben. Wird der *Grenzstrom* **613** unterschritten, wird die Ausgangsfrequenz wieder auf den gewünschten Sollwert abgesenkt.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
613	Grenzstrom	0,0 A	ü·I _{FUN}	ü·I _{FUN}
614	Grenzfrequenz	0,00 Hz	599,00 Hz	0,00 Hz

I_{FUN}: Nennwert des Frequenzumrichters

ü: Überlastfähigkeit des Frequenzumrichters.

8.9.5 Funktionen der feldorientierten Regelung

Die feldorientierten Regelverfahren basieren auf einer Kaskadenregelung und der Berechnung eines komplexen Maschinenmodells. Im Rahmen der geführten Inbetriebnahme wird durch die Parameteridentifikation ein Abbild der angeschlossenen Maschine erstellt und in verschiedene Parameter übernommen. Diese Parameter sind zum Teil sichtbar und können für verschiedene Betriebspunkte optimiert werden.

8.9.5.1 Stromregler

700 Verstärkung

701 Nachstellzeit

Der Stromregler mit den Parametern *Verstärkung* **700** und *Nachstellzeit* **701** wird für die feldorientierte Regelung (Einstellung 410 oder 610 für Parameter *Konfiguration* **30**) verwendet.

In der U/f-Kennliniensteuerung (Einstellung 110 für Parameter *Konfiguration* **30**) wird der Stromregler nur für den Suchlauf (Parameter *Betriebsart Suchlauf* **645**) verwendet.

Der innere Regelkreis der feldorientierten Regelung besteht aus zwei Stromreglern. Die feldorientierte Regelung prägt somit den Motorstrom über zwei zu regelnde Komponenten in die Maschine ein.

Dies erfolgt durch:

- die Regelung der flussbildenden Stromgröße I_{sd}
- die Regelung der drehmomentbildenden Stromgröße I_{sq}

Durch die getrennte Regelung dieser beiden Größen erreicht man die Entkopplung des Systems, äquivalent zur fremderregten Gleichstrommaschine.

Der Aufbau der beiden Stromregler ist identisch und ermöglicht, die Verstärkung sowie die Nachstellzeit für beide Regler gemeinsam einzustellen. Hierfür stehen die Parameter *Verstärkung* **700** und Parameter *Nachstellzeit* **701** zur Verfügung. Der proportionale und integrierende Anteil der Stromregler kann durch Einstellen der Parameter auf den Wert Null ausgeschaltet werden.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
700	Verstärkung	0,00	8,00	0,13
701	Nachstellzeit	0,00 ms	10,00 ms	10,00 ms

Die geführte Inbetriebnahme hat die Parameter des Stromreglers so gewählt, dass sie in den meisten Anwendungsfällen unverändert verwendet werden können.

Wenn in Ausnahmefällen eine Optimierung des Verhaltens der Stromregler vorgenommen werden soll, kann der Sollwertsprung während der Flussaufbauphase dazu verwendet werden. Der Sollwert der flussbildenden Stromkomponente steigt, bei geeigneter Parametrierung, sprunghaft auf den Wert

Strom bei *Flussaufbau* **781** und nach Ablauf der *maximalen Flussaufbauzeit* **780** wechselt dieser geregelt auf den Magnetisierungsstrom. Der für den Abgleich notwendige Betriebspunkt erfordert die Einstellung des Parameters *Minimale Frequenz* **418** auf den Wert 0,00 Hz, da der Antrieb nach der Aufmagnetisierung beschleunigt wird. Die Messung der Sprungantwort, welche durch das Verhältnis der genannten Ströme definiert wird, sollte in der Motorzuleitung mit Hilfe eines Mess-Stromwandlers geeigneter Bandbreite erfolgen.



Die Ausgabe des intern berechneten Istwerts für die flussbildende Stromkomponente über den Analogausgang kann für diese Messung nicht verwendet werden, da die zeitliche Auflösung der Messung nicht ausreicht.

Zur Einstellung der Parameter des PI-Reglers wird zunächst die *Verstärkung* **700** so weit vergrößert, bis der Istwert während des Regelvorgangs ein deutliches Überschwingen aufweist. Nun wird die Verstärkung wieder etwa auf die Hälfte verringert und dann die *Nachstellzeit* **701** soweit nachgeführt, bis der Istwert während des Regelvorgangs ein leichtes Überschwingen aufweist.

Die Einstellung der Stromregler sollte nicht zu dynamisch gewählt werden, um eine ausreichende Stellreserve sicher zu stellen. Die Regelung neigt bei reduzierter Stellreserve verstärkt zu Schwingungen.

Die Dimensionierung der Stromreglerparameter durch Berechnung der Zeitkonstante ist für eine Schaltfrequenz von 2 kHz vorzunehmen. Bei anderen Schaltfrequenzen werden die Werte intern angepasst, so dass die Einstellung für alle Schaltfrequenzen unverändert bleiben kann. Die dynamischen Eigenschaften des Stromreglers verbessern sich mit steigender Schalt- und Abtastfrequenz.

Aus dem festen Zeitintervall für die Modulation ergeben sich über den Parameter *Schaltfrequenz* **400** die folgenden Abtastfrequenzen des Stromreglers.

Einstellung	
Schaltfrequenz	Abtastfrequenz
2 kHz	2 kHz
4 kHz	4 kHz
8 kHz	8 kHz
16 kHz	8 kHz

746 Kreuzkopplungsfaktor

Für einen Asynchronmotor (*Konfiguration* **30** = 410) und einen Synchronmotor (*Konfiguration* **30** = 610) kann die Kopplung zwischen dem flussbildenden Strom I_{sd} und dem drehmomentbildenden Strom I_{sq} durch die aktivierte Kreuzkopplungskompensation weitestgehend aufgehoben werden. Dadurch ist es möglich, den drehmomentbildenden Strom schneller in die Maschine einzuprägen, und der Drehzahlregelkreis neigt weniger zu Schwingungen.

Die Kreuzkopplung besteht zwischen dem flussbildenden Strom I_{sd} und dem drehmomentbildenden Strom I_{sq} und wird durch die Spannungsabfälle an der Statorinduktivität und Statorstreuinduktivität hervorgerufen. Daher nimmt die Kreuzkopplung mit der Statorfrequenz zu. Besonders deutlich wird die Kreuzkopplung bei hohen Statorfrequenzen mit relativ kleinen Schaltfrequenzen (z. B. 300 Hz Statorfrequenz mit 4 kHz Schaltfrequenz), da bei kleinen Schaltfrequenzen der Stromregler langsamer wird.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
746	Kreuzkopplungsfaktor	0,00%	300,00%	100,00% ¹⁾
				75,00% ²⁾

¹⁾Konfiguration **30** = 410

²⁾Konfiguration **30** = 610

Die Kreuzkoppelkompensation kann folgendermaßen optimiert werden:

- Zunächst den Drehzahlregler einstellen. Dafür Drehzahl-Sollwertsprünge bei kleinen Drehfrequenzen vorgeben. Siehe Kapitel 8.9.5.3 „Drehzahlregler“.
- Eine Drehzahl von ca. $\frac{2}{3}$ der Bemessungsdrehzahl einstellen.
- Erneut Drehzahl-Sollwertsprünge vorgeben. Während der Beschleunigungen sollten Ströme I_{sq} von ca. 50% des Bemessungsstroms auftreten.
- Den Wert von *Kreuzkopplungsfaktor* **746** beginnend von 0% in Schritten von z. B. 25% erhöhen.
- Die Beeinflussung von I_{sd} durch I_{sq} während der Drehzahl-Sollwertsprünge sollte mit zunehmenden Werten von *Kreuzkopplungsfaktor* **746** abnehmen. Zur Kontrolle können die Signalquellen I_{sd} und I_{sq} mit Hilfe der Scope-Funktion der PC-Bediensoftware oszillographiert werden. Ein Minimum der Beeinflussung sollte bei 100% erreicht werden.
- *Kreuzkopplungsfaktor* **746** etwas geringer als den ermittelten optimalen Wert einstellen.

Zu hoch eingestellte Werte für *Kreuzkopplungsfaktor* **746** (z. B. 125%) können zu einer Überstromabschaltung führen.

8.9.5.2 Drehmomentregler

Die geberlose Feldorientierung für ASM (Konfiguration 410) und die geberlose Feldorientierung für PSM (Konfiguration 610) ermöglichen die geberlose Drehmomentregelung alternativ zur Drehzahlregelung. Die Drehmomentregelung ist oberhalb der *Grenzfrequenz* **624** möglich. Unterhalb dieser Grenzfrequenz wirkt die Stromeinprägung mit der aktuellen Sollfrequenz als Frequenzsollwert. In diesem Fall wird das Drehmoment nicht geregelt sondern stellt sich abhängig vom Lastverhalten und *Startstrom* **623** ein. Um ein Anlaufen in Drehmomentregelung zu erreichen sollte der Frequenzsollwert oberhalb der *Grenzfrequenz* **624** liegen. Dies ist zum Beispiel mit *Minimale Frequenz* **418** > *Grenzfrequenz* **624** garantiert.

$f < \text{Grenzfrequenz } 624$: Stromeinprägung

$f \geq \text{Grenzfrequenz } 624$: Direkte Momenten Regelung DMR

Die *Grenzfrequenz* **624** wird während der Motorinbetriebnahme automatisch eingestellt.

Die Energiesparfunktion sollte bei der Nutzung des Drehmomentreglers nicht verwendet werden, da diese die Regelungsdynamik signifikant verändert.

Eine Übersicht wichtiger Parameter bei der Nutzung des Drehmomentreglers ist in Kapitel 7.7.8 „Drehmomentregelung“ zusammengestellt.

8.9.5.2.1 Drehmomentvorgabe

Der Drehmomentsollwert kann folgendermaßen vorgegeben werden:

- Den Parameter *Umschaltung n-/M-Regelung* **164** auf „6 - Ein“ einstellen oder verknüpfen Sie es auf ein digitales Signal und schalten Sie dieses ein.
- Über den Parameter *Prozentsollwertquelle 1* **476** oder *Prozentsollwertquelle 2* **494** die Quelle zur Drehmomentvorgabe wählen.

Zum Beispiel:

- Der Drehmomentsollwert kann über die Pfeiltasten des Bedienfelds eingestellt werden, wenn folgende Einstellung gewählt ist: *Prozentsollwertquelle 2* **494** = „5 - Keypad-Motorpoti“ (Werkseinstellung).
- Der Drehmomentsollwert kann über den Multifunktionseingang 1 (MFI1A) eingestellt werden, wenn folgende Einstellung gewählt ist: *Prozentsollwertquelle 1* **476** = „1 - Analogwert MFI1A“ (Werkseinstellung).
- 100 % Drehmoment beziehen sich dabei auf das berechnete Drehmoment aus *mech. Bemessungsleistung* **376** (Motorleistung) und *Bemessungsdrehzahl* **372** (Motorenndrehzahl).

Der Parameter *Drehmoment* **224** zeigt den Istwert des Drehmoments.

Die Einstellung des Parameters *Betriebsart Suchlauf* **645** entsprechend der Anwendung wählen. Siehe Kapitel 8.3.5 „Suchlauf“.

8.9.5.2.2 Obergrenze und Untergrenze der Frequenz in Drehmomentregelung

767 Obergrenze Frequenz

768 Untergrenze Frequenz

Oftmals ist die Begrenzung der Drehzahl in den Betriebspunkten bei verringertem oder ohne Lastmoment erforderlich, da sich die Drehzahl entsprechend der Drehmomentvorgabe und dem Lastverhalten einstellt. Um eine ungewollte Drehzahl (meist zu große Drehzahl, in Einzelfällen auch kleine Drehzahlen und Vermeidung der Stromeinprägung) zu vermeiden, wird über *Obergrenze Frequenz 767* und *Untergrenze Frequenz 768* die Drehzahl durch den Drehzahlregler begrenzt.

Ab dem Grenzwert wird auf die maximale Drehzahl (*Obergrenze Frequenz 767* und *Untergrenze Frequenz 768*) geregelt, welches dem Verhalten des Drehzahlreglers entspricht. Zusätzlich begrenzt der Regler die Drehzahl auf die *Maximale Frequenz 419*. Diese Begrenzung erfolgt durch den Drehzahlregler – Veränderungen des Drehzahlreglers beeinflussen entsprechend das Drehzahlverhalten im Grenzbereich der genannten 3 Parameter.

In der Stromeinprägung wird zusätzlich auf die *Minimale Frequenz 418* begrenzt – in der direkten Momentenregelung ist diese Begrenzung nicht aktiv.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
767	Obergrenze Frequenz	-599,00 Hz	599,00 Hz	599,00 Hz
768	Untergrenze Frequenz	-599,00 Hz	599,00 Hz	-599,00 Hz

Hinweis: Positive Werte begrenzen die Drehzahl des Rechtslaufs, negative Werte begrenzen die Drehzahl des Linkslaufs. Wenn zum Beispiel beide Werte positiv sind (> 0 Hz) ist der Linkslauf gesperrt.



WARNUNG

Wird die Drehmomentregelung aktiviert während die Drehfrequenz außerhalb des Bereichs zwischen *Obergrenze Frequenz 767* und *Untergrenze Frequenz 768* liegt (zum Beispiel beim Einschalten einer stehenden Maschine oder beim Fangen einer schnell drehenden Maschine), wird der erlaubte Drehzahlbereich mittels des Drehzahlregler ohne Rampen angefahren. Dabei wird das Drehmoment nur durch die Begrenzungen des Drehzahlreglers (Strom und Drehmoment) begrenzt. Es kann sich daher eine unerwartete Dynamik ergeben.

8.9.5.2.3 Grenzwertquellen

769 Quelle Obergrenze Frequenz

770 Quelle Untergrenze Frequenz

Die Begrenzung der Frequenz kann durch Einstellung von Festwerten oder auch durch Verknüpfung mit einer analogen Eingangsgröße erfolgen. Die Zuordnung erfolgt für den Drehmomentregler über *Quelle Obergrenze Frequenz 769* und *Quelle Untergrenze Frequenz 770*.

Die Frequenzgrenzen des Analogwertes beziehen sich auf 0 Hz und *Maximale Frequenz 419*.

Die Zuordnung einer Drehmomentbegrenzung für den Analogwert erfolgt über

Minimaler Prozentsollwert **518** und Maximaler Prozentsollwert **519**.

Betriebsart 769, 770	Funktion
1 - Analogeingang MFI1A	Die Quelle ist der Multifunktionseingang 1 in analoger Betriebsart (<i>Betriebsart MF11 452</i>). Die Skalierung bezieht sich auf 100 % = <i>Maximale Frequenz 419</i> für die Obergrenze und auf 0% = 0 Hz für die Untergrenze.
2 - Analogeingang MFI2A	Die Quelle ist der Multifunktionseingang 2 in analoger Betriebsart (<i>Betriebsart MF12 562</i>). Die Skalierung bezieht sich auf 100 % = <i>Maximale Frequenz 419</i> für die Obergrenze und auf 0% = 0 Hz für die Untergrenze.
10 - Festgrenzwert	Die gewählten Parameterwerte werden zur Begrenzung des Drehzahlreglers berücksichtigt. Werkseinstellung.
708 - RxPDO1 Long1	Prozessdaten vom Systembus. Siehe Anleitung zum Systembus. Der Wert wird als Frequenz interpretiert.
709 - RxPDO1 Long2	Prozessdaten vom Systembus. Siehe Anleitung zum Systembus. Der Wert wird als Frequenz interpretiert.
2501 - SPS-Ausg. Frequenz 1	Ausgangswert einer SPS-Funktion. Siehe Anwendungshandbuch SPS.
2502 - SPS-Ausg. Frequenz 2	Ausgangswert einer SPS-Funktion. Siehe Anwendungshandbuch SPS.
10001 ... 12502	Invertierte Werte der Signalquellen 1 bis 2502.

8.9.5.2.4 Umschaltung zwischen Drehzahlregelung und Drehmomentregelung

Durch das Signal, das dem Parameter *Umschaltung n-/M-Regelung* **164** zugewiesen ist, kann zwischen Drehzahlregelung und Drehmomentregelung umgeschaltet werden. Siehe Kapitel 8.6.6.10 „Umschaltung n-/M-Regelung“.

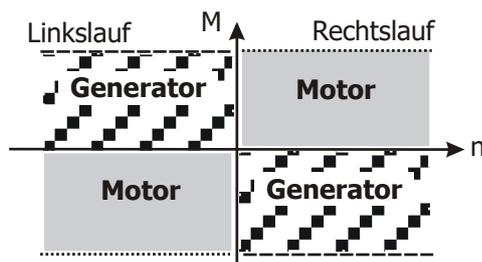
8.9.5.3 Drehzahlregler

720 Betriebsart (Drehzahlregler)

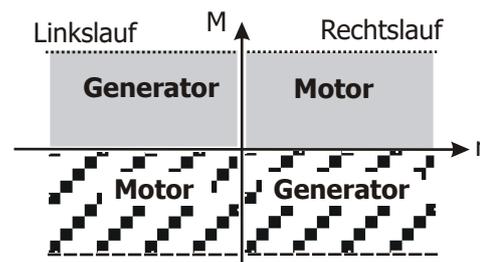
Die Regelung der drehmomentbildenden Stromkomponente erfolgt im äußeren Regelkreis durch den Drehzahlregler. Über den Parameter *Betriebsart* **720** kann die Betriebsart für den Drehzahlregler ausgewählt werden. Die Betriebsart definiert die Verwendung der parametrierbaren Grenzen. Diese sind auf die Drehrichtung, bzw. die Richtung des Drehmoments bezogen und abhängig von der gewählten Konfiguration.

Betriebsart 720	Funktion
0 - Drehzahlregler aus	Der Regler ist deaktiviert, bzw. die drehmomentbildende Stromkomponente gleich Null.
1 - Grenzen motorisch/generat.	Die Begrenzung des Drehzahlreglers ordnet dem motorischen Betrieb des Antriebs die obere Grenze zu. Unabhängig von der Drehrichtung wird die gleiche Grenze verwendet. Entsprechend gilt dies für den generatorischen Betrieb mit der unteren Grenze. Werkseinstellung.
2 - Grenzen pos./neg. Drehmoment	Die Zuordnung der Grenze erfolgt durch das Vorzeichen der zu begrenzenden Größe. Unabhängig von den motorischen oder generatorischen Betriebspunkten des Antriebs wird die positive Begrenzung von der oberen Grenze vorgenommen. Die Untergrenze wird als negative Begrenzung beachtet.

Betriebsart 1



Betriebsart 2



■ Grenzstrom **728**

▨ Grenzstrom generator. Betrieb **729**

M: Drehmoment

n: Drehzahl

721 Verstärkung 1 ($|f| < P738$)

722 Nachstellzeit 1 ($|f| < P738$)

723 Verstärkung 2 ($|f| > P738$)

724 Nachstellzeit 2 ($|f| > P738$)

738 Grenzw. Umschalt. Drehzahlreg.

748 Totgangdämpfung

Die Eigenschaften des Drehzahlreglers können zum Abgleich und zur Optimierung der Regelung angepasst werden. Die Verstärkung und Nachstellzeit des Drehzahlreglers sind über die Parameter *Verstärkung 1* ($|f| < P738$) **721** und *Nachstellzeit 1* ($|f| < P738$) **722** einstellbar. Für den zweiten Drehzahlbereich können die Parameter *Verstärkung 2* ($|f| > P738$) **723**, *Nachstellzeit 2* ($|f| > P738$) **724** eingestellt werden. Die Unterscheidung der Drehzahlbereiche erfolgt durch den mit Parameter *Grenzw. Umschalt. Drehzahlreg.* **738** gewählten Wert. Die Parameter *Verstärkung 1* ($|f| < P738$) **721** und *Nachstellzeit 1* ($|f| < P738$) **722** werden bei dem werkseitig gewählten Parameter *Grenzw. Umschalt. Drehzahlreg.* **738** berücksichtigt. Wird der Parameter *Grenzw. Umschalt. Drehzahlreg.* **738** größer 0,00 Hz parametrierbar, sind unterhalb der Grenze die Parameter *Verstärkung 1* ($|f| < P738$) **721**, *Nachstellzeit 1* ($|f| < P738$) **722** und oberhalb der Grenze die Parameter *Verstärkung 2* ($|f| > P738$) **723**, *Nachstellzeit 2* ($|f| > P738$) **724** aktiv. Die parametrierbare Verstärkung im aktuellen Betriebspunkt kann zusätzlich, in Abhängigkeit von der Regelabweichung, über den Parameter *Totgangdämpfung* **748** bewertet werden. Insbesondere das Kleinsignalverhalten in Anwendungen mit Getriebe kann durch einen Wert größer Null Prozent verbessert werden.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
721	Verstärkung 1 ($ f < P738$)	0,00	200,00	- 1)
722	Nachstellzeit 1 ($ f < P738$)	0 ms	60000 ms	
723	Verstärkung 2 ($ f > P738$)	0,00	200,00	
724	Nachstellzeit 2 ($ f > P738$)	0 ms	60000 ms	
738	Grenzw. Umschalt. Drehzahlreg.	0,00 Hz	599,00 Hz	55,00 Hz
748	Totgangdämpfung	0%	300%	100%

Die Optimierung des Drehzahlreglers kann mit Hilfe eines Sollwertsprungs erfolgen. Der Sprung ist in der Höhe durch die eingestellte Rampe bzw. Begrenzung definiert. Die Optimierung des PI-Reglers sollte mit der maximal zulässigen Sollwertänderung erfolgen. Zunächst wird die Verstärkung so weit vergrößert, bis der Istwert während des Einregelvorgangs ein deutliches Überschwingen aufweist. Dies ist an einem starken Schwingen der Drehzahl zu beobachten, bzw. an den Laufgeräuschen zu erkennen. Im nächsten Schritt die Verstärkung etwas verringern (1/2...3/4 usw.). Dann die Nachstellzeit soweit verkleinern (größerer I-Anteil), bis der Istwert im Laufe des Einregelvorgangs nur ein leichtes Überschwingen aufweist.

Falls erforderlich, die Einstellung der Drehzahlregelung bei dynamischen Vorgängen (Beschleunigung, Verzögerung) kontrollieren. Die Frequenz, bei der eine Umschaltung der Reglerparameter erfolgt, kann über den Parameter *Grenzw. Umschalt. Drehzahlreg.* **738** eingestellt werden.

¹ Die Werkseinstellungen für die Verstärkung und Nachstellzeit sind auf die empfohlenen Maschinendaten bezogen. Dies ermöglicht einen ersten Funktionstest in einer Vielzahl von Anwendungen. Die Umschaltung zwischen den Einstellungen 1 und 2 für den aktuellen Frequenzbereich erfolgt durch die Software entsprechend des gewählten Grenzwertes.

8.9.5.3.1 Begrenzung Drehzahlregler

Das Ausgangssignal des Drehzahlreglers ist die drehmomentbildende Stromkomponente I_{sq} . Der Ausgang und der I-Anteil des Drehzahlreglers können über die Parameter *Grenzstrom* **728**, *Grenzstrom generator. Betrieb* **729**, *Grenze Drehmoment* **730**, *Grenze Drehmoment generatorisch* **731** bzw. *Leistungsgrenze* **739**, *Leistungsgrenze generatorisch* **740** begrenzt werden. Die Grenzen des proportionalen Anteils werden über die Parameter *Obergrenze P-Teil Drehmoment* **732** und Parameter *Untergrenze P-Teil Drehmoment* **733** eingestellt.

728 Grenzstrom

729 Grenzstrom generator. Betrieb

Der Ausgangswert des Drehzahlreglers wird durch eine obere und eine untere Stromgrenze begrenzt. Aus den eingestellten Werten für *Grenzstrom* **728** und *Grenzstrom generator. Betrieb* **729** werden die Grenzwerte unter Berücksichtigung des eingestellten Magnetisierungsstroms berechnet. Die Parameterwerte werden in Ampere eingegeben. Die Stromgrenzen des Reglers können neben den Festgrenzen auch mit analogen Eingangsgrößen verknüpft werden. Die Zuordnung erfolgt über die Parameter *Quelle Isq-Grenzwert motorisch* **734** und *Quelle Isq-Grenzwert generat.* **735**.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
728	Grenzstrom	0,0 A	$\ddot{u} \cdot I_{FUN}$	$\ddot{u} \cdot I_{FUN}$
729	Grenzstrom generator. Betrieb	-0,01 A ¹⁾	$\ddot{u} \cdot I_{FUN}$	-0,01 A

I_{FUN} : Nennwert des Frequenzumrichters

\ddot{u} : Überlastfähigkeit des Frequenzumrichters

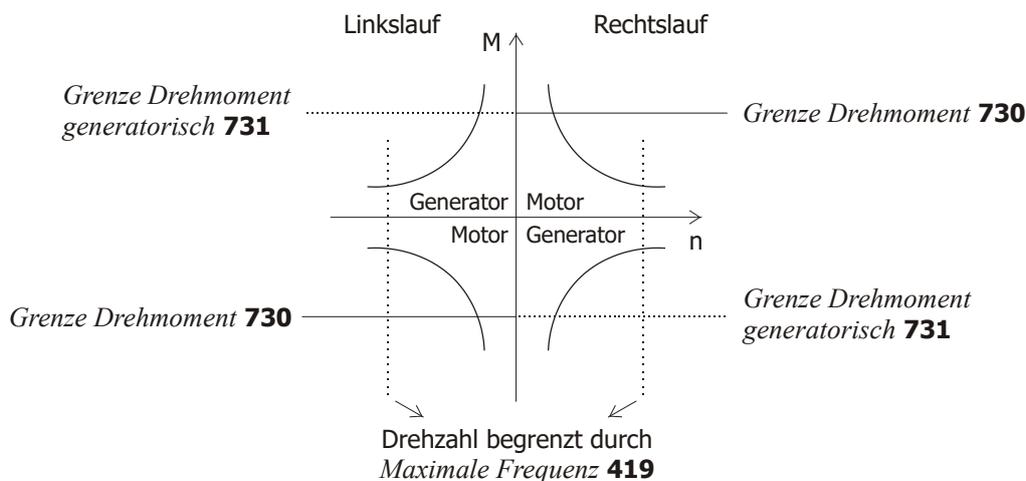
¹⁾Ist der minimale Wert eingestellt, wird der Wert von *Grenzstrom* **728** verwendet.

730 Grenze Drehmoment

731 Grenze Drehmoment generatorisch

Der Ausgangswert des Drehzahlreglers wird durch eine obere und eine untere Drehmomentgrenze, Parameter *Grenze Drehmoment* **730** und Parameter *Grenze Drehmoment generatorisch* **731**, begrenzt. Die Grenzwerte werden in Prozent des Motorbemessungsmoments eingegeben. Die Zuordnung von Festwerten oder analogen Grenzwerten erfolgt über die Parameter *Quelle Drehmomentgrenze motor.* **736** und *Quelle Drehmomentgrenze generat.* **737**.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
730	Grenze Drehmoment	0,00%	650,00%	650,00%
731	Grenze Drehmoment generatorisch	0,00%	650,00%	650,00%



Betriebsart **720** = 1 - Grenzen motorisch / generat.

732 Obergrenze P-Teil Drehmoment

733 Untergrenze P-Teil Drehmoment

Der Ausgangswert des P-Anteils vom Drehzahlregler wird mit Parameter *Obergrenze P-Teil Drehmoment* **732** und *Untergrenze P-Teil Drehmoment* **733** begrenzt. Die Grenzwerte werden als Drehmomentgrenzen in Prozent des Motorbemessungsmoments eingegeben.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
732	Obergrenze P-Teil Drehmoment	0,00%	650,00%	650,00%
733	Untergrenze P-Teil Drehmoment	0,00%	650,00%	650,00%

739 Leistungsgrenze

740 Leistungsgrenze generatorisch

Die vom Motor abgegebene Leistung ist proportional zum Produkt von Drehzahl und Drehmoment. Diese abgegebene Leistung kann am Ausgang des Drehzahlreglers mit einer *Leistungsgrenze* **739** und *Leistungsgrenze generatorisch* **740** begrenzt werden. Die Leistungsgrenzen werden in Kilowatt eingegeben.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
739	Leistungsgrenze	0,00 kW	$2 \cdot \ddot{u} \cdot P_{FUN}$	$2 \cdot \ddot{u} \cdot P_{FUN}^1$
740	Leistungsgrenze generatorisch	0,00 kW	$2 \cdot \ddot{u} \cdot P_{FUN}$	$2 \cdot \ddot{u} \cdot P_{FUN}$

P_{FUN} = Nominelle Leistung des Frequenzumrichters

\ddot{u} : Überlastfähigkeit des Frequenzumrichters.

¹ P_{FUN} : Nennwert des Frequenzumrichters, \ddot{u} : Überlastfähigkeit des Frequenzumrichters.

8.9.5.3.2 Grenzwertquellen

734 Quelle Isq-Grenzwert motorisch

735 Quelle Isq-Grenzwert generat.

736 Quelle Drehmomentgrenze motor.

737 Quelle Drehmomentgrenze generat.

Alternativ zur Begrenzung der Ausgangswerte durch einen Festwert ist auch die Verknüpfung mit einer analogen Eingangsgröße möglich. Der Analogwert ist über die Parameter *Minimaler Prozentsollwert* **518**, *Maximaler Prozentsollwert* **519** begrenzt, aber berücksichtigt nicht die *Steigung Prozentwerttrampe* **477** des Prozentsollwertkanals.

Die Zuordnung erfolgt für die drehmomentbildende Stromkomponente Isq mit Hilfe der Parameter *Quelle Isq-Grenzwert motorisch* **734** und *Quelle Isq-Grenzwert generat.* **735**.

Die Quellen für die Drehmomentgrenzen sind über den Parameter *Quelle Drehmomentgrenze motor.* **736** und *Quelle Drehmomentgrenze generat.* **737** wählbar.

Betriebsart 734, 735, 736, 737	Funktion
101 - Analogeingang MF11A	Die Quelle ist der Multifunktionseingang 1. Über den Parameter <i>Betriebsart MF11</i> 452 muss der Multifunktionseingang 1 als Spannungs- oder Stromeingang eingestellt sein.
102 - Analogeingang MF12A	Die Quelle ist der Multifunktionseingang 2. Über den Parameter <i>Betriebsart MF12</i> 562 muss der Multifunktionseingang 2 als Spannungs- oder Stromeingang eingestellt sein.
105 - Folgeprozenteingang	Das Prozentwertsignal am Folgefrequenzeingang (IN2D, Klemme X11.5). <i>Betriebsart IN2D</i> 496 muss auf 20 oder 21 eingestellt sein. Siehe Kapitel 8.6.7 „PWM-/Folgefrequenz“.
110 - Festgrenzwert	Die gewählten Parameterwerte (P728, P729 und P730, P731) zur Begrenzung des Drehzahlreglers werden berücksichtigt. Werkeinstellung.
714 - RxPDO2 Word 1	Prozessdaten vom Systembus. Siehe Anleitung zum Systembus.
715 - RxPDO2 Word 2	Prozessdaten vom Systembus. Siehe Anleitung zum Systembus.
2521 - SPS-Ausgang Prozent 1	Ausgangswert einer SPS-Funktion. Siehe Anwendungshandbuch SPS.
2522 - SPS-Ausgang Prozent 2	Ausgangswert einer SPS-Funktion. Siehe Anwendungshandbuch SPS.



Die gewählten Grenzwerte und Verknüpfungen mit verschiedenen Grenzwertquellen sind in den Konfigurationen datensatzumschaltbar. Die Nutzung der Datensatzumschaltung erfordert die Prüfung der jeweiligen Parameter.

8.9.5.3 Umschaltung zwischen Drehzahlregelung und Drehmomentregelung

Durch das Signal, das dem Parameter *Umschaltung n-/M-Regelung* **164** zugewiesen ist, kann zwischen Drehzahlregelung und Drehmomentregelung umgeschaltet werden. Siehe Kapitel 8.6.6.10 „Umschaltung n-/M-Regelung“.

8.9.5.4 Beschleunigungsvorsteuerung

725 Betriebsart

Die parallel zum Drehzahlregler geregelte Beschleunigungsvorsteuerung verringert die Reaktionszeit des Antriebssystems auf eine Sollwertänderung.

Die Beschleunigungsvorsteuerung ist in den drehzahlgeregelten Konfigurationen aktiv und kann über den Parameter *Betriebsart* **725** eingeschaltet werden.

Betriebsart 725		Funktion
0 -	Aus	Das Regelverhalten wird nicht beeinflusst. Werkseinstellung.
1 -	Eingeschaltet	Entsprechend der Grenzwerte ist die Beschleunigungsvorsteuerung aktiv.

726 Mindestbeschleunigung

727 Mech. Zeitkonstante

Die Mindestbeschleunigungszeit definiert die Änderungsgeschwindigkeit des Drehzahlsollwerts, ab dem ein für die Beschleunigung des Antriebs notwendiges Moment vorgesteuert wird. Das Beschleunigen der Masse ist von der *Mech. Zeitkonstante* **727** des Systems abhängig. Der aus der Steigung des Sollwerts und dem Multiplikationsfaktor des benötigten Drehmoments berechnete Wert, wird zum Ausgangssignal des Drehzahlreglers hinzu addiert.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
726	Mindestbeschleunigung	0,1 Hz/s	6500,0 Hz/s	1,0 Hz/s
727	Mech. Zeitkonstante	1 ms	60000 ms	10 ms

Zur optimalen Einstellung wird die Beschleunigungsvorsteuerung eingeschaltet und die mechanische Zeitkonstante auf den Minimalwert eingestellt. Der Ausgangswert des Drehzahlreglers wird während der Beschleunigungsvorgänge mit der Mindestbeschleunigungszeit verglichen. Die Frequenzrampe auf den größten im Betrieb vorkommenden Wert einstellen, bei dem der Ausgangswert des Drehzahlreglers noch nicht begrenzt wird. Den Wert der *Mindestbeschleunigung* **726** auf die Hälfte der eingestellten Beschleunigungsrampe einstellen. Damit ist sichergestellt, dass die Beschleunigungsvorsteuerung aktiv wird.

Während mehrerer Beschleunigungsversuche die *Mech. Zeitkonstante* **727** solange erhöhen, bis der Ausgangswert (Signalquelle 37 – Ausgang Beschleunigungsvorsteuerung) während der Beschleunigung ungefähr dem drehmomentbildenden Strom I_{sq} (Signalquelle 141) entspricht. Bei Antrieben mit hoher Reibung oder anderem hohem Widerstandsmoment den entsprechenden Anteil zuvor vom drehmomentbildendem Strom I_{sq} abziehen. Mit dieser Einstellung sollte auch das Überspringen des Drehzahlreglers minimal sein. Alternativ kann die mechanische Zeitkonstante bei bekanntem Trägheitsmoment berechnet werden. Die mechanische Zeitkonstante ist die Zeit, die der Antrieb beim Beschleunigen aus dem Stillstand bei anliegendem Bemessungsdrehmoment bis zum Erreichen der *Bemessungsdrehzahl* **372** benötigt.

8.9.5.5 Feldregler

717 Flusssollwert

741 Verstärkung

742 Nachstellzeit

Die Regelung der flussbildenden Stromkomponente erfolgt durch den Feldregler. Die geführte Inbetriebnahme optimiert die Parameter des Feldreglers durch Messung der Zeitkonstanten und Magnetisierungskurve des angeschlossenen Asynchronmotors. Die Parameter des Feldreglers sind so gewählt, dass sie in den meisten Anwendungsfällen unverändert verwendet werden können. Der proportionale und integrierende Teil des Feldreglers sind über die Parameter *Verstärkung* **741** und *Nachstellzeit* **742** einstellbar.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
717	Flusssollwert	0,01%	300,00%	100,00%
741	Verstärkung	0,0	100,0	5,0
742	Nachstellzeit	0,0 ms	1000,0 ms	100,0 ms

Beachten Sie, dass alle Änderungen am Feldregler nur im Grunddrehzahlbereich durchgeführt werden sollen.

Ist eine Optimierung des Feldreglers notwendig, setzen Sie die *Nachstellzeit Feldregler 742* = *akt. Rotorzeitkonstante 227* / 2, also auf die Hälfte der Rotorzeitkonstanten. In den meisten Anwendungsfällen ist diese Änderung bereits ausreichend.

Ist eine weitere Optimierung notwendig, führen Sie bitte folgende Schritte durch:

- Stellen Sie zunächst die Ausgangsfrequenz (z.B. über den Frequenzsollwert) so ein, dass der Istwert *Modulation 223* = 80...90 % *Aussteuerungssollwert 750* entspricht.
- Ändern Sie nun den Parameter *Flusssollwert 717* von 100 % auf 90 %. Oszillographieren Sie dabei die Stellgröße I_{sd} . Der Signalverlauf des flussbildenden Stroms I_{sd} sollte nach einer Überschwingung den stationären Wert, ohne zu oszillieren, erreichen.
- Passen Sie die Parameter *Verstärkung 741* und *Nachstellzeit Feldregler 742* entsprechend den Applikationsanforderungen an.
- Ändern Sie den *Flusssollwert 717* wieder auf 100 % und wiederholen Sie den Flusssollwertsprung, während Sie die Änderungen mit der Oszillographie analysieren können. Wiederholen Sie diese Schritte falls notwendig.

Ist für die Anwendung ein schneller Übergang in die Feldschwächung notwendig, sollte die Nachstellzeit verkleinert werden.

Wählen Sie für eine gute Dynamik die *Verstärkung 741* des Reglers relativ groß. Beachten Sie, dass ein erhöhtes Überschwingen bei der Regelung einer Last mit Tiefpassverhalten, wie zum Beispiel einer Asynchronmaschine, für ein gutes Regelverhalten notwendig ist.

8.9.5.5.1 Begrenzung Feldregler

743 Obergrenze Isd-Sollwert

744 Untergrenze Isd-Sollwert

Das Ausgangssignal des Feldreglers, die integrierende und proportionale Komponente, werden über die Parameter *Obergrenze Isd-Sollwert 743* bzw. *Untergrenze Isd-Sollwert 744* begrenzt. Die geführte Inbetriebnahme (Setup) in der *Konfiguration 30* = 410 hat den Parameter *Obergrenze Isd-Sollwert 743* entsprechend dem Parameter *Bemessungsstrom 371* eingestellt.

In der Einstellung *Konfiguration 30* = „610 -PSM: geberlose feldorientierte Regelung (DMR)“(Synchronmotor) werden während der geführten Inbetriebnahme (Setup) die Parameter *Obergrenze Isd-Sollwert 743* bzw. *Untergrenze Isd-Sollwert 744* auf 10% des Wertes von *Bemessungsstrom 371* eingestellt.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
743	Obergrenze Isd-Sollwert	0,0	$\ddot{u} \cdot I_{FUN}$	I_{FUN}
744	Untergrenze Isd-Sollwert	$- I_{FUN}$	I_{FUN}	0,0

I_{FUN} : Nennwert des Frequenzumrichters

\ddot{u} : Überlastfähigkeit des Frequenzumrichters

Die Grenzen des Feldreglers definieren neben dem maximal auftretenden Strom die dynamischen Eigenschaften der Regelung. Die Ober- und Untergrenze begrenzen die Änderungsgeschwindigkeit vom Motorfluss und dem daraus resultierenden Drehmoment. Insbesondere der Drehzahlbereich oberhalb der Nennfrequenz sollte für die Änderung der flussbildenden Komponente beachtet werden. Die Obergrenze ist aus dem Produkt des eingestellten Magnetisierungsstroms und dem Korrekturfaktor *Flusssollwert 717* abzuschätzen, wobei die Grenze den Überlaststrom des Antriebs nicht überschreiten darf.

8.9.5.6 Aussteuerungsregler

750 Aussteuerungssollwert

752 Nachstellzeit

753 Betriebsart (Aussteuerungsregler)

Der als I-Regler ausgeführte Aussteuerungsregler passt den Ausgangswert des Frequenzumrichters automatisch dem Maschinenverhalten im Grunddrehzahlbereich und im Feldschwächebereich an. Überschreitet die Aussteuerung den mit Parameter *Aussteuerungssollwert* **750** eingestellten Wert, werden die feldbildende Stromkomponente und damit der Fluss in der Maschine reduziert.

Um die zur Verfügung stehende Spannung möglichst gut auszunutzen, wird die über den Parameter *Betriebsart* **753** gewählte Größe ins Verhältnis zur Zwischenkreisspannung gesetzt. Das heißt, bei einer hohen Netzspannung steht auch eine hohe Ausgangsspannung zur Verfügung, der Antrieb erreicht erst später den Feldschwächebereich und bringt ein höheres Drehmoment auf.

<i>Betriebsart</i> 753	Funktion
0 - Usq-Regelung	Die Aussteuerung wird aus dem Verhältnis von drehmomentbildender Spannungskomponente U_{sq} zur Zwischenkreisspannung berechnet.
1 - U-Betragsregelung	Die Aussteuerung wird aus dem Verhältnis von Spannungsbetrag zur Zwischenkreisspannung berechnet. Werkseinstellung.

Der integrierende Teil des Aussteuerungsreglers ist über den Parameter *Nachstellzeit* **752** einstellbar.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
750	Aussteuerungssollwert	3,00%	105,00%	102,00%
752	Nachstellzeit	0,0 ms	1000,0 ms	10,0 ms

Die prozentuale Einstellung des *Aussteuerungssollwert* **750** ist im Wesentlichen von der Streuinduktivität der Maschine abhängig. Die Werkseinstellung ist so gewählt, dass in den meisten Fällen die verbleibende Differenz von 5% als Stellreserve für den Stromregler ausreicht. Für die Optimierung der Reglerparameter wird der Antrieb mit einer flachen Rampe bis in den Bereich der Feldschwächung beschleunigt, so dass der Aussteuerungsregler eingreift. Die Grenze wird über den Parameter *Aussteuerungssollwert* **750** eingestellt. Dann kann durch Verändern des Aussteuerungssollwerts (Umschalten zwischen 95% und 50%) der Regelkreis jeweils mit einer Sprungfunktion angeregt werden. Mit Hilfe einer oszillographierten Messung der flussbildenden Stromkomponente am Analogausgang des Frequenzumrichters kann der Einregelvorgang des Aussteuerungsreglers bewertet werden. Der Signalverlauf des flussbildenden Stroms I_{sd} sollte nach einer Überschwingung den stationären Wert, ohne zu oszillieren, erreichen. Ein Oszillieren des Stromverlaufs kann über eine Vergrößerung der Nachstellzeit gedämpft werden.

8.9.5.6.1 Begrenzung Aussteuerungsregler

755 Untergrenze I_{mr}-Sollwert

756 Begrenzung Regelabweichung

Das Ausgangssignal des Aussteuerungsreglers ist der interne Flussollwert. Der Reglerausgang und der integrierende Teil werden über den Parameter *Untergrenze I_{mr}-Sollwert* **755**, bzw. dem Produkt aus *Bemessungsmagnetisierungsstrom* **716** und *Flussollwert* **717**, begrenzt. Der die obere Grenze bildende Parameter *Magnetisierungsstrom* ist auf den Bemessungswert der Maschine einzustellen. Für die Untergrenze sollte ein Wert gewählt werden, der auch im Feldschwächebereich einen ausreichenden Fluss in der Maschine aufbaut. Die Begrenzung der Regelabweichung am Eingang des Aussteuerungsreglers verhindert ein mögliches Schwingen des Regelkreises bei Laststößen. Der Parameter *Begrenzung Regelabweichung* **756** wird als Betrag vorgegeben und wirkt als positiver und auch als negativer Grenzwert.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
755	Untergrenze I _{mr} -Sollwert	0,01·I _{FUN}	ü·I _{FUN}	0,01·I _{FUN}
756	Begrenzung Regelabweichung	0,00%	100,00%	10,00%

I_{FUN}: Nennwert des Frequenzumrichters

ü: Überlastfähigkeit des Frequenzumrichters

8.9.6 Real-time Tuning(Motorparameter im Betrieb optimieren)

1520 Betriebsart Real-time Tuning

Motorparameter, die während der Inbetriebnahme (Setup) im Stillstand gemessen wurden, ändern sich während des Betriebs zum Beispiel durch eine geänderte Wicklungstemperatur des Motors. Das Real-time Tuning gleicht diese Änderungen aus.

Während der Antrieb in Betrieb ist, werden die Reglereinstellungen kontinuierlich an sich ändernde Motoreigenschaften angepasst und das Regelverhalten optimiert. Das Real-time Tuning kann in der U/f-Kennliniensteuerung (*Konfiguration* **30** = 110) und in den feldorientierten Regelverfahren (*Konfiguration* **30** = 410 oder 610) eingesetzt werden.

Der Parameter *Betriebsart Real-time Tuning* **1520** ermöglicht die folgenden Einstellungen:

- Das Einschalten des Real-time Tuning.
- Optimierte Reglerparameter sollen nach dem Ausschalten des Frequenzumrichters gespeichert bleiben.
- Optimierte Reglerparameter sollen nach einem Datensatzwechsel in den neuen Datensatz übernommen werden.

<i>Betriebsart Real-time Tuning</i> 1520		Funktion
0 -	aus	Real-time Tuning ist ausgeschaltet. Die Reglereinstellungen und Motorparameter werden während des Betriebs nicht verändert. Werkseinstellung.
1 -	ein	Real-time Tuning ist eingeschaltet. Nach dem Ausschalten oder Neustart des Frequenzumrichters oder nach einer Datensatzumschaltung werden die geänderten Reglerparameter wieder gelöscht und durch die statischen Werte ersetzt. Die statischen Werte enthalten die Motordaten, die während der Inbetriebnahme (Setup) gemessen wurden.
3 -	speichernd	Real-time Tuning ist eingeschaltet. Optimierte Reglereinstellungen bleiben nachdem Ausschalten des Frequenzumrichters nichtflüchtig gespeichert. Jeder Datensatz wird getrennt gespeichert. Dadurch kann das Real-time Tuning auch für Betriebsfälle mit Motor-Umschaltung verwendet werden.
5 -	übernehmend	Real-time Tuning ist eingeschaltet. Optimierte Reglereinstellungen werden nachdem Ausschalten oder Neustart des Frequenzumrichters nicht gespeichert. Optimierte Reglereinstellungen werden bei einem Datensatzwechsel in den neuen Datensatz übernommen.

Betriebsart Real-time Tuning 1520		Funktion
7 -	speichernd und übernehmend	„Speichernd“ und „übernehmend“ kombiniert. Real-time Tuning ist eingeschaltet. Optimierte Reglereinstellungen bleiben nach dem Ausschalten oder Neustart des Frequenzumrichters nichtflüchtig gespeichert. Optimierte Reglereinstellungen werden bei einem Datensatzwechsel in den neuen Datensatz übernommen.

8.10 Sonderfunktionen

Die frei konfigurierbaren Funktionen der jeweiligen Steuer- und Regelverfahren ermöglichen einen weiten Anwendungsbereich der Frequenzumrichter. Die Integration in die Anwendung wird durch Sonderfunktionen erleichtert.

8.10.1 Pulsweitenmodulation

400 Schaltfrequenz

Die Motorgeräusche können durch Umschalten des Parameters *Schaltfrequenz* **400** reduziert werden. Eine Reduzierung der Schaltfrequenz sollte, für ein sinusförmiges Ausgangssignal, maximal bis zu einem Verhältnis 1:10 zur Frequenz des Ausgangssignals erfolgen. Die maximal mögliche Schaltfrequenz ist von der Antriebsleistung und den Umgebungsbedingungen abhängig. Die notwendigen technischen Daten können der entsprechenden Tabelle und den Diagrammen zum Gerätetyp entnommen werden.

Parameter		Konfiguration 30	Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Auswahl	Min.	Max.	Werkseinst.
400	Schaltfrequenz	110	2 kHz	16 kHz	2 kHz
		410, 610	4 kHz		4 kHz

Die werkseitige Einstellung des Parameters *Schaltfrequenz* **400** ist von der Einstellung des Parameters *Konfiguration* **30** abhängig.

401 Min. Schaltfrequenz

Die Wärmeverluste steigen proportional zum Lastpunkt des Frequenzumrichters und der Schaltfrequenz. Die automatische Reduktion passt die Schaltfrequenz an den aktuellen Betriebszustand des Frequenzumrichters an, um die für die Antriebsaufgabe nötige Ausgangsleistung bei größtmöglicher Dynamik und geringer Geräuschbelastung zur Verfügung zu stellen.

Die Anpassung der Schaltfrequenz erfolgt zwischen den mit den Parametern *Schaltfrequenz* **400** und *Min. Schaltfrequenz* **401** einstellbaren Grenzen. Ist die *Min. Schaltfrequenz* **401** größer oder gleich der *Schaltfrequenz* **400** wird die automatische Reduktion deaktiviert.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
401	Min. Schaltfrequenz	2 kHz	16 kHz	2 kHz

580 Reduktionsgrenze Ti/Tk

Die Änderung der Schaltfrequenz erfolgt in Abhängigkeit von der Abschaltgrenze Kühlkörpertemperatur und dem Ausgangsstrom. Die Temperaturgrenze, bei deren Überschreitung die Schaltfrequenz reduziert wird, kann mit dem Parameter *Reduktionsgrenze Ti/Tk* **580** eingestellt werden. Unterschreitet die Kühlkörpertemperatur die mit dem Parameter *Reduktionsgrenze Ti/Tk* **580** eingestellte Schwelle um 5 °C, wird die Schaltfrequenz stufenweise wieder angehoben.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
580	Reduktionsgrenze Ti/Tk	-25 °C	0 °C	-4 °C



Der Grenzwert für die Schaltfrequenzreduktion wird von den Intelligenten Stromgrenzen in Abhängigkeit von der gewählten *Betriebsart* **573** und dem Ausgangsstrom beeinflusst. Sind diese ausgeschaltet oder stellen diese den vollen Überlaststrom zur Verfügung, erfolgt die Schaltfrequenzreduktion, wenn der Ausgangsstrom den Grenzwert von 87,5% des Langzeit-Überlaststroms (60 s) übersteigt. Die Schaltfrequenz wird erhöht, wenn der Ausgangsstrom unter den Nennstrom der nächst höheren Schaltfrequenz sinkt.

8.10.2 Lüfter

39 Einschalttemperatur

Die Lüfter laufen in zwei Leistungsstufen.

Die Lüfter werden unter folgenden Bedingungen eingeschaltet:

- Überschreitet die Kühlkörpertemperatur den Wert von *Einschalttemperatur* **39**, werden Innenraum- und Kühlkörperlüfter eingeschaltet und laufen mit halber Leistung.

Ein eventuell vorhandener externer Lüfter wird über den parametrisierten Digitalausgang ebenfalls eingeschaltet.

- Unabhängig von der Einstellung *Einschalttemperatur* **39** starten die Lüfter auch dann mit halber Leistung, wenn interne fixe Temperaturgrenzwerte (Innenraumtemperatur, Elkotemperatur) erreicht werden.
- Wenn die gemessenen Temperaturen auch bei halber Lüfter-Leistung weiter ansteigen, werden bei Erreichen kritischer Temperaturen alle Lüfter mit voller Leistung eingeschaltet.



Zum Geräteschutz wird bei Erreichen einer internen Temperatur-Abschaltsschwelle ein Gerätefehler ausgelöst.

Die Lüfter werden wieder ausgeschaltet, wenn die Kühlkörpertemperatur um 5°C unter den Wert von *Einschalttemperatur* **39** und die internen Temperaturen um 5°C unterhalb ihrer ersten Einschaltsschwellen gesunken sind.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
39	Einschalttemperatur	0 °C	60 °C	30 °C

Weitere Einstellmöglichkeiten für die Lüftersteuerung

Die Betriebsart „43 - Externer Lüfter“ für Digitalausgänge ermöglicht zusätzlich die Steuerung eines externen Lüfters. Über den Digitalausgang wird der externe Lüfter eingeschaltet, wenn die *Einschalttemperatur* **39** für die internen Lüfter erreicht wurde. Siehe Kapitel 8.6.5 „Digitalausgänge“.

Über den Parameter *Standby-Betrieb* **1511** kann eingestellt werden, dass sich die internen Gerätelüfter ausschalten, wenn die Freigabe ausgeschaltet wird. Siehe Kapitel „9.3 „Standby-Betrieb““.

8.10.3 Standby-Betrieb und Energiesparfunktion

Siehe Kapitel 9 „Energieeinsparung“.

8.10.4 Bremschopper und Bremswiderstand

506 Triggerschwelle

Die Frequenzumrichter sind werkseitig mit einem Bremschopper-Transistor ausgestattet. Der Anschluss des externen Bremswiderstandes erfolgt an den Klemmen Rb1 und Rb2. Der Parameter *Triggerschwelle* **506** definiert die Einschaltsschwelle des Bremschoppers. Die generatorische Leistung des Antriebs, die zum Anstieg der Zwischenkreisspannung führt, wird oberhalb der durch den Parameter *Triggerschwelle* **506** definierten Grenze durch den externen Bremswiderstand in Wärme umgesetzt.

Parameter		Einstellung			
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.	
506	Triggerschwelle	AGL202	225,0 V	1000,0 V	390,0 V
		AGL402	325,0 V	1000,0 V	780,0 V

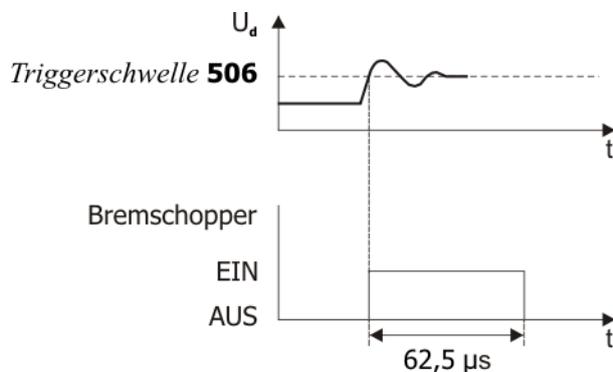
Den Parameter *Triggerschwelle* **506** so einstellen, dass der Wert zwischen der maximalen Zwischenkreisspannung die das Netz erzeugen kann und der maximal zulässigen Zwischenkreisspannung des Frequenzumrichters liegt.

$$U_{\text{Netz}} \cdot 1,1 \cdot \sqrt{2} < U_{\text{dBC}} < U_{\text{dmax}}$$

Wenn der Parameter *Triggerschwelle* **506** größer als die maximal zulässige Zwischenkreisspannung eingestellt wird, kann der Bremschopper nicht aktiv werden, der Bremschopper ist ausgeschaltet. Liegt der eingestellte Wert des Parameters *Triggerschwelle* **506** unter der Zwischenkreisspannung die das Netz erzeugt, erfolgt die Fehlermeldung F0705 (siehe Kapitel 14.1.1 „Fehlermeldungen“) mit dem Startbefehl an den Frequenzumrichter.

Überschreitet die Zwischenkreisspannung den maximalen Wert von DC 800 V, erfolgt die Fehlermeldung F0700 (siehe Kapitel 14.1.1 „Fehlermeldungen“).

Die Abtastzeit der Funktion beträgt 62,5 µs. Der Bremschopper bleibt nach Überschreiten der eingestellten Triggerschwelle mindestens 62,5 µs eingeschaltet, auch wenn innerhalb dieser Zeit die Triggerschwelle wieder unterschritten wird.



Bremschopper freigeben oder sperren

Durch das Signal, das dem Parameter *Bremschopperfreigabe* **95** zugewiesen ist, kann der Bremschopper freigeben oder gesperrt werden. Siehe Kapitel 8.6.6.13 „Bremschopperfreigabe“.



Beachten Sie, dass standardmäßig die Motor-Chopper *Triggerschwelle* **507** und die Brems-Chopper *Triggerschwelle* **506** auf unterschiedliche Werte eingestellt sind. Achten Sie bei der Verwendung der beiden Funktionen darauf, dass die eingestellten Schwellen zur Anwendung passen.

Beachten Sie auch Kapitel 8.10.5 „Motor-Chopper“.

8.10.4.1 Dimensionierung des Bremswiderstandes

WARNUNG



Einen Bremswiderstand entsprechend den Anweisungen und Sicherheitshinweisen im Kapitel 6.6.5 „Bremswiderstand“ anschließen.

Für die Dimensionierung müssen folgende Werte bekannt sein:

- Spitzenbremsleistung $P_{b \text{ Spitze}}$ in W
- Widerstandswert R_b in Ω
- Relative Einschaltdauer ED in %
- Berechnung der Spitzenbremsleistung $P_{b \text{ Spitze}}$

$$P_{b \text{ Spitze}} = \frac{J \cdot (n_1^2 - n_2^2)}{182 \cdot t_b}$$

$P_{b \text{ Spitze}}$	=	Spitzenbremsleistung in W
J	=	Trägheitsmoment des Antriebssystems in kgm^2
n_1	=	Drehzahl des Antriebssystems vor dem Bremsvorgang in min^{-1}
n_2	=	Drehzahl des Antriebssystems nach dem Bremsvorgang in min^{-1}
t_b	=	Bremszeit in s

- Berechnung des Widerstandswertes R_b

$$R_b = \frac{U_{d \text{ BC}}^2}{P_{b \text{ Spitze}}}$$

R_b	=	Widerstandswert in Ω
$U_{d \text{ BC}}$	=	Einschaltschwelle in V
$P_{b \text{ Spitze}}$	=	Spitzenbremsleistung in W

Die Einschaltswelle $U_{d \text{ BC}}$ ist die Zwischenkreisspannung, bei welcher der Bremswiderstand eingeschaltet wird. Die Einschaltswelle ist über den Parameter *Triggerschwelle* **506** einstellbar.

VORSICHT



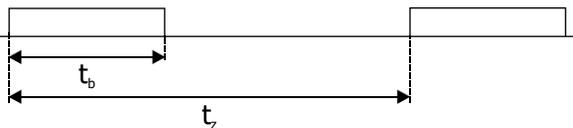
Der Widerstandswert des auszuwählenden Bremswiderstandes darf den minimalen Wert $R_{b \min}$ -10% nicht unterschreiten. Die Werte für $R_{b \min}$ sind im Kapitel 12 „Technische Daten“ aufgelistet.

Liegt der Wert des berechneten Bremswiderstandes R_b zwischen zwei Werten innerhalb einer Widerstandsnormreihe, muss der kleinere Widerstandswert gewählt werden.

- Berechnung der relativen Einschaltdauer ED

$$ED = \frac{t_b}{t_z}$$

ED = Relative Einschaltdauer
 t_b = Bremszeit
 t_z = Spieldauer



Beispiel:

$$t_b = 48 \text{ s}, t_z = 120 \text{ s}$$

$$ED = \frac{t_b}{t_z} = 0,4 = 40\%$$

Für gelegentliches kurzzeitiges Bremsen liegen typische Werte der relativen Einschaltdauer ED bei 10% und für langen Bremsbetrieb (≥ 120 s) bei 100%. Für häufiges Bremsen und Beschleunigen empfiehlt es sich, die relative Einschaltdauer ED nach obiger Formel zu berechnen.

Mit den errechneten Werten für $P_{b \text{ Spitze}}$, R_b und ED kann die widerstandsspezifische erforderliche Dauerleistung bei Widerstandsherstellern erfragt werden.

8.10.5 Motor-Chopper

507 Triggerschwelle

Das feldorientierte Regelverfahren für den Asynchronmotor (Konfiguration 410 FOR) beinhaltet die Funktion zur angepassten Umsetzung der generatorischen Energie in Wärme in der angeschlossenen Asynchronmaschine. Dies ermöglicht die Realisierung dynamischer Drehzahländerung mit minimalen Systemkosten. Das Drehmoment- und Drehzahlverhalten des Antriebssystems wird durch das parametrisierte Bremsverfahren nicht beeinflusst. Der Parameter *Triggerschwelle* **507** der Zwischenkreisspannung definiert die Einschaltsschwelle der Motor-Chopper Funktion.

Parameter		Einstellung			
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.	
507	Triggerschwelle	AGL202	225,0 V	1000,0 V	400,0 V
		AGL402	325,0 V	1000,0 V	800,0 V

Den Parameter *Triggerschwelle* **507** so einstellen, dass dieser zwischen der maximalen Zwischenkreisspannung die das Netz erzeugen kann und der maximal zulässigen Zwischenkreisspannung des Frequenzumrichters liegt.

$$U_{\text{Netz}} \cdot 1,1 \cdot \sqrt{2} < U_{\text{dMC}} < U_{\text{dmax}}$$

Wenn der Parameter *Triggerschwelle* **507** größer als die maximal zulässige Zwischenkreisspannung eingestellt wird, kann der Motor-Chopper nicht aktiv werden, der Motor-Chopper ist ausgeschaltet. Ist die eingestellte *Triggerschwelle* **507** kleiner als die maximale Zwischenkreisspannung die das Netz erzeugen kann, erfolgt die Fehlermeldung F0706 (Kapitel 14.1.1 „Fehlermeldungen“) beim Einschalten des Frequenzumrichters.



Die Motor-Chopper Funktion arbeitet nur wenn diese über die Spannungsregler *Betriebsart* **670** aktiviert wurde. Siehe Kapitel 8.9.2 „Spannungsregler“.



Für Synchronmotoren (*Konfiguration* **30=610**) ist die Motor-Chopper Funktion deaktiviert, um Schäden am Motor zu vermeiden. Die übrigen Funktionen des Spannungsreglers sind davon nicht beeinflusst.



Beachten Sie, dass standardmäßig die Motor-Chopper *Triggerschwelle* **507** und die Brems-Chopper *Triggerschwelle* **506** auf unterschiedliche Werte eingestellt sind. Achten Sie bei der Verwendung der beiden Funktionen darauf, dass die eingestellten Schwellen zur Anwendung passen.

Beachten Sie auch Kapitel 8.10.4 „Bremschopper und Bremswiderstand“.

8.10.6 Motorschutz

Der Schutz des Motors gegen unzulässige Erwärmung macht Überwachungsmechanismen notwendig, die eine drohende thermische Überlastung rechtzeitig erkennen um somit eine mögliche Schädigung des Motors zu verhindern. Der thermische Zustand eines Motors ist über verschiedene Wege erfassbar.

1.) Direkte Überwachung durch Temperaturfühler in der Wicklung (siehe Kapitel 8.4.6 „Motortemperatur“)

- PTC
- KTY
- PT1000
- Thermokontakt

2.) Indirekte Überwachung der Motortemperatur

- Überwachung des Motorstromes anhand der K- Kennlinie eines integrierten Motorschutzschalters
- Nachbildung der Motorerwärmung durch Einbeziehung temperaturrelevanter Faktoren über ein mathematisches Modell I^2t

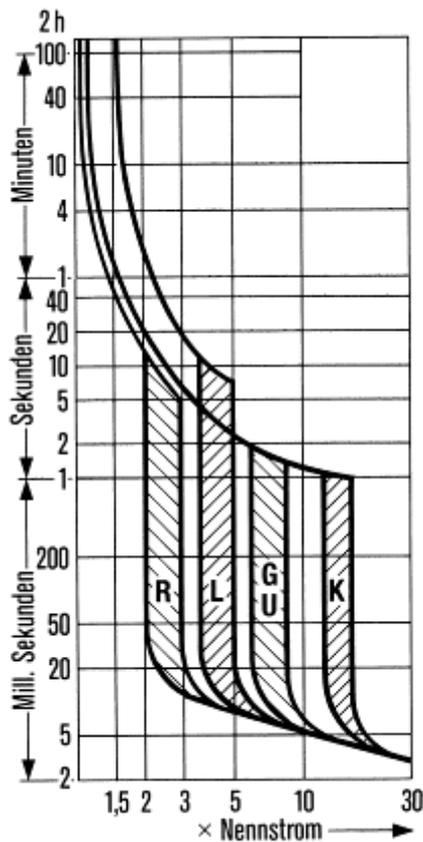
Die Wahl der thermischen Überwachung wird im Wesentlichen von der Art und den Betriebsbedingungen des Motors bestimmt. Für einen sicheren Motorschutz reicht grundsätzlich eine der vorhandenen Möglichkeiten aus. Eine Kombination aus jeweils einer der beiden Gruppen und deren zeitgleiche Ausführung ist möglich.

8.10.6.1 Motorschutzschalter

571 Betriebsart (Motorschutzschalter)

Motorschutzschalter dienen dem Schutz eines Motors und seiner Zuleitung vor Überhitzung durch Überlast. Je nach Höhe der Überlast dienen sie mit ihrer schnellen Auslösung als Kurzschlusschutz und gleichzeitig mit ihrer langsamen Abschaltung als Überlastschutz.

Im Handel sind konventionelle Motorschutzschalter für unterschiedliche Anwendungen mit verschiedenen Auslösecharakteristiken (L, G/U, R und K), gemäß untenstehendem Diagramm, erhältlich. Da Frequenzumrichter in den meisten Fällen zur Speisung von Motoren genutzt werden, die wiederum als Betriebsmittel mit sehr hohen Anlaufströmen eingestuft werden, ist in dieser Funktion ausschließlich die K-Charakteristik realisiert.



Entgegen der Arbeitsweise eines konventionellen Motorschutzschalters, der bei Erreichen der Auslöseschwelle sofort das zu schützende Betriebsmittel freischaltet, bietet diese Funktion die Möglichkeit, statt einer sofortigen Abschaltung eine Warnmeldung auszugeben.

Der Nennstrom des Motorschutzschalters bezieht sich auf den Motorbemessungsstrom, der mit dem Parameter *Bemessungsstrom* **371** des jeweiligen Datensatzes vorgegeben wird.

Die Nennwerte des Frequenzumrichters bei der Dimensionierung der Anwendung entsprechend berücksichtigen.

Die Funktion des Motorschutzschalters ist datensatzumschaltbar. Damit können an einem Frequenzumrichter unterschiedliche Motoren betrieben werden. Für jeden Motor kann somit ein eigener Motorschutzschalter existieren.

Für den Betriebsfall, dass ein Motor am Frequenzumrichter betrieben wird, für den einige Einstellgrößen, wie z. B. Minimal- und Maximalfrequenz über die Datensatzumschaltung verändert werden, darf nur ein Motorschutzschalter vorhanden sein. Diese Funktionalität kann über den Parameter *Betriebsart* **571** für den Einzelmotorbetrieb oder Mehrmotorenbetrieb eingestellt werden.

Betriebsart 571	Funktion
0 – Aus	Die Funktion ist deaktiviert
1 – K-Char., Mehrmotorb., Fehlerabsch.	In jedem der vier Datensätze werden die Bemessungswerte über die K-Char. überwacht. Bei Erreichen des Grenzwerts erfolgt die Fehlerabschaltung „F0401“.
2 – K-Char., Einzelmotor, Fehlerabsch.	Die Bemessungswerte des ersten Datensatzes werden unabhängig vom aktiven Datensatz über die K-Char. überwacht. Bei Erreichen des Grenzwerts erfolgt die Fehlerabschaltung „F0401“.
11 – K-Char., Mehrmotorb., Warnmeldung	In jedem der vier Datensätze werden die Bemessungswerte über die K-Char. überwacht. Bei Erreichen des Grenzwerts erfolgt die Warnmeldung „A0200“.
22 – K-Char., Einzelmotor, Warnmeldung	Die Bemessungswerte des ersten Datensatzes werden unabhängig vom aktiven Datensatz über die K-Char. überwacht. Bei Erreichen des Grenzwerts erfolgt die Warnmeldung „A0200“.
42 – I ² t, Einzelmotor, Fehlerabsch.	siehe Kap. 8.10.6.2 „Motorschutz durch I ² t- Überwachung“.
51 – I ² t, Mehrmotorb., Warnmeldung	siehe Kap. 8.10.6.2 „Motorschutz durch I ² t- Überwachung“.
52 – I ² t, Einzelmotor, Warnmeldung	siehe Kap. 8.10.6.2 „Motorschutz durch I ² t- Überwachung“.
61 – I ² t, Mehrmotorb., Warnm. u. Fehlerabsch.	siehe Kap. 8.10.6.2 „Motorschutz durch I ² t- Überwachung“.
62 – I ² t, Einzelmotor, Warnm. u. Fehlerabsch.	siehe Kap. 8.10.6.2 „Motorschutz durch I ² t- Überwachung“.
101 – K-Char., Mehrmotorb., Fehlerabsch., speichernd	In jedem der vier Datensätze werden die Bemessungswerte über die K-Char. überwacht. Bei Erreichen des Grenzwerts erfolgt die Fehlerabschaltung „F0401“. Die thermische Belastung der Maschine wird netzausfallsicher gespeichert.
102 – K-Char., Einzelmotor, Fehlerabsch., speichernd	Die Bemessungswerte des ersten Datensatzes werden unabhängig vom aktiven Datensatz über die K-Char. überwacht. Bei Erreichen des Grenzwerts erfolgt die Fehlerabschaltung „F0401“. Die thermische Belastung der Maschine wird netzausfallsicher gespeichert.
111 – K-Char., Mehrmotorb., Warnmeldung, speichernd	In jedem der vier Datensätze werden die Bemessungswerte über die K-Char. überwacht. Bei Erreichen des Grenzwerts erfolgt die Warnmeldung „A0200“. Die thermische Belastung der Maschine wird netzausfallsicher gespeichert.
122 – K-Char., Einzelmotor, Warnmeldung, speichernd	Die Bemessungswerte des ersten Datensatzes werden unabhängig vom aktiven Datensatz über die K-Char. überwacht. Bei Erreichen des Grenzwerts erfolgt die Warnmeldung „A0200“. Die thermische Belastung der Maschine wird netzausfallsicher gespeichert.

K-Char: K-Charakteristik des Motorschutzschalters

Mehrmotorenbetrieb

Parameter *Betriebsart* **571** = 1 oder 11, (101 oder 111).

Im Mehrmotorenbetrieb wird davon ausgegangen, dass zu jedem Datensatz ein zugehöriger Motor genutzt wird. Dazu werden jedem Datensatz ein Motor und ein Motorschutzschalter zugeordnet. In dieser Betriebsart werden die Bemessungswerte des aktiven Datensatzes überwacht. Nur in dem jeweils durch den Datensatz aktivierten Motorschutzschalter, wird der aktuelle Ausgangsstrom des Frequenzumrichters berücksichtigt. In den Motorschutzschaltern der anderen Datensätze wird mit dem Strom Null gerechnet, wodurch die thermischen Abklingvorgänge berücksichtigt werden. In Verbindung mit der Datensatzumschaltung verhält sich die Funktion der Motorschutzschalter wie wechselweise an das Netz geschaltete Motoren mit eigenen Schutzschaltern.

Einzelmotorbetrieb

Parameter *Betriebsart* **571** = 2 oder 22, (102 oder 122).

Im Einzelmotorbetrieb ist nur ein Motorschutzschalter aktiv, der den Ausgangsstrom des Frequenzumrichters überwacht. Bei einer Datensatzumschaltung werden lediglich die Abschaltgrenzen, die sich aus den Maschinenbemessungsgrößen ableiten, umgeschaltet. Aufgelaufene thermische Werte werden nach der Umschaltung weiter verwendet. Bei der Datensatzumschaltung ist darauf zu achten, dass die Maschinendaten für alle Datensätze identisch vorgegeben werden. In Verbindung mit der Datensatzumschaltung verhält sich die Funktion des Motorschutzschalters wie wechselweise an das Netz geschaltete Motoren mit einem gemeinsamen Schutzschalter.

Resetfest

Parameter *Betriebsart* **571** = 101, 102, 111 oder 122.

Der interne Zustand des Motorschutzschalters wird resetfest gespeichert. Diese Einstellungen sind bei regelmässig auftretenden kurzen Netzausschaltungen zu verwenden. Dadurch wird der Motorschutz auch bei einem kurzzeitigen Netzausfall oder eines kurzzeitigen Ausschaltens für die Anwendung korrekt berücksichtigt.



In den Betriebsarten 101, 102, 111 und 122 sollte die eingestellte Funktion im Parameter *Betriebsart* **571** in allen Datensätzen gleich sein.

572 Grenzfrequenz

Der Motorschutz, insbesondere selbstbelüfteter Motoren, wird durch eine prozentual zur Bemessungsfrequenz einstellbaren *Grenzfrequenz* **572** verbessert.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
572	Grenzfrequenz	0%	300%	0%

Bei der Berechnung der Auslösezeit wird der gemessene Ausgangsstrom in Betriebspunkten unterhalb der Grenzfrequenz mit einem Faktor zwischen 1 und 2 bewertet.

Die Ermittlung dieses Faktors erfolgt in Abhängigkeit der Statorfrequenz. Damit wird die erhöhte thermische Belastung eigenbelüfteter Motoren im unteren Drehzahlbereich berücksichtigt.

Die Tabelle enthält auszugsweise die Faktoren für einen 50 Hz Motor.

		← Grenzfrequenz 572 →								
		300%	200%	150%	100%	80%	60%	40%	20%	10%
Statorfrequenz [Hz]	0	200%	200%	200%	200%	200%	200%	200%	200%	200%
	5	188%	182%	177%	168%	162%	153%	139%	114%	100%
	10	177%	168%	160%	147%	139%	129%	114%	100%	100%
	20	160%	147%	137%	122%	114%	106%	100%	100%	100%
	30	147%	132%	122%	109%	103%	100%	100%	100%	100%
	50	129%	114%	106%	100%	100%	100%	100%	100%	100%
	100	106%	100%	100%	100%	100%	100%	100%	100%	100%
	150	100%	100%	100%	100%	100%	100%	100%	100%	100%

8.10.6.2 Motorschutz durch I²t- Überwachung

571 Betriebsart (I²t- Überwachung)

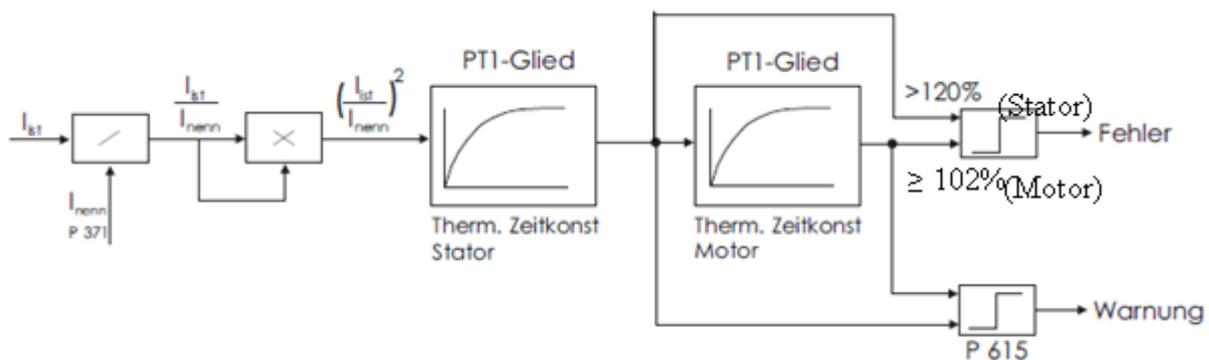
Die I²t Überwachung bietet dem Anwender eine weitere Möglichkeit, den Motor gegen thermische Überlast zu schützen. Diese Form des Motorschutzes wird vorwiegend in der Servotechnik genutzt. Beim Einsatz von Servo Synchronmotoren ist die I²t Überwachung eine bewährte Alternative zum Motorschutzschalter. Mittels Integration von temperaturbestimmenden messbaren bzw. bekannten Motorparametern wird die Erwärmung über ein mathematisches Modell nachgestellt.

Über Betriebsart 571 kann die I²t- Überwachungsfunktion ausgewählt werden.

Die Einstellungen sind datensatzumschaltbar.

Die I²t Überwachung erfolgt wie in der Abbildung dargestellt über $(I_{st}/I_{nenn})^2$.

Die überwachte Größe wird über ein PT1-Glied mit der thermischen Zeitkonstante des Stators bewertet. Wenn der Ausgang des PT1-Glieds größer 120% wird, dann wird eine Fehlermeldung ausgegeben und der Umrichter schaltet ab. Die Schwelle von 120% verhindert, dass ein Überspringen zur sofortigen Abschaltung führt. Eine dauerhafte Überschreitung der 100% Auslastung der Statorwicklung sollte in der Applikation vermieden werden.



Der Ausgang des ersten PT1-Gliedes ist mit dem Eingang des zweiten PT1-Gliedes verbunden, welches die thermische Zeitkonstante des Motors enthält. Dieser Ausgang darf dauerhaft 100% betragen. Das entspricht einer vollständigen thermischen Auslastung des Motors. Werden 102% erreicht, schaltet der Umrichter mit einer Fehlermeldung ab. Beide Ausgänge sind mit der einstellbaren Warngrenze verknüpft.

Betriebsart 571	Funktion
42 – I ² t, Einzelmotor, Fehlerabsch.	Die I ² t Auslastung des Motors wird mit den Bemessungswerten aus dem aktiven Datensatz überwacht. Bei Überschreitung der fest eingestellten Fehler Schwelle von 100% Motor (120% Stator) erfolgt die Fehlerabschaltung „F0401“ vom aktiven Datensatz.

51 – I ² t, Mehrmotorb., Warnmeldung	In jedem der vier Datensätze wird die I ² t Auslastung der Motoren, aus deren zugehörigen Bemessungswerten, überwacht. Bei Erreichen der eingestellten <i>Warngrenze Motor I²t</i> 615 erfolgt die Warnmeldung „A0200“ vom aktiven Datensatz.
52 – I ² t, Einzelmotor, Warnmeldung	Die I ² t Auslastung des Motors wird mit den Bemessungswerten aus dem aktiven Datensatz überwacht. Bei Erreichen der eingestellten <i>Warngrenze Motor I²t</i> 615 erfolgt die Warnmeldung „A0200“ vom aktiven Datensatz.
61 – I ² t, Mehrmotorb., Warnm. u. Fehlerabsch.	In jedem der vier Datensätze wird die I ² t Auslastung der Motoren, aus deren zugehörigen Bemessungswerten, überwacht. Bei Erreichen der eingestellten <i>Warngrenze Motor I²t</i> 615 erfolgt die Warnmeldung „A0200“. Bei Überschreitung der fest eingestellten Fehlerschwelle von 100% _{Motor} (120% _{Stator}) erfolgt die Fehlerabschaltung „F0401“. Beide Ereignisse werden vom aktiven Datensatz ausgelöst.
62 – I ² t, Einzelmotor, Warnm. u. Fehlerabsch.	Die I ² t Auslastung des Motors wird mit den Bemessungswerten aus dem aktiven Datensatz überwacht. Bei Erreichen der eingestellten <i>Warngrenze Motor I²t</i> 615 erfolgt die Warnmeldung „A0200“. Bei Überschreitung der fest eingestellten Fehlerschwelle von 100% _{Motor} (120% _{Stator}) erfolgt die Fehlerabschaltung „F0401“. Beide Ereignisse werden vom aktiven Datensatz ausgelöst.

608 Thermische Zeitkonstante Motor

609 Thermische Zeitkonstante Rotor

615 Warngrenze Motor I²t

Die thermische Zeitkonstante für den Motor liegt im Bereich zwischen einigen Minuten bis mehreren Stunden. Dieser motorspezifische Parameter wird über *thermische Zeitkonst. Motor* **608** eingestellt. Die thermische Zeitkonstante des Stators ist wesentlich kleiner. Zum Schutz der Statorwicklung ist eine zusätzliche Überwachung erforderlich, welche durch die *thermische Zeitkonst. Stator* **609** festgelegt wird. Die Werte für die Zeitkonstanten können aus den jeweiligen Motor Datenblättern entnommen werden. Werden aufgrund fehlender Angaben geschätzte Werte für Zeitkonstanten verwendet, so kann ein optimaler Motorschutz nicht gewährleistet werden.

Eine Warngrenze bietet dem Anwender die Möglichkeit, auf eine bevorstehende I²t- Fehlerabschaltung zu reagieren. Mit *Warngrenze Motor I²t* **615** kann die Warnmeldung zwischen 6% und 100% der thermischen Auslastung eingestellt werden.

Parameter			Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Bedienebene	Min	Max	Werkseinst.
608	Thermische Zeitkonst. Motor	1 bei AGL 3 bei ACU	1 min	240 min	30 min
609	Thermische Zeitkonst. Stator	1 bei AGL 3 bei ACU	1 s	600 s	15 s
615	Warngrenze Motor I ² t	1 bei AGL 3 bei ACU	6%	100%	80%

Ausgangssignale

Digitale Signale melden das Auslösen der Funktion „Motorschutz“.

180 -	Warnung Motorschutz	1	Das Auslösen der Funktion „Motorschutz“ entsprechend der <i>Betriebsart</i> 571 wird gemeldet.
14 -		2	

1) Zur Verknüpfung mit Funktionen des Frequenzumrichters

2) Zur Ausgabe über einen Digitalausgang. Die Signalquelle für einen der Parameter 531, 532, 533, 554 auswählen. Siehe Kapitel 8.6.5 „Digitalausgänge“.

8.10.7 Keilriemenüberwachung

581 Betriebsart (Keilriemenüberwachung)

582 Triggergrenze Iwirk

583 Verzögerungszeit

Die kontinuierliche Überwachung des Lastverhaltens, und somit der Verbindung zwischen Drehstrommaschine und Last, ist Aufgabe der Keilriemenüberwachung. Der Parameter *Betriebsart* **581** definiert das Funktionsverhalten, wenn der *Wirkstrom* **214**, bzw. die drehmomentbildende Stromkomponente *Isq* **216** (feldorientiertes Regelungsverfahren) die eingestellte *Triggergrenze Iwirk* **582** für eine Zeit größer der parametrisierten *Verzögerungszeit* **583** unterschreitet.

<i>Betriebsart</i> 581	Funktion
0 - Aus	Die Funktion ist deaktiviert. Werkseinstellung.
1 - Warnung	Unterschreitet der Wirkstrom den Schwellwert wird die Warnung „A8000“ angezeigt.
2 - Störung	Der Antrieb ohne Belastung wird mit der Fehlermeldung „F0402“ abgeschaltet.

Die Fehler- und Warnmeldungen können mit Hilfe der Digitalausgänge (Signal 22 - „Warnung Keilriemen“) ausgegeben werden und zum Beispiel an eine übergeordnete Steuerung übertragen werden. Die *Triggergrenze Iwirk* **582** ist prozentual zum *Bemessungsstrom* **371** für die Applikation und die möglichen Betriebspunkte zu parametrieren.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
582	Triggergrenze Iwirk	0,1%	100,0%	10,0%
583	Verzögerungszeit	0,1 s	600,0 s	10,0 s

8.10.8 Changierfunktion

Mit der Changierfunktion wird der Ausgangsfrequenz ein dreieckförmiges Frequenzsignal mit den einzustellenden Hochlauf- und Runterlaufzeiten überlagert. Die resultierenden zeitlichen Verläufe der Sollfrequenzen von Führungsantrieb und Folgeantrieb sind in den unten abgebildeten Diagrammen dargestellt. Die Funktion ist z. B. für Antriebe geeignet, die in Textilmaschinen Garn auf Spulen wickeln. Zur Vermeidung von Wickelfehlern am Wendepunkt der Garnführung erfolgt ein Proportional sprung, welcher eine schnelle Drehzahländerung bewirkt.

435 Betriebsart (Changierfunktion)

Über den Parameter *Betriebsart* **435** wird der Antrieb als Führungsantrieb oder als Folgeantrieb eingestellt.

<i>Betriebsart</i> 435	Funktion
0 - Aus	Die Changierfunktion ist ausgeschaltet. Werkseinstellung.
1 - Führungsantrieb	Betrieb als Führungsantrieb.
2 - Folgeantrieb	Betrieb als Folgeantrieb.

436 Hochlaufzeit

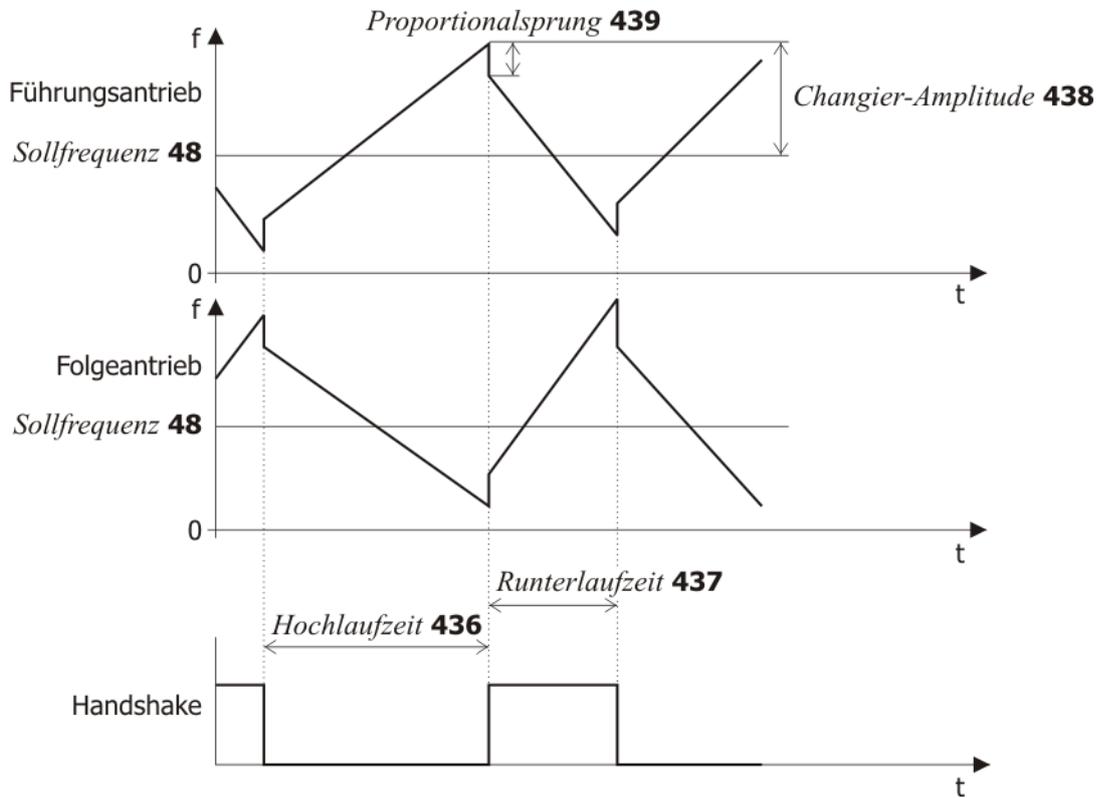
437 Runterlaufzeit

438 Changier-Amplitude

439 Proportional sprung

Beim Führungsantrieb läuft die überlagerte Changierfrequenz linear gegen den Grenzwert *Changier-Amplitude* **438** und kehrt anschließend seine Richtung um. Bei der Richtungs umkehr erfolgt ein Proportional sprung. Der Führungsantrieb teilt dem Folgeantrieb über ein Handshakesignal die Laufrichtung des Changierausgangs mit. Die Changierfunktion des Folgeantriebs läuft mit der gleichen Steigung aber mit umgekehrtem Vorzeichen wie die des Führungsantriebs. Erreicht der Folgeantrieb den Grenzwert *Changier-Amplitude* **438** vor Umschalten des Handshakesignals, wird die Frequenz bis zum Umschalten gehalten. Kommt das Handshakesignal vor Erreichen der Grenzfrequenz, wird die Richtung sofort umgekehrt.

Die Prozentwerte der *Changier-Amplitude* **438** und des *Proportional sprung* **439** beziehen sich auf den aktuellen Frequenzwert, der durch *Sollfrequenz* **48** eingestellt ist.



Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
436	Hochlaufzeit	0,01 s	320,00 s	5 s
437	Runterlaufzeit	0,01 s	320,00 s	5 s
438	Changier-Amplitude	0,01%	50,00%	10%
439	Proportionsprung	0,00%	50,00%	0,01%



Das Signal „14 - Ausgang Changierung“ wird zum Frequenzsollwert addiert. Während des Changierbetriebs können die eingestellten Werte für die Parameter der Changierfunktion nicht geändert werden.

Die Quelle für das Handshake-Signal wird über *Handshake Changierung 49* ausgewählt.

48 Sollfrequenz

Für den Changierbetrieb erfolgt die Auswahl der Quelle für die Sollwertvorgabe über den Parameter *Sollfrequenz 48*.

Der Changierbetrieb wird mit dem Einschalten *Betriebsart 435* aktiviert. Im Changierbetrieb wirken die Werte für *Hochlaufzeit 436* und *Runterlaufzeit 437*.

Sollfrequenz 48			
0 -	Rampenausgang (Werkseinstellung)	93 -	Schlupfkompensation
1 ... 5 -	Festfrequenzen 1 ... 4	109 -	Udc-Regler
9 -	Null	115 ... 118 -	Festfrequenzen 5 ... 8
10 -	Statorfrequenz	154 -	Sollwert Rampe
12 -	Techn.regler Frequenzausgang	155 -	Istdrehzahl
14 -	Ausgang Changierung	230 -	Interne Sollfrequenz

Sollfrequenz 48			
16 - I-Begrenzung Ausgang	288 -	Folgefrequenzeingang	
21 - Rotorfrequenz	688 -	Ausgang Elektronisches Getriebe	
50 - Anlogsollwert MFI1A	708 ... 738 -	RxPDO Long (Systembus)	
51 - Anlogsollwert MFI2A	774, 775 -	Out-F PDPconv-long (Profibus)	
56 - PWM-Eingang	2501 ... 2504 -	SPS-Ausgang Frequenz 1 ... 4	
62 - Frequenzsollwertkanal			

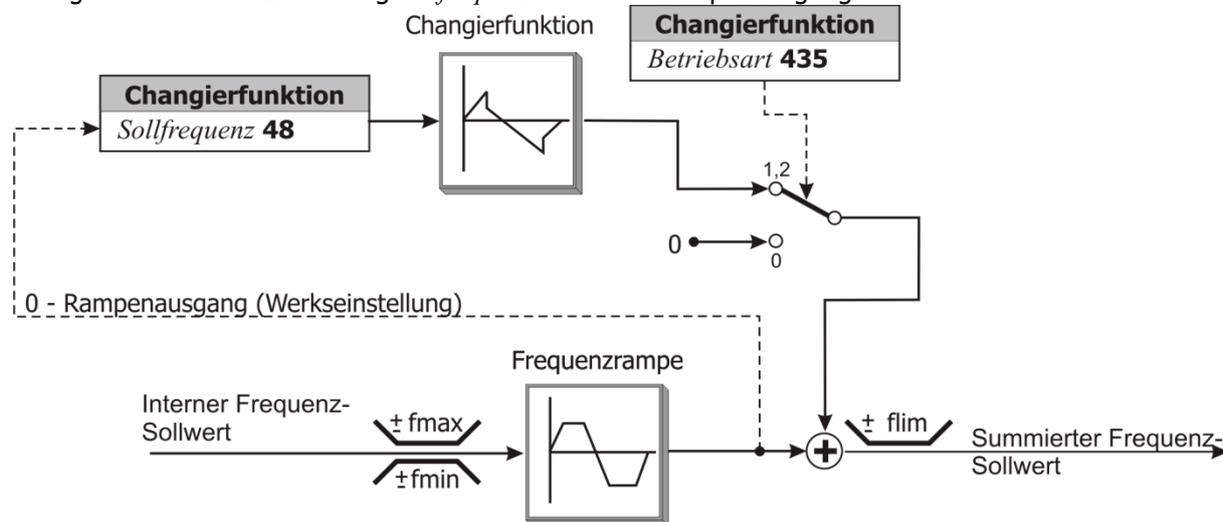
WARNUNG

Der Frequenzbereich für den Changierbetrieb wirkt zusätzlich zum Frequenzsollwert. Dadurch können addierte Gesamtfrequenzen kleiner als *Minimale Frequenz 418* oder größer als *Maximale Frequenz 419* resultieren.

Um zu hohe Frequenzen zu vermeiden, wird die summierte Frequenz limitiert:

Maximale Frequenz 419	Limitierung der summierten Frequenz
Maximale Frequenz 419 ≤ 100 Hz	Maximale Frequenz 419 +20 Hz
Maximale Frequenz 419 > 100 Hz	Maximale Frequenz 419 x 1.2

Changierfunktion bei Einstellung *Sollfrequenz 48* = 0 – Rampenausgang:



8.10.9 Anlagendaten

Zur Überwachung der Anwendung werden Prozessgrößen aus elektrischen Regelgrößen berechnet.

389 Faktor Anlagen-Istwert

1543 Basis-Parameter Anlagenistwert

Istwerte (zum Beispiel Istfrequenz, Drehmoment) können skaliert werden. Der Antrieb kann über den Istwert *Anlagen-Istwert 242* überwacht werden.

Der Istwert, der überwacht und skaliert werden soll, muss ausgewählt werden. Für den Parameter *Basis-Parameter Anlagenistwert 1543* muss die Nummer des Istwertparameters eingestellt werden. Der Wert des Istwertparameters wird mit dem *Faktor Anlagen-Istwert 389* multipliziert und kann über den Parameter *Anlagen-Istwert 242* ausgelesen werden.

$$\text{Anlagen-Istwert } 242 = (\text{Istwert aus Parameter } 1543) \times \text{Faktor Anlagen-Istwert } 389$$

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
389	Faktor Anlagen-Istwert	-100,000	100,000	1,000

Parameter		Einstellung			
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.	
1543	Basis-Parameter Anlagenistwert	Parameternummer eines Istwertes	0	1600	241 (Istfrequenz)

Werkseinstellung:

Anlagen-Istwert **242** = (*Istfrequenz* **241**) x 1,000

- Einen Istwert (Parameternummer) im Parameter *Basis-Parameter Anlagenistwert* **1543** einstellen.
- Einen Faktor im Parameter *Faktor Anlagen-Istwert* **389** einstellen.

Der Parameter *Anlagen-Istwert* **242** zeigt den skalierten Istwert.

8.10.10 Wartungsintervallanzeige

Siehe Kapitel 11.3 „Überwachung des Wartungsintervalls“.

8.10.11 Parameter kopieren

Parameterwerte können mit dem Bedienfeld oder mit der PC-Bediensoftware VPlus auf einer Speicherkarte gespeichert werden.



Eine Feldbuskommunikation ist nicht möglich oder fehlerhaft während Daten auf die Speicherkarte geschrieben werden oder von der Speicherkarte gelesen werden.

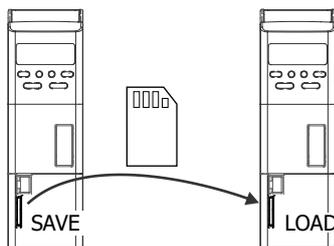


Verwenden Sie für das Kopieren von Parametern eine Speicherkarte („Resource Pack“) von Bonfiglioli. Für Fehlfunktionen von Speicherkarten anderer Hersteller übernimmt Bonfiglioli keine Verantwortung.

8.10.11.1 Kopieren mit dem Bedienfeld

Auf eine Speicherkarte speichern

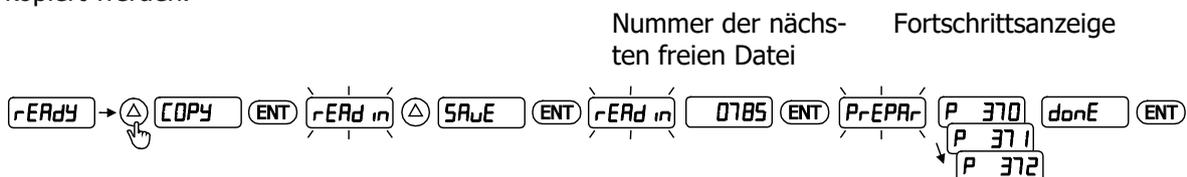
Parameterwerte eines Frequenzumrichters können auf einer digitalen Speicherkarte (Bonfiglioli „Resource Pack“) gespeichert und auf einen anderen Frequenzumrichter übertragen werden.



SAVE Parameterwerte in einer Datei auf der Speicherkarte speichern.

- Am Bedienfeld im Menü „Copy“ den Menüpunkt „Save“ wählen.
- Mit „ENT“ bestätigen. Es wird die Nummer der nächsten freien Datei angezeigt.
- Mit „ENT“ bestätigen. Die Parameterwerte werden in die Datei auf der Speicherkarte kopiert.

Eine Fortschrittsanzeige zeigt die Parameternummern, deren Werte momentan auf die Speicherkarte kopiert werden.



Bitte beachten Sie, dass immer die größte vorhandene Nummer auf der Speicherkarte für die Ermittlung der nächsten freien Dateinummer verwendet wird.

Neue Datensatznummer = Höchste vorhandene Datensatznummer + 1

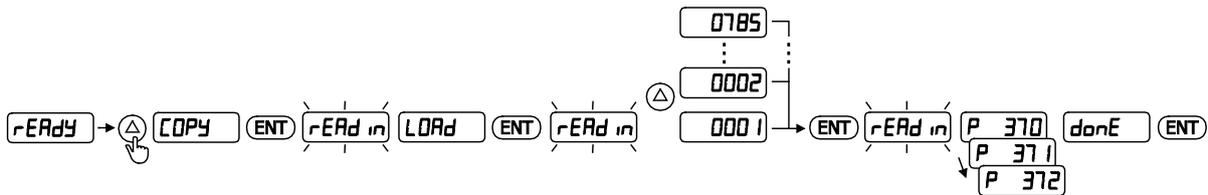
Ist bereits eine Datei mit der Nummer 9999 vorhanden, kann daher der zu speichernde Datensatz nicht mehr korrekt abgespeichert werden. Achten Sie immer darauf, dass mindestens die Nummer 9999 frei ist bevor Sie speichern.

LOAD Parameterwerte von der Speicherkarte auf einen Frequenzumrichter übertragen.

- Am Bedienfeld im Menü „Copy“ den Menüpunkt „Load“ wählen.
- Mit „ENT“ bestätigen. Mit den Pfeiltasten die Datei wählen, die auf den Frequenzumrichter übertragen werden soll.
- Mit „ENT“ bestätigen. Die Parameterwerte der gewählten Datei werden auf den Frequenzumrichter übertragen.

Eine Fortschrittsanzeige zeigt die Parameternummern, deren Werte momentan auf den Frequenzumrichter übertragen werden.

Dateiauswahl Fortschrittsanzeige



Meldungen

- noLArd Keine Speicherkarte gesteckt.
- noFILE Keine Datei mit Parameterwerten auf der Speicherkarte vorhanden.
- donE Parameterwerte wurden auf der Speicherkarte gespeichert.
Parameterwerte wurden auf den Frequenzumrichter übertragen.
- Err001 Kein ausreichender Speicher mehr vorhanden. Die Parameterwerte konnten nicht vollständig auf der Speicherkarte gespeichert werden.
- Err002 Keine freien Dateinummern mehr vorhanden.
- Err003 Fehler beim Schreiben auf die Speicherkarte.
- Err004 Fehler beim Lesen von der Speicherkarte.
- Dateiinhalt ungültig.
- Fehler beim Lesen von der Speicherkarte, Speicherkarte hat Kontaktprobleme. Sitz der Karte überprüfen.
- Err 101 Fehler beim Parameterschreiben der LOAD-Funktion. Unzulässiger Parameterwert.
- Err 102 Fehler beim Parameterschreiben der LOAD-Funktion. Unzulässiger Parametersatz.
- Err 104 Fehler beim Parameterschreiben der LOAD-Funktion. Unzulässiger Schreibzugriff.
- Err 106 Fehler beim Parameterschreiben der LOAD-Funktion. Schreibfehler EEPROM.
- Err 107 Fehler beim Parameterschreiben der LOAD-Funktion. Checksummenfehler EEPROM.
- Err 108 Fehler beim Parameterschreiben der LOAD-Funktion. Wert darf nur im gesperrten Zustand geschrieben werden.
- Err 110 Fehler beim Parameterschreiben der LOAD-Funktion. Fehler Parametertyp.
- Err 111 Fehler beim Parameterschreiben der LOAD-Funktion. Unbekannter Parameter. Der angegebene Parameter ist im Zielgerät nicht enthalten.

Tritt in der LOAD-Funktion ein Fehler beim Parameterschreiben auf, werden abwechselnd die Fehlernummer und die Parameternummer angezeigt.

- Mit der Taste „ENT“ kann die Funktion fortgesetzt werden.
- Mit der Taste „ESC“ kann die Funktion abgebrochen werden.



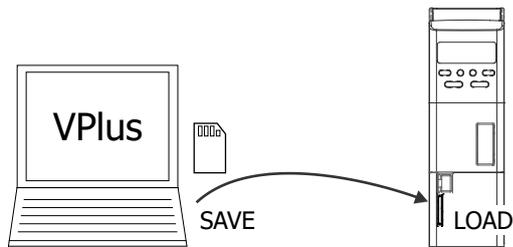
Bitte achten Sie beim Kopieren von Parametersätzen zwischen verschiedenen Geräten auf die Kompatibilität der Firmware-Versionen. Beim Kopieren von neueren Firmware-Versionen in Geräte mit älterer Firmware kann im Einzelfall der Warnhinweis „Err 111“ erscheinen.
Die Markt-Software der Gerätereihe Agile ist abwärtskompatibel. Dateien von Geräten mit älterer Firmware-Version können in Geräte mit neuerer Firmware-Version übertragen werden.



Parameter werden auf der Speicherkarte immer in der Bedienebene 3 „Professional“ abgespeichert, unabhängig von der gewählten Bedienebene.

8.10.11.2 Kopieren mit der PC-Bediensoftware

Parameterdateien können mit Hilfe der PC-Bediensoftware VPlus auf einer digitalen Speicherkarte (Bonfiglioli „Resource Pack“) gespeichert und auf einen Frequenzumrichter übertragen werden.



Aktivieren Sie in der Speichermaske für das Verwenden auf einer MMC-Karte immer die Funktion „Auf Multimedia Card speichern“. Beim Abspeichern für die MMC-Karte dürfen nur Dateinamen von 0001 bis 9999 verwendet werden. Die Dateinamen müssen immer im Format „vierstellige Zahl“ + Endung für die Nutzung auf einer MMC-Karte eingegeben werden.



Bitte beachten Sie, dass beim Abspeichern über VPlus immer die Parameter der gewählten Bedienebene abgespeichert werden. Bonfiglioli empfiehlt, den Frequenzumrichter vor dem Abspeichern in VPlus immer zuerst auf Bedienebene 3 auszulesen.

8.10.12 Konverter Profibus/Interne Notation

1370 In-F-PDP-word 1

1371 In-F-PDP-word 2

1372 In-F-intern-long 1

1373 In-F-intern-long 2

1374 In-F-Convert Reference

Mit dem Konverter Profibus/Interne Notation („Convert Profibus/Intern“) kann ein 16 Bit Word in einen internen 32 Bit Frequenz-Wert und umgekehrt konvertiert werden. Dies ist zum Beispiel hilfreich, wenn mehrere Geräte über Systembus vernetzt sind und aus Kostengründen nur 1 Gerät mit einer Profibus-Option ausgestattet ist. Durch die Weiterleitung des Profibus-Wortes über den Systembus („Tunneln“) kann die benötigte Bandbreite im Systembus reduziert werden und die Parametrierung des „Gateways“ (Systembus-Master mit Profibus-Slave Kommunikationsmodul) vereinfacht werden. Der Konverter wird in diesem Fall in einem Gerät ohne Profibus Modul verwendet, um die Profibus-Notation in einen internen Sollwert zu konvertieren.

Auf ähnliche Weise kann zum Beispiel die aktuelle Frequenz in einen Wert nach Profibus Notation konvertiert werden.

Der Konverter kann auch für andere Zwecke verwendet werden, zum Beispiel in der Verwendung der internen SPS-Programmierung.

In-F-PDP-word 1 **1370** und *In-F-PDP-word 2* **1371** konvertieren die Profibus Notation in die interne Frequenz-Darstellung. 0x4000 in Profibus-Notation (=100 %) entspricht *In-F-Convert Reference* **1374** in Hz.

In-F-intern-long 1 **1372** und *In-F-intern-long 2* **1373** konvertieren einen internen Frequenzwert in Profibus Notation. 0x4000 in Profibus-Notation (=100 %) entspricht *In-F-Convert Reference* **1374** in Hz. Die Profibus Notation ist auf Werte von -200 % (0x8000) bis +200 % (0x7FFF) beschränkt.

0x4000	= 100 %	= <i>In-F-Convert Reference</i> 1374
0x7FFF	= 200 %	= 2x <i>In-F-Convert Reference</i> 1374
0x8000	= -200 %	= -2x <i>In-F-Convert Reference</i> 1374
0xC000	= -100 %	= - <i>In-F-Convert Reference</i> 1374

Die so konvertierten Werte stehen als interne Quellen zur Verfügung.

774 – Out-F-PDP-Conv1-long1 als Ausgang von *In-F-PDP-word 1* **1370** (Profibus-Not. → Frequenz)

775 – Out-F-PDP-Conv1-long2 als Ausgang von *In-F-PDP-word 2* **1371** (Profibus-Not. → Frequenz)

776 – Out-F-PDP-Conv1-word1 als Ausgang von *In-F-PDP-long 1* **1372** (Frequenz → Profibus-Not.)

777 – Out-F-PDP-Conv2-word2 als Ausgang von *In-F-PDP-long 2* **1373** (Frequenz → Profibus-Not.)

9 Energieeinsparung

In einem Antrieb kann Energie gespart werden, indem Verluste im elektrischen Motor verringert werden oder der Eigenverbrauch des Frequenzumrichters gesenkt wird. Zusätzlich kann bei Bremsvorgängen die entstehende generatorische Energie genutzt werden, anstatt in Wärme umgewandelt zu werden.

Energiesparmöglichkeiten

Der Frequenzumrichter bietet folgende Möglichkeiten zur Energieeinsparung:

- Standby-Betrieb des Frequenzumrichters
- Standby-Betrieb des Bedienfelds
- Energiesparfunktion: Der Arbeitspunkt des Motors wird optimiert, so dass eine möglichst geringe Leistungsaufnahme erforderlich ist.
- Quadratische U/f-Kennlinie bei der Steuerung eines Asynchronmotors
- DC-Vernetzung
- Energieoptimales Bremsen
- PID-Regler (Technologieregler): Bei Erreichen des Sollwerts erfolgt Motorabschaltung
- Externe DC 24V-Spannungsversorgung. Die Leistungsversorgung kann in Betriebspausen abgeschaltet werden.
- Temperaturregelte Lüfter
- Automatische Schaltfrequenzumschaltung
- Im Frequenzumrichter sind schaltungstechnische Maßnahmen zur Energieeinsparung integriert

9.1 Energiesparfunktion

Der Arbeitspunkt des Motors wird optimiert, so dass eine möglichst geringe Leistungsaufnahme erforderlich ist und möglichst viel Energie eingespart wird. Die Energiesparfunktion kann eingeschaltet werden, wenn eines der folgenden Steuerungs- und Regelverfahren für den Parameter *Konfiguration 30* gewählt ist:

- „110 - ASM geberlose Regelung“ (U/f-Kennlinie)
- „410 - ASM: geberlose feldorientierte Regelung (DMR)“

Über die folgenden Parameter kann die Energiesparfunktion eingestellt werden:

- *Betriebsart Energiesparfunktion 1550*
- *Flussabsenkung 1551*
- *Energiesparfunktion ein 1552*

Die Energiesparfunktion ist geeignet für

- den Teillastbetrieb eines Antriebs
- Antriebe, in denen keine hohen oder häufigen Belastungsänderungen auftreten

Die Energiesparfunktion ist nicht für den Betrieb eines Synchronmotors geeignet. Die Parameter zur Energieeinsparung sind nicht einstellbar, wenn „610 - PSM: geberlose feldorientierte Regelung (DMR)“ für den Parameter *Konfiguration 30* gewählt ist.

110 - ASM geberlose Regelung (U/f-Kennlinie)

Bei der geberlosen Regelung eines Asynchronmotors nach U/f-Kennlinie wird der optimale Arbeitspunkt des Motors eingestellt, um die Leistungsaufnahme möglichst gering zu halten.

410 - ASM: geberlose feldorientierte Regelung (DMR)

Bei der feldorientierten Regelung eines Asynchronmotors wird der optimale Arbeitspunkt des Motors eingestellt, um die Leistungsaufnahme möglichst gering zu halten.

1550 Betriebsart Energiesparfunktion

Der Parameter *Betriebsart Energiesparfunktion 1550* bestimmt, ob die Leistungsaufnahme (der magnetische Fluss) um einen einstellbaren Wert oder um einen automatisch ermittelten Wert verringert wird. Die Energiesparfunktion muss über den Parameter *Energiesparfunktion ein 1552* eingeschaltet werden.

Betriebsart Energiesparfunktion 1550		Funktion
0 -	Aus	Die Energiesparfunktion ist ausgeschaltet. Werkseinstellung.
1 -	Manuell	Die Energiesparfunktion kann über einen Digitaleingang oder ein Logiksignal eingeschaltet werden. Der Digitaleingang oder das Logiksignal kann über den Parameter <i>Energiesparfunktion ein</i> 1552 gewählt werden. Durch eine Flussabsenkung wird Energie eingespart. Der Wert der Flussabsenkung kann über den Parameter <i>Flussabsenkung</i> 1551 eingestellt werden.
2 -	Automatisch	Die Energiesparfunktion kann über einen Digitaleingang oder ein Logiksignal eingeschaltet werden. Der Digitaleingang oder das Logiksignal kann über den Parameter <i>Energiesparfunktion ein</i> 1552 gewählt werden. Durch eine Flussabsenkung wird Energie eingespart. Der Wert der Flussabsenkung wird automatisch bestimmt.

Durch die Einstellung „Automatisch“ wird die maximale Energieeinsparung erreicht.

1551 Flussabsenkung (Energiesparfunktion)

Zur Energieeinsparung wird der magnetische Fluss um den Wert von *Flussabsenkung* **1551** verringert. Eines der folgenden Regelverfahren muss gewählt sein:

- *Konfiguration 30* = „110 - ASM geberlose Regelung“ (U/f-Kennlinie)
- *Konfiguration 30* = „410 - ASM: geberlose feldorientierte Regelung (DMR)“

Für den Parameter *Betriebsart Energiesparfunktion* **1550** muss „1 - Manuell“ gewählt sein.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
1551	Flussabsenkung	0%	100%	0%

Zu groß eingestellte Werte beeinträchtigen das dynamische Verhalten des Antriebs.

1552 Energiesparfunktion ein

Das Signal an einem Digitaleingang oder ein Logiksignal schaltet die Energiesparfunktion ein. Der Digitaleingang oder das Logiksignal muss für den Parameter *Energiesparfunktion ein* **1552** gewählt werden. Für den Parameter *Betriebsart Energiesparfunktion* **1550** muss „1 - Manuell“ oder „2 - Automatisch“ gewählt sein.

Energiesparfunktion ein 1552		Funktion
7 -	Aus	Kein Signal schaltet die Energiesparfunktion ein. Werkseinstellung.
71 -	IN1D	Das Signal am Digitaleingang IN1D (Klemme X11.4) schaltet die Energiesparfunktion ein.
72 -	IN2D	Das Signal am Digitaleingang IN2D (Klemme X11.5) schaltet die Energiesparfunktion ein.
73 -	IN3D	Das Signal am Digitaleingang IN3D (Klemme X11.6) schaltet die Energiesparfunktion ein. Für <i>Betriebsart Klemme X11.6</i> 558 muss „0 - Eingang IN3D“ gewählt sein.
74 -	IN4D	Das Signal am Digitaleingang IN4D (Klemme X12.1) schaltet die Energiesparfunktion ein.
75 -	IN5D	Das Signal am Digitaleingang IN5D (Klemme X12.2) schaltet die Energiesparfunktion ein.
76 -	MFI1D	Das Signal am Multifunktionseingang 1 (Klemme X12.3) schaltet die Energiesparfunktion ein. Für <i>Betriebsart MFII</i> 452 muss „3 - Digital NPN (aktiv: 0 V)“ oder „4 - Digital PNP (aktiv: 24 V)“ gewählt sein.
77 -	MFI2D	Das Signal am Multifunktionseingang 1 (Klemme X12.3) schaltet die Energiesparfunktion ein. Für <i>Betriebsart MFII</i> 562 muss „3 - Digital NPN (aktiv: 0 V)“ oder „4 - Digital PNP (aktiv: 24 V)“ gewählt sein.
⋮		
163 -	Frequenzsollwert erreicht	Die Energiesparfunktion wird eingeschaltet, wenn der Frequenzsollwert erreicht wird.

Energiesparfunktion ein 1552	Funktion
164 - Einstellfrequenz	Die Energiesparfunktion wird eingeschaltet, wenn der Wert von <i>Einstellfrequenz</i> 510 erreicht wird.

9.2 Quadratische U/f-Kennlinie

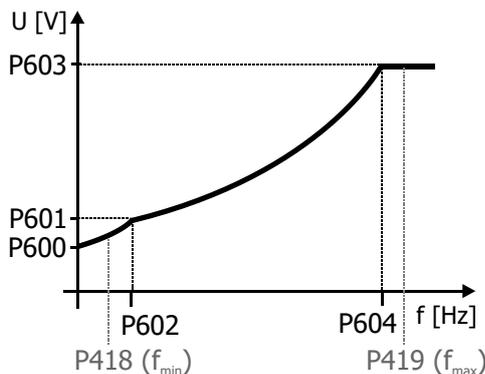
Für Anwendungen in denen das Drehmoment quadratisch zur Drehzahl ansteigt, zum Beispiel Steuerung eines Lüfters, kann die Leistungsaufnahme verringert und Energie eingespart werden. Im Bereich kleiner Drehzahlen, bei denen nicht das volle Drehmoment erforderlich ist, wird Energie eingespart. Die Einstellung der quadratischen U/f-Kennlinie ist möglich, wenn das folgende Steuerungs- und Regelverfahren für den Parameter *Konfiguration* **30** gewählt ist:
„110 - ASM geberlose Regelung“ (U/f-Kennlinie)

606 Typ U/f-Kennlinie

Über den Parameter *Typ U/f-Kennlinie* **606** kann die Kennlinie von linear auf quadratisch umgeschaltet werden.

Typ U/f-Kennlinie 606	Funktion
1 - Linear	Lineare U/f-Kennlinie: $U \sim f$. Werkseinstellung. Siehe Kapitel 8.7 „U/f-Kennlinie“.
2 - Quadratisch	Quadratische U/f-Kennlinie: $ U \sim f^2$.

Die quadratische Kennlinie folgt der Funktion: $|U| \sim f^2$.



Nach der Umschaltung auf die quadratische Kennlinie ist die Kennlinie durch folgende Parameter festgelegt:

- *Startspannung* **600**
- *Spannungsüberhöhung* **601**
- *Überhöhungsfrequenz* **602**
- *Eckspannung* **603**
- *Eckfrequenz* **604**

Die Parameter müssen an die Anwendung angepasst werden. Zusätzlich die Einstellungen für *Startstrom* **623** und *Grenzfrequenz* **624** prüfen.

Die Parameter sind im Kapitel 8.7 „U/f-Kennlinie“ und 8.3.2 „Anlaufverhalten“ beschrieben.

Der Arbeitsbereich liegt zwischen *Minimale Frequenz* **418** und *Maximale Frequenz* **419**.

9.3 Standby-Betrieb

Der Standby-Betrieb senkt die Leistungsaufnahme des Frequenzumrichters. Der Eigenverbrauch wird gesenkt und Energie eingespart.

1510 Zeit bis Keypad Standby

Die Anzeige des Bedienfelds wird ausgeschaltet, wenn innerhalb der in Parameter *Zeit bis Keypad Standby* **1510** eingestellten Zeit keine Taste betätigt wird. Der Standby-Betrieb des Bedienfelds wird durch einen leuchtenden Punkt am Bedienfeld angezeigt.

Der Standby-Betrieb wird automatisch beendet, wenn eine Warnung oder ein Fehler gemeldet wird. Der Standby-Betrieb des Bedienfelds ist ausgeschaltet, wenn *Zeit bis Keypad Standby* **1510** auf den Wert Null eingestellt ist. Die Anzeige ist dann dauerhaft eingeschaltet.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
1510	Zeit bis Keypad Standby	0 Min	60 Min	0 Min



Soll die Anzeige des Bedienfelds sich ausschalten, wenn die Freigabe des Frequenzumrichters ausgeschaltet wird – und nicht nach einer bestimmten Zeit – kann eine Einstellung für den Parameter *Standby-Betrieb 1511* gewählt werden.

1511 Standby-Betrieb (Frequenzumrichter)

Der Frequenzumrichter verringert die Leistungsaufnahme, wenn

- der Standby-Betrieb des Frequenzumrichters über den Parameter *Standby-Betrieb 1511* eingeschaltet ist und
- die Freigabe des Frequenzumrichters über die Digitaleingänge STOA und STOB ausgeschaltet ist

WARNUNG



Die Betriebsarten zur Abschaltung des Leistungsteils (Einstellung 11, 21 oder 22) dürfen nicht gewählt werden, wenn der Frequenzumrichter mit anderen Geräten über den Gleichspannungszwischenkreis (Anschlüsse „+“ und „-“ an der Klemme X1) verbunden ist.

WARNUNG



Die Betriebsarten zur Abschaltung der I/O's (Einstellung 12, 21 oder 23) haben folgende Auswirkungen:

- Die Digitaleingänge werden nicht weiter ausgewertet, intern bleiben die letzten bekannten Werte erhalten (zum Beispiel *Digitaleingänge 250*).
- Die Digitalausgänge werden spannungsfrei (=0 V) geschaltet, intern werden die Werte auf Null gesetzt (zum Beispiel *Digitalausgänge 254*).
- Der Ausgang X13.4 DC 10Vout wird abgeschaltet.
- Die Analogeingänge werden weiter ausgewertet (zum Beispiel *Analogeingang MFIIA 251*).
- Die Analogausgänge werden spannungsfrei (=0 V) geschaltet, intern werden die Werte auf Null gesetzt (zum Beispiel *Analogausgang MFOIA 257*).

WARNUNG



Für die Energieeinsparfunktion der Digitaleingänge (Einstellung 12, 21 oder 23) werden intern „Pull-up“ (PNP-Logik) oder „Pull-down“ (NPN-Logik) Widerstände zugeschaltet, um die internen Verluste zu minimieren. Dies führt dazu, dass bei aktivierter Energieeinsparfunktion die Digitaleingänge bis zu DC 24 V (PNP-Logik) oder DC 0 V (NPN-Logik) führen.

BONFIGLIOLI empfiehlt, auf die Nutzung der Einstellungen 12,21 und 23 für die Energiesparfunktion zu verzichten, wenn:

- Die digitalen Eingangssignale gleichzeitig für Agile-Geräte und Fremdgeräten genutzt werden.
- Die digitalen Eingangssignale auf der Leitung durch Pull-down (PNP-Logik) oder Pull-up (NPN-Logik) Widerstände gegenüber Erde oder DC 24 V verbunden sind (z.B. wegen Störfestigkeit).

<i>Standby-Betrieb 1511</i>	Funktion
0 - Aus	Der Standby-Betrieb des Frequenzumrichters ist ausgeschaltet. Werkseinstellung.
1 - Stufe1 (=Keypad+Lüfter)	Der Standby-Betrieb ist eingeschaltet. Wenn die Freigabe ausgeschaltet wird, werden folgende Funktionen ausgeschaltet: <ul style="list-style-type: none"> – die Anzeige des Bedienfelds¹ – die internen Gerätelüfter²

¹ Diese Einstellung ist unabhängig von der Einstellung des Parameters *Zeit bis Keypad Standby 1510*.

² Die internen Gerätelüfter laufen für eine ausreichende Zeit nach und schalten sich danach ab.

Standby-Betrieb 1511	Funktion
11 - Stufe1+Leistungsteil	Der Standby-Betrieb ist eingeschaltet. Wenn die Freigabe ausgeschaltet wird, werden folgende Funktionen ausgeschaltet: <ul style="list-style-type: none"> – die Anzeige des Bedienfelds – die internen Gerätelüfter – das Leistungsteil
12 - Stufe1+I/O	Der Standby-Betrieb ist eingeschaltet. Wenn die Freigabe ausgeschaltet wird, werden folgende Funktionen ausgeschaltet: <ul style="list-style-type: none"> – die Anzeige des Bedienfelds – die internen Gerätelüfter – die digitalen und analogen Ein- und Ausgänge¹ – der Spannungsausgang DC 10 V an der Klemme X13.4
13 - Stufe1+Kommunikation ²	Der Standby-Betrieb ist eingeschaltet. Wenn die Freigabe ausgeschaltet wird, werden folgende Funktionen ausgeschaltet: <ul style="list-style-type: none"> – die Anzeige des Bedienfelds – die internen Gerätelüfter – ein optionales Kommunikationsmodul
21 - Stufe1+Leistungsteil+I/O	Der Standby-Betrieb ist eingeschaltet. Wenn die Freigabe ausgeschaltet wird, werden folgende Funktionen ausgeschaltet: <ul style="list-style-type: none"> – die Anzeige des Bedienfelds – die internen Gerätelüfter – das Leistungsteil – die digitalen und analogen Ein- und Ausgänge – der Spannungsausgang DC 10 V an der Klemme X13.4
22 - Stufe1+Leistungsteil + Komm.	Der Standby-Betrieb ist eingeschaltet. Wenn die Freigabe ausgeschaltet wird, werden folgende Funktionen ausgeschaltet: <ul style="list-style-type: none"> – die Anzeige des Bedienfelds – die internen Gerätelüfter – das Leistungsteil – ein optionales Kommunikationsmodul
23 - Stufe1+I/O + Kommunikation	Der Standby-Betrieb ist eingeschaltet. Wenn die Freigabe ausgeschaltet wird, werden folgende Funktionen ausgeschaltet: <ul style="list-style-type: none"> – die Anzeige des Bedienfelds – die internen Gerätelüfter – die digitalen und analogen Ein- und Ausgänge – der Spannungsausgang DC 10 V an der Klemme X13.4 – ein optionales Kommunikationsmodul
31 - Alles	Der Standby-Betrieb ist eingeschaltet. Wenn die Freigabe ausgeschaltet wird, werden folgende Funktionen ausgeschaltet: <ul style="list-style-type: none"> – die Anzeige des Bedienfelds – die internen Gerätelüfter – die digitalen und analogen Ein- und Ausgänge – der Spannungsausgang DC 10 V an der Klemme X13.4 – ein optionales Kommunikationsmodul – das Leistungsteil

¹ Die Funktion der Freigabeeingänge STOA und STOB bleibt erhalten.

² Die Betriebsarten zum Ausschalten von Kommunikationsmodulen sind nur wählbar, wenn ein Kommunikationsmodul installiert ist.



Wird ein Fehler ausgelöst, wird ein deaktiviertes Keypad und ein deaktiviertes CM-Modul (falls vorhanden) wieder eingeschaltet.

Deaktivierte Digitaleingänge werden nicht wieder eingeschaltet. Sind die Digitaleingänge in Standby-Betrieb, kann einer der folgenden Maßnahmen durchgeführt werden, um den Fehler zurückzusetzen:

- Quittieren des Fehlers über das Keypad mit der STOP-Taste
- Quittieren des Fehlers über eine Steuerung (über Feldbuskommunikation)
- Setzen von STOA und STOB, um das Gerät von Standby wieder operativ zu schalten und darauffolgendes Quittieren über den Digitaleingang, der mit Fehlerquittierung **103** verbunden ist.

9.4 Weitere Möglichkeiten der Energieeinsparung

DC-Vernetzung

Durch eine Zwischenkreiskopplung mehrerer Frequenzumrichter kann Energie eingespart werden, da bei einem Bremsvorgang des einen Motors die zurückgewonnene Energie zum gleichzeitigen Beschleunigen eines anderen Antriebs genutzt werden kann. Die Beschleunigungsleistung muss in diesem Fall nicht aus dem Versorgungsnetz entnommen werden.

Wird die Bremsenergie nicht von einem zweiten Motor zum Beschleunigen genutzt, deckt sie den Eigenverbrauch der miteinander gekoppelten Frequenzumrichter.

Energieoptimales Bremsen

Der Spannungsregler kann so eingestellt werden, dass bei einem Bremsvorgang die zurückgewonnene kinetische Energie nicht in einem Bremswiderstand in Wärme umgewandelt wird. Die Bremsrampe stellt sich automatisch ein, so dass die Zwischenkreisspannung einen bestimmten Wert nicht überschreitet. Der Motor wird energiesparend abgebremst. Der Eigenverbrauch des Frequenzumrichters wird während des Bremsvorgangs durch die Bremsenergie des Antriebs gedeckt, so dass dem Versorgungsnetz keine Energie entnommen wird.

Der Spannungsregler ist im Kapitel 8.9.2 „Spannungsregler“ beschrieben.

PID-Regler (Technologieregler): Energieeinsparung, wenn der Sollwert erreicht ist

Der PID-Regler (Technologieregler) kann bei Erreichen des Sollwerts den Motor abschalten. Insbesondere bei Asynchronmotoren ist eine Energieeinsparung möglich, da diese im Stillstand noch den Magnetisierungsstrom aufnehmen. Die Funktion kann zum Beispiel für eine Füllstandsregelung verwendet werden. Die Funktion kann über den Parameter *Totgang* **618** eingestellt werden.

Siehe Kapitel 8.9.3 „PID-Regler (Technologieregler)“.

Externe DC 24 V Spannungsversorgung

Über eine externe DC 24 V-Spannungsversorgung kann das Steuerbauteil des Frequenzumrichters unabhängig von der Netzspannung versorgt werden. Der Frequenzumrichter kann z. B. über ein Schütz vom Netz getrennt werden. Auch bei ausgeschalteter Netzspannung ist das Parametrieren möglich, die Funktion von Ein- und Ausgängen und die Kommunikation bleiben bestehen.

Die Leistungsaufnahme des Umrichters während längerer Betriebspausen kann fast auf Null gesenkt werden.

Siehe Kapitel 6.7.6 „Externe DC 24 V Spannungsversorgung“.

Temperaturgeregelte Lüfter

Die Lüfter werden in zwei Stufen geschaltet, wobei dies für Innenraum- und Kühlkörperlüfter gemeinsam geschieht. Wird der über *Einschaltemperatur* **39** eingestellte Wert der Innenraum-, Elko- oder Kühlkörpertemperatur überschritten, werden Kühlkörper- und Innenraumlüfter mit halber Leistung eingeschaltet. Wird der Wert von *Einschaltemperatur* **39** wieder um 5 °C unterschritten, schalten sich die Lüfter wieder aus.

Werden die im Gerät intern definierten Maximaltemperaturen von Innenraum, Zwischenkreiskondensatoren oder Kühlkörper bis auf 5 °C erreicht, schalten die Lüfter auf volle Leistung. Wird der Einschaltwert wieder um 5 °C unterschritten, schalten die Lüfter auf die kleine Stufe zurück.

Siehe Kapitel 8.10.2 „Lüfter“.

Die Steuerung der Lüfter kann zusätzlich über den Parameter *Standby-Betrieb* **1511** eingestellt werden. Siehe Kapitel 9.3 „Standby-Betrieb“.

Automatische Schaltfrequenzumschaltung

Die Verlustleistung von Halbleiterbauteilen ist von der Schaltfrequenz und von der Höhe des geschalteten Stroms abhängig. Bei hoher Strombelastung, z. B. beim Beschleunigen schwerer Lasten, kann

die Schaltfrequenz der Pulsweitenmodulation zeitweise abgesenkt werden, um die Verluste des Frequenzumrichters zu verringern. Sinkt der Strom nach dem Ende der Beschleunigungsphase wieder ab, wird automatisch wieder eine höhere Schaltfrequenz eingestellt.

Siehe Kapitel 8.10.1 „Pulsweitenmodulation“.

Im *Agile* integrierte schaltungstechnische Maßnahmen

Die folgenden energieeinsparenden Maßnahmen sind im Frequenzumrichter integriert und erfordern keine Einstellungen.

- Die integrierten Schaltnetzteile zur Versorgung der internen Baugruppen sind auf niedrige Verlustleistungen optimiert.
- Verlustarme Strommessung: Der Eigenverbrauch der Messeinrichtung ist auf niedrige Verlustleistung optimiert.
- Versorgung von optionalen Kommunikationsmodulen: Wenn kein Kommunikationsmodul aufgesteckt ist, wird die Energieversorgung des Modul-Steckplatzes abgeschaltet.

10 Istwerte

Die verschiedenen Steuer- und Regelverfahren beinhalten elektrische Regelgrößen und verschiedene berechnete Istwerte der Maschine, bzw. Anlage. Die vielfältigen Istwerte können zur Betriebs- und Fehlerdiagnose über eine Kommunikationsschnittstelle oder im Menü „Actual“ des Bedienfelds ausgelesen werden.

10.1 Istwerte des Frequenzumrichters

Istwerte des Frequenzumrichters		
Nr.	Beschreibung	Funktion
222	Zwischenkreisspannung	Gleichspannung im Zwischenkreis.
223	Aussteuerung	Ausgangsspannung des Frequenzumrichters, bezogen auf die Netzspannung (100% = U_{FUN}).
228	Sollfrequenz intern	Summe der <i>Frequenzsollwertquelle 1</i> 475 und <i>Frequenzsollwertquelle 2</i> 492 als Sollwert vom Frequenzsollwertkanal.
229	Prozentsollwert	Summe der <i>Prozentsollwertquelle 1</i> 476 und <i>Prozentsollwertquelle 2</i> 494 als Sollwert vom Prozentsollwertkanal.
230	Prozentistwert	Istwertsignal an der <i>Prozentistwertquelle</i> 478 .
243	Digitaleingänge (Hardware)	Status der Digitaleingänge in dezimal kodierter Darstellung: <ul style="list-style-type: none"> – vom Freigabesignal (STOA UND STOB) – von den sechs Digitaleingängen – vom Multifunktionseingang 1 in der Einstellung <i>Betriebsart MFI1</i> 452 = „3 - Digital NPN (aktiv: 0V)“ oder „4 - Digital PNP (aktiv: 24 V)“ – vom Multifunktionseingang 2 in der Einstellung <i>Betriebsart MFI2</i> 562 = „3 - Digital NPN (aktiv: 0 V)“ oder „4 - Digital PNP (aktiv: 24 V)“ – vom digitalen Ein-/Ausgang in der Einstellung <i>Betriebsart Klemme X11.6</i> 558 = „0 – Eingang IN3D“ Stellt den Status der physikalischen Eingänge dar (siehe auch Istwert <i>Digitaleingänge</i> 250).
244	Arbeitsstundenzähler	Arbeitsstunden in denen die Leistungsendstufe aktiv ist.
245	Betriebsstundenzähler	Betriebsstunden des Frequenzumrichters in denen die Versorgungsspannung anliegt.
246	Elkoterperatur	Gemessene Elkotemperatur. Warnung oder Abschaltung bei zu hoher Temperatur.
249	Aktiver Datensatz	Entsprechend der <i>Datensatzumschaltung 1</i> 70 und <i>Datensatzumschaltung 2</i> 71 der aktuell verwendete Datensatz.
250	Digitaleingänge	Status der Digitaleingänge in dezimal kodierter Darstellung: <ul style="list-style-type: none"> – vom Freigabesignal (STOA UND STOB) – von den sechs Digitaleingängen – vom Multifunktionseingang 1 in der Einstellung <i>Betriebsart MFI1</i> 452 = „3 - Digital NPN (aktiv: 0V)“ oder „4 - Digital PNP (aktiv: 24 V)“ – vom Multifunktionseingang 2 in der Einstellung <i>Betriebsart MFI2</i> 562 = „3 - Digital NPN (aktiv: 0V)“ oder „4 - Digital PNP (aktiv: 24 V)“ – vom digitalen Ein-/Ausgang (Klemme X11.6) in der Einstellung <i>Betriebsart Klemme X11.6</i> 558 = „0 - Eingang IN3D“
251	Analogeingang MFI1A	Eingangssignal am Multifunktionseingang 1. Über den Parameter <i>Betriebsart MFI1</i> 452 muss der Multifunktionseingang 1 als Spannungs- oder Stromeingang eingestellt sein.
252	Folgefrequenzeingang	Signal am Folgefrequenzeingang entsprechend der <i>Betriebsart IN2D</i> 496 .
253	Analogeingang MFI2A	Eingangssignal am Multifunktionseingang 2. Über den Parameter <i>Betriebsart MFI2</i> 562 muss der Multifunktionseingang 2 als Spannungs- oder Stromeingang eingestellt sein.

Istwerte des Frequenzumrichters		
Nr.	Beschreibung	Funktion
254	Digitalausgänge	Status der Digitalausgänge in dezimal kodierter Darstellung: – vom Digitalausgang OUT1D – vom Multifunktionsausgang in der Einstellung <i>Betriebsart MFO1 (X13.6)</i> 550 = „1 - Digital MFO1D“ – vom digitalen Ein-/Ausgang in der Einstellung <i>Betriebsart-Klemme X11.6</i> 558 = „1 - Ausgang OUT3D“ – vom Relaisausgang
255	Kühlkörpertemperatur	Gemessene Kühlkörpertemperatur. Warnung oder Abschaltung bei zu hoher Temperatur.
256	Innenraumtemperatur	Gemessene Innenraumtemperatur. Warnung oder Abschaltung bei zu hoher Temperatur.
257	Analogausgang MFO1A	Ausgangssignal am Multifunktionsausgang 1 in der Einstellung <i>Betriebsart MFO1 (X13.6)</i> 550 = „11 - Analog(PWM) MFO1A“.
258	PWM-Eingang	Pulsweitenmoduliertes Signal am PWM-Eingang entsprechend der <i>Betriebsart IN2D</i> 496 .
259	Aktueller Fehler	Fehlermeldung mit Fehlerschlüssel und Kürzel. Siehe Kapitel 14.1.1 „Fehlermeldungen“.
269	Warnungen	Warnmeldung mit Warnschlüssel und Kürzel. Beachten Sie: <i>Warnungen</i> 269 wird durch <i>Warnmaske erstellen</i> 536 nicht beeinflusst.
273	Warnungen Applikation	Warnmeldung Applikation mit Warnschlüssel und Kürzel. Beachten Sie: <i>Warnungen Applikation</i> 273 wird durch <i>Warnmaske Applikation erstellen</i> 626 nicht beeinflusst.
275	Reglerstatus	Das Sollwertsignal wird durch die im Reglerstatus kodierten Regler begrenzt.
277	STO Status	Signalzustand der Freigabeeingänge A (Digitaleingang STOA) und B (Digitaleingang STOB).
278	Frequenz MFO1F	Ausgangssignal am Multifunktionsausgang in der Einstellung <i>Betriebsart MFO1 (X13.6)</i> 550 = „20 - Folgefrequenz(FF) MFO1F“ oder „30 - Pulsfolge (PF) MFO1F“.
282	Sollfrequenz Bus	Sollwert von serieller Schnittstelle.
283	Sollfrequenz Rampe	Sollwert vom Frequenzsollwertkanal.
470	Umdrehungen	Istwert des Positionswegs einer Positionierung.
1530	Wartungsintervall Zwischenkreis	Die verbleibende Zeit bis zur Wartung in Prozent des Wartungsintervalls. Wird ein Wert von 0% angezeigt, ist eine Wartung erforderlich, und es muss geprüft werden, ob ein Bauteil ausgetauscht werden muss. Siehe Kapitel 11.3.1 „Zwischenkreis“.
1531	Wartungsintervall Lüfter	Die verbleibende Zeit bis zur Wartung in Prozent des Wartungsintervalls. Wird ein Wert von 0% angezeigt, ist eine Wartung erforderlich, und es muss geprüft werden, ob ein Bauteil ausgetauscht werden muss. Siehe Kapitel 11.3.2 „Lüfter“.
1533	Wartungshinweise	Wartungszustand. Siehe Kapitel 11.3 „Überwachung des Wartungsintervalls“.
1533	Status Gerätetest	Zustand des Gerätetests. Siehe Kapitel 8.2.3 „Gerätetest“.



Die Istwerte können im Menü „Actual“ des Bedienfelds ausgelesen und überwacht werden.

10.1.1 STO Status

Der Parameter *STO Status* **277** kann für eine erweiterte Diagnose der beiden Freigabeeingänge A (Digitaleingang STOA) und B (Digitaleingang STOB) verwendet werden. Die Zustände der Eingänge sind Bit-kodiert dargestellt.

Bit	Wertigkeit	Bedeutung
0	1	Eingang STOA fehlt.
1	2	Eingang STOB fehlt.
2	4	Eingang STOA ausschalten.
3	8	Eingang STOB ausschalten.
4	16	Timeout STOA.
5	32	Timeout STOB.
6	64	Diagnosefehler.
7	128	FU-Fehler (Störung).

Die Signalzustände an den Digitaleingängen STOA und STOB können mit Funktionen des Frequenzumrichters verknüpft werden.

70 -	Freigabe	Freigabesignal des Frequenzumrichters über die Digitaleingänge STOA (X11.3) und STOB (X13.3). Das Signal ist nicht verfügbar, wenn Parameter <i>Local/Remote</i> 412 auf „2 - Steuerung über Remote-Kontakte“ eingestellt ist.
270 -	Freigabeinvertiert	Betriebsart 70 invertiert (LOW aktiv).
525 -	Freigabe (Hardware)	Freigabesignal des Frequenzumrichters über die Digitaleingänge STOA (X11.3) und STOB (X13.3).
537 -	Freigabe (Hardware) invertiert	Betriebsart 525 invertiert (LOW aktiv).

10.2 Istwerte der Maschine

Der Frequenzumrichter regelt das Verhalten der Maschine in den verschiedenen Betriebspunkten. Regelgrößen und Istwerte der Maschine können angezeigt werden.

Istwerte der Maschine		
Nr.	Beschreibung	Funktion
210	Ständerfrequenz	Die Ausgangsfrequenz (Motorfrequenz) des Frequenzumrichters.
211	Effektivstrom	Berechneter effektiver Ausgangsstrom (Motorstrom) des Frequenzumrichters.
212	Maschinenspannung	Berechneter Effektivwert der verketteten Ausgangsspannung (Motorspannung) des Frequenzumrichters.
213	Wirkleistung	Aus der Spannung, dem Strom und den Regelgrößen berechnete Wirkleistung.
214	Wirkstrom	Aus den Motorbemessungswerten, den Regelgrößen und dem Strom berechneter Wirkstrom.
215	Isd	Den magnetischen Fluss bildende Stromkomponente der feldorientierten Regelung.
216	Isq	Die Drehmoment bildende Stromkomponente der feldorientierten Regelung.
221	Schlupffrequenz	Aus den Motorbemessungswerten, den Regelgrößen und dem Strom berechnete Differenz zur Synchronfrequenz.
224	Drehmoment	Aus der Spannung, dem Strom und den Regelgrößen berechnetes Drehmoment bei der aktuellen Ausgangsfrequenz.
225	Rotorfluss	Aktueller magnetischer Fluss, bezogen auf die Motorbemessungswerte.
226	Wicklungstemperatur	Gemessener Wert der Motortemperatur. Der Parameter <i>Betriebsart Motortemp.</i> 570 muss für eine Temperaturewertung eingestellt sein.
227	akt. Rotorzeitkonstante	Berechneter Wert der Rotorzeitkonstanten.
235	flussbildende Spannung	Den magnetischen Fluss bildende Spannungskomponente der feldorientierten Regelung.
236	drehmomentbildende Spannung	Das Drehmoment bildende Spannungskomponente der feldorientierten Regelung.
238	Flussbetrag	Entsprechend der Bemessungswerte und dem Betriebspunkt des Motors berechneter magnetischer Fluss.

Istwerte der Maschine		
Nr.	Beschreibung	Funktion
239	Blindstrom	Aus den Motorbemessungswerten, den Regelgrößen und dem Strom berechneter Blindstrom.
240	Istdrehzahl	Gemessene bzw. berechnete Drehzahl des Antriebs.
241	Istfrequenz	Gemessene bzw. berechnete Frequenz des Antriebs.



Die Istwerte können im Menü „Actual“ des Bedienfelds ausgelesen und überwacht werden.

10.3 Istwerte der Anlage

Die Berechnung der Istwerte der Anlage basiert auf den parametrisierten Anlagendaten. Anwendungsspezifisch werden die Parameterwerte aus den Faktoren, elektrischen Größen und der Regelung berechnet. Die korrekte Anzeige der Istwerte ist von den parametrisierten Daten der Anlage abhängig.

10.3.1 Anlagenistwert

242 Anlagenistwert

Der Antrieb kann über den Istwert *Anlagenistwert* **242** überwacht werden. Siehe Kapitel 8.10.9 „Anlagendaten“.

Anlagenistwert		
Nr.	Beschreibung	Funktion
242	Anlagenistwert	Berechneter Istwert des Antriebs.

10.4 Istwertspeicher

Die Bewertung des Betriebsverhaltens und die Wartung des Frequenzumrichters in der Anwendung werden durch die Speicherung verschiedener Istwerte erleichtert. Der Istwertspeicher gewährleistet die Überwachung der einzelnen Größen über einen definierbaren Zeitraum. Die Parameter des Istwertspeichers können über eine Kommunikationsschnittstelle ausgelesen und über das Bedienfeld angezeigt werden. Zusätzlich bietet das Bedienfeld die Überwachung der Scheitel- und Mittelwerte im Menü „Actual“.

Istwertspeicher		
Nr.	Beschreibung	Funktion
231	Scheitelwert Langzeit-Ixt	Die Ausnutzung der geräteabhängigen Überlast von 60 Sekunden.
232	Scheitelwert Kurzzeit-Ixt	Die Ausnutzung der geräteabhängigen Überlast von 1 Sekunde.
287	Scheitelwert Zwischenkreisspg.	Die maximal gemessene Zwischenkreisspannung.
288	Mittelwert Zwischenkreisspg.	Die im Betrachtungszeitraum berechnete mittlere Zwischenkreisspannung.
289	Scheitelwert Kühlkörpertemp.	Die höchste gemessene Kühlkörpertemperatur des Frequenzumrichters.
290	Mittelwert Kühlkörpertemp.	Die im Betrachtungszeitraum berechnete mittlere Kühlkörpertemperatur.
291	Scheitelwert Innenraumtemp.	Die höchste gemessene Innenraumtemperatur im Frequenzumrichter.
292	Mittelwert Innenraumtemp.	Die im Betrachtungszeitraum berechnete mittlere Innenraumtemperatur.
293	Scheitelwert Ibetrags	Der höchste aus den gemessenen Motorphasen berechnete Strombetrag.
294	Mittelwert Ibetrags	Der im Betrachtungszeitraum berechnete mittlere Strombetrag.
295	Scheitelwert Wirkleistung pos.	Die größte berechnete Wirkleistung im motorischen Betrieb.
296	Scheitelwert Wirkleistung neg.	Die größte berechnete Wirkleistung im generatorischen Betrieb.
297	Mittelwert Wirkleistung	Die im Betrachtungszeitraum berechnete mittlere Wirkleistung.

Istwertspeicher		
Nr.	Beschreibung	Funktion
298	Scheitelwert Elkotemperatur	Die höchste gemessene Elkotemperatur.
299	Mittelwert Elkotemperatur	Die im Betrachtungszeitraum berechnete mittlere Elkotemperatur.
301	Energie positiv	Die berechnete Energie zum Motor im motorischen Betrieb.
302	Energie negativ	Die berechnete Energie vom Motor im generatorischen Betrieb.



Die Istwerte können im Menü „Actual“ des Bedienfelds ausgelesen und überwacht werden.

237 Speicher zurücksetzen

Der Parameter *Speicher zurücksetzen* **237** im Menü „Para“ des Bedienfelds ermöglicht das Zurücksetzen der Mittel- und Scheitelwerte. Der Mittelwert und der Scheitelwert werden auf den Wert Null gesetzt.

<i>Speicher zurücksetzen 237</i>	Funktion
0 - Kein Löschen	Die Werte des Istwertspeichers bleiben unverändert.
10 - Scheitelwert Langzeit-Ixt	<i>Scheitelwert Langzeit-Ixt</i> 231 zurücksetzen.
12 - Scheitelwert Kurzzeit-Ixt	<i>Scheitelwert Kurzzeit-Ixt</i> 232 zurücksetzen.
20 - Scheitelwert Uzk	<i>Scheitelwert Zwischenkreisspg.</i> 287 zurücksetzen.
21 - Mittelwert Uzk	<i>Mittelwert Zwischenkreisspg.</i> 288 zurücksetzen.
30 - Scheitelwert Tc	<i>Scheitelwert Kühlkörpertemp.</i> 289 zurücksetzen.
31 - Mittelwert Tc	<i>Mittelwert Kühlkörpertemp.</i> 290 zurücksetzen.
32 - Scheitelwert Ti	<i>Scheitelwert Innenraumtemp.</i> 291 zurücksetzen.
33 - Mittelwert Ti	<i>Mittelwert Innenraumtemp.</i> 292 zurücksetzen.
34 - Scheitelwert Telko	<i>Scheitelwert Elkotemperatur</i> 298 zurücksetzen.
35 - Mittelwert Telko	<i>Mittelwert Elkotemperatur</i> 299 zurücksetzen.
40 - Scheitelwert Ibetrag	<i>Scheitelwert Ibetrag</i> 293 zurücksetzen.
41 - Mittelwert Ibetrag	<i>Mittelwert Ibetrag</i> 294 zurücksetzen.
50 - Scheitelwert Pwirk pos.	<i>Scheitelwert Wirkleistung pos.</i> 295 zurücksetzen.
52 - Scheitelwert Pwirk neg.	<i>Scheitelwert Wirkleistung neg.</i> 296 zurücksetzen.
53 - Mittelwert Pwirk	<i>Mittelwert Wirkleistung</i> 297 zurücksetzen.
54 - Energie positiv	<i>Energie positiv</i> 301 zurücksetzen.
56 - Energie negativ	<i>Energie negativ</i> 302 zurücksetzen.
100 - Alle Scheitelwert	Alle gespeicherten Scheitelwerte zurücksetzen.
101 - Alle Mittelwerte	Alle gespeicherten Mittelwerte zurücksetzen.
102 - Alle Werte	Den gesamten Istwertspeicher zurücksetzen.

10.5 Istwerte CAN-Systembus

Istwerte Systembus		
Nr.	Beschreibung	Funktion
978	Node-State	Zustandsanzeige vom Systembus. Siehe Anleitung zum Systembus.
979	CAN-State	Zustandsanzeige vom Systembus. Siehe Anleitung zum Systembus.

10.6 Istwerte CANopen

Istwerte CANopen		
Nr.	Beschreibung	Funktion
1290	Node-State (NMT)	Zustandsanzeige der CANopen®-Kommunikation. Siehe Anleitung zu CANopen®.
1291	CAN-State (physical layer)	Zustandsanzeige der CANopen®-Kommunikation. Siehe Anleitung zu CANopen®.

10.7 Istwerte Modbus und VABus

Istwerte des Frequenzumrichters		
Nr.	Beschreibung	Funktion
11	VABus SST-Error-Register	Modbus oder VABus Fehlerregister. Siehe Anleitung VABus.
282	Sollfrequenz Bus	Sollwert von serieller Schnittstelle.
411	Zustandswort	Modbus oder VABus Zustandswort. Siehe Anleitung Modbus oder VABus.

10.8 Istwerte Ethernet

Istwerte des Frequenzumrichters		
Nr.	Beschreibung	Funktion
1431	Module Info	MAC ID: physikalisch eindeutige Netzwerkadresse

11 Wartung

Dieses Kapitel enthält Hinweise zur Wartung des Gerätes.

11.1 Sicherheit



WARNUNG

Die Wartung muss von qualifizierten Personen durchgeführt werden. Unbefugtes Öffnen und unsachgemäße Eingriffe können zu Körperverletzung bzw. Sachschäden führen. Reparaturen der Frequenzumrichter dürfen nur vom Hersteller oder von ihm autorisierten Personen vorgenommen werden. Die Dokumentation bei der Wartung beachten. Den Frequenzumrichter spannungslos schalten und gegen Wiedereinschalten sichern. Die Spannungsfreiheit prüfen. Die Netz-, Gleichspannungs- und Motorklemmen können auch nach dem Ausschalten des Frequenzumrichters gefährliche Spannungen führen. Erst nach einer Wartezeit von einigen Minuten, bis die Zwischenkreiskondensatoren entladen sind, darf am Gerät gearbeitet werden. Spannungsführende Anschlüsse nicht berühren, da die Kondensatoren aufgeladen sein können. Wenn die Spannungsversorgung eingeschaltet ist, dürfen keine Abdeckungen des Frequenzumrichters entfernt werden. Nach der Wartung müssen alle Abdeckungen angebracht und die Klemmen überprüft werden. Der Frequenzumrichter erfüllt die Schutzart IP20 nur bei ordnungsgemäß aufgesteckten Abdeckungen. Verschmutzungen während der Wartungsarbeiten vermeiden. Nach der Wartung dürfen sich keine Fremdkörper (z. B. Späne, Staub, Draht, Schrauben, Werkzeug) im Innern des Frequenzumrichters befinden. Keine elektronischen Bauelemente und Kontakte berühren. Der Frequenzumrichter enthält elektrostatisch gefährdete Bauelemente, die durch unsachgemäße Handhabung beschädigt werden können. Nur Originalersatzteile verwenden.

11.2 Regelmäßige Wartungsarbeiten

Hinweise zur Reinigung

- Trockene, ölfreie Luft verwenden, um Staub zu beseitigen.
- Einen angemessenen Luftdruck zur Reinigung wählen.
- Leiterplatten nicht mit Lösungsmitteln reinigen.
- Antistatische Stoffe zur Reinigung verwenden, um elektrostatische Aufladung zu vermeiden.

BONFIGLIOLI empfiehlt, den Frequenzumrichter regelmäßig zu warten. Die Wartungszeiträume sind abhängig vom Einsatzbereich und von den Umgebungsbedingungen.

Prüfobjekt	Prüfung und Maßnahme
Gehäuse und Kühlkörper	<ul style="list-style-type: none"> • Verunreinigungen und Staub beseitigen. • Schrauben auf festen Sitz prüfen und gegebenenfalls festziehen. • Bauteil auf Beschädigungen prüfen und gegebenenfalls austauschen.
Lüfter	<ul style="list-style-type: none"> • Verunreinigungen und Staub beseitigen. • Auf ungewöhnliche Laufgeräusche prüfen.
Türfilter im Schaltschrank	<ul style="list-style-type: none"> • Reinigen oder Austauschen.
Umgebung	<ul style="list-style-type: none"> • Prüfen, ob die Umgebungsbedingungen den Spezifikationen entsprechen. Siehe Kapitel 12.2 „Gerätedaten“.

Prüfobjekt	Prüfung und Maßnahme
Kühlung	<ul style="list-style-type: none"> • Prüfen, ob der Frequenzumrichter oder Motor übermäßig Hitze abgibt oder sich Bauteile verfärben. In diesen Fällen: <ul style="list-style-type: none"> – Auf Überlastung prüfen. – Kühlkörper und Motor auf Verunreinigungen prüfen. – Umgebungstemperatur prüfen.
Elektrische Leitungen	<ul style="list-style-type: none"> • Leitungsanschlüsse auf sichere Verbindung prüfen. • Leitungen auf Beschädigungen, Verfärbungen und Wärmebeanspruchung prüfen. • Leitungsisolierungen und Leitungsschirmungen auf Abnutzungen prüfen. • Beschädigte Leitungen austauschen.
Bremswiderstand	<ul style="list-style-type: none"> • Auf Verfärbung und Wärmebeanspruchung prüfen. Anschluss prüfen.

Testlauf nach der Wartung

Den Frequenzumrichter in einem Testlauf (falls möglich) prüfen.

Prüfung	Maßnahme
Fehlerliste und Fehlerumgebung	Fehler über das Bedienfeld oder die PC-Software VPlus anzeigen. Fehlerursache beseitigen und Fehlermeldung bestätigen. Siehe Kapitel 14.1 „Fehlerliste“.
Spannungsversorgung	Netzspannung messen. Die Nennwerte auf dem Typenschild des Frequenzumrichters beachten. Spannung der externen Versorgung DC 24 V (falls vorhanden) messen. Spezifikation: Siehe Kapitel 6.7.6 „Externe DC 24 V Spannungsversorgung“.
Ausgangsstrom	Ausgangsstrom messen. Das Antriebssystem und das Lastverhalten prüfen, wenn der Wert des Ausgangsstroms über einen längeren Zeitraum größer als der Nennwert des Frequenzumrichters ist.
Vibrationen oder ungewöhnliche Geräusche des Motors	Die gekoppelte Last prüfen. Lockere Bauteile befestigen.

11.3 Überwachung des Wartungsintervalls

Beim Betrieb eines elektrischen Antriebs entsteht Verschleiß an mechanischen und elektrischen Bauteilen.

Das verbleibende Wartungsintervall bis zur Wartung (in Prozent des Wartungsintervalls) von folgenden Bauteilen kann überwacht werden:

- Zwischenkreis des Frequenzumrichters
- Lüfter des Frequenzumrichters

1533 *Wartungshinweise*

Wenn ein Wartungsintervall abgelaufen ist (Wert 0%), kann der Frequenzumrichter

- über den Parameter *Wartungshinweise* **1533** anzeigen, dass eine Wartung erforderlich ist oder
- eine Warnmeldung ausgeben

Das Verhalten ist einstellbar.

Das verbleibende Wartungsintervall bis zur Wartung kann über Parameter angezeigt werden. Eine Wartung ist empfohlen, wenn die verbleibende Zeit bis zur Wartung abgelaufen ist (Wert 0%) und es sollte geprüft werden, ob das Bauteil ausgetauscht werden muss.

11.3.1 Zwischenkreis

Signalisierung, wenn Wartung erforderlich

Der Zwischenkreis des Frequenzumrichters enthält Elektrolytkondensatoren. Das Wartungsintervall für einen Elektrolytkondensator wird hauptsächlich von der Temperatur bestimmt. Hohe Temperaturen lassen die Elektrolytflüssigkeit verdunsten, wodurch die Kapazität des Kondensators abnimmt. Die Temperatur im Innern des Elektrolytkondensators hängt von zwei Faktoren ab: der Umgebungstemperatur und der internen Erwärmung, die durch die Stromwelligkeit hervorgerufen wird. Die Temperatur

des Elektrolytkondensators wird mit einem Sensor erfasst, so dass hohe Umgebungstemperaturen bei der Ermittlung des Wartungsintervalls berücksichtigt werden.

1534 Betriebsart Wartungsintervall Zwischenkreis

Über den Parameter *Betriebsart Wartungsintervall Zwischenkreis* **1534** kann eingestellt werden, wie gewartet werden soll, wenn die verbleibende Zeit bis zur Wartung abgelaufen ist. Es kann ein Hinweis in einem Parameter angezeigt werden oder eine Warnmeldung ausgegeben werden.

<i>Betriebsart Wartungsintervall Zwischenkreis</i> 1534	Funktion
0 - Stumm	Das verbleibende Wartungsintervall bis zur Wartung wird überwacht. Das Wartungsintervall (in Prozent) kann über den Parameter <i>Wartungsintervall Zwischenkreis</i> 1530 angezeigt werden. Ein Warnhinweis oder eine Warnmeldung wird nicht ausgegeben.
1 - Warnungshinweis via Parameter	Das verbleibende Wartungsintervall bis zur Wartung wird überwacht. Das Wartungsintervall (in Prozent) kann über den Parameter <i>Wartungsintervall Zwischenkreis</i> 1530 angezeigt werden. Wenn das Wartungsintervall bis zur Wartung abgelaufen ist, zeigt der Parameter <i>Warnungshinweis</i> 1533 die Meldung „M0001 Service DC-Link“ (Wartung Gleichspannungs-Zwischenkreis). Werkseinstellung.
2 - Warnung	Das verbleibende Wartungsintervall bis zur Wartung wird überwacht. Das verbleibende Wartungsintervall (in Prozent) kann über den Parameter <i>Wartungsintervall Zwischenkreis</i> 1530 angezeigt werden. Wenn das r Wartungsintervall abgelaufen ist, <ul style="list-style-type: none"> – zeigt der Parameter <i>Warnungshinweis</i> 1533 die Meldung „M0001 Service DC-Link“ (Wartung Gleichspannungs-Zwischenkreis) – wird eine Warnmeldung ausgegeben und ein Warnsignal gesetzt. Die Warnmeldung wird auch am Bedienfeld angezeigt.

Der Parameter *Warnungshinweis* **1533** zeigt die Meldung „M0000“, wenn die verbleibende Zeit bis zur Wartung des Zwischenkreises nicht abgelaufen ist und keine Wartung erforderlich ist.

Warnsignal

Der Ablauf der verbleibenden Zeit bis zur Wartung wird signalisiert.

264 -		Zur Verknüpfung mit Funktionen des Frequenzumrichters.
50 -	Warnung Wartung Zwischenkreis	Zur Ausgabe über einen Digitalausgang. Die Signalquelle für einen der Parameter 531, 532, 533 oder 554 auswählen. Siehe Kapitel 8.6.5 „Digitalausgänge“.

Betriebsart Wartungsintervall Zwischenkreis **1534** muss auf „2 - Warnung“ eingestellt sein.

Zeit bis zur Wartung

1530 Wartungsintervall Zwischenkreis

Der Parameter *Wartungsintervall Zwischenkreis* **1530** zeigt in Prozent das Wartungsintervall. 100 % wird bei einem neuen Gerät oder einem Gerät, an dem ein entsprechender Service durchgeführt wurde, angezeigt. Je niedriger dieser Wert wird, umso größer ist die Wahrscheinlichkeit eines Defektes dieser Komponente. Wird ein Wert von 0 % erreicht, empfiehlt BONFIGLIOLI die Durchführung eines Service.



Hohe Umgebungstemperatur und der Frequenzumrichter ist nicht in Betrieb: Auch bei ausgeschaltetem Frequenzumrichter können die Elektrolytkondensatoren durch hohe Umgebungstemperaturen altern. Die Zeiten, in denen der Frequenzumrichter ausgeschaltet ist, werden bei der Ermittlung der Abnutzung bis zur Wartung nicht berücksichtigt.

Der angezeigte Wert ist ein Richtwert.

Der Wert des Wartungsintervalls (Parameter *Wartungsintervall Zwischenkreis* **1530**) kann auf 100% gesetzt werden, wenn für den Parameter *Rücksetzen der Wartungsintervalle* **1539** die Einstellung „1 - Wartungsintervall Zwischenkreis zurücksetzen“ gewählt wird.

11.3.2 Lüfter

Signalisierung, wenn Wartung erforderlich

Das verbleibende Wartungsintervall bis zur Wartung des Lüfters ist hauptsächlich vom Verschleiß der Lagerteile abhängig. Das verbleibende Wartungsintervall bis zur Wartung ist dadurch von der Drehzahl des Lüfters und der Betriebszeit abhängig. Aus diesen beiden Werten wird die verbleibende Zeit bis zur Wartung des Lüfters ermittelt.

1535 Betriebsart Wartungsintervall Lüfter

Über den Parameter *Betriebsart Wartungsintervall Lüfter* **1535** kann eingestellt werden, wie gewarnt werden soll, wenn das verbleibende Wartungsintervall bis zur Wartung abgelaufen ist. Es kann ein Hinweis in einem Parameter angezeigt werden oder eine Warnmeldung ausgegeben werden.

<i>Betriebsart Wartungsintervall Lüfter</i> 1535	Funktion
0 - Stumm	Das verbleibende Wartungsintervall bis zur Wartung wird überwacht. Die verbleibende Zeit bis zur Wartung kann über den Parameter <i>Wartungsintervall Lüfter</i> 1531 angezeigt werden. Ein Warnhinweis oder eine Warnmeldung wird nicht ausgegeben.
1 - Warnhinweis via Parameter	Das verbleibende Wartungsintervall bis zur Wartung wird überwacht. Das verbleibende Wartungsintervall bis zur Wartung kann über den Parameter <i>Wartungsintervall Lüfter</i> 1531 angezeigt werden. Wenn das verbleibende Wartungsintervall bis zur Wartung abgelaufen ist, zeigt der Parameter <i>Warnhinweise</i> 1533 die Meldung „M0002 Service Fan“ (Wartung Lüfter). Werkseinstellung.
2 - Warnung	Das verbleibende Wartungsintervall bis zur Wartung wird überwacht. Das verbleibende Wartungsintervall bis zur Wartung kann über den Parameter <i>Wartungsintervall Lüfter</i> 1531 angezeigt werden. Wenn das verbleibende Wartungsintervall bis zur Wartung abgelaufen ist, <ul style="list-style-type: none"> – zeigt der Parameter <i>Warnhinweise</i> 1533 die Meldung „M0002 Service Fan“ (Wartung Lüfter) – wird eine Warnmeldung ausgegeben und ein Warnsignal gesetzt. Die Warnmeldung wird auch am Bedienfeld angezeigt.

Der Parameter *Warnhinweise* **1533** zeigt die Meldung „M0000“, wenn das verbleibende Wartungsintervall bis zur Wartung des Lüfters nicht abgelaufen ist und keine Wartung erforderlich ist.

Warnsignal

Der Ablauf der verbleibenden Zeit bis zur Wartung wird signalisiert.

265 -		Zur Verknüpfung mit Funktionen des Frequenzumrichters.
51 -	Warnung Wartung Lüfter	Zur Ausgabe über einen Digitalausgang. Die Signalquelle für einen der Parameter 531, 532, 533 oder 554 auswählen. Siehe Kapitel 8.6.5 „Digitalausgänge“.

Betriebsart Wartungsintervall Lüfter **1534** muss auf „2 - Warnung“ eingestellt sein.

Wartungsintervall bis zur Wartung

1531 Wartungsintervall Lüfter

Der Parameter *Wartungsintervall Lüfter* **1531** zeigt das verbleibende Wartungsintervall bis zur Wartung in Prozent. Wird ein Wert von 0% angezeigt, ist eine Wartung empfohlen und es sollte geprüft werden, ob das Bauteil ausgetauscht werden muss.



Das angezeigte verbleibende Wartungsintervall bis zur Wartung ist ein Richtwert. Das tatsächlich verbleibende Wartungsintervall bis zur Wartung ist unter anderem abhängig von den Umgebungsbedingungen. Dies kann zur Folge haben, dass eine zu hohes verbleibendes Wartungsintervall bis zur Wartung angezeigt wird. Den Lüfter regelmäßig warten. Siehe Kapitel 11.2 „Regelmäßige Wartungsarbeiten“.

Das verbleibende Wartungsintervall bis zur Wartung (Parameter *Wartungsintervall Lüfter* **1531**) kann auf 100% gesetzt werden, wenn für den Parameter *Rücksetzen der Wartungsintervalle* **1539** die Einstellung „2 - Wartungsintervall Lüfter zurücksetzen“ gewählt wird.

11.3.3 Wartung zurücksetzen

1539 Rücksetzen der Wartungsintervalle

Das verbleibende Wartungsintervall bis zur Wartung(in Prozent) kann über den Parameter *Rücksetzen der Wartungsintervalle* **1539** auf den Anfangswert gesetzt werden.

<i>Rücksetzen der Wartungsintervalle 1539</i>		Funktion
0 -	Keine Aktion	Keins verbleibendes Wartungsintervall bis zur Wartung wird zurückgesetzt.
1 -	Wartungsintervall Zwischenkreis zurücksetzen	Das verbleibende Wartungsintervall bis zur Wartung des Zwischenkreises wird zurückgesetzt. Der Parameter <i>Wartungsintervall Zwischenkreis</i> 1530 zeigt wieder 100%.
2 -	Wartungsintervall Lüfter zurücksetzen	Das verbleibende Wartungsintervall bis zur Wartung des Lüfters wird zurückgesetzt. Der Parameter <i>Wartungsintervall Lüfter</i> 1531 zeigt wieder 100%.

12 Technische Daten

Dieses Kapitel beinhaltet die technischen Daten der Gerätereihe AGL.

12.1 Allgemeine technische Daten

CE-Konformität	Die Frequenzumrichter AGL erfüllen die Niederspannungsrichtlinie 2014/35/EU und entsprechen der Norm DIN EN 61800-5-1.
EMV-Richtlinie	Für die ordnungsgemäße Installation des Frequenzumrichters zur Erfüllung der Norm EN 61800-3 beachten Sie die Installationshinweise in dieser Betriebsanleitung.
Störfestigkeit	Die Frequenzumrichter AGL erfüllen die Anforderungen der Norm EN 61800-3, um in industriellen Umgebungen eingesetzt werden zu können.
UL-Approbation	Geräte, die mit einem entsprechenden UL Prüfzeichen am Gerät gekennzeichnet sind, erfüllen die Anforderungen gemäß UL508c.
Umgebungstemperatur	Betrieb: 0...55 °C; ab 40 °C Leistungsreduzierung beachten.
Klimaklasse	Betrieb: 3K3 (EN60721-3-3) Relative Luftfeuchtigkeit 15...85%, ohne Betauung. Darüber hinausgehend sind für den Betrieb die folgenden Umweltbedingungen gemäß DIN EN 60721-3-3 zu berücksichtigen: 3Z1 (vernachlässigbare Wärmestrahlung) 3B1 (keine biologischen Umwelteinflüsse) 3C1 (chemisch-aktive Stoffe, Grenzwerte laut Norm) 3S1 (mechanisch-aktive Stoffe, kein Sand in Luft, Grenzwerte laut Norm) 3M4 (mechanische Schwingungen und Schocks, Grenzwerte laut Norm)
Schutzart	IP20 bei beschriebener Verwendung der Abdeckungen und Anschlussklemmen.
Aufstellhöhe	Bis 1000 m unter Nennbedingungen. Bis 3000 m mit Leistungsreduzierung.
Lagerung	Lagerung gemäß DIN EN 50178. BONFIGLIOLI empfiehlt, das Gerät nach spätestens einem Jahr für 60 Minuten an Netzspannung anzulegen.
Zulässige Versorgungsnetze	Der Frequenzumrichter darf in TN-, TT- und IT-Netzen betrieben werden. Für den Betrieb im IT-Netz sind Vorkehrungen zu treffen, siehe Kapitel 6 "Elektrische Installation". Der Betrieb an einem Eckpunkt geredeten TN-Netz ist nicht zulässig.
Überlastfähigkeit	Dauerbetrieb 100% I_N Bis zu 150% I_N für 60 s Bis zu 200% I_N für 1 s Die Überlastfähigkeit kann alle 10 Minuten verwendet werden.
Vibrations- und Stoßfestigkeit	
Vibrationsfestigkeit	Gemäß DIN EN 60068-2-6 Fc
Stoßfestigkeit	Gemäß DIN EN 60068-2-27 Ea
Maximal zulässiger zu erwartender Kurzschluss-Strom am Netzanschluss	5 kA
Verschmutzungsgrad	Die Frequenzumrichter sind für den Verschmutzungsgrad 2 ausgelegt.
Überspannungskategorie	Die Frequenzumrichter sind für die Überspannungskategorie III ausgelegt.

- Funktionen
- Auf Motoren und Anwendung angepasste Regelverfahren (Konfiguration)
 - Umschaltbare Drehzahl/Drehmoment Regelung
 - Verschiedene Schutzfunktionen für Motor und Frequenzumrichter
 - Positionierung relativ auf einen Bezugspunkt
 - Suchlauffunktion (Fangfunktion)
 - S-Rampen für Ruckbegrenzung bei Beschleunigung und Verzögerung
 - PID-Regler (Technologieregler)
 - Parametrierbarer Master-Slave Betrieb über Systembus
 - Fehlerspeicher
 - Vereinfachte und erweiterte Bedienung über PC (Inbetriebnahme, Parametrierung, Datensatzsicherung, Diagnose mit Scope-Funktion)
 - Energiesparfunktionen
 - Automatische Wartungshinweise
 - Selbstlernende Regler
 - Kommunikation: Systembus, CANopen®, Modbus, VABus und Pro-fibus (mit optionalem Kommunikationsmodul)
- Parametrierung
- Frei programmierbare digitale Ein- und Ausgänge
 - SPS-Funktionen, realisierbar mit Tabellenfunktionen oder über eine grafische PC-Bedienoberfläche
 - Vier getrennte Datensätze inkl. Motorparameter
 - Vordefinierte Motordaten für BONFIGLIOLI-Motoren

12.2 Gerätedaten

Dieses Kapitel beinhaltet die Technischen Daten der verschiedenen Geräte der Gerätereihe Agile. Allgemein gültig sind für alle AGL202 und AGL402 Geräte folgende Angaben:

Ausgang Motorseite			
Ausgangsspannung	U	V	Maximalwert der Eingangsspannung, dreiphasig
Schutz	-	-	Kurzschluss-/erdschlussfest
Drehfeldfrequenz	f	Hz	0 ... 599, abhängig von Schaltfrequenz
Integrierter Bremschopper	-	-	ja
Eingang Netzseite			
Verteilungssystem	-	-	TT, TN, IT
Netzspannungsbereich	U	V	AGL202: 230 (-20 %) ... 240 (+10 %) AGL402: 380 (-15%) ... 480 (+10%)
Netzfrequenz	f	Hz	45 ... 69
Überspannungskategorie	-	-	DIN EN 50178 III, DIN EN 61800-5-1 III
Umgebungsbedingungen			
Kühlmitteltemperatur (Luft)	T _n	°C	0 ... 40 (DIN EN 60721-3-3), 40 ... 55 mit Leistungsreduzierung
Lagertemperatur	T _L	°C	-25 ... 55
Transporttemperatur	T _T	°C	-25 ... 70
Rel. Luftfeuchte	-	%	Betrieb: maximal 85
			Lagerung: 5 ... 95
			nicht betauend



AGL202 Geräte in den Baugrößen 1 bis 3 können sowohl einphasig als auch dreiphasig betrieben werden. Im einphasigen Betrieb steht eine niedrigere Leistung als im dreiphasigen Betrieb zur Verfügung. Die Typencodes sind auf den dreiphasigen Betrieb bezogen.

12.2.1 AGL202 (3~:0,18 bis 0,55 kW, 1~:0,09 bis 0,25 kW, 230 V)



VORSICHT

Geräte- und Motorschaden

Die empfohlene Motorwellenleistung in den technischen Daten gilt ausschließlich für IE1-Motoren. Nichtbeachtung der möglichen ZK-Ströme kann zur Verkürzung der Motorproduktlebensdauer und zu Schäden des Umrichters führen.

- Stets die anwendbaren Betriebsparameter gemäß der jeweiligen Motor-Umrichter-Kombination prüfen.
- Wenn nötig, Softwareparameter anpassen.

Typ										
			230 V							
Agile 202			-01	-02	-03	-05				
Baugröße			1							
Ausgang Motorseite										
Gewählter Netzanschluss			1ph	3ph	1ph	3ph	1ph	3ph	1ph	3ph
Empfohlene Motorwellenleistung	P	kW	0,09	0,18	0,12	0,25	0,18	0,37	0,25	0,55
Ausgangsstrom	I	A	0,8	1,3	1,0	1,5	1,3	2,0	1,5	3,0
Langzeitüberlaststrom (60 s)	I	A	1,2	2	1,5	2,25	1,95	3,0	2,25	4,5
Kurzzeitüberlaststrom (1 s)	I	A	1,6	2,6	2,0	3	2,6	4,0	3,0	6,0
Schaltfrequenz	f	kHz	2, 4, 8, 16							
Ausgang Bremswiderstand										
Minimaler Bremswiderstand	R	Ω	100	100	100	100	100	100	100	100
Empfohlener Bremswiderstand (385 V)	R	Ω	300	220	250	200	220	140	200	100
Eingang Netzseite										
Nennstrom	I	A	1,7	1,2	1,9	1,4	2,5	2,0	3,0	2,5
Maximaler Netzstrom ¹⁾	I	A	2,5	2,2	2,9	2,5	3,6	3,3	4,2	4,0
Sicherungen	I	A	6	6	6	6	6	6	6	6
Sicherungen UL-Typ	I	A	Bussmann FWP-10A14Fa							
Mechanik										
Abmessungen ²⁾	HxBxT	mm	200 x 60 x 170							
Gewicht (ca.)	m	kg	1,1							
Schutzart	-	-	IP20 (EN60529)							
Anschlussklemmen	A	mm ²	Netz- und Motor-klemmen:		0,2 ... 4 (flexibel mit Hülse) 0,2 ... 6 (starr)					
			Klemmen Relaisausgang:		0,1 ... 1,5					
Montage	-	-	senkrecht							
Innenraumlüfter	-	-	nein							
Kühlkörperlüfter	-	-	nein							
Umgebungsbedingungen										
Verlustleistung (2 kHz Schaltfrequenz)	P	W	12	12	19	19	29	29	42	42

1) Gemäß DIN EN 61800-5-1

2) Abmessungen des Grundgerätes. Beachten Sie die Hinweise des Montagezubehör in Kapitel 5.2 „Installation“ für die Standardmontage und Kapitel 13.9 „Montagevarianten“.

12.2.2 AGL202 (3~:0,75 bis 2,2 kW, 1~:0,37 bis 1,1 kW, 230 V)
VORSICHT

Geräte- und Motorschaden

Die empfohlene Motorwellenleistung in den technischen Daten gilt ausschließlich für IE1-Motoren. Nichtbeachtung der möglichen ZK-Ströme kann zur Verkürzung der Motorproduktlebensdauer und zu Schäden des Umrichters führen.

- Stets die anwendbaren Betriebsparameter gemäß der jeweiligen Motor-Umrichter-Kombination prüfen.
- Wenn nötig, Softwareparameter anpassen.

Typ										
			230 V							
Agile 202			-07	-09	-11	-13				
Baugröße			1							
Ausgang Motorseite										
Gewählter Netzanschluss			1ph	3ph	1ph	3ph	1ph	3ph	1ph	3ph
Empfohlene Motorwellenleistung	P	kW	0,37	0,75	0,55	1,1	0,75	1,5	1,1	2,2
Ausgangsstrom	I	A	2,0	3,5	3,0	5,0	3,5	6,0	5,0	9,0
Langzeitüberlaststrom (60 s)	I	A	3,0	5,25	4,5	7,5	5,25	9,0	7,5	13,5
Kurzzeitüberlaststrom (1 s)	I	A	4,0	7,0	6,0	10	7,0	12,0	10,0	18,0
Schaltfrequenz	f	kHz	2, 4, 8, 16							
Ausgang Bremswiderstand										
Minimaler Bremswiderstand	R	Ω	100	100	100	100	37	37	37	37
Empfohlener Bremswiderstand (385 V)	R	Ω	100	100	100	100	92	63	70	41
Eingang Netzseite										
Nennstrom	I	A	4,2	3,4	5,3	4,9	7,6	6,5	11,2	9,5
Maximaler Netzstrom ¹⁾	I	A	5,5	5,1	6,9	6,7	11,4	10,8	15,5	14,5
Sicherungen	I	A	6	6	6	6	10	10	16	16
Sicherungen UL-Typ	I	A	Bussmann FWP-10A14Fa							
Mechanik										
Abmessungen ²⁾	HxBxT	mm	200 x 60 x 170							
Gewicht (ca.)	m	kg	1,1							
Schutzart	-	-	IP20 (EN60529)							
Anschlussklemmen	A	mm ²	Netz- und Motor-klemmen:	0,2 ... 4 (flexibel mit Hülse) 0,2 ... 6 (starr)						
			Klemmen Relaisausgang:	0,1 ... 1,5						
Montage	-	-	senkrecht							
Innenraumlüfter	-	-	nein							
Kühlkörperlüfter	-	-	ja							
Umgebungsbedingungen										
Verlustleistung (2 kHz Schaltfrequenz)	P	W	53	53	70	70	89	89	122	122

1) Gemäß DIN EN 61800-5-1

2) Abmessungen des Grundgerätes. Beachten Sie die Hinweise des Montagezubehör in Kapitel 5.2 „Installation“ für die Standardmontage und Kapitel 13.9 „Montagevarianten“.

12.2.3 AGL202 (3~:3,0 bis 4,0 kW, 1~:1,5 bis 2,2 kW, 230 V)

VORSICHT



Geräte- und Motorschaden

Die empfohlene Motorwellenleistung in den technischen Daten gilt ausschließlich für IE1-Motoren. Nichtbeachtung der möglichen ZK-Ströme kann zur Verkürzung der Motorproduktlebensdauer und zu Schäden des Umrichters führen.

- Stets die anwendbaren Betriebsparameter gemäß der jeweiligen Motor-Umrichter-Kombination prüfen.
- Wenn nötig, Softwareparameter anpassen.

Typ						
			230 V			
Agile 202			-15		-18	
Baugröße			2			
Ausgang Motorseite						
Gewählter Netzanschluss			1ph	3ph	1ph	3ph
Empfohlene Motorwellenleistung	P	kW	1,5	3,0	2,2	4,0
Ausgangsstrom	I	A	6,0	12,0	9,0	15,0
Langzeitüberlaststrom (60 s)	I	A	9,0	18,0	13,5	22,5
Kurzzeitüberlaststrom (1 s)	I	A	12,0	24,0	18,0	30,0
Schaltfrequenz	f	kHz	2, 4, 8, 16			
Ausgang Bremswiderstand						
Minimaler Bremswiderstand	R	Ω	18.5	18.5	18.5	18.5
Empfohlener Bremswiderstand (385 V)	R	Ω	72	37	41	27
Eingang Netzseite						
Nennstrom	I	A	14,2	12,5	19,5	17,0
Maximaler Netzstrom ¹⁾	I	A	20,6	18,5	28,0	25,5
Sicherungen	I	A	16	16	25	25
Sicherungen UL-Typ	I	A	Bussmann FWP-20A14Fa			
Mechanik						
Abmessungen ²⁾	HxBxT	mm	200 x 80 x 196			
Gewicht (ca.)	m	kg	1,5			
Schutzart	-	-	IP20 (EN60529)			
Anschlussklemmen	A	mm ²	Netz- und Motor- klemmen:	0,2 ... 4 (flexibel mit Hülse) 0,2 ... 6 (starr)		
			Klemmen Relaisaus- gang:	0,1 ... 1,5		
Montage	-	-	senkrecht			
Innenraumlüfter	-	-	ja			
Kühlkörperlüfter	-	-	ja			
Umgebungsbedingungen						
Verlustleistung (2 kHz Schaltfrequenz)	P	W	133	133	167	167

1) Gemäß DIN EN 61800-5-1

2) Abmessungen des Grundgerätes. Beachten Sie die Hinweise des Montagezubehör in Kapitel 5.2 „Installation“ für die Standardmontage und Kapitel 13.9 „Montagevarianten“.

12.2.4 AGL202 (3~:5,5 bis 7,5 kW, 1~:3,0 kW, 230 V)
VORSICHT

Geräte- und Motorschaden

Die empfohlene Motorwellenleistung in den technischen Daten gilt ausschließlich für IE1-Motoren. Nichtbeachtung der möglichen ZK-Ströme kann zur Verkürzung der Motorproduktlebensdauer und zu Schäden des Umrichters führen.

- Stets die anwendbaren Betriebsparameter gemäß der jeweiligen Motor-Umrichter-Kombination prüfen.
- Wenn nötig, Softwareparameter anpassen.

Typ						
			230 V			
Agile 202			-19		-21	
Baugröße			3			
Ausgang Motorseite						
Gewählter Netzanschluss			1ph	3ph	1ph	3ph
Empfohlene Motorwellenleistung	P	kW	3,0	5,5	3,0	7,5
Ausgangsstrom	I	A	12,0	21,0	12,0	26,0
Langzeitüberlaststrom (60 s)	I	A	18,0	31,5	18,0	39,0
Kurzzeitüberlaststrom (1 s)	I	A	24,0	42,0	24,0	44,0
Schaltfrequenz	F	kHz	2, 4, 8, 16			
Ausgang Bremswiderstand						
Minimaler Bremswiderstand	R	Ω	18,5	18,5	18,5	18,5
Empfohlener Bremswiderstand (385 V)	R	Ω	32	19	32	18,5
Eingang Netzseite						
Nennstrom	I	A	26,7	22,5	26,7	30,0
Maximaler Netzstrom ¹⁾	I	A	40,0	33,0	40,0	41,5
Sicherungen	I	A	35	35	35	35
Sicherungen UL-Typ	I	A	Bussmann FWP-30A14Fa			
Mechanik						
Abmessungen ²⁾	HxBxT	mm	200 x 125 x 205			
Gewicht (ca.)	m	kg	3			
Schutzart	-	-	IP20 (EN60529)			
Anschlussklemmen	A	mm ²	Netz- und Motor-klemmen:	0,2 ... 4 (flexibel mit Hülse) 0,2 ... 6 (starr)		
			Klemmen Relaisausgang:	0,1 ... 1,5		
Montage	-	-	senkrecht			
Innenraumlüfter	-	-	ja			
Kühlkörperlüfter	-	-	ja			
Umgebungsbedingungen						
Verlustleistung (2 kHz Schaltfrequenz)	P	W	235	235	235	321

1) Gemäß DIN EN 61800-5-1

2) Abmessungen des Grundgerätes. Beachten Sie die Hinweise des Montagezubehör in Kapitel 5.2 „Installation“ für die Standardmontage und Kapitel 13.9 „Montagevarianten“.

12.2.5 AGL402 (0,25 bis 2,2 kW, 400 V)

VORSICHT



Geräte- und Motorschaden

Die empfohlene Motorwellenleistung in den technischen Daten gilt ausschließlich für IE1-Motoren. Nichtbeachtung der möglichen ZK-Ströme kann zur Verkürzung der Motorproduktlebensdauer und zu Schäden des Umrichters führen.

- Stets die anwendbaren Betriebsparameter gemäß der jeweiligen Motor-Umrichter-Kombination prüfen.
- Wenn nötig, Softwareparameter anpassen.

Typ									
			400 V, 3-phasig						
Agile 402			-02	-03	-05	-07	-09	-11	-13
Baugröße			1						
Ausgang Motorseite									
Empfohlene Motorwellenleistung	P	kW	0,25	0,37	0,55	0,75	1,1	1,5	2,2
Ausgangsstrom	I	A	0,8	1,2	1,5	2,1	3,0	4,0	5,5
Langzeitüberlaststrom (60 s)	I	A	1,2	1,8	2,25	3,15	4,5	6,0	8,2
Kurzzeitüberlaststrom (1 s)	I	A	1,6	2,4	3,0	4,2	6,0	8,0	11,0
Schaltfrequenz	f	kHz	2, 4, 8, 16						
Ausgang Bremswiderstand									
Minimaler Bremswiderstand	R	Ω	300	300	300	300	300	220	220
Empfohlener Bremswiderstand (770 V)	R	Ω	2432	1594	930	634	462	300	220
Eingang Netzseite									
Nennstrom	I	A	0,8	1,2	1,8	2,4	2,8	3,3	5,8
Maximaler Netzstrom ¹⁾	I	A	1,1	1,5	2,0	2,7	3,9	5,2	7,3
Sicherungen	I	A	6	6	6	6	6	6	10
Sicherungen UL-Typ	I	A	Bussmann FWP-10A14Fa						
Mechanik									
Abmessungen ²⁾	HxBxT	mm	200 x 60 x 170						
Gewicht (ca.)	m	kg	1,1						
Schutzart	-	-	IP20 (EN60529)						
Anschlussklemmen	A	mm ²	Netz- und Motorklemmen:		0,2 ... 4 (flexibel mit Hülse) 0,2 ... 6 (starr)				
			Klemmen Relaisausgang:		0,1 ... 1,5				
Montage	-	-	senkrecht						
Innenraumlüfter	-	-	nein						
Kühlkörperlüfter	-	-	nein						ja
Umgebungsbedingungen									
Verlustleistung (2 kHz Schaltfrequenz)	P	W	19	29	42	53	70	89	122

1) Gemäß DIN EN 61800-5-1

2) Abmessungen des Grundgerätes. Beachten Sie die Hinweise des Montagezubehör in Kapitel 5.2 „Installation“ für die Standardmontage und Kapitel 13.9 „Montagevarianten“.

12.2.6 AGL402 (3,0 bis 11,0 kW, 400 V)
VORSICHT

Geräte- und Motorschaden

Die empfohlene Motorwellenleistung in den technischen Daten gilt ausschließlich für IE1-Motoren. Nichtbeachtung der möglichen ZK-Ströme kann zur Verkürzung der Motorproduktlebensdauer und zu Schäden des Umrichters führen.

- Stets die anwendbaren Betriebsparameter gemäß der jeweiligen Motor-Umrichter-Kombination prüfen.
- Wenn nötig, Softwareparameter anpassen.

Typ											
			400 V, 3-phasig								
Agile 402			-15	-18	-19	-21	-19	-21	-22	-23	
Baugröße			2				3				
Ausgang Motorseite											
Empfohlene Motorwellenleistung	P	kW	3,0	4,0	5,5	7,5	5,5	7,5	9,2	11,0	
Ausgangsstrom	I	A	7,5	9,5	12,0	17,0	13,0	17,0	20,0	23,0	
Langzeitüberlaststrom (60 s)	I	A	11,2	14,2	18,0	25,5	19,5	25,5	30,0	34,5	
Kurzzeitüberlaststrom (1 s)	I	A	15,0	19,0	24,0	34,0	26,0	34,0	40,0	46,0	
Schaltfrequenz	f	kHz	2, 4, 8, 16								
Ausgang Bremswiderstand											
Minimaler Bremswiderstand	R	Ω	106	106	106	48	48	48	48	48	
Empfohlener Bremswiderstand (770 V)	R	Ω	148	106	106	58	80	58	48	48	
Eingang Netzseite											
Nennstrom	I	A	6,8	7,8	14,2	15,8	14,2	15,8	20,0	26,0	
Maximaler Netzstrom ¹⁾	I	A	9,8	12,8	17,2	23,0	17,2	23,0	28,1	33,6	
Sicherungen	I	A	10	10	16	25	16	25	25	35	
Sicherungen UL-Typ	I	A	Bussmann FWP-20A14Fa			Bussmann FWP-30A14Fa					
Mechanik											
Abmessungen ²⁾	HxBxT	mm	200 x 80 x 196				200 x 125 x 205				
Gewicht (ca.)	m	kg	1,5				3				
Schutzart	-	-	IP20 (EN60529)								
Anschlussklemmen	A	mm ²	Netz- und Motorklemmen:				0,2 ... 4 (flexibel mit Hülse) 0,2 ... 6 (starr)				
			Klemmen Relaisausgang:				0,1 ... 1,5				
Montage	-	-	senkrecht								
Innenraumlüfter	-	-	ja								
Kühlkörperlüfter	-	-	ja								
Umgebungsbedingungen											
Verlustleistung (2 kHz Schaltfrequenz)	P	W	133	167	230	321	235	321	393	470	

1) Gemäß DIN EN 61800-5-1

2) Abmessungen des Grundgerätes. Beachten Sie die Hinweise des Montagezubehör in Kapitel 5.2 „Installation“ für die Standardmontage und Kapitel 13.9 „Montagevarianten“.

12.2.7 Erhöhung der Schaltfrequenz

Eine Erhöhung der Schaltfrequenz ist zulässig, wenn der Ausgangsstrom reduziert wird. Die jeweiligen Normen und Vorschriften für diesen Betriebspunkt beachten. Die angegebenen Ausgangsströme sind die maximalen Werte für kontinuierlichen Betrieb.

230 V Geräte:

Frequenzumrichter		Ausgangsstrom								
Typ	Nennleistung [kW]		Schaltfrequenz, 1phasiger Betrieb				Schaltfrequenz, 3phasiger Betrieb			
	1phasig	3phasig	2 kHz	4 kHz	8 kHz	16 kHz	2 kHz	4 kHz	8 kHz	16 kHz
-01 1	0,09	0,18	0,8 A	0,8 A	0,8 A	0,5 A	1,3	1,3	1,3	0,9A
-02 1	0,12	0,25	1,0 A	1,0 A	1,0 A	0,7 A	1,5	1,5	1,5	1,0 A
-03 1	0,18	0,37	1,3 A	1,3 A	1,3 A	0,9 A	2,0	2,0	2,0	1,3 A
-05 1	0,25	0,55	1,5 A	1,5 A	1,5 A	1,0 A	3,0	3,0	3,0	2,0 A
-07 1	0,37	0,75	2,0 A	2,0 A	2,0 A	1,3 A	3,5	3,5	3,5	2,3 A
-09 1	0,55	1,1	3,0 A	3,0 A	3,0 A	2,0 A	5,0	5,0	5,0	3,3 A
-11 1	0,75	1,5	3,5 A	3,5 A	3,5 A	2,3 A	6,0	6,0	6,0	4,0 A
-13 1	1,1	2,2	5,0 A	5,0 A	5,0 A	3,3 A	9,0	9,0	9,0	6,0 A
-15 2	1,5	3,0	6,0 A	6,0 A	6,0 A	4,0 A	12,0	12,0	12,0	8,0 A
-18 2	2,2	4,0	9,0 A	9,0 A	9,0 A	6,0 A	15,0	15,0	15,0	10,0 A
-19 3	3,0	5,5	12,0 A	12,0 A	12,0 A	8,0 A	21,0	21,0	21,0	14,0 A
-21 3	3,0	7,5	12,0 A	12,0 A	12,0 A	8,0 A	26,0	26,0	26,0	17,3 A

400 V Geräte:

Frequenzumrichter		Ausgangsstrom			
Typ	Nennleistung [kW]	Schaltfrequenz			
		2 kHz	4 kHz	8 kHz	16 kHz
-02 1	0,25	0,8 A	0,8 A	0,8 A	0,5 A
-03 1	0,37	1,2 A	1,2 A	1,2 A	0,8 A
-05 1	0,55	1,5 A	1,5 A	1,5 A	1,0 A
-07 1	0,75	2,1 A	2,1 A	2,1 A	1,4 A
-09 1	1,1	3,0 A	3,0 A	3,0 A ¹⁾	2,0 A ¹⁾
-11 1	1,5	4,0 A	4,0 A	4,0 A	2,7 A
-13 1	2,2	5,5 A	5,5 A	5,5 A ¹⁾	3,7 A ¹⁾
-15 2	3,0	7,5 A	7,5 A	7,5 A	5,0 A
-18 2	4,0	9,5 A	9,5 A	9,5 A ¹⁾	6,3 A ¹⁾
-19 2	5,5	13,0 A	13,0 A	12,0 A ¹⁾	8,0 A ¹⁾
-21 2	7,5	17,0 A	17,0 A	17,0 A	11,4 A
-19 3	5,5	13,0 A	13,0 A	13,0 A	8,7 A
-21 3	7,5	17,0 A	17,0 A	17,0 A	11,4 A
-22 3	9,2	20,0 A	20,0 A	20,0 A	13,4 A
-23 3	11,0	23,0 A	23,0 A	23,0 A ¹⁾	15,4 A ¹⁾

¹⁾ Reduzierung der Schaltfrequenz im thermischen Grenzbereich.

12.3 Steuerelektronik

Spannungsausgang DC 24 V			
Kontakt	X11.1 (DC +24 V), X11.2 (DC 0 V)		
Maximaler Ausgangsstrom	100 mA		
Spannungsausgang DC 10 V			
Klemme	X13.4		
Maximaler Ausgangsstrom	DC 8,2 mA		
Minimaler Ausgangsstrom	DC 2,3 mA ¹		
Spannungseingang DC 24 V			
Klemme	X13.1 (DC 24 V), X13.2 (DC 0 V)		
Eingang für externe Spannungsversorgung. ²			
Eingangsspannungsbereich	DC 24 V ±10%		
Eingangsnennstrom	Maximal DC 1,0 A (typisch DC 0,45 A)		
Eingangsspitzenstrom	Typisch < DC 15 A (maximal 100 µs)		
Externe Sicherung	Handelsübliche Leitungsschutzelemente für Nennstrom, Charakteristik: träge		
Sicherheit	Sicherheitskleinspannungskreis SELV (safety extra low voltage) nach DIN EN 61800-5-1		
Digitaleingänge			
Klemmen	X11.4, X11.5, X12.1, X12.2		
Signalpegel	PNP	High: DC 15... 24 ...30 V	Low: DC 0...5 V
	NPN	High: DC 0...5 V	Low: DC 15... 24 ...30 V
Maximale Eingangsspannung	DC 30 V (DC 6 mA bei DC 24 V)		
Eingangswiderstand	3,9 kΩ		
Ansprechzeit	2 ms		
Maximale Frequenz	150 kHz		
Weitere Eigenschaften	SPS-kompatibel		
Digitaleingänge für die Freigabe und Sicherheitsfunktion STO			
Klemmen	X11.3, X13.3		
Signalpegel	Low: DC 0 ... 3 V		
	High: DC 15 ... 30 V		
Maximale Eingangsspannung	DC 30 V (DC 10 mA bei DC 24 V)		
Eingangswiderstand	1,8 kΩ		
Ansprechzeit	Die Freigabe ist 10 ms nach Auslösen aktiviert.		
Digitalausgang			
Klemme	X13.5		
Ausgangsspannung	DC 22 V (DC 15 ... 28 V)		
Maximaler Ausgangsstrom	DC 100 mA ³		
Weitere Eigenschaften	Überlast- und kurzschlussfest, überspannungsgeschützt		
Digitaler Ein-/Ausgang			
Klemme	X11.6		
Signalpegel	PNP	High: DC 15... 24 ...30 V	Low: DC 0...5 V
	NPN	High: DC 0...5 V	Low: DC 15... 24 ...30 V
Maximale Eingangsspannung	DC 30 V (DC 6 mA bei DC 24 V)		
Eingangswiderstand	3,9 kΩ		
Ansprechzeit	2 ms		
Weitere Eigenschaften	SPS-kompatibel		
Digitalausgang			
Ausgangsspannung	DC 24 V (DC 15 ... 30 V**)		
Maximaler Ausgangsstrom	DC 100 mA*		
Weitere Eigenschaften	Überlast- und kurzschlussfest, überspannungsgeschützt		
Multifunktionseingänge (Digital-/Analogeingang)			
Klemme	X12.3, X12.4		

¹ Abhängig vom Wert am DC 24 V-Spannungseingang.

² Masse (GND) der externen Spannungsversorgung an Klemme X13.2 (GND) anschließen.

³ Der Wert wird reduziert, wenn weitere Steuerausgänge genutzt werden.

Digitaleingang	
Signalpegel	PNP High: DC 15... 24 ...30 V (digital) Low: DC 0...5 V (digital)
	NPN High: DC 0...5 V (digital) Low: DC 15... 24 ...30 V (digital)
Maximale Eingangsspannung	DC 30 V (DC 6 mA bei DC 24 V)
Eingangswiderstand	3,9 k Ω
Ansprechzeit	2 ms
Weitere Eigenschaften	SPS-kompatibel
Spannungseingang (analog)	
Eingangsspannung	DC 0 ... 10 V
Eingangswiderstand	78 k Ω
Auflösung	10 Bit
Stromeingang (analog)	
Eingangstrom	DC 0 ... 20 mA
Eingangswiderstand	250 Ω
Auflösung	9 Bit
Multifunktionsausgang (Digital-/Analog-/Frequenz-/Pulsfolgeausgang)	
Klemme	X13.6
Digitalausgang	
Ausgangsspannung	DC 24 V (DC 15 ... 30 V ^{**})
Maximaler Ausgangsstrom	DC 100 mA
Weitere Eigenschaften	Überlast- und kurzschlussfest, überspannungsgeschützt
Analogausgang (PWM)	
Ausgangsspannung	DC 24 V (DC 15 ... 30 V ^{**})
Maximaler Ausgangsstrom	DC 100 mA [*]
Weitere Eigenschaften	Pulsweitenmoduliertes Signal $f_{PWM} = 126$ Hz
Frequenzausgang	
Ausgangsspannung	DC 24 V (DC 15 ... 30 V ^{**})
Maximaler Ausgangsstrom	DC 100 mA
Maximale Ausgangsfrequenz	150 kHz
Weitere Eigenschaften	
Pulsfolgeausgang	
Ausgangsspannung	DC 24 V
Maximaler Ausgangsstrom	DC 100 mA [*]
Maximale Ausgangsfrequenz	150 kHz

* Der maximale Ausgangsstrom von DC 100 mA eines Ausgangs wird reduziert, wenn weitere Steuerausgänge genutzt werden.

** Abhängig von Spannungsversorgung der Steuereinheit und der angeschlossenen Last der verschiedenen Ausgänge.

Größter garantierbarer Wert: DC 15 V

Relaisausgang (potentialfreier Wechslerkontakt)

Klemme	X10
Kontaktbelastbarkeit	Schließer: AC 240 V/5 A, DC 24 V/5 A (ohmsch)
	Öffner: AC 240 V/3 A, DC 24 V/1 A (ohmsch)
Ansprechzeit	40 ms

12.4 Betriebsdiagramme

Aufstellungshöhe

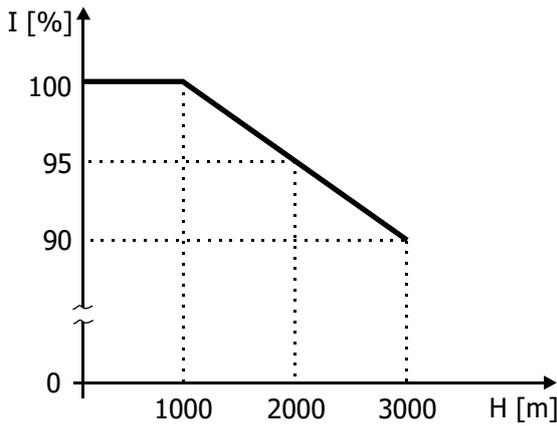
Die Nennwerte des Frequenzumrichters gelten für eine Aufstellungshöhe bis 1000 Meter über NN¹. Überschreitet die Aufstellungshöhe 1000 Meter, muss die Ausgangsleistung und die Kühlmitteltemperatur (Umgebungstemperatur) verringert werden.

Reduzierung des Ausgangsstroms
Leistungsreduzierung (Derating).
Oberhalb 1000 m: Reduzierung um 5%/1000 m.

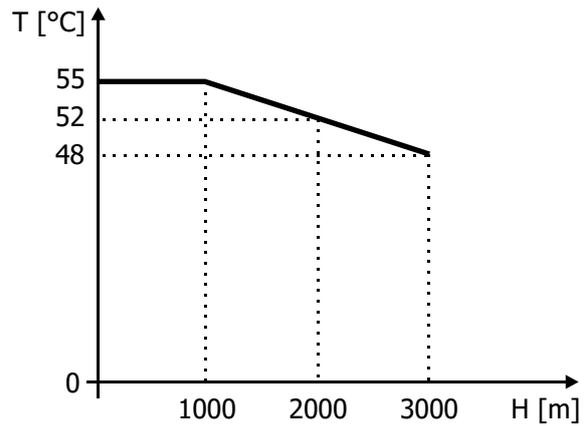
Reduzierung der Kühlmitteltemperatur
Oberhalb 1000 m: Reduzierung um 3,3°C/1000 m.
Maximale Kühlmitteltemperatur 55 °C.

¹ NN: Normalnull, Meeresspiegel

Maximale Höhe 3000 m.



Reduzierung des Ausgangsstroms I in Abhängigkeit von der Aufstellungshöhe H.

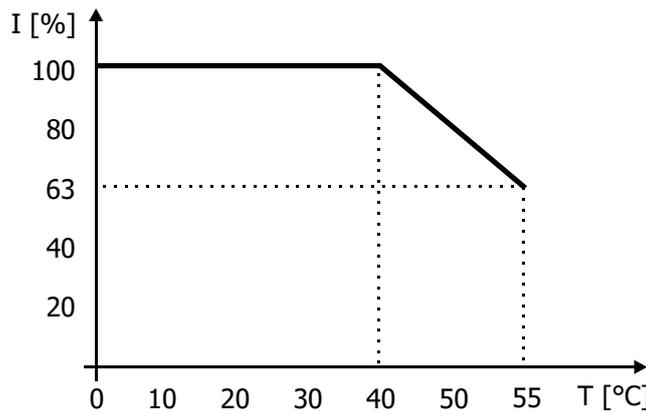


Reduzierung der Kühlmitteltemperatur T in Abhängigkeit von Aufstellungshöhe H.

Temperatur

Die Nennwerte des Frequenzumrichters gelten für 0 bis 40 °C Kühlmitteltemperatur (Umgebungstemperatur).

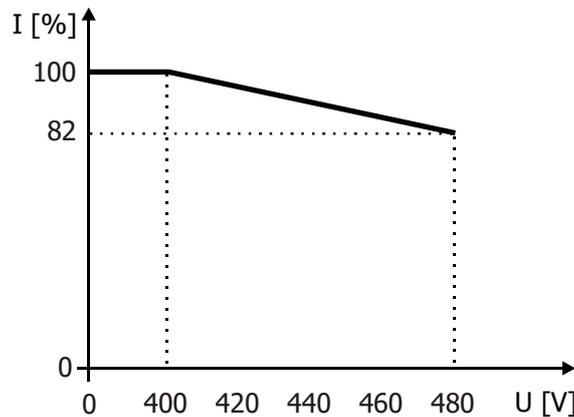
Reduzierung des Ausgangsstroms
Leistungsreduzierung (Derating).
Oberhalb 40 °C: Reduzierung um 2,5%/K; $T_{max} = 55\text{ °C}$



Reduzierung des Ausgangsstroms I in Abhängigkeit von der Kühlmitteltemperatur T.

Netzspannung

Reduzierung des Ausgangsstroms (Derating) bei konstanter Ausgangsleistung
Oberhalb 400 V: 0,22%/V, $U_{max} = 480\text{ V}$



Reduzierung des Ausgangsstroms I in Abhängigkeit von der Ausgangsspannung U (= Netzspannung).

13 Optionen

BONFIGLIOLI bietet optionale Komponenten für die mechanische und elektrische Installation, Inbetriebnahme und Kommunikation.

13.1 Sicherheit



WARNUNG

Zur Vermeidung von schweren Körperverletzungen oder erheblichen Sachschäden dürfen nur qualifizierte Personen am Gerät arbeiten.

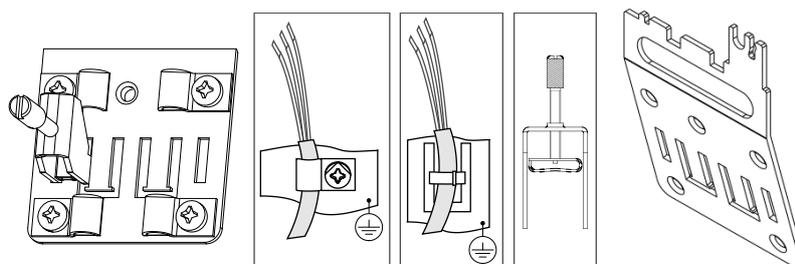
Die elektrische Installation muss von qualifizierten Elektrofachkräften gemäß den allgemeinen und regionalen Sicherheits- und Installationsvorschriften ausgeführt werden.

13.2 Schirmblech

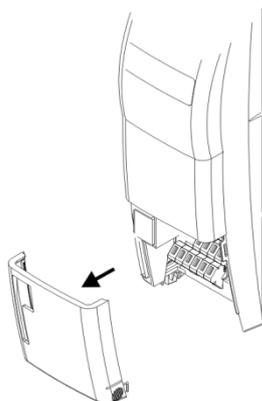
Mit optional erhältlichen Schirmblechen kann eine EMV-gerechte Verdrahtung des Geräts erfolgen. Für jede Baugröße ist ein Schirmblech für Motorleitungen und ein weiteres für Steuerleitungen erhältlich.

13.2.1 Schirmblech für Steuerleitungen

Mit einem optionalen Schirmblech können die Leitungsschirmungen von Steuerleitungen und Kommunikationsleitungen mit PE-Potential verbunden werden. Das Schirmblech bietet drei unterschiedliche Möglichkeiten zur Schirmung der Leitungen: mit Schirmschellen, mit Schirmverbindern oder mit Schirmanschlussklemmen.

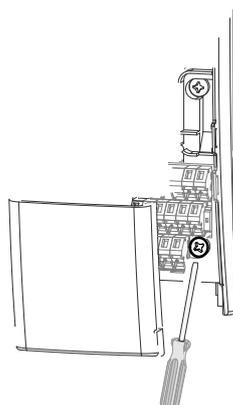


Montage

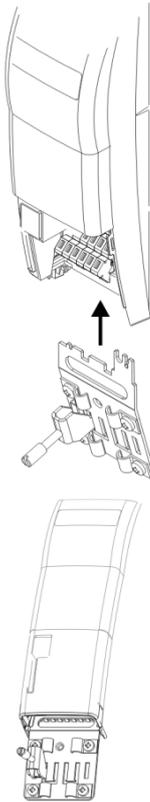


Das Schirmblech befestigen:

- Die untere Gehäuseabdeckung abnehmen.



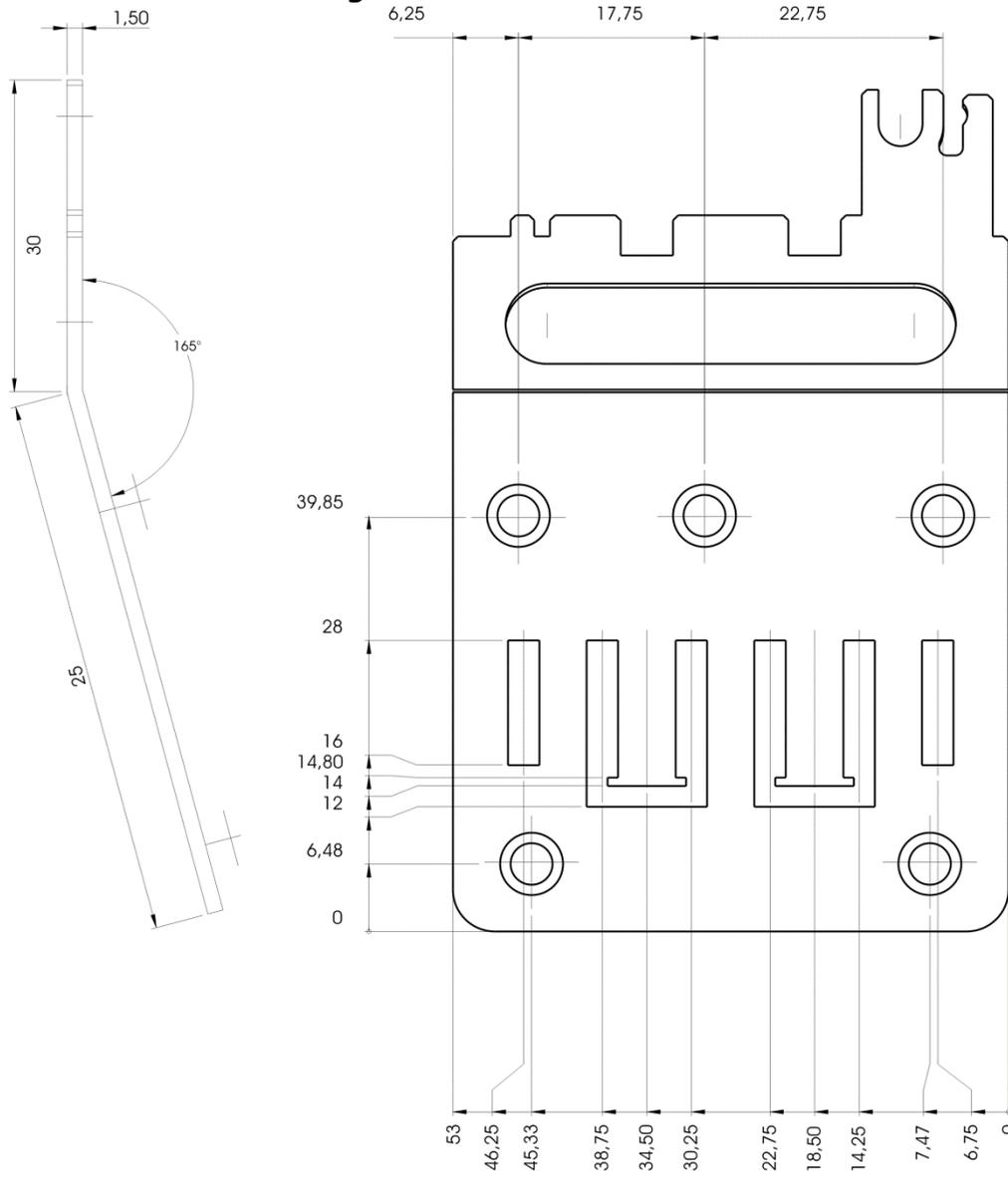
- Die untere Schraube etwas lösen (nicht vollständig herausdrehen).



- Das Schirmblech bis zum Anschlag von unten in das Gehäuse schieben.
- Die Schraube wieder festziehen. Maximales Anzugsdrehmoment: 3 Nm.

- Die Gehäuseabdeckung wieder aufsetzen.

13.2.1.1 Abmessungen



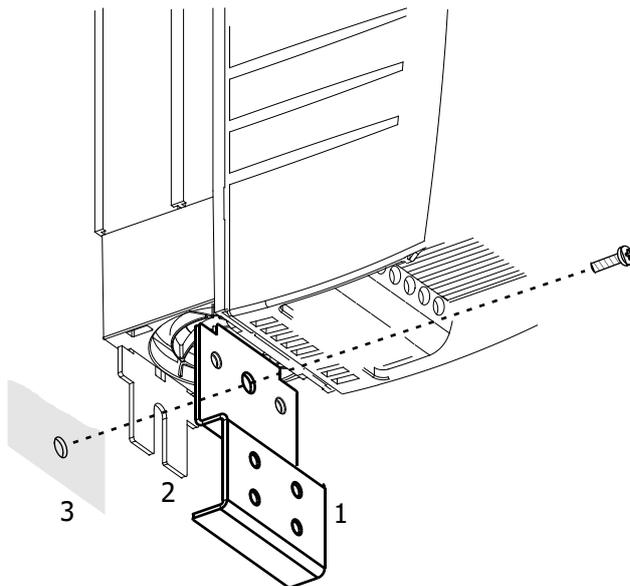
13.2.2 Schirmblech für Motorleitung

Mit einem optionalen Schirmblech kann die Leitungsschirmung der Motorleitung mit PE-Potential verbunden werden. Dies ermöglicht die einfacher Montage des Motorkabelschirms nah am Umrichter. Dies verbessert das EMV Verhalten des Antriebssystems.

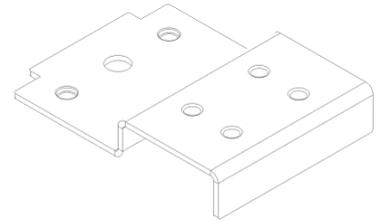
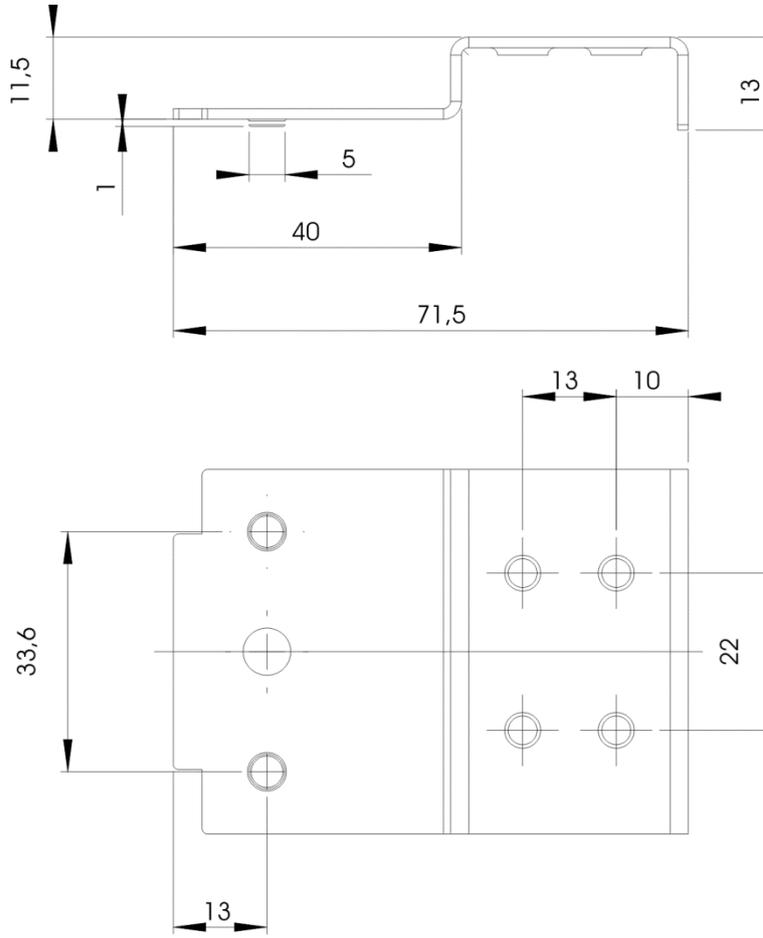
13.2.2.1 Baugrößen 1 & 2 (3~: 0,18 kW bis 5,7 kW; 1~: 0,09 kW bis 2,2 kW)

Gültige Geräte

Frequenzumrichter			
Typ	Agile 202		Agile 402
Netzanschluss	1ph.	3ph.	3ph.
Leistung	kW	kW	kW
-01 1	0,09	0,18	--
-02 1	0,12	0,25	0,25
-03 1	0,18	0,37	0,37
-05 1	0,25	0,55	0,55
-07 1	0,37	0,75	0,75
-09 1	0,55	1,1	1,1
-11 1	0,75	1,5	1,5
-13 1	1,1	2,2	2,2
-15 2	1,5	3,0	3,0
-18 2	2,2	4,0	4,0
-19 2	--	--	5,5
-21 2	--	--	7,5



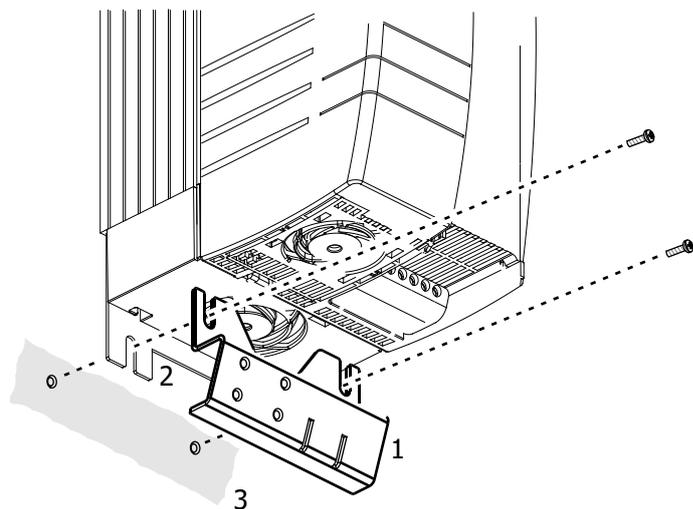
- Das Schirmblech (1) zusammen mit dem Befestigungsblech (2) an die Montagewand (3) anschrauben.



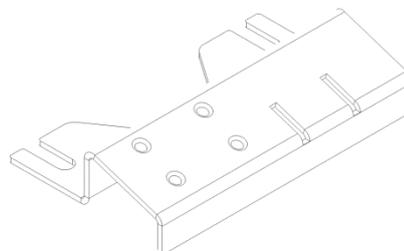
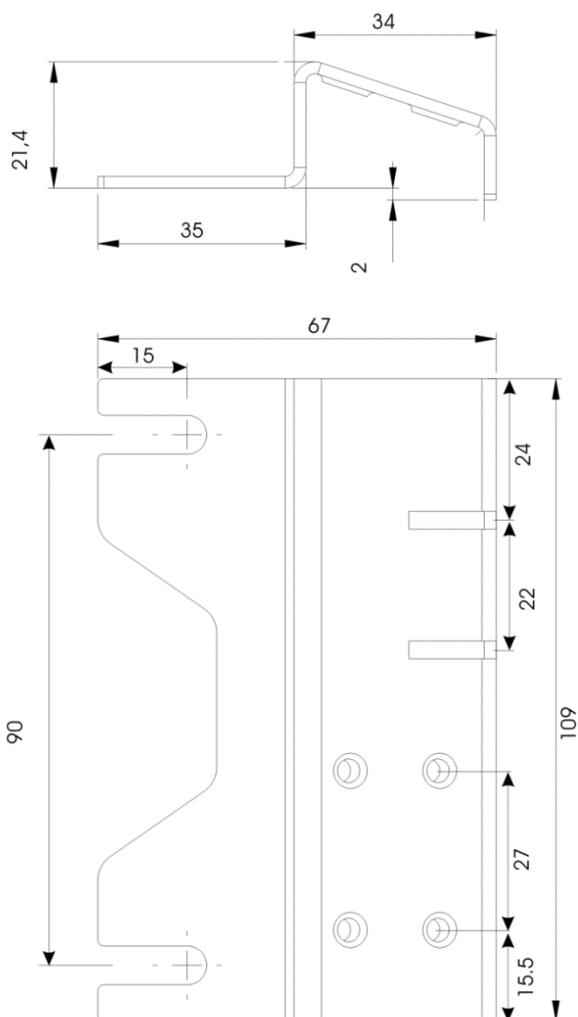
13.2.2.2 Baugröße 3 (3~: 5,5 kW bis 11,0 kW; 1~: 3 kW)

Gilt für folgende Geräte

Frequenzumrichter			
Typ	Agile 202		Agile 402
Netzanschluss	1ph.	3ph.	3ph.
Leistung	kW	kW	kW
-19 3	3	5,5	5,5
-21 3	3	7,5	7,5
-22 3	--	--	9,2
-23 3	--	--	11



- Das Schirmblech (1) zusammen mit dem Befestigungsblech (2) an die Montagewand (3) anschrauben.



13.3 Bremswiderstand

Die Bremswiderstände wandeln die beim Bremsen entstehende generatorische Energie des Antriebs in Wärme um.

Der Widerstand muss entsprechend der Einschaltdauer und Bremsleistung gewählt werden.

Netzspannung	Typ	Widerstand		Dauerleistung	Maximal zulässige Betriebsspannung	Integrierter Überhitzungsschutz
		Wert	Nennleistung			
V		Ω	kW	W	V	
230	BR 160/100	100	1,6	160	900	Optional
230	BR 432/37	37	4,3	432	900	Optional
230	BR 667/24	24	6,6	667	900	Ja
230	BR 1332/12	12	13,3	1332	900	Ja
400	BR 213/300	300	2,1	213	900	Optional
400	BR 471/136	136	4,7	471	900	Optional
400	BR 696/92	92	6,9	696	900	Ja
400	BR 1330/48	48	13,3	1330	900	Ja
400	BR 2000/32	32	20	2000	900	Ja
400	BR 4000/16	16	40	4000	900	Ja
400	BR 8000/7	7,5	80	8000	900	Ja

13.3.1 230 V Geräte

Die folgende Tabelle zeigt eine Zuordnung von Bremswiderständen, die für einen Großteil von Anwendungen verwendet werden kann.

Die Spalte „Einschaltdauer“ gibt an, wie lange innerhalb einer Spieldauer der Bremswiderstand mit der nominellen Leistung betrieben werden kann.

Frequenzumrichter			Empfohlener Bremswiderstand	Leistung bei relativer Einschaltdauer, Spieldauer 120 s	
Typ	1ph. kW	3ph. kW		Einschaltdauer	
Agile 202				% (1ph.)	% (3ph.)
-01 1	0,09	0,18	BR 160/100	100	89
-02 1	0,12	0,25	BR 160/100	100	64
-03 1	0,18	0,37	BR 160/100	89	43
-05 1	0,25	0,55	BR 160/100	64	29
-07 1	0,37	0,75	BR 160/100	43	21
-09 1	0,55	1,1	BR 160/100	29	15
-11 1	0,75	1,5	BR 432/37	57	29
-13 1	1,1	--	BR 432/37	39	--
	--	2,2	BR 432/37	--	20
-15 2	1,5	3,0	BR 432/37	29	14
-18 2	2,2	4,0	BR 432/37	20	11
-19 3	3,0	5,5	BR 667/24	22	12
-21 3	3,0	--	BR 667/24	22	--
	--	7,5	2x BR 432/37 ¹⁾	--	11

1) 2x BR432/37 parallel

Der Anschluss eines Bremswiderstands ist im Kapitel 6.6.5 „Bremswiderstand“ beschrieben.

13.3.2 400 V Geräte

Die folgende Tabelle zeigt eine Zuordnung von Bremswiderständen, die für einen Großteil von Anwendungen verwendet werden kann.

Die Spalte „Einschaltdauer“ gibt an, wie lange innerhalb einer Spieldauer der Bremswiderstand mit der nominellen Leistung betrieben werden kann.

Frequenzumrichter		Empfohlener Bremswiderstand	Leistung bei relativer Einschalt-dauer, Spieldauer 120 s
Typ	kW	Typ	Einschaltdauer
Agile 402			%
-02 1	0,25	BR 213/300	85
-03 1	0,37	BR 213/300	58
-05 1	0,55	BR 213/300	39
-07 1	0,75	BR 213/300	28
-09 1	1,1	BR 213/300	19
-11 1	1,5	BR 213/300	14
-13 1	2,2	BR 213/300	10
-15 2	3,0	BR 471/136	16
-18 2	4,0	BR 471/136	12
-19 2	5,5	BR 471/136 ¹⁾	9
-21 2	7,5	BR 1330/48	18
-19 3	5,5	BR 1330/48	24
-21 3	7,5	BR 1330/48	18
-22 3	9,2	BR 1330/48	14
-23 3	11	BR 1330/48	12

¹⁾ Die maximale Bremsleistung dieser Kombination ist auf 4,4 kW begrenzt.

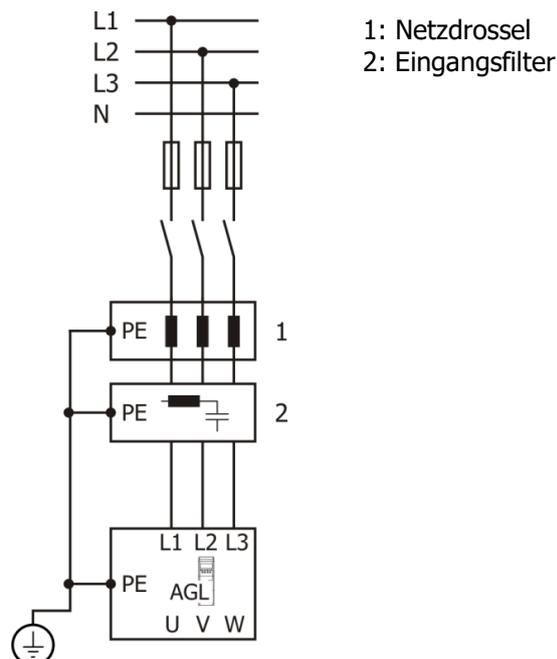
Der Anschluss eines Bremswiderstands ist im Kapitel 6.6.5 „Bremswiderstand“ beschrieben.

13.4 Netzdrossel

Netzdrosseln reduzieren Netzüberschwingungen und die Blindleistung.

Die Netzdrossel muss zwischen Netzanschluss und Eingangsfiler installiert werden.

Im Kapitel 12.2 „Gerätedaten“ sind die Geräte markiert, für die die Verwendung einer Netzdrossel notwendig ist.



13.4.1 1x230 V Anschluss

Frequenzumrichter 1phasiger Betrieb		Empfohlene Netzdrössel	Nennstrom	Verlustleistung
Typ		Typ		
Agile 202	kW		A	W
-01	0,09	LCVS006	6	8
-02	0,12			
-03	0,18			
-05	0,25			
-07	0,37			
-09	0,55	LCVS008	8	8
-11	0,75	LCVS015	15	12
-13	1,1			
-15	1,5	LCVS018 (*)	18	15
-18	2,2			
-19	3,0	Auf Anfrage		
-21	3,0	Auf Anfrage		

(*) Nutzung zulässig bei maximalem kontinuierlichem Netzstrom von 18 A.

13.4.2 3x230 V Anschluss

Frequenzumrichter 3phasiger Betrieb		Empfohlene Netzdrössel	Nennstrom	Induktivität	Verlustleistung
Typ		Typ			
Agile 202	kW		A	mH	W
-01 1	0,18	LCVT004	4	7,32	20
-02 1	0,25				
-03 1	0,37				
-05 1	0,55				
-07 1	0,75				
-09 1	1,1	LCVT006	6	4,88	25
-11 1	1,5	LCVT008	8	3,66	30
-13 1	2,2	LCVT010	10	2,93	30
-15 2	3,0	LCVT015	15	1,95	45
-18 2	4,0	LCVT018	18	1,63	70
-19 3	5,5	LCVT025	25	1,17	70
-21 3	7,5	LCVT034	34	0,86	85

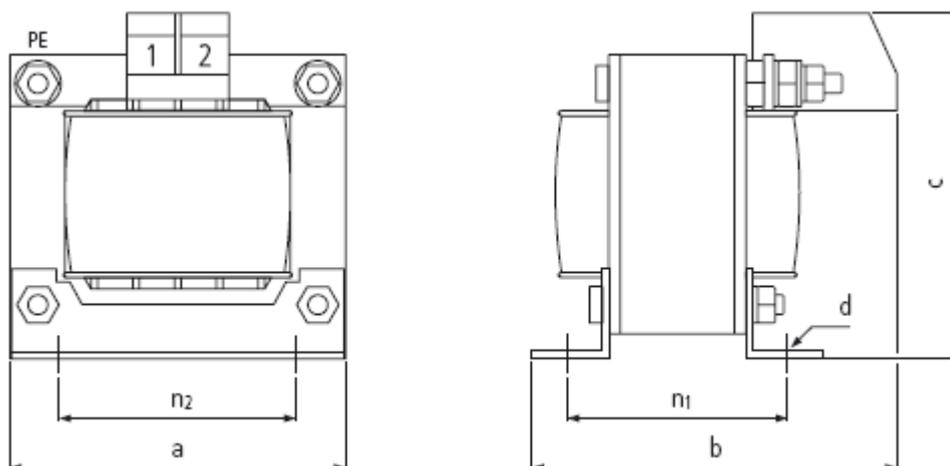
13.4.3 3x400 V Anschluss

Frequenzumrichter	Empfohlene Netzdrössel	Nennstrom	Induktivität	Verlustleistung
-------------------	---------------------------	-----------	--------------	-----------------

Typ		Typ	A	mH	W
Agile 402	kW				
-02 1	0,25	LCVT004	4	7,32	20
-03 1	0,37				
-05 1	0,55				
-07 1	0,75				
-09 1	1,1				
-11 1	1,5	LCVT006	6	4,88	25
-13 1	2,2	LCVT008	8	3,66	30
-15 2	3,0	LCVT010	10	2,93	30
-18 2	4,0	LCVT015	15	1,95	45
-21 2	7,5	LCVT018	18	1,63	70
-19 3	5,5	LCVT015	15	1,95	45
-21 3	7,5	LCVT018	18	1,63	70
-22 3	9,2	LCVT025	25	1,17	70
-23 3	11	LCVT034	34	0,86	85

13.4.4 Abmessungen

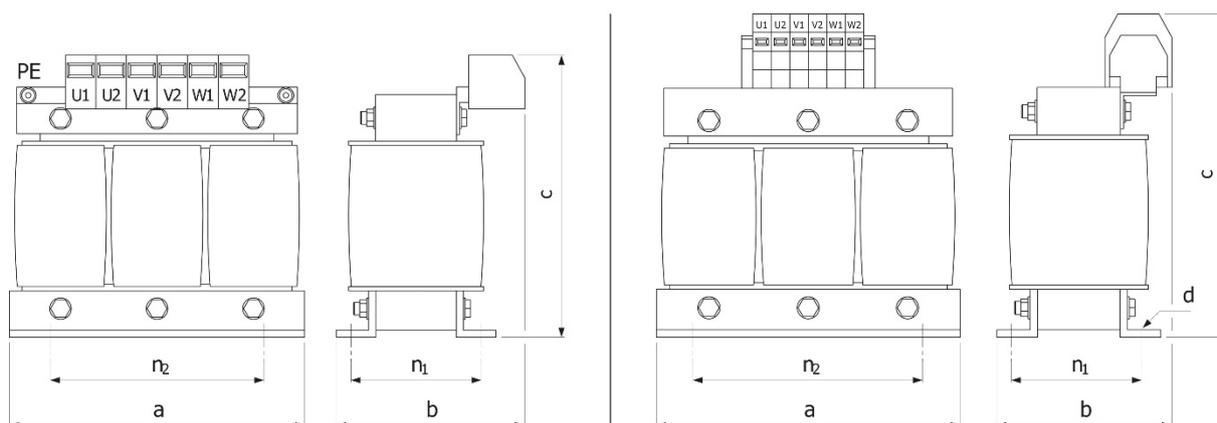
LCVS006 ... LCVS018



Typ	Abmessungen			Montagemaße			Gewicht t kg	Anschluss		
	a mm	b mm	c mm	n ₂ mm	n ₁ mm	d mm		mm	Nm	PE
LCVS006	60	62	75	44	38	3,6	0,5	0,75 ... 2,5	1,0 ... 1,2	2,5 mm ²
LCVS008	60	67	75	44	43	3,6	0,6	0,75 ... 2,5	1,0 ... 1,2	2,5 mm ²
LCVS010	66	80	70	50	51	4,8	0,8	0,75 ... 2,5	1,0 ... 1,2	M4
LCVS015	78	78	80	56	49	4,8	1,1	0,75 ... 4,0	1,5 ... 1,8	M4
LCVS018	85	85	95	64	50	4,8	1,8	0,75 ... 4,0	1,5 ... 1,8	M4

LCVT004 ..LCVT025

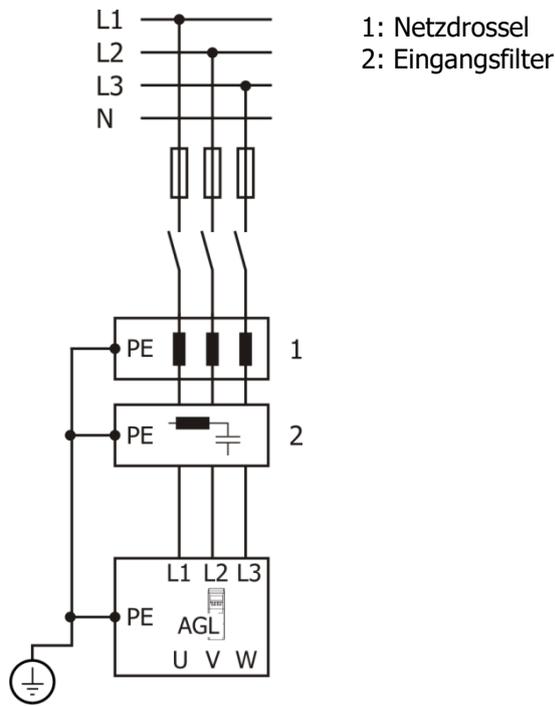
LCVT034



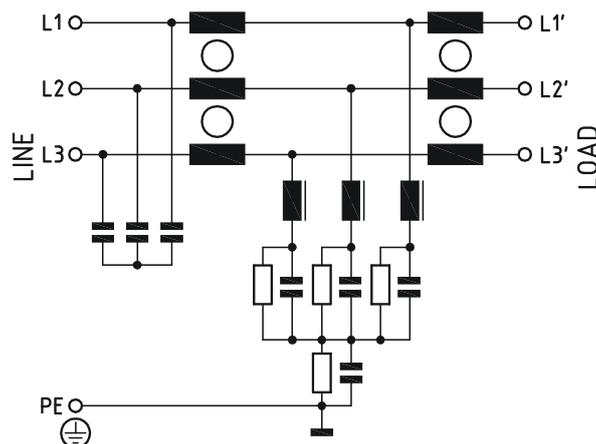
Typ	Abmessungen			Montagemaße			Gewicht t	Anschluss		
	a mm	b mm	c mm	n ₂ mm	n ₁ mm	d mm		mm	Nm	PE
LCVT004	80	65	95	55	37	4	0,8	0,75 ... 2,5	1,0 ... 1,2	4 mm ²
LCVT006	100	65	115	60	39	4	1,0	0,75 ... 2,5	1,0 ... 1,2	4 mm ²
LCVT008	100	75	115	60	48	4	1,5	0,75 ... 2,5	1,0 ... 1,2	4 mm ²
LCVT010	100	75	115	60	48	4	1,5	0,75 ... 2,5	1,0 ... 1,2	4 mm ²
LCVT015	125	85	135	100	55	5	3,0	0,75 ... 4,0	1,5 ... 1,8	4 mm ²
LCVT018	155	90	135	130	57	8	4,0	0,75 ... 4,0	1,5 ... 1,8	4 mm ²
LCVT025	155	100	160	130	57	8	4,0	0,75 ... 10	4,0 ... 4,5	4 mm ²
LCVT034	155	100	190	130	57	8	4,5	2,5 ... 16	2,0 ... 4,0	M5

13.5 Eingangsfiler

Eingangsfiler dämpfen leitungsgebundene hochfrequente Funkstörspannungen.
Das Eingangsfiler muss auf Netzseite vor den Frequenzrichter installiert werden.



Prinzip der Schaltung des Eingangsfilters



13.5.1 Unterbaufilter

Der Unterbaufilter kann unter oder seitlich neben den Frequenzumrichter an die Montagewand installiert werden.

Frequenzumrichter Agile 402		Empfohlenes Filter	
kW	Baugröße	Typ (Ordercode)	Produktcode (Typenschild)
0,25 ... 2,2	1	FTV001B-AGL	FS28364-8-07
3,0 ... 4,0	2	FTV002B-AGL	FS28364-10-07
5,5 ... 11,0	3	FTV003B-AGL	FS28364-26-07



Für die Geräte in Baugröße 2 mit 5,5 kW und 7,5 kW Nennleistung steht die Option Unterbaufilter nicht zur Verfügung.

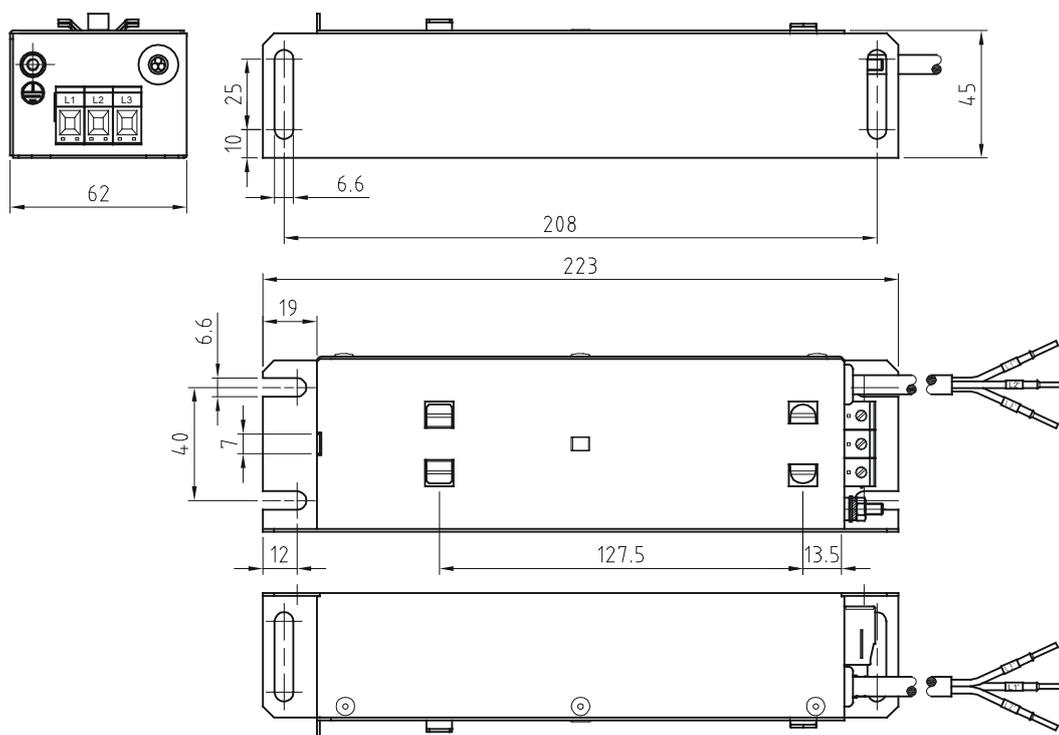
Filter	Nennstrom	Nennspannung	Betriebsfrequenz	Ableitstrom im Betrieb	Zulässige Betriebstemperatur	Gewicht
--------	-----------	--------------	------------------	------------------------	------------------------------	---------

Typ	A	V	Hz	mA	°C	kg
FTV001B-AGL	8	3x480	50/60 Hz	3,5	-25 ... 100	0,9
FTV002B-AGL	10	3x480	50/60 Hz	3,5	-25 ... 100	1,1
FTV003B-AGL	26	3x480	50/60 Hz	3,5	-25 ... 100	1,7

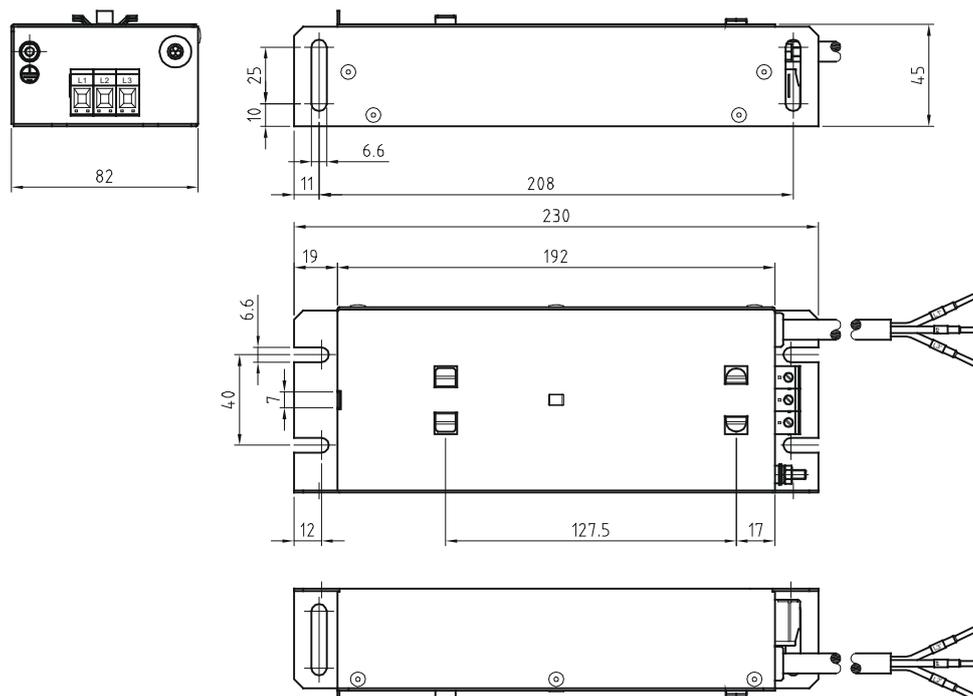
Berührungssichere Klemme: Litze AWG 10, Litze 4 mm², Draht 6 mm²

Abmessungen

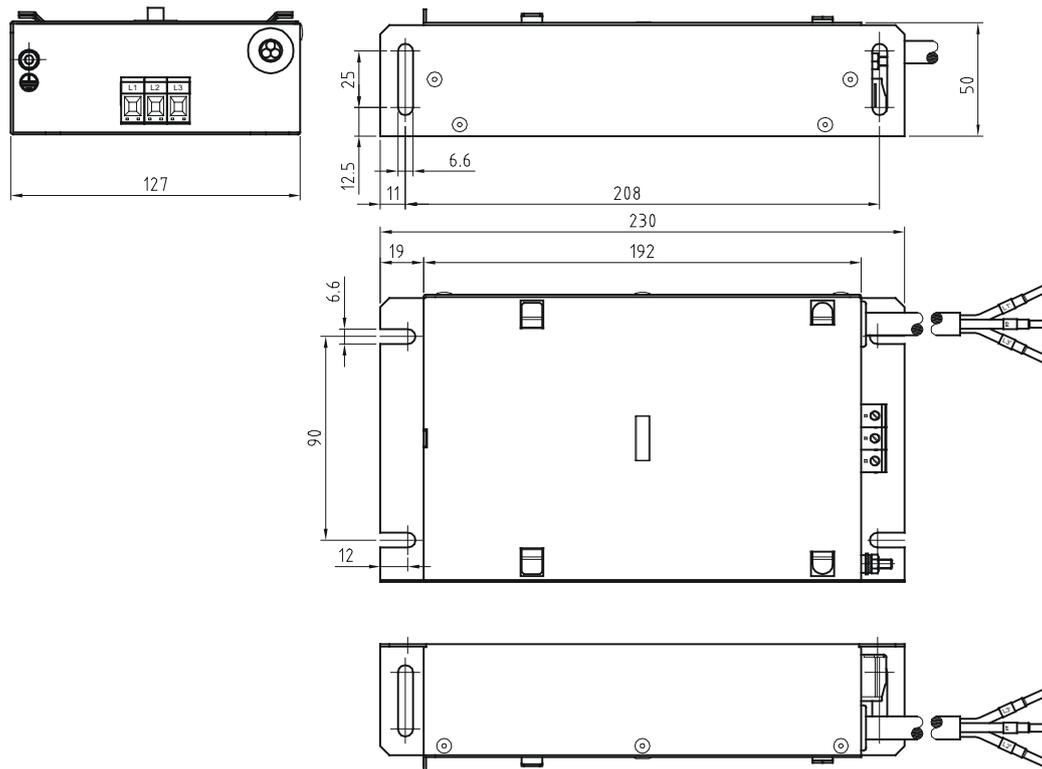
FTV001B-AGL



FTV002B-AGL



FTV003B-AGL



13.5.2 Nebenbaufilter

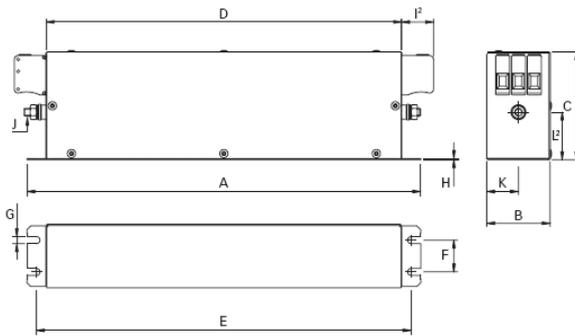
Der Nebenbaufilter kann seitlich neben den Frequenzrichter an die Montagewand installiert werden. Die Anschlussklemme ist berührungssicher ausgeführt.

Frequenzrichter Agile 402		Empfohlenes Filter					
kW	Baugröße	Typ					
0,25 ... 2,2	1	FTV007A					
3,0 ... 4,0	2	FTV016A					
5,5 ... 7,5	3	FTV016A					
9,2 ... 11,0	3	FTV030A					

Filter	Nennstrom	Nennspannung	Betriebsfrequenz	Ableitstrom im Betrieb	Zulässige Betriebstemperatur	Verlustleistung ¹⁾	Gewicht
Typ	A	V	Hz	mA	°C	W	kg
FTV007A	7	3x480	50/60 Hz	33	-25 ... 100	3,8	0,5
FTV016A	16	3x480	50/60 Hz	33	-25 ... 100	6,1	0,8
FTV030A	30	3x480	50/60 Hz	33	-25 ... 100	11,8	1,2

¹⁾ Bei 25 °C, 50 Hz.

Abmessungen



	A	B	C	D	E	F	G	H	I ¹	I ²	J	K	L ¹	L ²
FTV007A	190	40	70	160	180	20	4,5	1	10,6	22	M5	20	31	29,5
FTV016A	250	45	70	220	235	25	5,4	1	10,6	22	M5	22,5	31	29,5
FTV030A	270	50	85	240	255	30	5,4	1	12,6	25	M5	25	40	39,5

Leitungsquerschnitte Filter Eingang/Ausgang

	-33	-44
Draht	16 mm²	10 mm²
Litze	10 mm²	6 mm²
AWG-Typ	AWG 6	AWG 8
Anzugsmoment	1,5 – 1,8 Nm	1,5 – 1,8 Nm

13.5.3 Funkentstörklasse

Die Störaussendung der Agile Geräte wurde mit typischen Aufbauten gemessen. Mit den eingehaltenen Grenzwerten können die Agile Geräte bei Verwendung von geschirmten Motorleitungen sowohl im Industriebereich als auch im Wohnbereich eingesetzt werden. Der Einsatz von Netzdrosseln oder Filtern verringert die Störaussendung der Geräte.

13.5.3.1 AC 3x400 V

Funkentstörklasse Agile Baugröße 1

Installationsmaßnahme	Agile 1
Ohne Funkentstörfilter, ohne Netzdrossel	Klasse C3
Ohne Funkentstörfilter, mit Netzdrossel	Klasse C3
Mit Unterbaufilter FTV001B-AGL	Klasse C1
Mit Unterbaufilter FTV001B-AGL und Netzdrossel vor dem Filter	Klasse C1
Mit Nebenbaufilter FTV007A	Klasse C1
Mit Nebenbaufilter FTV007A und Netzdrossel vor dem Filter	Klasse C1

Funkentstörklasse Agile Baugröße 2 (3,0 ... 4,0 kW)

Installationsmaßnahme	Agile 2
Ohne Funkentstörfilter, ohne Netzdrossel	Klasse C3
Ohne Funkentstörfilter, mit Netzdrossel 10 A	Klasse C3
Mit Unterbaufilter FTV002B-AGL	Klasse C1
Mit Unterbaufilter FTV002B-AGL und Netzdrossel 10 A vor dem Filter	Klasse C1
Mit Nebenbaufilter FTV016A	Klasse C1
Mit Nebenbaufilter FTV016A und Netzdrossel vor dem Filter	Klasse C1

Funkentstörklasse Agile Baugröße 2 AGL 402-19 2 (5,5 kW), ...-21 2 (7,5 kW)

Installationsmaßnahme	Agile 2
Ohne Funkentstörfilter, ohne Netzdrossel	Klasse C3
Ohne Funkentstörfilter, mit Netzdrossel 15 A oder 25 A	Klasse C3
Mit Nebenbaufilter FTV016A	Klasse C1
Mit Nebenbaufilter FTV016A und Netzdrossel 15 A vor dem Filter	Klasse C1

Funkentstörklasse Agile Baugröße 3, AGL 402-19 3 (5,5 kW), ...-21 3 (7,5 kW)

Installationsmaßnahme	Agile 3 AGL402-19 (5,5 kW) AGL402-21 (7,5 kW)
Ohne Funkentstörfilter, ohne Netzdrossel	-
Ohne Funkentstörfilter, mit Netzdrossel 15 A oder 25 A	Klasse C3
Mit Unterbaufilter FTV002B-AGL	Klasse C1
Mit Unterbaufilter FTV002B-AGL und Netzdrossel 25 A vor dem Filter	Klasse C1
Mit Nebenbaufilter FTV016A	Klasse C1
Mit Nebenbaufilter FTV016A und Netzdrossel 15 A vor dem Filter	Klasse C1

Funkentstörklasse Agile Baugröße 3, AGL 402-22 (9.2 kW)

Installationsmaßnahme	Agile 3 AGL402-22 (9,2 kW)
Ohne Funkentstörfilter, ohne Netzdrossel	-
Ohne Funkentstörfilter, mit Netzdrossel 15 A oder 25 A	Klasse C3
Mit Unterbaufilter FTV003B-AGL	Klasse C1
Mit Unterbaufilter FTV003B-AGL und Netzdrossel 25 A vor dem Filter	Klasse C1
Mit Nebenbaufilter FTV016A	Klasse C1
Mit Nebenbaufilter FTV016A und Netzdrossel vor dem Filter	Klasse C1

Funkentstörklasse Agile Baugröße 3, AGL 402-23 (11 kW)

Installationsmaßnahme	Agile 3 AGL402-23 (11 kW)
Ohne Funkentstörfilter, ohne Netzdrossel	-
Ohne Funkentstörfilter, mit Netzdrossel 15 A oder 25 A	Klasse C3
Mit Unterbaufilter FTV003B-AGL	Klasse C1
Mit Unterbaufilter FTV003B-AGL und Netzdrossel 25 A vor dem Filter	Klasse C1
Mit Nebenbaufilter FTV030A	Klasse C1
Mit Nebenbaufilter FTV030A und Netzdrossel 15 A vor dem Filter	Klasse C1

13.5.3.2 AC 3x230 V
Funkentstörklasse Agile Baugröße 1

Installationsmaßnahme	Agile 1
Ohne Funkentstörfilter, ohne Netzdrossel	Klasse C3
Ohne Funkentstörfilter, mit Netzdrossel	Klasse C3
Mit Unterbaufilter FTV001B-AGL	Klasse C1
Mit Unterbaufilter FTV001B-AGL und Netzdrossel vor dem Filter	Klasse C1
Mit Nebenbaufilter FTV007A	Klasse C1
Mit Nebenbaufilter FTV007A und Netzdrossel vor dem Filter	Klasse C1

Funkentstörklasse Agile Baugröße 2

Installationsmaßnahme	Agile 2
Ohne Funkentstörfilter, ohne Netzdrossel	Klasse C3
Mit Unterbaufilter FTV002B-AGL	Auf Anfrage
Mit Unterbaufilter FTV002B-AGL und Netzdrossel 25 A vor dem Filter	
Mit Nebenbaufilter FTV016A	
Mit Nebenbaufilter FTV016A und Netzdrossel 15 A vor dem Filter	

Funkentstörklasse Agile Baugröße 3, AGL 202-19 (5,5 kW), AGL 202-21 (7,5 kW)

Installationsmaßnahme	Agile 3 AGL202-19 (5,5 kW) AGL202-21 (7,5 kW)
Ohne Funkentstörfilter, ohne Netzdrossel	-
Ohne Funkentstörfilter, mit Netzdrossel 15 A oder 25 A	Klasse C3
Mit Unterbaufilter FTV002B-AGL	Klasse C1
Mit Unterbaufilter FTV002B-AGL und Netzdrossel 25 A vor dem Filter	Klasse C1
Mit Nebenbaufilter FTV016A	Klasse C1
Mit Nebenbaufilter FTV016A und Netzdrossel 15 A vor dem Filter	Klasse C1

13.5.3.3 AC 1x230 V
Funkentstörklasse Agile Baugröße 1

Installationsmaßnahme	Agile 1
Ohne Funkentstörfilter, ohne Netzdrossel	Klasse C3
Ohne Funkentstörfilter, mit Netzdrossel	Auf Anfrage
Mit Unterbaufilter	
Mit Unterbaufilter und Netzdrossel vor dem Filter	
Mit Nebenbaufilter	
Mit Nebenbaufilter und Netzdrossel vor dem Filter	

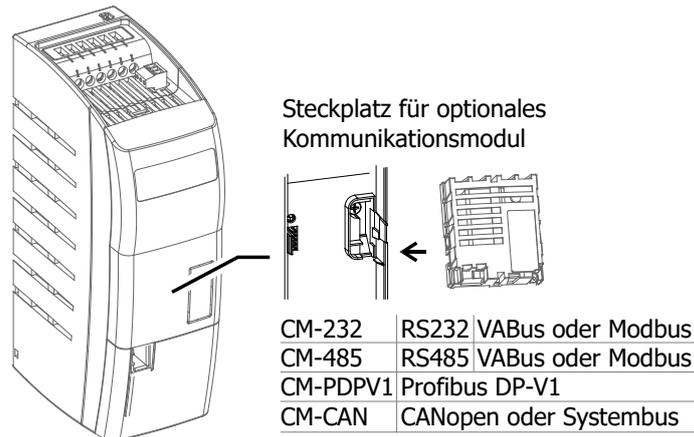
Funkentstörklasse Agile Baugröße 2

Installationsmaßnahme	Agile 2
Ohne Funkentstörfilter, ohne Netzdrossel	Klasse C3
Ohne Funkentstörfilter, mit Netzdrossel	Auf Anfrage
Mit Unterbaufilter	
Mit Unterbaufilter und Netzdrossel vor dem Filter	
Mit Nebenbaufilter	
Mit Nebenbaufilter und Netzdrossel vor dem Filter	

Funkentstörklasse Agile Baugröße 3, AGL 402-19 (3,0 kW) AGL 402-21 (3,0 kW)

Installationsmaßnahme	Agile 3 AGL202-19 (3,0 kW) AGL202-21 (3,0 kW)
Ohne Funkentstörfilter, ohne Netzdrossel	-
Ohne Funkentstörfilter, mit Netzdrossel 15 A oder 25 A	Auf Anfrage
Mit Unterbaufilter	
Mit Unterbaufilter und Netzdrossel vor dem Filter	
Mit Nebenbaufilter	
Mit Nebenbaufilter und Netzdrossel vor dem Filter	

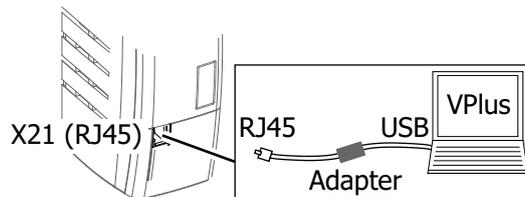
13.6 Kommunikationsmodul



Weitere Module sind in Kapitel 4.1 „Gerätetyp und Warnsymbole auf dem Gerät“ gelistet. Das Protokoll VABus wird zur Kommunikation mit der Parametrierungs- und Diagnosesoftware VPlus verwendet. Die Installation und Inbetriebnahme eines Kommunikationsmoduls sind in den Anleitungen zum Kommunikationsprotokoll beschrieben.

13.7 USB-Adapter

Über einen optionalen USB-Adapter kann die USB-Schnittstelle eines PC mit der Kommunikationsschnittstelle X21 verbunden werden. Dies ermöglicht die Parametrierung und Überwachung mit Hilfe der PC-Software VPlus.



13.8 Speicherkarte („Resource Pack“)

Der Frequenzumrichter kann um eine optionale Speicherkarte erweitert werden.

Resource pack

- Kapazität = 2 GB
- SPI-Protokoll
- Parameterkopierfunktion
- Dokumentation enthalten

Parameterwerte eines Frequenzumrichters können auf der digitalen Speicherkarte gespeichert und auf einen anderen Frequenzumrichter übertragen werden. Siehe Kapitel 8.10.11 „Parameter kopieren“.

HINWEIS:

Verwenden Sie für das Kopieren von Parametern eine Speicherkarte („Resource Pack“) von BONFIGLIOLI.

Für Fehlfunktionen von Speicherkarten anderer Hersteller übernimmt BONFIGLIOLI keine Verantwortung.

13.9 Montagevarianten

Die folgenden Montagevarianten sind möglich:

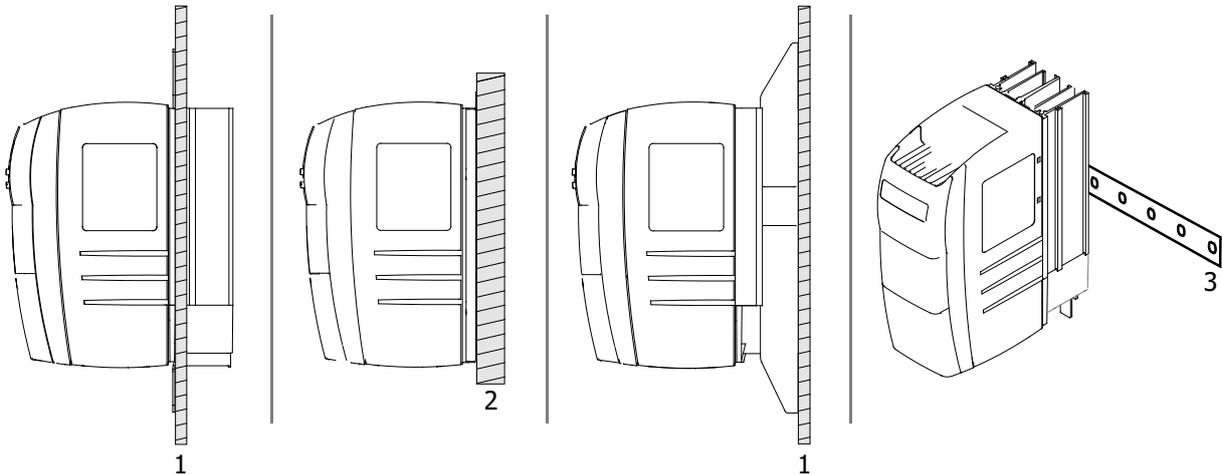
- Standard (im Lieferumfang enthalten, siehe Kapitel 5.2 „Installation“)
- Durchsteckmontage (Dieser Montagesatz ist nicht im Lieferumfang enthalten.)
- Cold Plate (Dieser Montagesatz ist nicht im Lieferumfang enthalten.)
- Schwingfest (Dieser Montagesatz ist nicht im Lieferumfang enthalten.)
- Hutschiene für Baugröße 1 (Dieser Montagesatz ist nicht im Lieferumfang enthalten.)

Durchsteckmontage

Cold Plate

Schwingfest

Hutschiene



1: Montagewand

2: Montageplatte als externer Kühlkörper

3: Hutschiene

13.9.1 Durchsteckmontage

(Dieser Montagesatz ist nicht im Lieferumfang enthalten)

Die Durchsteckmontage ermöglicht die thermische Separierung.

Der Kühlkörper des Frequenzumrichters wird durch die Montagewand durchgesteckt. Die Verlustleistung kann an einen externen Kühlkreislauf abgegeben werden.

13.9.1.1 Kühlluftbedarf und Verlustleistung

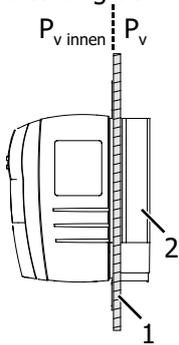
Der erforderliche Kühlluft-Volumenstrom und die typabhängigen Verlustleistungen P_v können den folgenden Tabellen entnommen werden. Ergänzend ist die thermische Abstrahlung (Verlustleistung Innenraum) des Frequenzumrichters angegeben.

Typ			-01	-02	-03	-05	-07	-09	-11	-13
Agile 202 / 402										
Baugröße			1							
Kühlluft										
Erforderlicher Kühlluft-Volumenstrom		m^3/h	-	-	-	-	-	-	30	30
Einflussgrößen										
Verlustleistung Kühlkörper [2 kHz]	P_v	W	12	19	29	42	53	70	89	122
Verlustleistung Innenraum	$P_{v \text{ innen}}$	W	10	10	11	12	15	18	21	25

Typ			-15	-18	-19	-21	-19	-21	-22	-23
Agile 402										
Baugröße			2				3			
Kühlluft										
Erforderlicher Kühlluft-Volumenstrom		m^3/h	60	60	100					

Einflussgrößen										
Verlustleistung Kühlkörper [2 kHz]	P_v	W	133	167	230	321	235	321	393	470
Verlustleistung Innenraum	$P_{v \text{ innen}}$	W	31	35	45	61	48	61	68	81

Aufteilung der Verlustleistung:

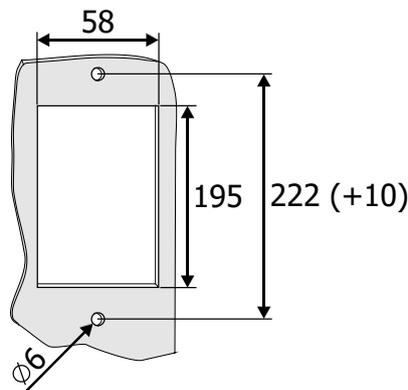
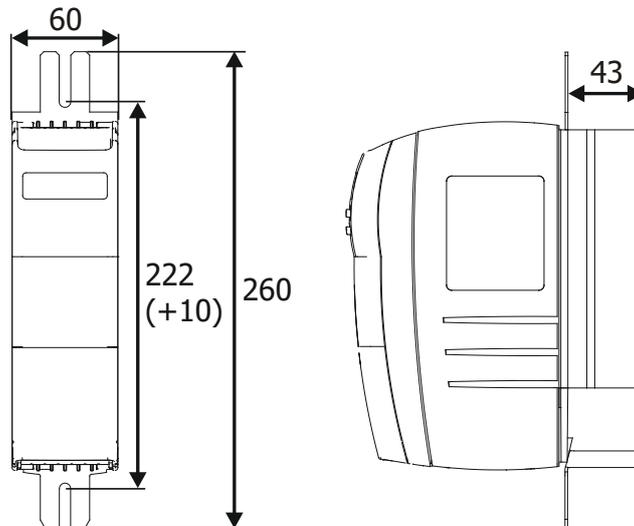


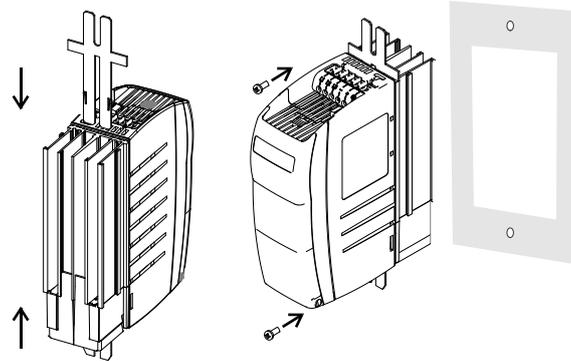
- $P_{v \text{ innen}}$ Verlustleistung Innenraum
- P_v Verlustleistung Kühlkörper
- 1 Montagewand
- 2 Kühlkörper

13.9.1.2 Baugröße 1 (3~: 0,18 kW bis 2,2 kW; 1~: 0,09 kW bis 1,1 kW)

Frequenzumrichter			
Typ	Agile 202		Agile 402
Netzanschluss	1ph.	3ph.	3ph.
Leistung	kW	kW	kW
-01 1	0,09	0,18	--
-02 1	0,12	0,25	0,25
-03 1	0,18	0,37	0,37
-05 1	0,25	0,55	0,55

Frequenzumrichter			
Typ	Agile 202		Agile 402
Netzanschluss	1ph.	3ph.	3ph.
Leistung	kW	kW	kW
-07 1	0,37	0,75	0,75
-09 1	0,55	1,1	1,1
-11 1	0,75	1,5	1,5
-13 1	1,1	2,2	2,2

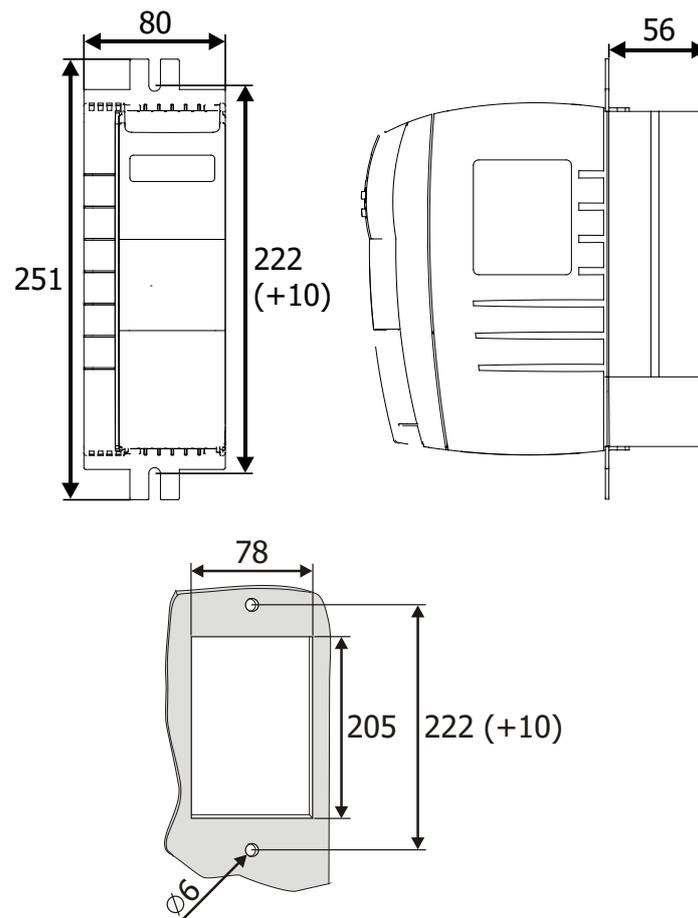


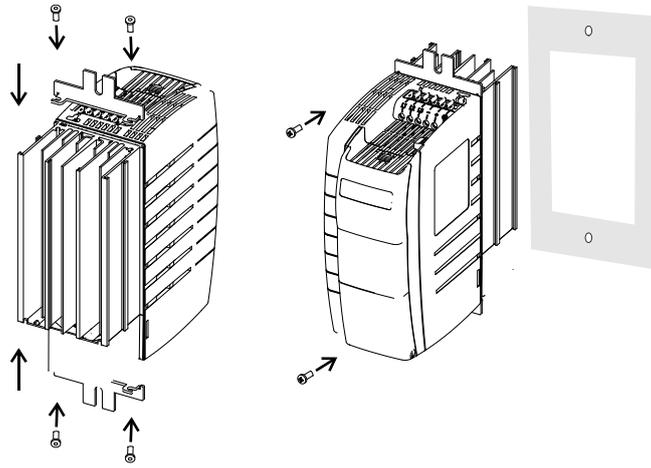


Eine Dichtung zwischen Frequenzrichter und Montagewand anbringen.
Schrauben M6 mit einer Länge von mindestens 30 mm verwenden.

13.9.1.3 Baugröße 2 (3~: 3,0 kW bis 5,5 kW; 1~: 1,5 kW bis 2,2 kW)

Frequenzrichter			
Typ	Agile 202		Agile 402
Netzan- schluss	1ph.	3ph.	3ph.
Leistung	kW	kW	kW
-15 2	1,5	3,0	3,0
-18 2	2,2	4,0	4,0
-19 2	--	--	5,5
-21 2	--	--	7,5





Eine Dichtung zwischen Frequenzumrichter und Montagewand anbringen.
Schrauben M6 mit einer Länge von mindestens 30 mm verwenden.

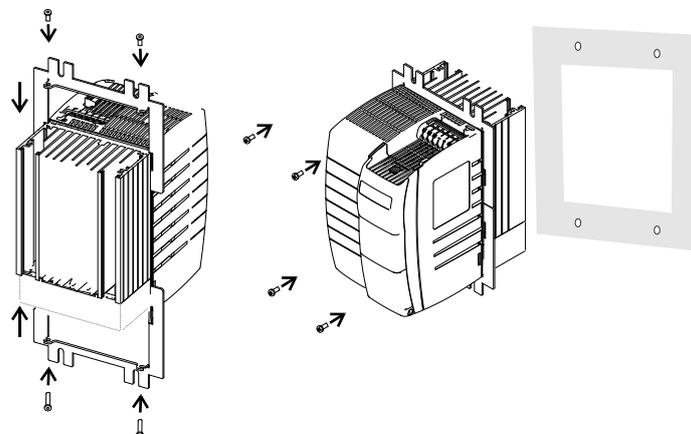
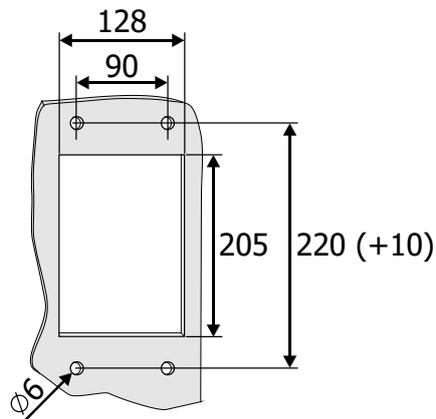
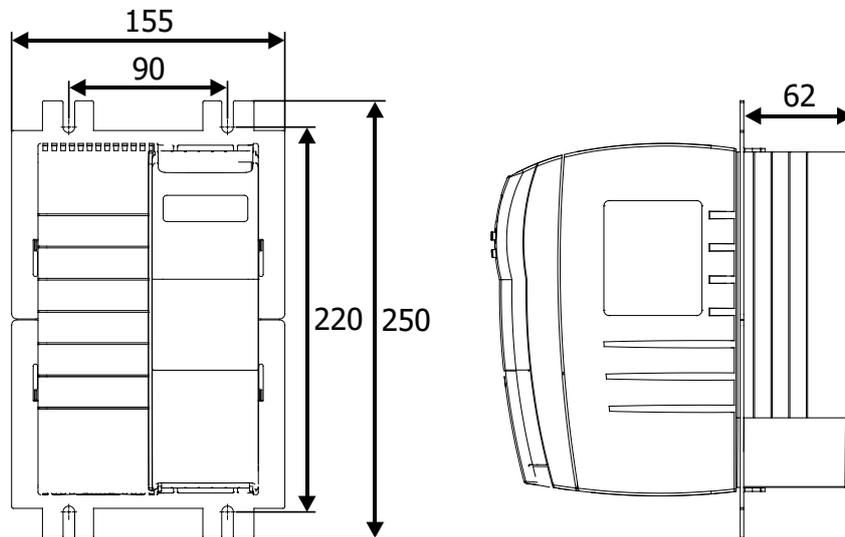
13.9.1.4 Baugröße 3 (3~: 5,5 kW bis 11,0 kW; 1~: 3 kW)

13.9.1.4.1 Mit Kühlkörperlüfter

Gilt für folgende Geräte

Frequenzumrichter			
Typ	Agile 202		Agile 402
Netzanschluss	1ph.	3ph.	3ph.
Leistung	kW	kW	kW
-19 3	3	5,5	5,5
-21 3	3	7,5	7,5

Frequenzumrichter			
Typ	Agile 202		Agile 402
Netzanschluss	1ph.	3ph.	3ph.
Leistung	kW	kW	kW
-22 3	--	--	9,2
-23 3	--	--	11



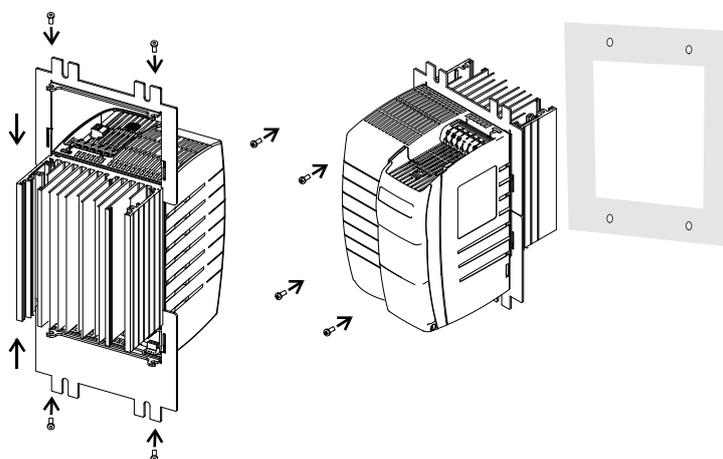
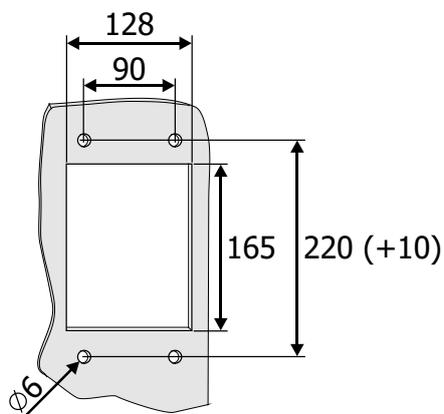
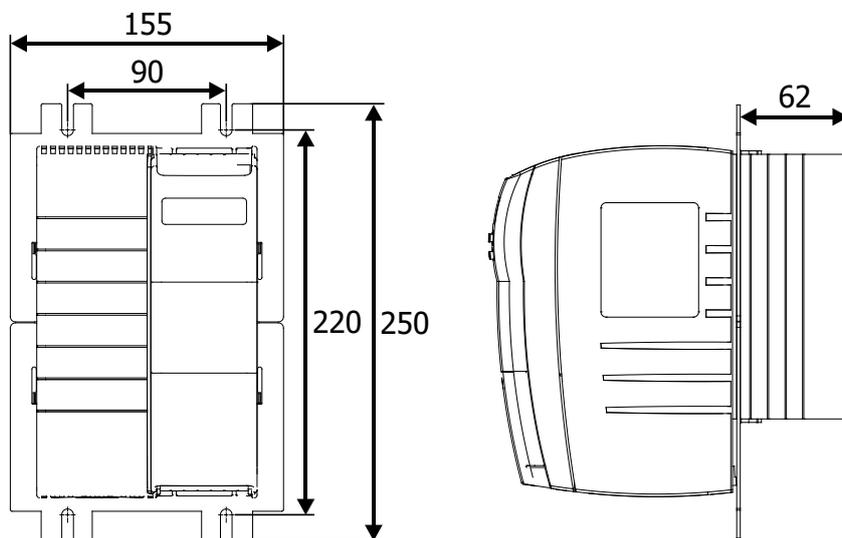
Eine Dichtung zwischen Frequenzumrichter und Montagewand anbringen.
Schrauben M6 mit einer Länge von mindestens 30 mm verwenden.

13.9.1.4.2 Ohne Kühlkörperlüfter

Gilt für folgende Geräte

Frequenzumrichter			
Typ	Agile 202		Agile 402
Netzan-schluss	1ph.	3ph.	3ph.
Leistung	kW	kW	kW
-19 3	3	5,5	5,5
-21 3	3	7,5	7,5

Frequenzumrichter			
Typ	Agile 202		Agile 402
Netzan-schluss	1ph.	3ph.	3ph.
Leistung	kW	kW	kW
-22 3	--	--	9,2
-23 3	--	--	11



Eine Dichtung zwischen Frequenzumrichter und Montagewand anbringen.
Schrauben M6 mit einer Länge von mindestens 30 mm verwenden.

13.9.2 Cold Plate

(Dieser Montagesatz ist nicht im Lieferumfang enthalten.)

Die Montagevariante „Cold Plate“ ermöglicht es, die Frequenzrichter auf geeignete Oberflächen zu montieren, die eine ausreichende Wärmeleitfähigkeit besitzen, um die durch den Betrieb des Frequenzrichters entstehende Verlustwärme abzuführen.

Die Kühlung kann durch eine ausreichend große Montageplatte oder durch einen Kühler erfolgen.

13.9.2.1 Einsatzmöglichkeiten

Für die Montagevariante „Cold Plate“ ergeben sich die folgenden Anwendungsgebiete:

- Installation in einem Gehäuse mit hoher Schutzklasse ist gefordert, aber das Gehäusevolumen begrenzt den thermischen Ausgleich.
- Einsatz bei stark verschmutzter Kühlluft, welche die Funktion und die Lebensdauer des Gerätelüfters beeinträchtigt.
- Einsatz von mehreren Frequenzrichtern auf kleinem Raum, z. B. Montage von Frequenzrichtern auf einer flüssigkeitsgekühlten Platte (Summenkühler).
- Montage direkt auf (oder in) einem Maschinengehäuse, wobei Konstruktionsteile der Maschine die Kühlerfunktion übernehmen.

13.9.2.2 Erforderliche thermische Eigenschaften des externen Kühlkörpers

Die durch Verlustleistung der elektronischen Bauteile (Gleichrichter und IGBT) entstehende Wärme im Frequenzrichter muss über die Kühlplatte („Cold Plate“) des Frequenzrichters an einen externen Kühlkörper abgeführt werden.

Die Fähigkeit zur Ableitung dieser Wärme ist hauptsächlich abhängig von

- der Größe der externen Kühlkörper-Oberfläche,
- der Umgebungstemperatur und
- den Wärmeübergangswiderständen.

Eine Erhöhung der Wärmeableitung kann nur bis zu einem bestimmten Maß durch eine Vergrößerung der externen Kühlkörper-Oberfläche erreicht werden. Darüber hinaus ist keine Steigerung der Wärmeableitung durch Vergrößerung des Kühlkörpers möglich.

Der Frequenzrichter muss mit der Kühlplatte auf einem externen Kühlkörper mit möglichst geringem thermischen Widerstand montiert werden.

Thermischer Widerstand

Der thermische Widerstand R_{th} ergibt sich aus der Differenz zwischen maximaler Kühlkörpertemperatur und der Umgebungstemperatur, bezogen auf die abzuführende Verlustleistung des Frequenzrichters. Die zu berücksichtigende Umgebungstemperatur bezieht sich auf das unmittelbare Umfeld des Frequenzrichters.

$$R_{th} = \frac{T_{k\max} - T_u}{P_v}$$

Maximal zulässige Kühlplattentemperatur des Frequenzrichters	$T_{k\max} = 75 \text{ °C}$
Umgebungstemperatur der Kühlplatte	$T_u = 35 \text{ °C}$
Differenz zwischen maximaler Kühlkörpertemperatur und Umgebungstemperatur ($T_{k\max} - T_u$)	$\Delta T = 40 \text{ K}$
Abzuführende Verlustleistung durch den Kühlkörper	P_v : typabhängig

Der maximal zulässige thermische Widerstand R_{th} des externen Kühlkörpers und die typabhängige Verlustleistung P_v , die als Wärme vom externen Kühlkörper abgeführt werden muss, können den folgenden Tabellen entnommen werden. Der thermische Widerstand R_{th} wird in der Einheit Kelvin pro Watt (K/W) angegeben. Der Wert von R_{th} kann üblicherweise dem Datenblatt des Kühlkörpers entnommen werden. Ergänzend ist in der Tabelle die thermische Abstrahlung (Verlustleistung Innenraum) des Frequenzrichters angegeben.

Typ		-01	-02	-03	-05	-07	-09	-11	-13	
Agile 402/ Agile 202										
Baugröße		1								
Einflussgrößen										
Verlustleistung Kühlkörper [2 kHz]	P_v	W	12	19	29	42	53	70	89	122
Verlustleistung Innenraum	$P_{v\text{ innen}}$	W	10	10	11	12	15	18	21	25

Thermischer Widerstand										
$T_{k \max} - T_U$	ΔT	K	40							
Thermischer Widerstand	R_{th}	K/W	3,33	2,11	1,38	0,95	0,75	0,57	0,45	0,33

Mechanik			
Kühlfläche	H x B	mm	190 x 83
Gewicht (ca.)	m	kg	1,1

Typ										
Agile 402			-15	-18	-19	-21	-19	-21	-22	-23
Baugröße			2			3				

Einflussgrößen										
Verlustleistung Kühlkörper [2 kHz]	P_v	W	133	167	235	321	235	321	393	470
Verlustleistung Innenraum	$P_{v \text{ innen}}$	W	31	35	45	61	48	61	68	81

Thermischer Widerstand										
$T_{k \max} - T_U$	ΔT	K	40							
Thermischer Widerstand	R_{th}	K/W	0,3	0,2	0,1	0,1	0,17	0,12	0,10	0,09
			0	4	7	2				

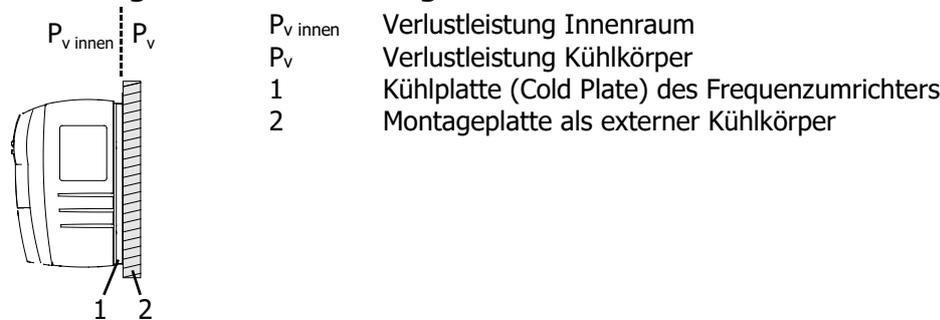
Mechanik				
Kühlfläche	H x B	mm	190 x 103	190 x 148
Gewicht (ca.)	m	kg	1,35	2,6

Der angegebene thermische Widerstand und die technischen Daten gelten unter den folgenden Bedingungen:

- Ruhende Luft.
- Freiraum von ca. 300 mm ober- und unterhalb, sowie je 100 mm links und rechts des Frequenzumrichters.

Für die weiteren Schaltfrequenzen von 4, 8 und 16 kHz sind die angegebenen Verlustleistungen gültig, da in diesen Betriebspunkten der Ausgangsstrom reduziert wird.

Aufteilung der Verlustleistung:



13.9.2.3 Zusätzliche Lüfter oder Flüssigkeitskühlung

Die Baugröße der Kühlkörper kann verringert werden, wenn zusätzliche Lüfter montiert werden oder Flüssigkeitskühlung eingesetzt wird.

Die Fläche des externen Kühlkörpers kann proportional zur Erhöhung des Volumenstroms des Kühlmediums reduziert werden.

Als Beispiel wird hier die Kühlung durch Lüfter beschrieben. Zur Berechnung des maximal zulässigen Wärmewiderstandes $R_{th \text{ forciert}}$ für Kühlung durch Lüfter wird ein Proportionalitätsfaktor eingeführt. Dieser Faktor beschreibt die Erhöhung des maximal zulässigen thermischen Widerstandes mit zunehmender Strömungsgeschwindigkeit der Kühlungsluft.

Der maximal zulässige thermische Widerstand $R_{th \text{ forciert}}$ für forcierte Luftkühlung kann folgendermaßen berechnet werden:

$$R_{th \text{ forciert}} = \frac{R_{th}}{\alpha}$$

R_{th} : Maximal zulässiger thermischer Widerstand bei freier Luftzirkulation. Nach der Formel für R_{th} im vorherigen Kapitel berechnen oder der Tabelle entnehmen.

α : Proportionalitätsfaktor.

Der Zusammenhang ist beispielhaft für den Frequenzumrichter *Agile* 402-23 in der folgenden Tabelle dargestellt.

Thermischer Widerstand für forcierte Luftkühlung			
R_{th} [K/W]	V_{Luft} [m/s]	α	R_{th} forciert [K/W]
0,09	0	1	0,09
0,09	1	0,65	0,14
0,09	2	0,45	0,20
0,09	4	0,28	0,32
0,09	6	0,20	0,45

13.9.2.4 Projektierungshinweise

- Die Betriebsdiagramme für die Leistungsreduzierung (Derating) beachten.
- Die thermischen Grenzwerte des Frequenzumrichters beachten. Siehe Kapitel 12 „Technische Daten“ und 0 „Temperaturüberwachung“.
- Zusätzliche Verlustleistungen $P_{v\text{ innen}}$ werden als Wärme in den Innenraum eines Schaltschranks abgegeben. Diese Leistung kann bis zu 30% der gesamten Verlustleistung betragen und muss bei der Berechnung des Schaltschranks volumens berücksichtigt werden. Die Werte sind in den Tabellen im Kapitel 13.9.2.2 „Erforderliche thermische Eigenschaften des externen Kühlkörpers“ aufgeführt.
- Werden mehrere Frequenzumrichter und evtl. auch andere Verlustwärme erzeugende Geräte auf einem gemeinsamen Kühlkörper (Summenkühler) befestigt, müssen die Verlustleistungen aller Geräte addiert werden. Mit Hilfe der Formel (Kapitel 13.9.2.2 „Erforderliche thermische Eigenschaften des externen Kühlkörpers“) den maximal zulässigen thermischen Widerstand R_{th} berechnen.
- Die Kontaktfläche des externen Kühlkörpers muss eine gute Wärmeleitfähigkeit besitzen.

Temperaturüberwachung

Die Kühlkörpertemperatur und die Innenraumtemperatur können überwacht werden:

- Die Temperaturen können im Istwertmenü angezeigt werden. Siehe Kapitel „10.1 „Istwerte des Frequenzumrichters““.
- Beim Erreichen der maximal zulässigen Temperaturen erfolgt die Fehlerabschaltung und es wird eine Fehlermeldung ausgegeben.
- Vor dem Erreichen der maximal zulässigen Temperaturen werden Warnmeldungen ausgegeben. Eine Fehlerabschaltung kann dadurch vermieden werden. Die Temperaturwerte, bei denen die Warnungen ausgegeben werden, sind über Parameter einstellbar. Siehe Kapitel 8.4.2 „Temperatur“.

Die Fehlerabschaltung erfolgt bei:

- Maximaler Kühlkörpertemperatur
- Maximaler Innenraumtemperatur

In der Werkseinstellung wird eine Warnmeldung ausgegeben:

- wenn die maximale Kühlkörpertemperatur erreicht ist (abzüglich 5 °C)
- wenn die maximale Innenraumtemperatur erreicht ist (abzüglich 5 °C)

Die Warnmeldungen können über Digitalausgänge ausgegeben werden.

13.9.2.5 Montage

Sicherheit



WARNUNG

Zur Vermeidung von schweren Körperverletzungen oder erheblichen Sachschäden dürfen nur qualifizierte Personen an den Geräten arbeiten.
Die Kühlplatte kann während des Betriebs des Frequenzumrichters eine Temperatur von bis zu 75 °C erreichen. Die Kühlplatte während des Betriebs des Frequenzumrichters nicht berühren.
Auch einige Zeit nach dem Ausschalten des Frequenzumrichters kann die Kühlplatte eine hohe Temperatur besitzen.

Bei der Montage beachten:

- Die Kontaktfläche des externen Kühlkörpers muss mindestens so groß sein wie die Kontaktfläche der Kühlplatte („Cold Plate“) des Frequenzumrichters.
- Die Kontaktflächen von externem Kühlkörper und Kühlplatte („Cold Plate“) des Frequenzumrichters müssen eben sein (plan aufliegen).
- Die Kontaktflächen von externem Kühlkörper und Kühlplatte („Cold Plate“) müssen sauber und fettfrei sein.
- Für die Befestigung des Frequenzumrichters 6 Gewindebohrungen M6 in der Montagefläche herstellen. Die Maße für die Installation den Abbildungen in den folgenden Kapiteln entnehmen.
- Die Bohrlöcher im externen Kühlkörper entgraten.
- Die Kontaktflächen von Kühlplatte und externem Kühlkörper reinigen.
- Auf die Kühlplatte („Cold Plate“) des Frequenzumrichters Wärmeleitpaste dünn und gleichmäßig auftragen.



Wärmeleitpaste gleicht die Rauheit der Kontaktflächen aus und verringert dadurch den Wärmeübergangswiderstand zwischen Kühlplatte und Kühlkörper. Dadurch wird der Wirkungsgrad der Kühlung erhöht.

- Den Frequenzumrichter mit 6 Schrauben M6 senkrecht auf dem externen Kühlkörper befestigen. Die Mindestlänge der Schrauben von 30 mm einhalten. Alle Schrauben gleichmäßig anziehen.

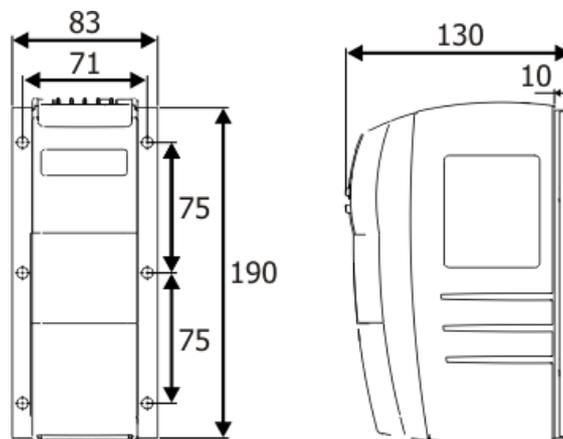


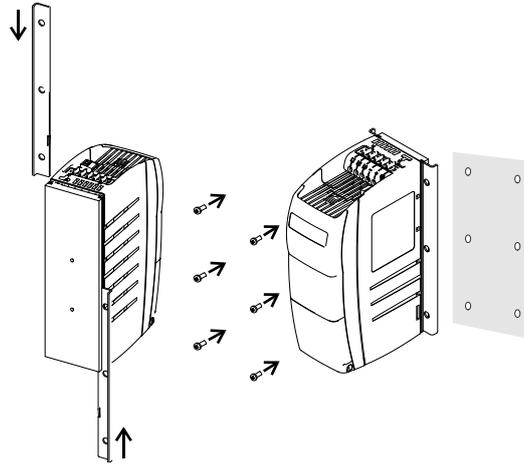
Das maximale Anzugsdrehmoment der Befestigungsschrauben beträgt in einer typischen Konstruktion 3,4 Nm.

Nach der Montage mit der elektrischen Installation entsprechend dem Kapitel 6 „Elektrische Installation“ fortfahren. Die dort aufgeführten Sicherheitshinweise beachten.

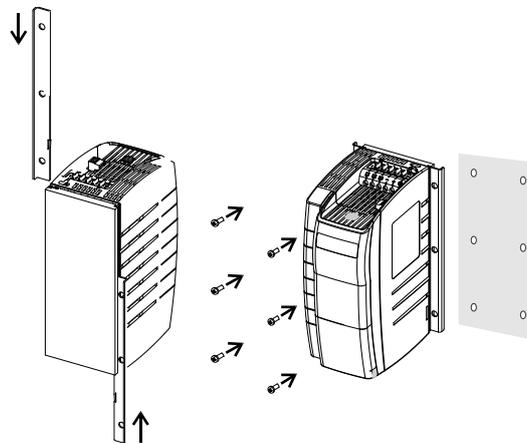
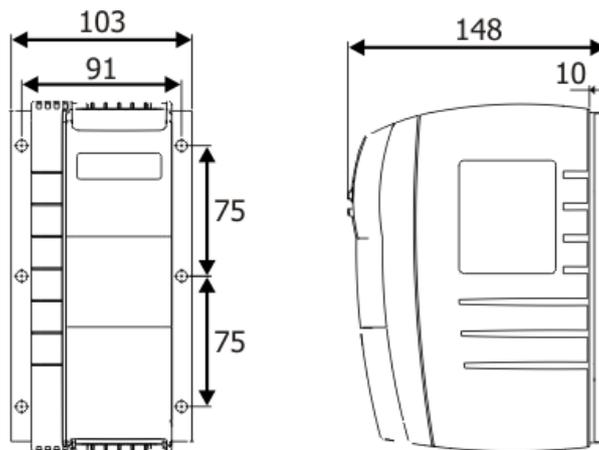
Baugröße 1 (3~: 0,18 kW bis 2,2 kW; 1~: 0,09 kW bis 1,1 kW)

Frequenzumrichter			
Typ	Agile 202		Agile 402
Netzanschluss	1ph.	3ph.	3ph.
Leistung	kW	kW	kW
-01 1	0,09	0,18	--
-02 1	0,12	0,25	0,25
-03 1	0,18	0,37	0,37
-05 1	0,25	0,55	0,55
-07 1	0,37	0,75	0,75
-09 1	0,55	1,1	1,1
-11 1	0,75	1,5	1,5
-13 1	1,1	2,2	2,2




Baugröße 2 (3~: 3,0 kW bis 5,5 kW; 1~: 1,5 kW bis 2,2 kW)

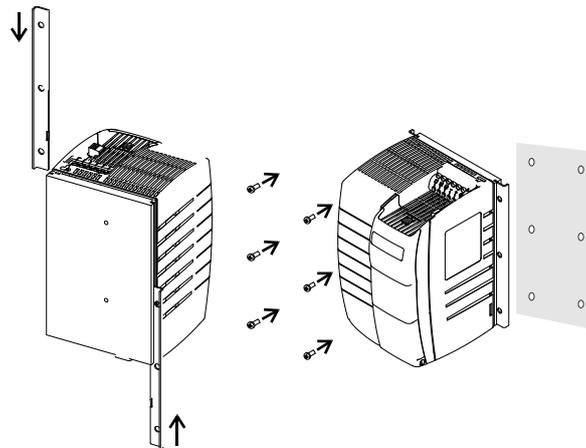
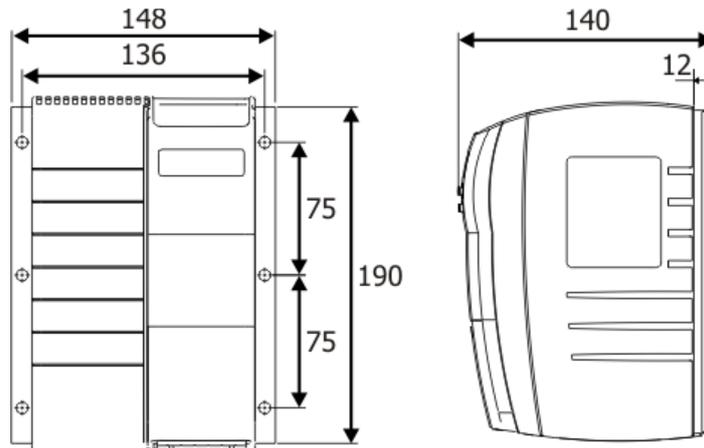
Frequenzumrichter			
Typ	Agile 202		Agile 402
Netzanschluss	1ph.	3ph.	3ph.
Leistung	kW	kW	kW
-15 2	1,5	3,0	3,0
-18 2	2,2	4,0	4,0
-19 2	--	--	5,5
-21 2	--	--	7,5



Baugröße 3 (3~: 5,5 kW bis 11,0 kW; 1~: 3 kW)

Gilt für folgende Geräte

Frequenzumrichter			
Typ	Agile 202		Agile 402
Netzanschluss	1ph.	3ph.	3ph.
Leistung	kW	kW	kW
-19 3	3	5,5	5,5
-21 3	3	7,5	7,5
-22 3	--	--	9,2
-23 3	--	--	11

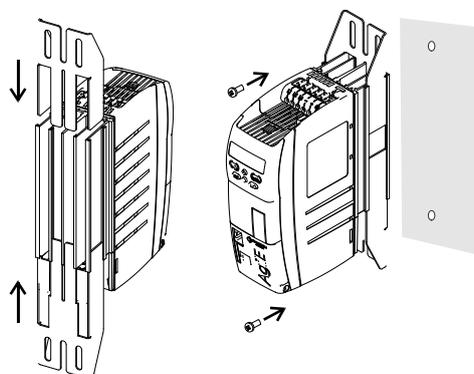
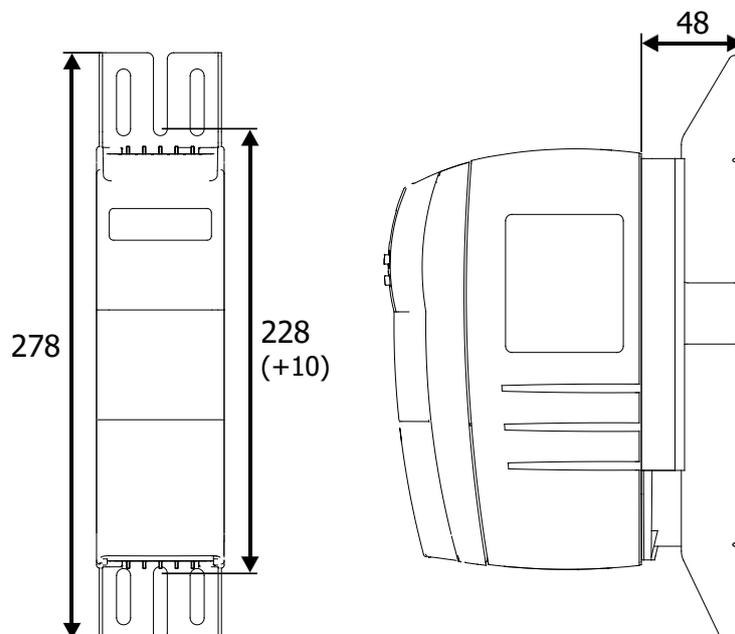


13.9.3 Schwingfest

(Dieser Montagesatz ist nicht im Lieferumfang enthalten.)

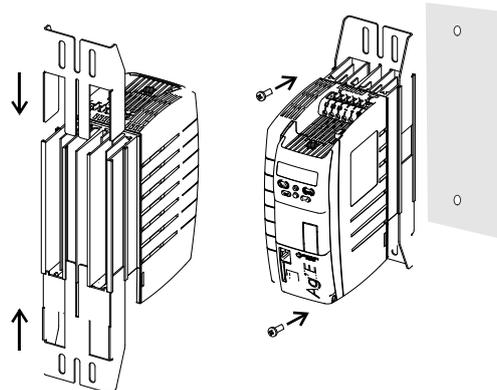
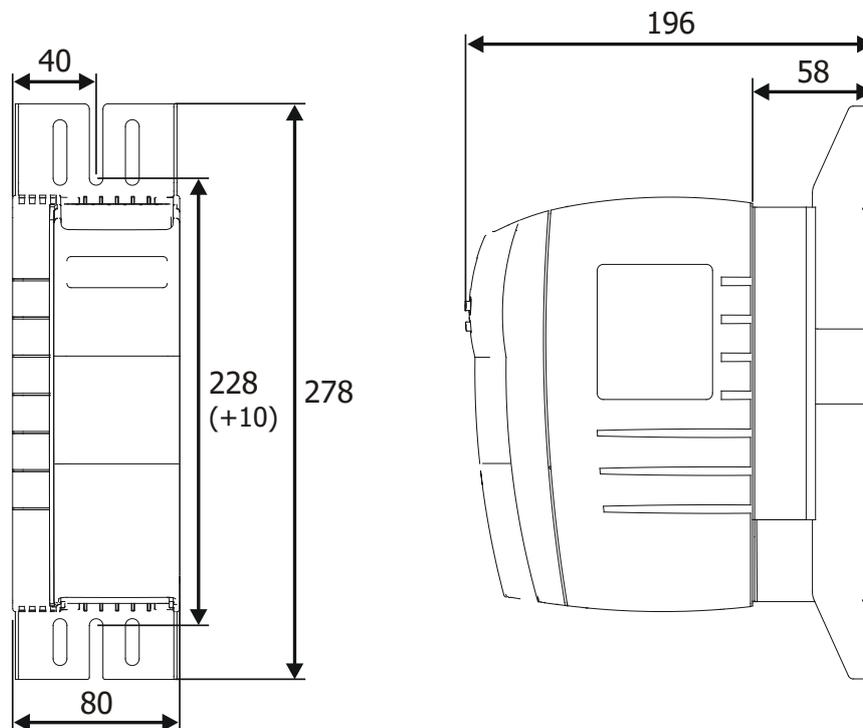
13.9.3.1 Baugröße 1 (3~: 0,18 kW bis 2,2 kW; 1~: 0,09 kW bis 1,1 kW)

Frequenzumrichter			
Typ	Agile 202		Agile 402
Netzanschluss	1ph.	3ph.	3ph.
Leistung	kW	kW	kW
-01 1	0,09	0,18	--
-02 1	0,12	0,25	0,25
-03 1	0,18	0,37	0,37
-05 1	0,25	0,55	0,55
-07 1	0,37	0,75	0,75
-09 1	0,55	1,1	1,1
-11 1	0,75	1,5	1,5
-13 1	1,1	2,2	2,2



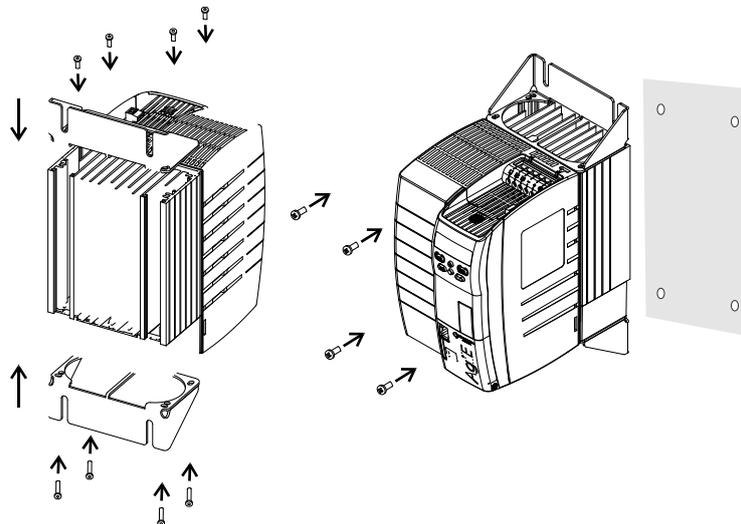
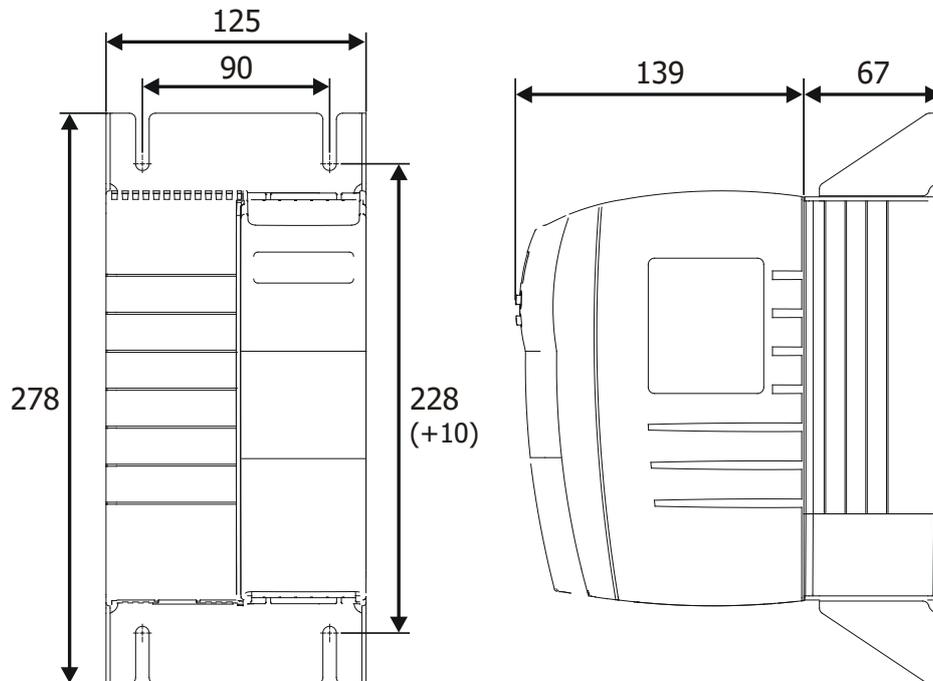
13.9.3.2 Baugröße 2 (3~: 3,0 kW bis 4,0 kW; 1~: 1,5 kW bis 2,2 kW)

Frequenzumrichter			
Typ	Agile 202		Agile 402
Netzanschluss	1ph.	3ph.	3ph.
Leistung	kW	kW	kW
-15 2	1,5	3,0	3,0
-18 2	2,2	4,0	4,0
-19 2	--	--	5,5
-21 2	--	--	7,5



13.9.3 Baugröße 3 (3~: 5,5 kW bis 11,0 kW; 1~: 3 kW)
Gilt für folgende Geräte

Frequenzumrichter			
Typ	Agile 202		Agile 402
Netzanschluss	1ph.	3ph.	3ph.
Leistung	kW	kW	kW
-19 3	3	5,5	5,5
-21 3	3	7,5	7,5
-22 3	--	--	9,2
-23 3	--	--	11

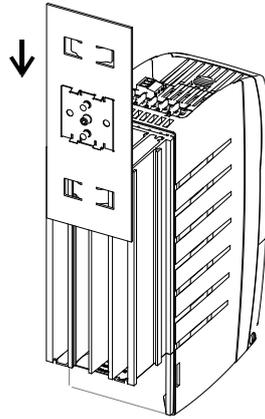


13.9.4 Hutschiene

(Dieser Montagesatz ist nicht im Lieferumfang enthalten.) Ein gerät der Baugröße 1 kann auf einer Hutschiene montiert werden.

13.9.4.1 Baugröße 1 (3~: 0,18 kW bis 2,2 kW; 1~: 0,09 kW bis 1,1 kW)

Frequenzumrichter			
Typ	Agile 202		Agile 402
Netzanschluss	1ph.	3ph.	3ph.
Leistung	kW	kW	kW
-01 1	0,09	0,18	--
-02 1	0,12	0,25	0,25
-03 1	0,18	0,37	0,37
-05 1	0,25	0,55	0,55
-07 1	0,37	0,75	0,75
-09 1	0,55	1,1	1,1
-11 1	0,75	1,5	1,5
-13 1	1,1	2,2	2,2



Bei der Montage ist auf eine gute Kontaktierung des Frequenzumrichters zur Hutschiene zu achten. Für eine gute PE-Anbindung muss der Frequenzumrichter über das Befestigungsmaterial und die Hutschiene metallisch leitend kontaktiert sein.

14 Fehlerprotokoll

Die verschiedenen Steuer- und Regelverfahren und die Hardware des Frequenzumrichters beinhalten Funktionen, die kontinuierlich die Anwendung überwachen. Die Betriebs- und Fehlerdiagnose wird durch die gespeicherten Informationen im Fehlerprotokoll erleichtert.

14.1 Fehlerliste

Letzte Fehlermeldungen

Die letzten 16 Fehlermeldungen sind in chronologischer Reihenfolge abgespeichert und die *Summe aufgetretener Fehler* **362** zeigt die Anzahl aufgetretener Fehler nach der Inbetriebnahme des Frequenzumrichters. Am Bedienfeld wird der Fehlerschlüssel FXXXX angezeigt. Die Bedeutung des Fehlerschlüssels ist im Kapitel „14.1.1 „Fehlermeldungen“ beschrieben. Über die PC-Bedienoberfläche kann zusätzlich die Angabe der Betriebsstunden (h), Betriebsminuten (m) und die Fehlermeldung ausgelesen werden. Die aktuellen Betriebsstunden zeigt der Parameter *Betriebsstundenzähler* **245**. Die Fehlermeldung kann über die Tasten des Bedienfelds oder entsprechend der Verknüpfung *Fehlerquittierung* **103** quittiert werden.

Fehlerliste		
Nr.	Beschreibung	Funktion
310	letzter Fehler	hhhhh:mm ; FXXXX Fehlermeldung.
311	vorletzter Fehler	hhhhh:mm ; FXXXX Fehlermeldung.
312 bis 325		Fehler 3 bis Fehler 16.
362	Summe aufgetretener Fehler	Anzahl aufgetretener Fehler nach der Inbetriebnahme des Frequenzumrichters.

363 Summe selbst quittierter Fehler

Durch die automatische Fehlerquittierung können die Fehler Überstrom F0507 und Überspannung F0700 quittiert werden, ohne dass eine übergeordnete Steuerung oder der Anwender eingreift. Die *Summe selbst quittierter Fehler* **363** zeigt die Gesamtzahl der automatischen Fehlerquittierungen.

Fehlerliste		
Nr.	Beschreibung	Funktion
363	Summe selbst quittierter Fehler	Gesamtzahl der automatischen Fehlerquittierungen mit Synchronisation.

14.1.1 Fehlermeldungen

259 Aktueller Fehler

Der Parameter *Aktueller Fehler* **259** zeigt den Fehlercode.

Fehlercode

Fehlermeldungen		
Code		Bedeutung
F00	00	Es ist keine Störung aufgetreten.
Überlast		
F01	00	Frequenzumrichter überlastet (60 s), Lastverhalten prüfen. Rampen und Geschwindigkeit reduzieren.
	01	Frequenzumrichter überlastet im niedrigen Ausgangsfrequenzbereich.
	02	Frequenzumrichter überlastet (60 s), Lastverhalten prüfen.
	03	Kurzzeitige Überlastung (1 s), Motor- und Anwendungsparameter prüfen.
Kühlkörper		
F02	00	Kühlkörpertemperatur zu hoch, Kühlung und Ventilator prüfen.
	01	Kühlkörpertemperatur zu niedrig, erlaubte Umgebungstemperatur prüfen.
Innenraum		
F03	00	Innenraumtemperatur zu hoch, Kühlung und Ventilator prüfen.
	01	Innenraumtemperatur zu niedrig, erlaubte Umgebungstemperatur prüfen.
	03	Elko-Temperatur zu hoch, Kühlung und Ventilator prüfen.

Fehlermeldungen		
Code	Bedeutung	
Motoranschluss		
F04	00	Motortemperatur zu hoch oder Fühler defekt, Anschluss an Klemme X12.4 prüfen.
	01	Der Motorschutzschalter hat ausgelöst, Antrieb prüfen.
	02	Die Keilriemenüberwachung meldet den Leerlauf des Antriebs.
	03	Motorphasenausfall, Motor und Verkabelung prüfen.
Ausgangsstrom		
F05	00	Überlastet, Lastverhältnisse und Rampen prüfen.
	06	Motorphasenstrom zu hoch, Motor und Verkabelung prüfen.
	07	Meldung der Phasenüberwachung, Motor und Verkabelung prüfen.
	08	Meldung der Phasenüberwachung, Motor und Verkabelung prüfen.
	09	Meldung der Phasenüberwachung, Motor und Verkabelung prüfen.
	11	Motor dreht noch. Der noch erregte Motor drehte und es wurde versucht <ul style="list-style-type: none"> – bei deaktivierter Suchlauffunktion den Antrieb zu starten oder – einen Gerätetest zu starten
Interner Fehler		
F06	xx	Interner Fehler. Bitte kontaktieren Sie ihre BONFIGLIOLI Niederlassung.
Zwischenkreisspannung		
F07	00	Zwischenkreisspannung zu hoch, Verzögerungsrampen und angeschlossenen Bremswiderstand überprüfen.
	01	Zwischenkreisspannung zu klein, Netzspannung prüfen.
	02	Netzausfall, Netzspannung und Schaltung prüfen.
	03	Phasenausfall Netz, Netzsicherung und Schaltung prüfen.
	04	<i>Sollwert UD-Begrenzung 680</i> zu klein, Netzspannung prüfen.
	05	Überspannung Bremschopper. Siehe Kapitel 14.3 „Problembehebung“ (Abschaltung).
	06	Überspannung Motor-Chopper. Siehe Kapitel 14.3 „Problembehebung“ (Abschaltung).
Elektronikspannung		
F08	01	Elektronikspannung DC 24 V zu gering, Steuerklemmen prüfen.
	04	Elektronikspannung zu hoch, Verdrahtung der Steuerklemmen prüfen.
	05	Fehler im A/D-Wandler. Alle externen Anschlüsse (Steuerklemmen etc.) entfernen und prüfen, ob Fehler weiterhin ansteht
	06	Versorgungsspannung für das optionale Kommunikationsmodul zu gering. Keine Kommunikation über das Bussystem möglich. Die Verdrahtung des Bussystems abklemmen und die Fehlermeldung quittieren. Anschlüsse und Leitungen des Bussystems prüfen. Das Kommunikationsmodul tauschen, wenn der Fehler auch bei abgeklemmtem Bussystem auftritt. Den Kundendienst von BONFIGLIOLI benachrichtigen, wenn der Fehler auch nach dem Tausch des Kommunikationsmoduls auftritt.
Bremschopper		
F10	10	Bremschopper-Überstrom; siehe auch Kapitel 8.10.4 „Bremschopper und Bremswiderstand“.
Ausgangsfrequenz		
F11	00	Ausgangsfrequenz zu hoch, Steuersignale und Einstellungen prüfen.
	01	Max. Frequenz durch Regelung erreicht, Verzögerungsrampen und angeschlossenen Bremswiderstand überprüfen.
Safe Torque Off (STO)		
F12	01	Die STO-Diagnosesoftware hat festgestellt, dass die STO-Abschaltpfade nicht mehr einwandfrei funktionieren. Überprüfen Sie die Verdrahtung, legen Sie die Schirme korrekt auf. Überprüfen Sie die EMV-Umgebungsbedingungen. Wenn der Fehler anhält, tauschen Sie das Gerät.
	02	Fehlermeldung der STO-Diagnosefunktion. Wenn der Fehler nach einem erneuten Einschalten des Geräts anhält, tauschen Sie das Gerät.
	04	Interner Gerätefehler. Den Kundendienst von BONFIGLIOLI benachrichtigen.

Fehlermeldungen

Code	Bedeutung	
	05	Die Freigabesignale STOA und STOB wurden nicht zeitgleich geschaltet, sondern mit einem zu großen zeitlichen Abstand. Die Ansteuerung der Freigabeeingänge prüfen.
	06	Die Spannung der STO-Signale ist zu niedrig. Überprüfen Sie die Dimensionierung der DC 24 V Versorgung, die die STO Eingänge versorgt.
	07	Die interne STO-Diagnosesoftware hat festgestellt, dass die STO-Signalpegel keinen klaren Zustand erkennen lassen. Überprüfen Sie die Verdrahtung, sorgen Sie für klar definierte Signalpegel (0V/24V). Wenn der Fehler anhält, überprüfen Sie mit einem anderen Gerät, ob der Fehler auch dort anhält.
	08	Die STO-Diagnosesoftware hat festgestellt, dass die STO-Signalzustände innerhalb des Gerätes an verschiedenen Messstellen nicht mehr korrelieren. Überprüfen Sie die Verdrahtung, legen Sie die Schirme korrekt auf. Wenn der Fehler anhält, tauschen Sie das Gerät.
	09	Die STO-Diagnosesoftware hat festgestellt, dass ein STO-Signalpegel geräteintern zu hoch ist. Überprüfen Sie die Verdrahtung, sorgen Sie für klar definierte Signalpegel (0V/24V). Wenn der Fehler anhält, tauschen Sie das Gerät.

Motoranschluss

F13	00	Erdschluss am Ausgang, Motor und Verkabelung prüfen.
	10	Mindeststromüberwachung, Motor und Verkabelung prüfen.

Steueranschluss

F14	01	Sollwertsignal am Multifunktionseingang 1 fehlerhaft, Signal prüfen.
	02	Sollwertsignal am Multifunktionseingang 2 fehlerhaft, Signal prüfen.
	07	Überstrom am Multifunktionseingang 1, Signal prüfen.
	08	Überstrom am Multifunktionseingang 2, Signal prüfen.
	09	Der Istwert für den Technologieregler fehlt. Das Fehlen wurde entsprechend der Einstellung für <i>Betriebsart Ausfall Istwert</i> 440 gemeldet.
	50	Temperaturerfassung mit KTY-Messwiderstand fehlerhaft. Signal und Messwiderstand prüfen.
	54	Externer Fehler; der Antrieb hat entsprechend der Parametereinstellung für <i>Betriebsart ext. Fehler</i> 535 reagiert. Über das dem Parameter <i>Externer Fehler</i> 183 zugewiesene Logiksignal oder digitale Eingangssignal wurde der Fehler ausgelöst.

Modbus und VABus

F20	10	Kommunikationsfehler entsprechend Parameter <i>X21: VABus Watchdog Timer</i> 1502 .
	11	Kommunikationsfehler entsprechend Parameter <i>CM: VABus Watchdog Timer</i> 413 .

CANopen

F20	21	CAN Bus-OFF	
	22	CAN Guarding	
	23	Error state	
	24	SYNC error (SYNC timing)	
	25	CAN Error-State	
	26	RxPDO1 length error	Anzahl der empfangenen Bytes unterschiedlich zum Mapping.
	27	RxPDO2 length error	
	28	RxPDO3 length error	
	2A	RxPDO1 Timeout	RxPDO wurde nicht in der erwarteten Zeit empfangen. Sicherstellen, dass das RxPDO in der in „Event time“ eingestellten Zeit empfangen werden kann (Subindex 5).
	2B	RxPDO2 Timeout	
	2C	RxPDO3 Timeout	

Fehlermeldungen		
Code	Bedeutung	
DeviceNet		
20	5n	DeviceNet Fehler. Bitte DeviceNet Anleitung beachten.
Profibus		
20	6n	Profibus Fehler. Bitte Profibus Anleitung beachten.
Interner Fehler		
F20	7x	Interner Fehler. Bitte kontaktieren Sie ihre BONFIGLIOLI Niederlassung.
Systembus		
F21	nn	Störungsmeldung am Systembus-Master bei Störung Systembus-Slave, nn = Node-ID des Slaves (hex)
F22	00	Kommunikationsfehler Systembus, Timeout Sync-Telegramm
	01	Kommunikationsfehler Systembus, Timeout RxPDO1
	02	Kommunikationsfehler Systembus, Timeout RxPDO2
	03	Kommunikationsfehler Systembus, Timeout RxPDO3
	10	Kommunikationsfehler Systembus, Bus-Off
CANopen		
F23	nn	Heartbeat-Fehler, nn = auslösender Knoten.
CM-Modul Erkennung		
F24	00	Unbekanntes CM-Modul. Kompatibilität Firmware und CM-Modul überprüfen.
Industrial Ethernet		
F27	nn	Industrial Ethernet Fehler. Bitte beachten Sie die Anleitung des verwendeten Ethernet Moduls.
EtherCAT		
F28	nn	EtherCAT Fehler.
Anwenderfehler VPLC		
F30	3n	Anwenderverursachter Fehler der internen SPS-Funktion. Bitte beachten Sie das Anwendungshandbuch VPLC.
Optionale Komponenten		
F0B	13	Die Montage des Kommunikationsmoduls erfolgte ohne Trennung der Netzspannung. Netzspannung ausschalten.
Interne Überwachung		
F0C	40	Nach 6 Warmstarts in weniger als 3 Minuten wird dieser Fehler ausgelöst, da sehr wahrscheinlich eine Fehlprogrammierung in der SPS oder Funktionentabelle vorliegt. Außerdem wird die Funktionentabelle gestoppt (P.1399 = 0 nur im RAM).

Ausgangssignale bei Fehlermeldungen

Fehler werden über digitale Signale gemeldet.

$\frac{162}{3}$ -	Störmeldung	¹⁾ Eine Überwachungsfunktion meldet einen Fehler mit Anzeige über Parameter <i>Aktueller Fehler</i> 259 .
		²⁾

¹⁾ Zur Verknüpfung mit Funktionen des Frequenzumrichters.

²⁾ Zur Ausgabe über einen Digitalausgang. Die Signalquelle für einen der Parameter 531, 532, 533, 554 auswählen. Siehe Kapitel 8.6.5 „Digitalausgänge“.

Neben den genannten Fehlermeldungen gibt es weitere Fehlermeldungen, die jedoch nur für firmeninterne Zwecke genutzt werden und an dieser Stelle nicht aufgelistet werden. Sollten Sie Fehlermeldungen erhalten, die in der Liste nicht aufgeführt sind, kontaktieren Sie bitte den BONFIGLIOLI Kunden Service.

14.2 Fehlerumgebung

Istwerte zum Zeitpunkt eines Fehlers

Die Parameter der Fehlerumgebung erleichtern die Fehlersuche sowohl in den Einstellungen des Frequenzumrichters, als auch in der vollständigen Anwendung. Die Fehlerumgebung dokumentiert zum Zeitpunkt der letzten vier Fehler das Betriebsverhalten des Frequenzumrichters.

Fehlerumgebung		
Nr.	Beschreibung	Funktion
330	Zwischenkreisspannung	Gleichspannung im Zwischenkreis.
331	Ausgangsspannung	Berechnete Ausgangsspannung (Motorspannung) des Frequenzumrichters.
332	Statorfrequenz	Die Ausgangsfrequenz (Motorfrequenz) des Frequenzumrichters.
335	Strangstrom Ia	Gemessener Strom in der Motorphase U.
336	Strangstrom Ib	Gemessener Strom in der Motorphase V.
337	Strangstrom Ic	Gemessener Strom in der Motorphase W.
338	Effektivstrom	Berechneter effektiver Ausgangsstrom (Motorstrom) des Frequenzumrichters.
339	Isd/Blindstrom	Den magnetischen Fluss bildende Stromkomponente oder der berechnete Blindstrom.
340	Isq/Wirkstrom	Das Drehmoment bildende Stromkomponente oder der berechnete Wirkstrom.
341	Rotormagnetisierungsstrom	Magnetisierungsstrom bezogen auf die Motorbemessungswerte und den Betriebspunkt.
342	Drehmoment	Aus der Spannung, dem Strom und den Regelgrößen berechnetes Drehmoment.
343	Analogeingang MFI1A	Eingangssignal am Multifunktionseingang 1 (Klemme X12.3) in analoger Betriebsart MFI1 452 (Spannung oder Strom).
344	Analogeingang MFI2A	Eingangssignal am Multifunktionseingang 2 (Klemme X12.4) in analoger Betriebsart MFI2 562 (Spannung oder Strom).
346	Analogausgang MFO1A	Ausgangssignal am Multifunktionsausgang 1 (Klemme X13.6) in der Einstellung „10 - Analog(PWM) MFO1A“ des Parameters Betriebsart MFO1 (X13.6) 550 .
348	Elkoterperatur	Gemessene Elkotemperatur.
349	Folgefrequenzausgang	Signal am Multifunktionsausgang 1 in der Einstellung „20 - Folgefrequenz(FF) MFO1F“ für Betriebsart MFO1 (X13.6) 550 und entsprechend der Auswahl für FF/PF: Ausgabewert MFO1F 555 .
350	Status Digitaleingänge	Dezimal kodierter Status <ul style="list-style-type: none"> – des Freigabesignals (STOA UND STOB) – der sechs Digitaleingänge und – vom Multifunktionseingang 1 (wenn Betriebsart MFI1 452 = „3 - Digital NPN (aktiv: 0 V)“ oder „4 - Digital PNP (aktiv: 24 V)“) und – vom Multifunktionseingang 2 (wenn Betriebsart MFI2 562 = „3 - Digital NPN (aktiv: 0 V)“ oder „4 - Digital PNP (aktiv: 24 V)“).
351	Status Digitalausgänge	Dezimal kodierter Status <ul style="list-style-type: none"> – des Digitalausgangs an der Klemme X13.5 – vom Multifunktionsausgang an der Klemme X13.6 (wenn Betriebsart MFO1 (X13.6) 550 = „1 - Digital MFO1D“) – vom digitalen Ein-/Ausgang an der Klemme X11.6 (wenn Betriebsart Klemme X11.6 558 = „1 - Ausgang OUT3D“) – des Relaisausgangs an der Klemme X10
352	Zeit seit Freigabe	Der Fehlerzeitpunkt in Stunden (h), Minuten (m) und Sekunden (s) nach dem Freigabesignal: hhhhh:mm:ss $\cdot \frac{\text{sec}}{10} \frac{\text{sec}}{100} \frac{\text{sec}}{1000}$.
353	Kühlkörpertemperatur	Gemessene Kühlkörpertemperatur.
354	Innenraumtemperatur	Gemessene Innenraumtemperatur.
355	Reglerstatus	Das Sollwertsignal wird durch die im Reglerstatus kodierten Regler begrenzt.
356	Warnstatus	Die Warnmeldungen im Warnstatus kodiert.
357	Int.-Größe 1	Software-Serviceparameter.
358	Int.-Größe 2	Software-Serviceparameter.

Fehlerumgebung		
Nr.	Beschreibung	Funktion
359	Long-Größe 1	Software-Serviceparameter.
360	Long-Größe 2	Software-Serviceparameter.
367	Warnstatus Applikation	Die Warnungen Applikation im Warnstatus kodiert.

361 Prüfsumme

Der Parameter *Prüfsumme* **361** zeigt, ob die Abspeicherung der Fehlerumgebung fehlerfrei (OK) oder unvollständig (NOK) erfolgt ist.

Fehlerumgebung		
Nr.	Beschreibung	Funktion
361	Prüfsumme	Prüfprotokoll der Fehlerumgebung.

14.3 Problembehebung

Die Liste zeigt eine Auswahl von möglichen Maßnahmen bei Auftreten von Problemen. Nicht alle aufgelisteten Probleme haben eine Fehlermeldung zur Folge.

Problem	Ursache	Mögliche Abhilfe
Fehlermeldung		Siehe Kapitel 14.1.1 „Fehlermeldungen“.
Abschaltung	Anschluss Bremswiderstand	Prüfen.
	Bremswiderstandswert	Wert prüfen. Gegebenenfalls Wert verringern.
	Hohe generatorische Leistung	Verzögerungswert verringern.
	Hohe Zwischenkreisspannung	Bremswiderstandswert prüfen. Anschluss Bremswiderstand prüfen. Verzögerungswert verringern. Begrenzung Zwischenkreisspannung (P680) prüfen. Zwischenkreisspannung höher als Bremschopper Triggerschwelle (P506). Wert prüfen. Gegebenenfalls Wert erhöhen. Zwischenkreisspannung höher als Motorchopper Triggerschwelle (P507). Wert prüfen. Gegebenenfalls Wert erhöhen.
	Netzphasenausfall	Netzanschluss prüfen.
	Überstrom	Motordaten prüfen. Motoranschluss prüfen.
	Kurzschluss oder Überlast	Der parametrierbare Motorschutzschalter (P571) hat ausgelöst. Kurzschluss am Motoranschluss oder Überlastung.
	Erdschluss	Die Last auf Erdschluss prüfen.
	Übertemperatur	Überlastung. Belastung verringern und für ausreichende Kühlung sorgen. Zulässige Umgebungsbedingungen einhalten. Ausgangsleistung oder Schaltfrequenz verringern.
	Elektromagnetische Störung	EMV prüfen.
Parametereinstellung nicht möglich.	Überfrequenz	Abschaltgrenze (P417) überschritten. Gegebenenfalls Wert erhöhen. Maximale Frequenzerhöhung (P681) der Begrenzung Zwischenkreisspannung überschritten. Gegebenenfalls Wert erhöhen.
	Die Freigabe ist eingeschaltet und der Motor läuft. Zugriff beschränkt.	Die meisten Parameter sind während des Betriebs nicht schreibbar. Freigabe ausschalten und am Bedienfeld das Menü „Para“ wählen. Eine höhere Bedienebene (P28) wählen.

Problem	Ursache	Mögliche Abhilfe
	Setup ist aktiv.	Warten bis Setup beendet ist und die Meldung „ready“ erscheint.
	Änderungen durch Passwort gesperrt.	Die Eingabe muss mit dem Passwort (P27) übereinstimmen.
Der Motor dreht nicht nach Drücken von RUN.	Parametereinstellung	Für P412 „3 - Steuerung über Keypad“ oder „4 - Steuerung über Keypad oder Kontakte“ (Werkseinstellung) wählen. P418 (Minimale Frequenz) und P419 (Maximale Frequenz) prüfen.
	Keine Freigabe	Beide Freigabeeingänge STOA und STOB einschalten.
	Fehler in den Steuerleitungen	Anschlüsse der Steuerleitungen prüfen.
Der Motor dreht nicht nach einem Start-Befehl am Digitaleingang.	Parametereinstellung	Die korrekte Quelle für den Sollwert wählen. Zum Beispiel für die Drehzahleinstellung über einen Multifunktionseingang mindestens einen der Parameter P475 oder P492 auf „1 - Analogeingang 1“ (Klemme X12.3) oder „2 - Analogeingang 2“ (Klemme X12.4) einstellen. Für P452 (Klemme X12.3) bzw. P562 (Klemme X12.4) das korrekte Signal zur Sollwertvorgabe („1 - Spannung“ oder „2 - Strom“) wählen. Für P68 (Start Rechtslauf) oder P69(Start Linkslauf) den gewünschten Digitaleingang wählen. P418 (Minimale Frequenz) prüfen. Den Digitaleingang für den Start-Befehl auf die gewünschte Auswertung („0 - NPN“ oder „1 - PNP“) einstellen.
	Sollwert zu gering.	Istwert P228 (Sollfrequenz intern) prüfen. Spannungs- oder Stromwert am Sollwerteingang prüfen.
	Keine Freigabe	Beide Freigabeeingänge STOA und STOB einschalten.
	Fehler in den Steuerleitungen	Anschlüsse der Steuerleitungen prüfen.
	Der Motor erzeugt nicht genügend Drehmoment.	Setup (erneut) durchführen. Lange Leitungen verringern das Drehmoment. U/f-Regelung: Anlaufverhalten (P620), Flussaufbau (P780 und P781) und Startstrom (P623) prüfen. Feldorientierte Regelung: Anlaufverhalten (Flussaufbau P780 und P781) und Grenze Drehmoment (P730) prüfen, gegebenenfalls auf Werkseinstellung (650%) zurücksetzen.
Der Motor dreht nicht nach einem Start-Befehl über eine Kommunikationsschnittstelle	Parametereinstellung	Über P412 die Steuerung auf „1 - Statemachine“ oder „2 - Remote-Kontakte“ einstellen.
	Keine Freigabe	Beide Freigabeeingänge STOA und STOB einschalten.
Der Motor dreht in die falsche Richtung.	Phasenanschluss des Motors nicht korrekt.	Motorleitungen prüfen. Zwei Motorphasen (z. B. U und V) an den Klemmen des Frequenzumrichters tauschen. Die Klemmen U, V und W des Frequenzumrichters an die entsprechenden Klemmen U, V und W des Motors anschließen.
	Parametereinstellung	Prüfen, ob P493 oder P495 auf „3 - Invertiert“ eingestellt ist. Der Sollwert wird dadurch invertiert. Prüfen, ob für P68 (Start Rechtslauf) und P69 (Start Linkslauf) die gewünschten Digitaleingänge gewählt sind.

Problem	Ursache	Mögliche Abhilfe
		Die Kennlinienparameter prüfen, wenn der Sollwert über MFI1 oder MFI2 vorgegeben wird und „6 - Spannung Kennlinie“ oder „7 - Strom Kennlinie“ gewählt ist.
Der Motor dreht nur in eine Richtung.	Parametereinstellung	Prüfen, ob P493 oder P495 auf „2 - Nur positiv“ eingestellt ist. Der Sollwert kann dadurch nur positive Werte annehmen. Werkseinstellung: „1 - (+/- Sollwert)“. Werte für P420 (Beschleunigung Rechtslauf) und P422 (Beschleunigung Linkslauf) prüfen. Der Wert 0,00 Hz/s sperrt die entsprechende Drehrichtung.
Der Motor ist sehr heiß.	Belastung zu hoch.	Die Belastung verringern. Beschleunigungs- und Verzögerungswerte verringern. Bemessungsstrom prüfen. Größeren Motor verwenden.
	Anschluss Motortemperaturüberwachung	Anschluss des Thermokontakts oder Messwiderstands an MFI2 prüfen. Einstellung von P570 (Temperaturauswertung) prüfen. Einstellung von P617 prüfen (für KTY oder PT1000).
	Umgebungstemperatur zu hoch.	Zulässige Umgebungsbedingungen einhalten. Für ausreichende Kühlung sorgen.
	Setup nicht durchgeführt.	Setup durchführen. Für einen Asynchronmotor auf die Steuerung nach U/f-Kennlinie wechseln (P30 auf 110 einstellen).
Zeit bis zum Motorstart erscheint recht lang	Suchlauf wird verwendet.	Suchlauf abschalten (falls möglich, nicht empfohlen für Synchronmotoren). P645 = 20 verwenden (falls möglich).
Motor bleibt während des Anlaufs stehen.	Lastmoment zu hoch.	Lastmoment verringern. Beschleunigungswerte verringern. Größeren Motor verwenden.
Motor beschleunigt nicht oder sehr langsam.	Sollwert zu gering.	P419 (Maximale Frequenz) prüfen. Beschleunigungs- und Verzögerungswerte prüfen. P475 und P492 auf die geeignete Frequenzsollwertquelle einstellen. Für die Sollwertvorgabe über einen Multifunktionseingang: Für P452 (Klemme X12.3) bzw. P562 (Klemme X12.4) das korrekte Signal zur Sollwertvorgabe („1 - Spannung“ oder „2 - Strom“) wählen.
	Rampen zu flach.	Werte für P420 (Beschleunigung Rechtslauf) und P422 (Beschleunigung Linkslauf) prüfen.
	Setup nicht durchgeführt.	Setup durchführen.
	Steuerung nach U/f-Kennlinie nicht geeignet.	Für hohes Drehmoment bei geringer Drehzahl kann die feldorientierter Regelung (DMR) geeignet sein. P30 auf 410 (Asynchronmotor) oder 610 (Synchronmotor) einstellen.
	Mechanische Bremse	Prüfen, ob eine mechanische Bremse wirkt.
Drehzahlschwingungen	Hohe Lastmomente bei feldorientierter Regelung (DMR)	Einstellungen von Verstärkungen und Nachstellzeiten der Regelfunktionen prüfen.
	Hohe Lastmomente bei geberloser Regelung (U/f-Kennlinie)	Schlupfkompensation (P660) einschalten. Parameter der U/f-Kennlinie prüfen.

Problem	Ursache	Mögliche Abhilfe
	PID-Regler	Bei Verwendung des PID-Reglers die Verstärkung, Nachstellzeit und Vorhaltzeit prüfen.
	Der Sollwert wird über eine externe Quelle vorgegeben.	Elektromagnetische Störungen auf die Steuerleitungen vermeiden. Netz- und Motorleitungen getrennt von den Steuerleitungen verlegen. Geschirmte Steuerleitungen verwenden. Wenn ein analoger Sollwert vorgegeben wird: Eine Filterzeitkonstante P451 für MFI1 oder P561 für MFI2 wählen.
	Die Motorleitungen sind zu lang.	Setup durchführen. Leitungen kürzen.
Überspannung	Hohe Lastmomente bei feldorientierter Regelung (DMR)	Hohe Lastmomente können Fehlermeldungen aufgrund von Überspannungen verursachen. Für einen Asynchronmotor auf die geberlose Regelung (U/f-Kennlinie) wechseln (P30 auf 110 einstellen).
Geräusche vom Antrieb	Motorgeräusche oder Schaltgeräusche im Frequenzumrichter	Schaltfrequenz (P400) verringern. Eingangsfiler installieren. Ausgangsfiler installieren. Motor und Frequenzumrichter mit PE-Potential verbinden. Netz- und Motorleitungen getrennt von den Steuerleitungen verlegen. Motorvibrationen verhindern.
	Ausgangsfrequenz entspricht der Resonanzfrequenz der Anlage	Sperrfrequenzen (P447, P448) und Hysterese (P449) einstellen, um Ausgangsfrequenzbereiche auszublenden.
PID-Regler Ausgangssignal fehlerhaft	Parametereinstellung	P475 oder P492 auf „30 - Technologieregler“ einstellen. P476 oder P494 auf die Quelle für den Sollwert einstellen. P478 auf die Quelle für den Istwert einstellen. Ein Startsignal (P68 oder P69) startet den PID-Regler.
	Anschluss	Den Anschluss für das Istwertsignal prüfen.
Digitaleingänge zeigen statt 0 V eine Spannung von ca. 20 V	Energiesparfunktion	Funktional verursacht (siehe Kapitel 9.3). Falls unerwünscht: Energiesparfunktion (P1511) deaktivieren oder eine Betriebsart wählen, die die I/O's nicht abschaltet.

15 Betriebs- und Fehlerdiagnose

Der Betrieb des Frequenzumrichters und der angeschlossenen Last wird kontinuierlich überwacht. Verschiedene Funktionen dokumentierten das Betriebsverhalten und erleichtern die Betriebs- und Fehlerdiagnose.

15.1 Status der Digitalsignale

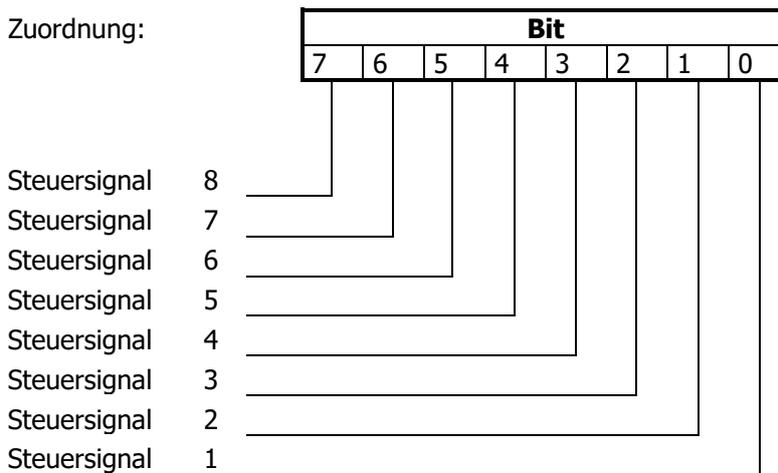
350 Status Digitaleingänge

351 Status Digitalausgänge

Die Statusanzeige der digitalen Ein- und Ausgangssignale ermöglicht, insbesondere bei der Inbetriebnahme, die Prüfung der verschiedenen Steuersignale und deren Verknüpfung mit den jeweiligen Softwarefunktionen. Die Parameter *Status Digitaleingänge* **350** und *Status Digitalausgänge* **351** zeigen Dezimalwerte, die in Binärwerte umgewandelt werden müssen, um die Information über den Status zu erhalten.

Kodierung des Status der Digitalsignale

Zuordnung:



Angezeigt wird ein Dezimalwert, der nach Wandlung in eine Binärzahl bitweise den Status der Digitalsignale angibt.

Beispiel:

Angezeigt wird der Dezimalwert 33. Nach Wandlung in das Binärsystem ergibt sich die Bitkombination 00100001. Es sind somit folgende Kontakteingänge oder -ausgänge aktiv:

Digitaleingang oder -ausgang 1.

Digitaleingang oder -ausgang 6.

15.2 Reglerstatus

Mit Hilfe des Reglerstatus kann festgestellt werden, welche der Regelfunktionen im Eingriff sind. Sind mehrere Regler zum Zeitpunkt im Eingriff, so wird ein Reglerschlüssel angezeigt, der sich aus der Summe der einzelnen Schlüssel zusammensetzt. Die Anzeige des Reglerstatus durch das Bedienfeld kann über den Parameter *Meldung Reglerstatus* **409** parametrieren werden.

Kodierung des Reglerstatus



Schlüssel	Reglerstatus
C 00 00 -	Kein Regler aktiv.
C 00 01 UDdyn	Spannungsregler ist entsprechend der <i>Betriebsart</i> 670 in der Anregelphase.
C 00 02 UDstop	Die Ausgangsfrequenz bei Netzausfall ist unterhalb der <i>Schwelle Stillsetzung</i> 675 .
C 00 04 UDctr	Ausfall der Netzspannung und Netzstützung aktiv gemäß <i>Betriebsart</i> 670 des Spannungsreglers.
C 00 08 UDlim	Die Zwischenkreisspannung hat den <i>Sollwert UD-Begrenzung</i> 680 überschritten.

Schlüssel	Reglerstatus
C 00 10 Boost	Die <i>Dyn. Spannungsvorsteuerung 605</i> beschleunigt das Regelverhalten.
C 00 20 Ilim	Der Ausgangsstrom wird vom Stromgrenzwertregler oder Drehzahlregler begrenzt.
C 00 40 Tlim	Die Ausgangsleistung bzw. das Drehmoment werden am Drehzahlregler begrenzt.
C 00 80 Tctr	Umschaltung der feldorientierten Regelung zwischen drehzahl- und drehmomentgeregelt.
C 01 00 Rstp	Die im Anlaufverhalten gewählte <i>Betriebsart 620</i> begrenzt den Ausgangsstrom.
C 02 00 IxtLtLim	Überlastgrenze der Langzeit-Ixt (60 s) erreicht, intelligente Stromgrenzen aktiv.
C 04 00 IxtStLim	Überlastgrenze der Kurzzeit-Ixt (1 s) erreicht, intelligente Stromgrenzen aktiv.
C 08 00 Tclim	Max. Kühlkörpertemperatur T_K erreicht, intelligente Stromgrenzen der <i>Betriebsart 573</i> aktiv.
C 10 00 PTclim	Max. Motortemperatur T_{PTC} erreicht, intelligente Stromgrenzen der <i>Betriebsart 573</i> aktiv.
C 20 00 Flim	Die Sollfrequenz hat die <i>Maximale Frequenz 419</i> erreicht. Die Frequenzbegrenzung ist aktiv.

Beispiel:

Angezeigt wird der Reglerstatus:

C0024 UDctr Ilim

Der Reglerstatus ergibt sich aus der hexadezimalen Summe der Reglerschlüssel (0004+0020 = 0024). Es ist gleichzeitig die Netzausfallstützung und die Strombegrenzung des Drehzahlreglers im Eingriff.

15.3 Warnstatus und Warnstatus Applikation

Die aktuelle Warnung wird durch eine Meldung im Warnstatus angezeigt und kann zur frühzeitigen Meldung eines kritischen Betriebszustandes verwendet werden. Eine Warnung wird auch am Bedienfeld angezeigt. Liegen mehrere Warnungen vor, so wird der Warnstatus als Summe der einzelnen Warnschlüssel angezeigt.

Über die Istwertparameter *Warnungen 269*, *Warnungen Applikation 273*, *Warnstatus 356* (in der Fehlerumgebung) und *Warnstatus Applikation 367* (in der Fehlerumgebung) werden alle anstehenden Warnungen zum Zeitpunkt des Fehlers angezeigt.



Die Warnmasken, die durch die Parameter *Warnmaske erstellen 536* und *Warnmaske Applikation erstellen 626* gewählt sind, haben keinen Einfluss auf die angezeigten Warnungen.

356 Warnstatus

Der Parameter zeigt die Warnung, die zum Zeitpunkt einer Fehlerabschaltung gemeldet wurde.

Bedeutung des vom Parameter *Warnstatus 356* angezeigten Schlüssels:

Schlüssel	Warnstatus
A 00 00 -	Es steht keine Warnmeldung an.
A 00 01 Ixt	Frequenzumrichter überlastet (A0002 oder A0004).
A 00 02 IxtSt	Überlastung für 60 s bezogen auf die Nennleistung des Frequenzumrichters.
A 00 04 IxtLt	Kurzzeitige Überlastung für 1 s bezogen auf die Nennleistung des Frequenzumrichters.
A 00 08 Tc	Die maximale Kühlkörpertemperatur T_K abzüglich der <i>Warngrenze Tk 407</i> wurde erreicht.
A 00 10 Ti	Die maximale Innenraumtemperatur T_i abzüglich der <i>Warngrenze Ti 408</i> wurde erreicht.
A 00 20 Lim	Der im <i>Reglerstatus 275</i> aufgeführte Regler begrenzt den Sollwert.
A 00 40 INIT	Frequenzumrichter wird initialisiert.
A 00 80 PTC	Warnverhalten nach parametrierter <i>Betriebsart Motortemp. 570</i> bei maximaler Motortemperatur T_{Motor} .

Schlüssel	Warnstatus
A 01 00 Mains	Die <i>Phasenausfallüberwachung</i> 576 meldet einen Netzphasenausfall.
A 02 00 PMS	In <i>Betriebsart</i> 571 eingestellter Motorschutzschalter hat ausgelöst.
A 04 00 Flim	Die <i>Maximale Frequenz</i> 419 wurde überschritten. Die Frequenzbegrenzung ist aktiv.
A 08 00 A1	Das Eingangssignal MFI1A ist kleiner 1 V/2 mA entsprechend der Betriebsart für das <i>Stör-/Warnverhalten</i> 453 .
A 10 00 A2	Das Eingangssignal MFI2A ist kleiner 1 V/2 mA entsprechend der Betriebsart für das <i>Stör-/Warnverhalten</i> 563 .
A 20 00 SYS	Ein Slave am Systembus meldet eine Störung.
A 40 00 UDC	Die Zwischenkreisspannung hat den typabhängigen Minimalwert erreicht.
A 80 00 WARN2	Im <i>Warnstatus Applikation</i> 367 steht eine Warnung an.

Beispiel:

Angezeigt wird der Warnstatus:

A008D Ixt IxtLt Tc PTC

Der Warnstatus ergibt sich aus der hexadezimalen Summe der Warnschlüssel (0001+0004+0008+0080 = 008D).

Die Warnungen kurzzeitige Überlast (1 s), Warngrenze Kühlkörpertemperatur und Warngrenze Motor-temperatur liegen an.

Ausgangssignale

Warnungen werden über digitale Signale gemeldet.

169 -	allgemeine Warnung	¹⁾	Signal, wenn eine Meldung in <i>Warnungen</i> 269 ausgegeben wird.
11 -	Warnung allgemein	²⁾	

¹⁾ Zur Verknüpfung mit Funktionen des Frequenzumrichters

²⁾ Zur Ausgabe über einen Digitalausgang. Die Signalquelle für einen der Parameter 531, 532, 533, 554 auswählen. Siehe Kapitel 8.6.5 „Digitalausgänge“.

273 Warnungen Applikation

367 Warnstatus Applikation

Der Parameter *Warnungen Applikation* **273** zeigt aktuelle Warnmeldungen.

Der Parameter *Warnstatus Applikation* **367** zeigt die Warnung, die zum Zeitpunkt einer Fehlerabschaltung gemeldet wurde.

Bedeutung des vom Parameter *Warnungen Applikation* **273** und *Warnstatus Applikation* **367** angezeigten Schlüssels:

Schlüssel	Warnstatus
A 00 00 NO WARNING	Es steht keine Warnmeldung an.
A 00 01 BELT	Warnung Keilriemen durch <i>Betriebsart</i> 581 .
A 00 40 SERVICE	Wartung des Zwischenkreises oder Lüfters erforderlich. Die verbleibende Zeit bis zur Wartung ist abgelaufen. Für mindestens einen der Parameter <i>Betriebsart Wartungsintervall Zwischenkreis</i> 1534 oder <i>Betriebsart Wartungsintervall Lüfter</i> 1535 ist „2 - Warnung“ gewählt. <ul style="list-style-type: none"> – Wartung des Zwischenkreises erforderlich. Der Wert vom <i>Wartungsintervall Zwischenkreis</i> 1530 hat den Wert 0% erreicht. – Wartung des Lüfters erforderlich. Der Wert vom <i>Wartungsintervall Lüfter</i> 1531 hat den Wert 0% erreicht.
A 00 80 User 1	Das am Digitaleingang <i>Benutzer-Warnung 1</i> 1363 eingestellte Signal ist aktiv.
A 01 00 User 2	Das am Digitaleingang <i>Benutzer-Warnung 2</i> 1364 eingestellte Signal ist aktiv.

Ausgangssignale

Warnungen Applikation werden über digitale Signale gemeldet.

216 -	Warnung Applikation	¹⁾	Signal, wenn eine Meldung in <i>Warnungen Applikation</i> 273 ausgegeben wird.
26 -		²⁾	

¹⁾Zur Verknüpfung mit Funktionen des Frequenzumrichters

²⁾Zur Ausgabe über einen Digitalausgang. Die Signalquelle für einen der Parameter 531, 532, 533, 554 auswählen. Siehe Kapitel 8.6.5 „Digitalausgänge“.

16 Parameterliste

Die Parameterliste ist nach den Menüzweigen der Bediensoftware gegliedert. Die Parameter sind in numerisch aufsteigender Folge geordnet. Eine Überschrift (grau schattiert) kann mehrfach vorhanden sein, d.h. ein Themengebiet kann an verschiedenen Stellen der Tabelle aufgelistet sein.

-  Der Parameter ist in den vier Datensätzen verfügbar.
- Der Parameterwert wird von der SETUP-Routine eingestellt.
- Dieser Parameter ist im Betrieb des Frequenzumrichters nicht schreibbar.

I_{FUN} , U_{FUN} , P_{FUN} : Nennwerte des Frequenzumrichters, \ddot{u} : Überlastfähigkeit des Frequenzumrichters

16.1 Istwerte (Menü Actual)

Nr.	Beschreibung	Einh.	Anzeigebereich	Kapitel
RS485/RS232				
11	VABus SST-Error-Register	-	0 ...15	CM
Istwerte der Maschine				
210	Ständerfrequenz	Hz	0,00 ... 999,99	10.2
211	Effektivstrom	A	0,0 ... I_{max}	10.2
212	Maschinenspannung	V	0,0 ... U_{FUN}	10.2
213	Wirkleistung	kW	0,0 ... P_{max}	10.2
214	Wirkstrom	A	0,0 ... I_{max}	10.2
215	Isd	A	0,0 ... I_{max}	10.2
216	Isq	A	0,0 ... I_{max}	10.2
221	Schlupffrequenz	Hz	0,0 ... 999,99	10.2
Istwerte des Frequenzumrichters				
222	Zwischenkreisspannung	V	0,0 ... $U_{dmax}-25$	10.1
223	Aussteuerung	%	0 ... 100	10.1
Istwerte der Maschine				
224	Drehmoment	Nm	\pm 9999,9	10.2
225	Rotorfluss	%	0,0 ... 100,0	10.2
226	Wicklungstemperatur	deg.C	0 ... 999	10.2
227	akt. Rotorzeitkonstante	ms	0 ... τ_{max}	10.2
Istwerte des Frequenzumrichters				
228	Sollfrequenz intern	Hz	0,00 ... f_{max}	10.1
229	Prozentsollwert	%	\pm 300,00	10.1
230	Prozentistwert	%	\pm 300,00	10.1
Istwertespeicher				
231	Scheitelwert Langzeit-Ixt	%	0,00 ... 100,00	10.4
232	Scheitelwert Kurzzeit-Ixt	%	0,00 ... 100,00	10.4
Istwerte der Maschine				
235	flussbildende Spannung	V	0,0 ... U_{FUN}	10.2
236	Drehmomentbildende Spannung	V	0,0 ... U_{FUN}	10.2
238	Flussbetrag	%	0,0 ... 100,0	10.2
239	Blindstrom	A	0,0 ... I_{max}	10.2
240	Istdrehzahl	1/min	0 ... 60000	10.2
241	Istfrequenz	Hz	0,0 ... 999,99	10.2
Istwerte der Anlage				
242	Anlagen-Istwert	Hz	0,0 ... 999,99	10.3.1
Istwerte des Frequenzumrichters				
243	Digitaleingänge (Hardware)	-	00 ... 255	10.1
244	Arbeitsstundenzähler	h	99999	10.1
245	Betriebsstundenzähler	h	99999	10.1
246	Elktemperatur	deg.C	0 ... T_{emax}	10.1
249	aktiver Datensatz	-	1 ... 4	10.1
250	Digitaleingänge	-	00 ... 255	10.1

Nr.	Beschreibung	Einh.	Anzeigebereich	Kapitel
251	Analogeingang MFI1A	%	± 100,00	10.1
252	Folgefrequenzeingang	Hz	0,0 ... 999,99	10.1
253	Analogeingang MFI2A	%	± 100,00	10.1
254	Digitalausgänge	-	00 ... 255	10.1
255	Kühlkörpertemperatur	deg.C	0 ... T _{kmax}	10.1
256	Innenraumtemperatur	deg.C	0 ... T _{imax}	10.1
257	Analogausgang MFO1A	V	0,0 ... 24,0	10.1
258	PWM-Eingang	%	0,00 ... 100,00	10.1
259	Aktueller Fehler	-	FXXXX	10.1
260	Aktueller Fehler	-	0 ... 0xFFFF	CM
269	Warnungen	-	AXXXX	10.1
270	Warnungen	-	0 ... 0xFFFF (bitkodiert)	CM
273	Warnungen Applikation	-	AXXXX	10.1
274	Warnungen Applikation	-	0 ... 0xFFFF (bitkodiert)	CM
275	Reglerstatus	-	CXXXX	10.1
277	STO Status	-	XXXX	10.1
278	Frequenz MFO1F	Hz	0,00 ... f _{max}	10.1
282	Sollfrequenz Bus	Hz	-599,00 ... 599,00	10.1
283	Sollfrequenz Rampe	Hz	0,00 ... 999,99	10.1

Hinweis:

Die Parameter *aktueller Fehler* **260**, *Warnungen* **270** und *Applikations-Warnungen* **274** sind nur über Feldbus zugänglich. Sie sind nicht über die Bediensoftware VPlus oder das Bedienfeld ansprechbar.

Istwertspeicher

287	Scheitelwert Zwischenkreisspg.	V	0,0 ... U _{dmax}	10.4
288	Mittelwert Zwischenkreisspg.	V	0,0 ... U _{dmax}	10.4
289	Scheitelwert Kühlkörpertemp.	deg.C	0 ... T _{kmax}	10.4
290	Mittelwert Kühlkörpertemp.	deg.C	0 ... T _{kmax}	10.4
291	Scheitelwert Innenraumtemp.	deg.C	0 ... T _{imax}	10.4
292	Mittelwert Innenraumtemp.	deg.C	0 ... T _{imax}	10.4
293	Scheitelwert Ibetrag	A	0,0 ... ü·I _{FUN}	10.4
294	Mittelwert Ibetrag	A	0,0 ... ü·I _{FUN}	10.4
295	Scheitelwert Wirkleistung pos.	kW	0,0 ... ü·P _{FUN}	10.4
296	Scheitelwert Wirkleistung neg.	kW	0,0 ... ü·P _{FUN}	10.4
297	Mittelwert Wirkleistung	kW	0,0 ... ü·P _{FUN}	10.4
298	Scheitelwert Elkotemperatur	deg.C	0 ... T _{emax}	10.4
299	Mittelwert Elkotemperatur	deg.C	0 ... T _{emax}	10.4
301	Energie positiv	kWh	0 ... 99999	10.4
302	Energie negativ	kWh	0 ... 99999	10.4

Fehlerliste

310	letzter Fehler	h:m; F	00000:00; FXXXX	14.1
311	vorletzter Fehler	h:m; F	00000:00; FXXXX	14.1
312	Fehler 3	h:m; F	00000:00; FXXXX	14.1
313	Fehler 4	h:m; F	00000:00; FXXXX	14.1
314	Fehler 5	h:m; F	00000:00; FXXXX	14.1
315	Fehler 6	h:m; F	00000:00; FXXXX	14.1
316	Fehler 7	h:m; F	00000:00; FXXXX	14.1
317	Fehler 8	h:m; F	00000:00; FXXXX	14.1
318	Fehler 9	h:m; F	00000:00; FXXXX	14.1
319	Fehler 10	h:m; F	00000:00; FXXXX	14.1
320	Fehler 11	h:m; F	00000:00; FXXXX	14.1
321	Fehler 12	h:m; F	00000:00; FXXXX	14.1

	322 Fehler 13	h:m; F	00000:00; FXXXX	14.1
	323 Fehler 14	h:m; F	00000:00; FXXXX	14.1
	324 Fehler 15	h:m; F	00000:00; FXXXX	14.1
	325 Fehler 16	h:m; F	00000:00; FXXXX	14.1
Fehlerumgebung				
	330 Zwischenkreisspannung	V	0,0 ... U _{dmax}	14.2
	331 Ausgangsspannung	V	0,0 ... U _{FUN}	14.2
	332 Statorfrequenz	Hz	0,00 ... 999,99	14.2
	335 Strangstrom Ia	A	0,0 ... I _{max}	14.2
	336 Strangstrom Ib	A	0,0 ... I _{max}	14.2
	337 Strangstrom Ic	A	0,0 ... I _{max}	14.2
	338 Effektivstrom	A	0,0 ... I _{max}	14.2
	339 Isd/Blindstrom	A	0,0 ... I _{max}	14.2
	340 Isq/Wirkstrom	A	0,0 ... I _{max}	14.2
	341 Rotormagnetisierungsstrom	A	0,0 ... I _{max}	14.2
	342 Drehmoment	Nm	± 9999,9	14.2
	343 Analogeingang MFI1A	%	± 100,00	14.2
	344 Analogeingang MFI2A	%	± 100,00	14.2
	346 Analogausgang MFO1A	V	0,0 ... 24,0	14.2
	348 Elkotemperatur	deg.C	0 ... T _{emax}	14.2
	349 Folgefrequenzausgang	Hz	0,00 ... 999,99	14.2
	350 Status Digitaleingänge	-	00 ... 255	15.1
	351 Status Digitalausgänge	-	00 ... 255	15.1
	352 Zeit seit Freigabe	h:m:s.ms	00000:00:00.000	14.2
	353 Kühlkörpertemperatur	deg.C	0 ... T _{kmax}	14.2
	354 Innenraumtemperatur	deg.C	0 ... T _{imax}	14.2
	355 Reglerstatus	-	C0000 ... CFFFF	15.2
	356 Warnstatus	-	A0000 ... AFFFF	15.3
	357 Int-Grösse 1	-	± 32768	14.2
	358 Int-Grösse 2	-	± 32768	14.2
	359 Long-Grösse 1	-	± 2147483647	14.2
	360 Long-Grösse 2	-	± 2147483647	14.2
	361 Prüfsumme	-	OK/NOK	14.2
Fehlerliste				
	362 Summe aufgetretener Fehler	-	0 ... 32767	14.1
	363 Summe selbst quittierter Fehler	-	0 ... 32767	14.1
Fehlerumgebung				
	367 Warnstatus Applikation	-	A0000 ... AFFFF	15.3
Bussteuerung				
	411 Zustandswort	-	0 ... 0xFFFF	8.3.1 10.7 CM
Positionierung				
	470 Umdrehungen	U	0,000 ... 1·10 ⁶	10.1
Digitalausgänge				
	537 Ist-Warnmaske	-	AXXXXXXXX	8.6.5.8
	627 Ist-Warnmaske Applikation	-	AXXXX	8.6.5.9
Selbsteinstellung				
	797 SETUP Status	-	OK/NOK	7.8
Systembus				
	978 Node-State	-	1 ... 3	10.5 Systemb.
	979 CAN-State	-	1 ... 3	10.5 Systemb.
CAN Bus				

1290	Node-State (NMT)	-	0 ... 127	10.6 CM-CAN
1291	CAN-State (physical layer)	-	0 ... 4	10.6 CM-CAN
Ethernet				
1431	Module Info	-		10.8 Ethernet
Wartung¹				
1530	Wartungsintervall Zwischenkreis	%	0 ... 100	11.3.1
1531	Wartungsintervall Lüfter	%	0 ... 100	11.3.2
1533	Wartungshinweise	%	M----	11.3
Gerätetest				
1541	Status Gerätetest	-	T----	8.2.3 10.1

In der Spalte „Kapitel“ wird auf die Kapitelnummer und/oder das entsprechende Dokument verwiesen, in dem die ausführliche Parameterbeschreibung enthalten ist.

CM: Bitte beachten Sie die Anleitung des verwendeten Kommunikationsprofils.
 CM-CAN: Bitte beachten Sie die **CANopen** Kommunikationsanleitung.
 CM-PDPV1: Bitte beachten Sie die **Profibus** Kommunikationsanleitung.
 CM-485: Bitte beachten Sie die **VABus** Kommunikationsanleitung.
 CM-Modbus: Bitte beachten Sie die **Modbus** Kommunikationsanleitung.
 Systembus: Bitte beachten Sie die **Systembus** Kommunikationsanleitung.
 Ethernet: Bitte beachten Sie die **Ethernet** Kommunikationsanleitung (z.B. Profinet, VA-Bus/TCP, Modbus TCP).

16.2 Parameter (Menü PARA)

Nr.	Beschreibung	Einh.	Einstellbereich	Kapitel	
Umrichterdaten					
0	Seriennummer	-	Zeichen	8.1	
1	Optionsmodule	-	Zeichen	8.1	
RS485/RS232					
10	CM: VABus Baudrate	-	Auswahl	CM-CAN	
Umrichterdaten					
12	FU-Softwareversion	-	Zeichen	8.1	
15	Copyright	-	Zeichen	8.1	
16	Leistungsmodul Softwareversion	-	Zeichen	8.1	
27	Passwort setzen	-	0 ... 999	8.1.3	
28	Bedienebene	-	1 ... 3	0	
29	Anwendername	-	32 Zeichen	8.1	
⊗	30	Konfiguration	-	Auswahl	8.1.2
⊗	34	Programm(ieren)	-	0 ... 9999	8.1.4
Lüfter					
39	Einschalttemperatur	deg.C	0 ... 60	8.10.2	
Changierfunktion					
48	Sollfrequenz	-	Auswahl	8.10.8	
Digitaleingänge					
49	Handshake Changierung	-	Auswahl	8.6.6.12	
62	Frequenz-Motorpoti Auf	-	Auswahl	8.5.3.3.1	
63	Frequenz-Motorpoti Ab	-	Auswahl	8.5.3.3.1	
66	Festfrequenzumschaltung 1	-	Auswahl	8.6.6.5, 8.5.1.3	
67	Festfrequenzumschaltung 2	-	Auswahl	8.6.6.5, 8.5.1.3	
68	Start-rechts	-	Auswahl	8.6.6.2	

¹ Für Wartungsarbeiten den Service von BONFIGLIOLI kontaktieren.

Nr.	Beschreibung	Einh.	Einstellbereich	Kapitel	
69	Start-links	-	Auswahl	8.6.6.2	
70	Datensatzumschaltung 1	-	Auswahl	8.6.6.11	
71	Datensatzumschaltung 2	-	Auswahl	8.6.6.11	
72	Prozent-Motorpoti Auf	-	Auswahl	8.5.3.3.2	
73	Prozent-Motorpoti Ab	-	Auswahl	8.5.3.3.2	
75	Festprozentwertumschaltung 1	-	Auswahl	8.6.6.6	
76	Festprozentwertumschaltung 2	-	Auswahl	8.6.6.6	
81	JOG Start		Auswahl	8.5.1.6	
87	Start 3-Leiter-Steuerung	-	Auswahl	8.6.6.3	
95	Bremschopperfreigabe	-	Auswahl	8.6.6.13	
103	Fehlerquittierung	-	Auswahl	8.6.6.8	
Elektronisches Getriebe					
125	Quelle Mastersollwert	-	Auswahl	8.5.4	
Digitaleingänge					
131	Festfrequenzumschaltung 3	-	Auswahl	8.6.6.5, 8.5.1.3	
Digitaleingänge					
164	Umschaltung n-/M-Regelung	-	Auswahl	8.6.6.10	
183	Externer Fehler	-	Auswahl	8.6.6.15	
204	Thermo-Kontakt für P570	-	Auswahl	8.6.6.9	
Istwertspeicher					
237	Speicher zurücksetzen	-	Auswahl	10.4	
CANopen/CAN Systembus					
276	CAN Interface (CM-CAN/X12)	-	Auswahl	7.3 CM-CAN	
Motorbemessungswerte					
	370 Bemessungsspannung	V	0,17·U _{FUN} ... 2·U _{FUN}	8.2.1	
	371 Bemessungsstrom	A	0,01·I _{FUN} ... 10·ü·I _{FUN}	8.2.1	
	372 Bemessungsdrehzahl	U/min	30 ... 60000	8.2.1	
<input checked="" type="checkbox"/>		373 Polpaarzahl	-	1 ... 24	8.2.1
	374 Bemessungs-Cosinus Phi	-	0,01 ... 1,00	8.2.1	
	375 Bemessungsfrequenz	Hz	10,00 ... 599,00	8.2.1	
	376 mech. Bemessungsleistung	kW	0,1·P _{FUN} ... 10·P _{FUN}	8.2.1	
Weitere Motorparameter					
<input checked="" type="checkbox"/>		377 Statorwiderstand	mOhm	0 ... 65535	8.2.2
<input checked="" type="checkbox"/>		378 Streuziffer	%	1,0 ... 20,0	8.2.2
	383 Spannungskonstante	mVmin	0,0 ... 6500,0	8.2.2	
	384 Statorinduktivität	mH	0,1 ... 500,0	8.2.2	
CAN Bus					
385	CAN Baudrate	-	Auswahl	7.3 CM-CAN	
387	CAN Knoten-Nummer	-	-1 ... 127	7.3 CM-CAN	
388	Störverhalten	-	Auswahl	CM-CAN	
Anlagendaten					
389	Faktor Anlagen-Istwert	-	-100,000 ... 100,000	8.10.9	
Profibus					
391	Profibus Node-ID	-	0...126	7.3 CM-PDPV1	
Bussteuerung					
392	Übergang 5	-	Auswahl	CM	
RS485/RS232					
394	VABus-CM Node-ID	-	1 ... 30	7.3	
395	Protokoll (CM/X21)	-	Auswahl	CM-485	

Nr.	Beschreibung	Einh.	Einstellbereich	Kapitel		
Pulsweitenmodulation						
400	Schaltfrequenz	-	Auswahl	8.10.1		
401	Min. Schaltfrequenz	-	Auswahl	8.10.1		
Stör-/Warnverhalten						
405	Warngrenze Kurzzeit-Ixt	%	6 ... 100	8.4.1		
406	Warngrenze Langzeit-Ixt	%	6 ... 100	8.4.1		
407	Warngrenze Tk	deg.C	-25 ... 0	8.4.2		
408	Warngrenze Ti	deg.C	-25 ... 0	8.4.2		
409	Meldung Reglerstatus	-	Auswahl	8.4.3		
Bussteuerung						
410	Steuerwort	-	0 ... 0xFFFF	8.3.1 CM		
411	Zustandswort	-	0 ... 0xFFFF			
412	Local/Remote	-	Auswahl			
RS485/RS232						
413	VABus-CM Watchdog Timer	s	0 ... 1000	CM-485		
Sonderfunktionen/Datensatzumschaltung						
414	Datensatzanwahl	-	Auswahl	CM		
Stör-/Warnverhalten						
417	Abschaltgrenze Frequenz	Hz	0,00 ... 599,00	8.4.4		
Frequenzgrenzen						
<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	418	Minimale Frequenz	Hz	0,00 ... 599,00	8.5.1.1
<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	419	Maximale Frequenz	Hz	0,00 ... 599,00	8.5.1.1
Frequenzrampen						
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	420	Beschleunigung (Rechtslauf)	Hz/s	0,00 ... 9999,99	8.5.1.4
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	421	Verzögerung (Rechtslauf)	Hz/s	-0,01 ... 9999,99	8.5.1.4
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	422	Beschleunigung Linkslauf	Hz/s	-0,01 ... 9999,99	8.5.1.4
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	423	Verzögerung Linkslauf	Hz/s	-0,01 ... 9999,99	8.5.1.4
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	424	Nothalt Rechtslauf	Hz/s	0,01 ... 9999,99	8.5.1.4
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	425	Nothalt Linkslauf	Hz/s	0,01 ... 9999,99	8.5.1.4
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	426	maximale Voreilung	Hz	0,01 ... 599,00	8.5.1.4
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	430	Verrundungszeit	ms	0 ... 10000	8.5.1.4
Changierfunktion						
435	Betriebsart	-	Auswahl	8.10.8		
436	Hochlaufzeit	s	0,01 ... 320,00	8.10.8		
437	Runterlaufzeit	s	0,01 ... 320,00	8.10.8		
438	Changier-Amplitude	%	0,01 ... 50,00	8.10.8		
439	Proportional sprung	%	0,01 ... 50,00	8.10.8		
PID-Regler (Technologieregler)						
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	440	Betriebsart Ausfall Istwert	-	Auswahl	8.9.3
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	441	Max. I-Anteil	Hz	0,00 ... 599,00	8.9.3
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	442	Maximalfrequenz	Hz	0,00 ... 599,00	8.9.3
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	443	Minimalfrequenz	Hz	-599,00 ... 0,00	8.9.3
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	444	Verstärkung	-	-15,00 ... 15,00	8.9.3
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	445	Nachstellzeit	ms	0 ... 32767	8.9.3
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	446	Vorhaltzeit	ms	0 ... 1000	8.9.3
Frequenzsollwertkanal/Sperrfrequenzen						
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	447	1. Sperrfrequenz	Hz	0,00 ... 599,00	8.5.1.5
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	448	2. Sperrfrequenz	Hz	0,00 ... 599,00	8.5.1.5
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	449	Frequenz-Hysterese	Hz	0,00 ... 100,00	8.5.1.5
Multifunktionseingang 1 (MFI1)						
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	450	Toleranzband	%	0,00 ... 25,00	8.6.1.1.2
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	451	Filterzeitkonstante	ms	Auswahl	8.6.1.1.3

Nr.	Beschreibung	Einh.	Einstellbereich	Kapitel
452	Betriebsart MFI1	-	Auswahl	8.6.1
453	Stör-/Warnverhalten	-	Auswahl	8.6.1.1.3
 454	Kennlinienpunkt X1	%	0,00 ... 100,00	8.6.1.1.2
 455	Kennlinienpunkt Y1	%	-100,00 ... 100,00	8.6.1.1.2
 456	Kennlinienpunkt X2	%	0,00 ... 100,00	8.6.1.1.2
 457	Kennlinienpunkt Y2	%	-100,00 ... 100,00	8.6.1.1.2
Positionierung				
 458	Betriebsart	-	Auswahl	8.3.7
 459	Signalquelle	-	Auswahl	8.3.7
 460	Positionsweg	U	0,000 ... 1 10 ⁶	8.3.7
 461	Signalkorrektur	ms	-327,68 ... 327,67	8.3.7
 462	Lastkorrektur	-	-32768 ... 32767	8.3.7
 463	Aktion nach Positionierung	-	Auswahl	8.3.7
 464	Wartezeit	ms	0 ... 3,6 10 ⁶	8.3.7
Motorpoti				
473	Rampe Frequenz-Motorpoti	Hz/s	0,01 ... 999,99	8.5.3.3.1
474	Betriebsart	-	Auswahl	8.5.3
Frequenzsollwertkanal				
475	Frequenzsollwertquelle 1	-	Auswahl	8.5.1
Prozentsollwertkanal				
 476	Prozentsollwertquelle 1	-	Auswahl	8.5.2
Prozentsollwertkanal/Rampe				
 477	Steigung Prozentwertrampe	%/s	0 ... 60000	8.5.2.4
PID-Regler (Technologieregler)				
 478	Prozentistwertquelle	-	Auswahl	8.9.3
Festfrequenzen				
 480	Festfrequenz 1	Hz	-599,00 ... 599,00	8.5.1.3
 481	Festfrequenz 2	Hz	-599,00 ... 599,00	8.5.1.3
 482	Festfrequenz 3	Hz	-599,00 ... 599,00	8.5.1.3
 483	Festfrequenz 4	Hz	-599,00 ... 599,00	8.5.1.3
484	Frequenzsollwert RAM	Hz	-599,00 ... 599,00	CM
 485	Festfrequenz 5	Hz	-599,00 ... 599,00	8.5.1.3
 486	Festfrequenz 6	Hz	-599,00 ... 599,00	8.5.1.3
 487	Festfrequenz 7	Hz	-599,00 ... 599,00	8.5.1.3
 488	Festfrequenz 8	Hz	-599,00 ... 599,00	8.5.1.3
489	JOG-Frequenz	Hz	-599,00 ... 599,00	8.5.1.6
Frequenzsollwertkanal				
 492	Frequenzsollwertquelle 2	-	Auswahl	8.5.1
 493	Betriebsart	-	Auswahl	8.5.1.2
Prozentsollwertkanal				
 494	Prozentsollwertquelle 2	-	Auswahl	8.5.2
 495	Betriebsart	-	Auswahl	8.5.2.2
PWM-Eingang/Folgefrequenzeingang/Pulsfolge				
 496	Betriebsart IN2D	-	Auswahl	8.6.7
Folgefrequenzeingang				
 497	Folgefrequenz Teiler	-	1 ... 8192	8.6.7.2
Brems-Chopper				
506	Triggerschwelle	V	AGL202: 225,0 ... 1000,0 AGL402: 325,0 ... 1000,0	8.10.4
Motor-Chopper				
 507	Triggerschwelle	V	AGL202: 225,0 ... 1000,0 AGL402: 325,0 ... 1000,0	8.10.5
Motorpoti				
509	Rampe Prozent-Motorpoti	%/s	0,00 ... 600,00	8.5.3.3.2
Digitalausgänge				

Nr.	Beschreibung	Einh.	Einstellbereich	Kapitel
 510	Einstellfrequenz	Hz	0,00 ... 599,00	8.6.5.2
 517	Einstellfrequenz Ausschalten Delta	Hz	0,00 ... 599,00	8.6.5.2
Prozentwertgrenzen				
 518	Minimaler Prozentsollwert	%	0,00 ... 300,00	8.5.2.1
 519	Maximaler Prozentsollwert	%	0,00 ... 300,00	8.5.2.1
Festprozentwerte				
 520	Festprozentwert 1	%	-300,00 ... 300,00	8.5.2.3
 521	Festprozentwert 2	%	-300,00 ... 300,00	8.5.2.3
 522	Festprozentwert 3	%	-300,00 ... 300,00	8.5.2.3
 523	Festprozentwert 4	%	-300,00 ... 300,00	8.5.2.3
524	Prozentsollwert RAM	%	-300,00 ... 300,00	CM
529	Prozentistwert RAM	%	-300,00 ... 300,00	CM
Digitalausgänge				
531	Betriebsart OUT1D (X13.5)	-	Auswahl	8.6.5
532	Betriebsart OUT2D (X10/Relais)	-	Auswahl	8.6.5
533	Betriebsart OUT3D (X11.6)	-	Auswahl	8.6.5
Stör-/Warnverhalten				
535	Betriebsart externer Fehler	-	Auswahl	8.4.5
536	Warnmaske erstellen	-	Auswahl	8.6.5.8
Digitalausgänge				
549	Sollwert erreicht: Toleranzband	%	0,01 ... 20,00	8.6.5.3
Multifunktionsausgang 1 (MFO1)				
550	Betriebsart MFO1 (X13.6)	-	Auswahl	8.6.3
551	Analog: Spannung 100%	V	0,0 ... 22,0	8.6.3
552	Analog: Spannung 0%	V	0,0 ... 22,0	8.6.3
553	Analog: Quelle MFO1A	-	Auswahl	8.6.3
554	Digital: Quelle MFO1D	-	Auswahl	8.6.3
555	FF/PF: Ausgabewert MFO1F	-	Auswahl	8.6.3
 556	FF: Strichzahl	-	30 ... 8192	8.6.3
557	PF: Skalierungsfrequenz	-	0 ... 32000	8.6.3
Digitaler Ein-/Ausgang				
558	Betriebsart Klemme X11.6	-	Auswahl	8.6.4
559	Digitaleingänge PNP/NPN	-	Auswahl	8.6.6
Multifunktionseingang 2 (MFI2)				
560	Toleranzband	%	0,00 ... 25,00	8.6.2.1.2
561	Filterzeitkonstante	-	Auswahl	8.6.2.1.3
562	Betriebsart MFI2	-	Auswahl	8.6.2
563	Stör-/Warnverhalten	-	Auswahl	8.6.2.1.3
 564	Kennlinienpunkt X1	%	0,00 ... 100,00	8.6.2.1.2
 565	Kennlinienpunkt Y1	%	-100,00 ... 100,00	8.6.2.1.2
 566	Kennlinienpunkt X2	%	0,00 ... 100,00	8.6.2.1.2
 567	Kennlinienpunkt Y2	%	-100,00 ... 100,00	8.6.2.1.2
Stör-/Warnverhalten				
570	Betriebsart Motortemp.	-	Auswahl	8.4.6
Motorschutz				
 571	Betriebsart Motorschutz	-	Auswahl	8.10.6
 572	Grenzfrequenz	%	0 ... 300	8.10.6
Intelligente Stromgrenzen				
 573	Betriebsart	-	Auswahl	8.9.1
 574	Leistungsgrenze	%	40,00 ... 95,00	8.9.1
 575	Begrenzungsdauer	min	5 ... 300	8.9.1
Stör-/Warnverhalten				
 576	Phasenausfallüberwachung	-	Auswahl	8.4.7

Nr.	Beschreibung	Einh.	Einstellbereich	Kapitel	
578	zul. Anzahl AutoQuitt	-	0 ... 20	8.4.8	
579	Wiedereinschaltverzögerung	ms	0 ... 1000	8.4.8	
Pulsweitenmodulation					
580	Reduktionsgrenze Ti/Tk	deg.C	-25 ... 0	8.10.1	
Keilriemenüberwachung					
	581 Betriebsart	-	Auswahl	8.10.7	
	582 Triggergrenze Iwirk	%	0,1 ... 100,0	8.10.7	
	583 Verzögerungszeit	s	0,1 ... 600,0	8.10.7	
U/f-Kennlinie					
<input checked="" type="checkbox"/>		600 Startspannung	V	0,0 ... 100,0	8.7
<input checked="" type="checkbox"/>		601 Spannungsüberhöhung	%	-100 ... 200	8.7
<input checked="" type="checkbox"/>		602 Überhöhungsfrequenz	%	0 ... 100	8.7
<input checked="" type="checkbox"/>		603 Eckspannung	V	AGL202: 30,0 ... 280,0 AGL402: 60,0 ... 560,0	8.7
<input checked="" type="checkbox"/>		604 Eckfrequenz	Hz	0,00 ... 599,00	8.7
	605 Dyn. Spannungsvorsteuerung	%	0 ... 200	8.8.1	
	606 Typ U/f-Kennlinie	-	Auswahl	8.7	
I²t Überwachung					
	608 Thermische Zeitkonst. Motor	min	1 ... 240	8.10.6.2	
	609 Thermische Zeitkonst. Stator	s	1 ... 600	8.10.6.2	
Stromgrenzwertregler					
<input checked="" type="checkbox"/>		610 Betriebsart	-	Auswahl	8.9.4.2
	611 Verstärkung	-	0,01 ... 30,00	8.9.4.2	
	612 Nachstellzeit	ms	1 ... 10000	8.9.4.2	
	613 Grenzstrom	A	0,0 ... ü·IFUN	8.9.4.2	
<input checked="" type="checkbox"/>		614 Grenzfrequenz	Hz	0,00 ... 599,00	8.9.4.2
I²t Überwachung					
	615 Warngrenze Motor I²t	%	6 ... 100	8.10.6.2	
PID-Regler (Technologieregler)					
	616 Totgang Motorabschaltung	%	Auswahl	8.9.3	
Stör-/Warnverhalten					
	617 max. Temp. Motorwicklung	°C	0 ... 200	8.4.6	
PID-Regler (Technologieregler)					
	618 Totgang	%	0,00 ... 30,00	8.9.3	
Anlaufverhalten					
<input checked="" type="checkbox"/>		620 Betriebsart	-	Auswahl	8.3.2
	621 Verstärkung	-	0,01 ... 10,00	8.3.2	
	622 Nachstellzeit	ms	1 ... 30000	8.3.2	
<input checked="" type="checkbox"/>		623 Startstrom	A	0,0 ... ü·IFUN	8.3.2
<input checked="" type="checkbox"/>		624 Grenzfrequenz	Hz	0,00 ... 100,00	8.3.2
	625 Bremsenöffnungszeit	ms	-5000 ... 5000	8.3.2	
Warnungen Applikation					
	626 Warnmaske Applikation erstellen	-	Auswahl	8.6.5.9	
Auslaufverhalten					
	630 Betriebsart	-	Auswahl	8.3.3	
Gleichstrombremse					
<input checked="" type="checkbox"/>		631 Bremsstrom	A	0,00 ... √2·IFUN	8.3.6
	632 Bremszeit	s	0,0 ... 200,0	8.3.6	
<input checked="" type="checkbox"/>		633 Entmagnetisierungszeit	s	0,1 ... 30,0	8.3.6
	634 Verstärkung	-	0,00 ... 10,00	8.3.6	
	635 Nachstellzeit	ms	0 ... 1000	8.3.6	
Auslaufverhalten					
	637 Abschaltswelle Stopfkt.	%	0,0 ... 100,0	8.3.3	
	638 Haltezeit Stopfunktion	s	0,0 ... 200,0	8.3.3	

Nr.	Beschreibung	Einh.	Einstellbereich	Kapitel	
Suchlauf					
	645 Betriebsart Suchlauf	-	Auswahl	8.3.5	
Autostart					
	651 Betriebsart	-	Auswahl	8.3.4	
PWM-Eingang					
	652 PWM-Offset	%	-100,00 ... 100,00	8.6.7.1	
	653 PWM-Verstärkung	%	5,0 ... 1000,0	8.6.7.1	
Pulsfolge					
	654 Pulsfolge Skalierungsfrequenz	-	0 ... 32000	8.6.7.3	
Schlupfkompensation					
<input checked="" type="checkbox"/>		660 Betriebsart	-	Auswahl	8.9.4.1
	661 Verstärkung	%	0,0 ... 300,0	8.9.4.1	
	662 max. Schlupframpe	Hz/s	0,01 ... 650,00	8.9.4.1	
	663 Frequenzuntergrenze	Hz	0,01 ... 599,00	8.9.4.1	
Spannungsregler					
	670 Betriebsart	-	Auswahl	8.9.2	
	671 Schwelle Netzausfall	V	-200,0 ... -50,0	8.9.2	
	672 Sollwert Netzstützung	V	-200,0 ... -10,0	8.9.2	
	673 Verzögerung Netzstützung	Hz/s	0,01 ... 9999,99	8.9.2	
	674 Beschleunigung Netzwiederkehr	Hz/s	0,00 ... 9999,99	8.9.2	
	675 Schwelle Stillsetzung	Hz	0,00 ... 599,00	8.9.2	
	676 Sollwert Stillsetzung	V	AGL202: 225,0 ... 387,5 AGL402: 325,0 ... 775,0	8.9.2	
	677 Verstärkung	-	0,00 ... 30,00	8.9.2	
	678 Nachstellzeit	ms	0 ... 10000	8.9.2	
	680 Sollwert UD-Begrenzung	V	AGL202: 225,0 ... 387,5 AGL402: 325,0 ... 775,0	8.9.2	
	681 max. Frequenzerhöhung	Hz	0,00 ... 599,00	8.9.2	
	683 Gen. Grenze Stromsollwert	A	0,0 ... ü·IFUN	8.9.2	
Elektronisches Getriebe					
	685 Getriebefaktor Zähler	-	-300,00 ... 300,00	8.5.4.3.1	
	686 Getriebefaktor Nenner	-	0,01 ... 300,00	8.5.4.3.1	
	687 Analog Faktor bei 100%	-	0,00 ... 100,00	8.5.4.3.2	
	688 Analog Faktor bei 0%	-	0,00 ... 100,00	8.5.4.3.2	
	689 Betriebsart	-	Auswahl	8.5.4.2	
Stromregler					
<input checked="" type="checkbox"/>		700 Verstärkung	-	0,00 ... 8,00	8.9.5.1
<input checked="" type="checkbox"/>		701 Nachstellzeit	ms	0,00 ... 10,00	8.9.5.1
Weitere Motorparameter					
<input checked="" type="checkbox"/>		716 Bemessungsmagnetisierungsstrom	A	0,01·IFUN ... ü·IFUN	8.2.2
Feldregler					
<input checked="" type="checkbox"/>		717 Flusssollwert	%	0,01 ... 300,00	8.9.5.5
Weitere Motorparameter					
<input checked="" type="checkbox"/>		718 Korrekturfaktor Bemessungs- schlupf	%	0,01 ... 300,00	8.2.2
Frequenzgrenzen					
	719 Schlupfgrenze	%	0 ... 10000	8.5.1.1	
Drehzahlregler					
	720 Betriebsart	-	Auswahl	8.9.5.3	
<input checked="" type="checkbox"/>		721 Verstärkung 1 (f <P738)	-	0,00 ... 200,00	8.9.5.3
	722 Nachstellzeit 1 (f <P738)	ms	0 ... 60000	8.9.5.3	
<input checked="" type="checkbox"/>		723 Verstärkung 2 (f >P738)	-	0,00 ... 200,00	8.9.5.3
	724 Nachstellzeit 2 (f >P738)	ms	0 ... 60000	8.9.5.3	
Beschleunigungsvorsteuerung					
	725 Betriebsart	-	Auswahl	8.9.5.4	

	Nr.	Beschreibung	Einh.	Einstellbereich	Kapitel
	726	Mindestbeschleunigung	Hz/s	0,1 ... 6500,0	8.9.5.4
	727	Mech. Zeitkonstante	ms	1 ... 60000	8.9.5.4
Drehzahlregler					
	728	Grenzstrom	A	0,0 ... $\ddot{u} \cdot I_{FUN}$	8.9.5.3.1
	729	Grenzstrom generator. Betrieb	A	-0,01 ... $\ddot{u} \cdot I_{FUN}$	8.9.5.3.1
	730	Grenze Drehmoment	%	0,00 ... 650,00	8.9.5.3.1
	731	Grenze Drehmoment generato- risch	%	0,00 ... 650,00	8.9.5.3.1
	732	Obergrenze P-Teil Drehmoment	%	0,00 ... 650,00	8.9.5.3.1
	733	Untergrenze P-Teil Drehmoment	%	0,00 ... 650,00	8.9.5.3.1
	734	Quelle Isq-Grenzwert motorisch	-	Auswahl	8.9.5.3.2
	735	Quelle Isq-Grenzwert generat.	-	Auswahl	8.9.5.3.2
	736	Quelle Drehmomentgrenze motor.	-	Auswahl	8.9.5.3.2
	737	Quelle Drehmomentgrenze gene- rat.	-	Auswahl	8.9.5.3.2
<input checked="" type="checkbox"/>		738 Grenzw. Umschalt. Drehzahlreg.	Hz	0,00 ... 599,00	8.9.5.3
	739	Leistungsgrenze	kW	0,00 ... $2 \cdot \ddot{u} \cdot P_{FUN}$	8.9.5.3.1
	740	Leistungsgrenze generatorisch	kW	0,00 ... $2 \cdot \ddot{u} \cdot P_{FUN}$	8.9.5.3.1
Feldregler					
	741	Verstärkung	-	0,0 ... 100,0	8.9.5.5
<input checked="" type="checkbox"/>		742 Nachstellzeit	ms	0,0 ... 1000,0	8.9.5.5
<input checked="" type="checkbox"/>		743 Obergrenze Isd-Sollwert	A	0,0 ... $\ddot{u} \cdot I_{FUN}$	8.9.5.5.1
<input checked="" type="checkbox"/>		744 Untergrenze Isd-Sollwert	A	$-I_{FUN}$... I_{FUN}	8.9.5.5.1
Stromregler					
	746	Kreuzkopplungsfaktor	%	0,00 ... 300,00	8.9.5.1
Drehzahlregler					
	748	Totgangdämpfung	%	0 ... 300	8.9.5.3
Aussteuerungsregler					
	750	Aussteuerungssollwert	%	3,00 ... 105,00	8.9.5.6
	752	Nachstellzeit	ms	0,0 ... 1000,00	8.9.5.6
	753	Betriebsart	-	Auswahl	8.9.5.6
	755	Untergrenze Imr-Sollwert	A	$0,01 \cdot I_{FUN}$... $\ddot{u} \cdot I_{FUN}$	8.9.5.6.1
	756	Begrenzung Regelabweichung	%	0,00 ... 100,00	8.9.5.6.1
Drehmomentregler					
	767	Obergrenze Frequenz	Hz	-599,00 ... 599,00	8.9.5.2
	768	Untergrenze Frequenz	Hz	-599,00 ... 599,00	8.9.5.2
	769	Quelle Obergrenze Frequenz	-	Auswahl	8.9.5.2.3
	770	Quelle Untergrenze Frequenz	-	Auswahl	8.9.5.2.3
Anlaufverhalten					
	779	Minimale Flussaufbauzeit	ms	1 ... 10000	8.3.2
<input checked="" type="checkbox"/>		780 Maximale Flussaufbauzeit	ms	1 ... 10000	8.3.2
<input checked="" type="checkbox"/>		781 Strom bei Flussaufbau	A	$0,1 \cdot I_{FUN}$... $\ddot{u} \cdot I_{FUN}$	8.3.2
Selbsteinstellung					
	796	SETUP Auswahl	-	Auswahl	7.8
Systembus					
	900	Node ID	-	-1 ... 63	7.3 Systemb.
	903	Baud Rate	-	Auswahl	7.3 Systemb.
	904	Boot-up delay	ms	3500 ... 50000	Systemb.
	918	SYNC identifier	-	0 ... 2047	
	919	SYNC time	ms	0 ... 50000	
	921	RxSDO1 identifier	-	0 ... 2047	
	922	TxSDO1 identifier	-	0 ... 2047	

Nr.	Beschreibung	Einh.	Einstellbereich	Kapitel
923	SDO2 Set Active	-	Auswahl	
924	RxPDO1-Identifizier	-	0 ... 2047	
925	TxPDO1-Identifizier	-	0 ... 2047	
926	RxPDO2-Identifizier	-	0 ... 2047	
927	TxPDO2-Identifizier	-	0 ... 2047	
928	RxPDO3-Identifizier	-	0 ... 2047	
929	TxPDO3-Identifizier	-	0 ... 2047	
930	TxPDO1 Function	-	Auswahl	
931	TxPDO1 Time	ms	0 ... 50000	
932	TxPDO2 Function	-	Auswahl	
933	TxPDO2 Time	ms	0 ... 50000	
934	TxPDO3 Function	-	Auswahl	
935	TxPDO3 Time	ms	0 ... 50000	
936	RxPDO1 Function	-	Auswahl	
937	RxPDO2 Function	-	Auswahl	
938	RxPDO3 Function	-	Auswahl	
939	SYNC Timeout	ms	0 ... 60000	
941	RxPDO1 Timeout	ms	0 ... 60000	
942	RxPDO2 Timeout	ms	0 ... 60000	
945	RxPDO3 Timeout	ms	0 ... 60000	
946	TxPDO1 Boolean1	-	Auswahl	
947	TxPDO1 Boolean2	-	Auswahl	
948	TxPDO1 Boolean3	-	Auswahl	
949	TxPDO1 Boolean4	-	Auswahl	
950	TxPDO1 Word1	-	Auswahl	
951	TxPDO1 Word2	-	Auswahl	
952	TxPDO1 Word3	-	Auswahl	
953	TxPDO1 Word4	-	Auswahl	
954	TxPDO1 Long1	-	Auswahl	
955	TxPDO1 Long2	-	Auswahl	
956	TxPDO2 Boolean1	-	Auswahl	
957	TxPDO2 Boolean2	-	Auswahl	
958	TxPDO2 Boolean3	-	Auswahl	
959	TxPDO2 Boolean4	-	Auswahl	
960	TxPDO2 Word1	-	Auswahl	
961	TxPDO2 Word2	-	Auswahl	
962	TxPDO2 Word3	-	Auswahl	
963	TxPDO2 Word4	-	Auswahl	
964	TxPDO2 Long1	-	Auswahl	
965	TxPDO2 Long2	-	Auswahl	
966	TxPDO3 Boolean1	-	Auswahl	
967	TxPDO3 Boolean2	-	Auswahl	
968	TxPDO3 Boolean3	-	Auswahl	
969	TxPDO3 Boolean4	-	Auswahl	
972	TxPDO3 Word1	-	Auswahl	
973	TxPDO3 Word2	-	Auswahl	
974	TxPDO3 Word3	-	Auswahl	
975	TxPDO3 Word4	-	Auswahl	
976	TxPDO3 Long1	-	Auswahl	
977	TxPDO3 Long2	-	Auswahl	
989	Emergency Reaction	-	Auswahl	
1180	Betriebsart	-	Auswahl	

Systemb.

Weitere Motorparameter

Nr.	Beschreibung	Einh.	Einstellbereich	Kapitel
 1190	Statorwiderstand	Ohm	0,001 ... 100,000	8.2.2
 1192	Spitzenstrom	A	0,01% I _{FUN} ... 100000% ü I _{FUN}	8.2.2
Mux/DeMux				
1250	Mux Eingang Index (schreiben)	-	EEPROM: 0 ... 16 RAM: 17 ... 33	8.6.6.17
1251	Mux Eingang Index (lesen)	-	EEPROM: 0 ... 16 RAM: 17 ... 33	8.6.6.17
1252	Mux Eingänge	-	Auswahl	8.6.6.17
1253	DeMux Eingang	-	Auswahl	8.6.6.17
Benutzer Warnung				
1363	Benutzer Warnung 1	-	Auswahl	8.6.6.14
1364	Benutzer Warnung 2	-	Auswahl	8.6.6.14
Konverter Profibus/Interne Notation				
1370	In-F-PDP-word 1	-	Auswahl	8.10.12
1371	In-F-PDP-word 2	-	Auswahl	8.10.12
1372	In-F-intern-long 1	-	Auswahl	8.10.12
1373	In-F-intern-long 2	-	Auswahl	8.10.12
1374	In-F-Convert-Reference	Hz	0,01...599,00	8.10.12
Modbus (RTU/ASCII)				
1375	Modbus Parität	-	Auswahl	7.3
1376	Modbus Adresse	-	1 ... 247	CM-Modbus
CANopen				
1414	CANopen 0x3008 Perc. Actual Value Source	-	Auswahl	CM-CAN
1415	CANopen 0x3011 Act.ValueWord 1	-	Auswahl	
1416	CANopen 0x3012 Act.ValueWord 2	-	Auswahl	
1417	CANopen 0x3021 Act.ValueLong 1	-	Auswahl	
1418	CANopen 0x3022 Act. ValueLong 2	-	Auswahl	
1420	CANopen Mux Eingang Index (schreiben)	-	EEPROM: 0 ... 16 RAM: 17 ... 33	
1421	CANopen Mux Eingang Index (lesen)	-	EEPROM: 0 ... 16 RAM: 17 ... 33	
1422	CANopen Mux Eingänge	-	Auswahl	
1423	CANopen Obj 0x3007 Prozentistwertquelle	-	Auswahl	
1451	OS Synctime	-	700 ... 900	
Ethernet				
1432	IP Address	-	nnn.nnn.nnn.nnn	Ethernet
1433	Netmask	-	nnn.nnn.nnn.nnn	
1434	Gateway	-	nnn.nnn.nnn.nnn	
1435	DNS Server	-	nnn.nnn.nnn.nnn	
1436	DHCP Option	-	Auswahl	
1437	IP Command	-	Auswahl	
1438	Reload IP-Settings	-	0 ... 1	
1440	Email function	-	Auswahl	
1441	Email Text (Body)	-	Text	
VABus (X21)				
1500	VABus-X21 Baudrate	-	Auswahl	7.3
1501	VABus-X21 Node-ID	-	1 ... 30	CM-485
1502	VABus-X21 Watchdog-Timer	s	0 ... 1000	CM-485
Modbus (RTU/ASCII)				
1503	Modbus Mode	-	Auswahl	7.3
1504	Modbus Baudrate	Baud	Auswahl	CM-Modbus
1505	Modbus Watchdog Timer	s	0 ... 1000	CM-Modbus

Nr.	Beschreibung	Einh.	Einstellbereich	Kapitel
Standby				
1510	Zeit bis Keypad Standby	Min	0 ... 60	9.3
1511	Standby-Betrieb	-	Auswahl	9.3
Real-time Tuning				
1520	Betriebsart Real-time Tuning	-	Auswahl	8.9.6
Wartung¹⁾				
1534	Betriebsart Wartungsintervall Zwischenkreis	-	Auswahl	11.3.1
1535	Betriebsart Wartungsintervall Lüfter	-	Auswahl	11.3.2
1539	Rücksetzen der Wartungsintervalle	-	Auswahl	11.3.3
Gerätetest				
1540	Start Gerätetest manuell	-	Auswahl	8.2.3.4
1542	Start Gerätetest automatisch	-	Auswahl	8.2.3.5
1543	Basis-Parameter Anlagenistwert	-	0 ... 1600	8.10.9
Energiesparfunktionen				
1550	Betriebsart Energiesparfunktion	-	Auswahl	9.1
1551	Flussabsenkung	%	0 ... 100	9.1
1552	Energiesparfunktion ein	-	Auswahl	9.1

1) Für Wartungsarbeiten den Service von BONFIGLIOLI kontaktieren.

In der Spalte Kapitel wird auf die Kapitelnummer oder das entsprechende Dokument verwiesen, in dem die ausführliche Parameterbeschreibung enthalten ist.

CM: Bitte beachten Sie die Anleitung des verwendeten Kommunikationsprofils.
 CM-CAN: Bitte beachten Sie die **CANopen** Kommunikationsanleitung.
 CM-PDPV1: Bitte beachten Sie die **Profibus** Kommunikationsanleitung.
 CM-485: Bitte beachten Sie die **VABus** Kommunikationsanleitung.
 CM-Modbus: Bitte beachten Sie die **Modbus** Kommunikationsanleitung.
 Systembus: Bitte beachten Sie die **Systembus** Kommunikationsanleitung.
 Ethernet: Bitte beachten Sie die **Ethernet** Kommunikationsanleitung (z.B. Profinet, VABus/TCP, Modbus TCP).

Index
A

Abmessungen 27
 Allgemeines zur Dokumentation 11
 Analogausgänge 86
 Analogeingänge 86
 Anlagendaten 264
 Anlaufverhalten
 FOR 91
 U/f 90
 Anlaufverhalten 128
 Anschluss 32
 Anwendername 113
 Aufstellung 20
 Auslaufverhalten 91, 131
 Außerbetriebnahme 22
 Aussteuerungsregler 248
 Autostart 134

B

Bedienebene 114
 Bedienfeld 52
 Menü 52
 Sperrern 168, 169
 Begrenzung
 Ausgangsfrequenz 151
 Prozentsollwert 160
 Benutzer-Warnung 213
 Beschleunigung (Rampe) 153
 Beschleunigungsvorsteuerung 246
 Bestimmungsgemäße Verwendung 15
 Bremschopper 252
 Freigabe 213
 Bremse öffnen 200
 Bremsen
 Gleichstrombremse 136
 Steuerung über Digitalausgang 200
 Bremswiderstand 252
 Anschluss 41
 Dimensionierung 253

C

CANopen 77
 CE Konformität 289
 Changierfunktion 261
 Handshake 213
 Cold Plate 326

D

Datensatz 96, 212
 Datensatzumschaltung 212
 Demultiplexer 214
 Diagnose 348
 Digitalausgänge 85, 195
 Logiksignale 196
 Digitaleingang 2
 Betriebsart 216
 Folgefrequenz 218
 Pulsfolge 219

PWM 217
 Digitaleingänge 85, 204
 Auswertelogik 48, 194, 205
 Logiksignale 205
 Digitaler Ein-/Ausgang 194
 Drehmomentregelung 84
 Drehmomentregelung, Applikationsbeispiel 109
 Drehmomentregler 240
 Drehrichtung 153, 161
 Kontrolle 71
 Start-rechts, Start-links 208
 Drehzahlregelung 84
 Drehzahlregler 242
 Umschaltung Drehzahl-
 /Drehmomentregelung 211
 Drei-Leiter-Steuerung 209
 Durchsteckmontage 321
 Bauform 1 322
 Bauform 2 323
 Bauform 3 324

E

Einstellfrequenz 198
 Elektrische Installation
 Sicherheit 31
 Elektrischer Anschluss 20, 32
 Elektronisches Getriebe 97, 170
 Betriebsarten 170
 Getriebefaktor 172
 Istwert 173
 Offset 173
 EMV 32
 Energieeinsparung 99, 269
 Energiesparfunktion 269
 Externe Spannungsversorgung 49
 Externer Fehler 142, 213
 Externer Lüfter 201

F

Fahrmanwendungen, Applikationsbeispiel 108
 Fehlerliste 338
 Fehlermeldung 338
 Kopieren mit Speicherkarte 266
 Fehlermeldungen 339
 der Selbsteinstellung 70
 Fehlermeldungen quittieren 211
 automatisch 147
 mit Logiksignal 210
 mit Parameter 34 Programmieren 116
 via Bedienfeld 100
 Fehlerumgebung 342
 Feldbus 100
 Feldorientierte Regelung
 Asynchronmotor 114
 Synchronmotor 114
 Feldregler 247
 Festfrequenzen 88, 152

- Umschaltung 152
- Festfrequenzumschaltung 210
- Festprozentwerte 161
- Festprozentwertumschaltung 210
- Filterzeitkonstante 187
 - Multifunktionseingang 1 181
 - Multifunktionseingang 2 187
- Flussabsenkung 270
- Flussaufbau beendet 200
- Folgeantrieb, Changierfunktion 261
- Folgefrequenz
 - Ausgang 192
 - Eingang 218
- Folgefrequenz-Eingang 89
- Förderband, Applikationsbeispiel 106
- Freigabe
 - STO Status 279
- Frequenzrampen 153
- Frequenzsollwert 83, 148
 - invertiert 151
- Führungsantrieb, Changierfunktion 261
- Funktionentabelle 214
- G**
- Gerätetest 121
- Getriebefaktor 172
 - fest 172
 - variabel 172
- Gewährleistung und Haftung 12
- Gleichstrombremse 136
- Grenzfrequenz 258
- Gruppenantrieb 40
- H**
- Hutschiene
 - Bauform 1 337
- Hutschiene 337
- Hysterese 156
 - des analogen Eingangssignals 180, 186
 - Frequenz-Hysterese 156
- I**
- I²t- Überwachung 259
- Inbetriebnahme 51
 - Asynchronmotor über Keypad 61
 - Kommunikation 76
 - Synchronmotor über Keypad 65
- Installation 27
 - Durchsteckmontage
 - Bauform 1 322
 - Bauform 2 323
 - Bauform 3 324
 - elektrisch 31
 - Hutschiene
 - Bauform 1 337
 - mechanisch 27
 - Baugröße 128
 - Baugröße 229
 - Baugröße 330
 - Schwingfest
 - Bauform 1 334
 - Bauform 2 335
- Bauform 3 336
- Intelligente Stromgrenzen 222
- Istwerte
 - der Anlage 280
 - der Maschine 279
 - des Frequenzumrichters 277
- Istwertspeicher 280
- IT-Netz 37
- J**
- JOG 59
 - Start 210
- JOG-Funktion 157
- K**
- Keypad 52
- Kommunikation 100
 - Inbetriebnahme 55, 76
- Kompressor, Applikationsbeispiel 107
- Konfiguration 114
- Kopieren mit Speicherkarte
 - Warnmeldung 266
- Kopieren von Parameterwerten 265
- KTY 146
- L**
- Lagerung 20
- Leitungslänge 39, 40
- Leitungsquerschnitt 34
- Lüfter
 - Einschalttemperatur 251
 - extern 201
- Lüfter, Applikationsbeispiel 102, 103, 105
- M**
- Maschinendaten 117
- Maße 27
- Maximale Frequenz 151
- Mechanische Installation
 - Sicherheit 27
- Menü 52
- Minimale Frequenz 151
- Modbus 79
- Montage 27
 - Abstand 27
- Motoranschluss 38
- Motorbemessungswerte 117
- Motor-Chopper 254
- Motordaten 117
- Motorpotentiometer 87, 162, 209
 - Steuerung über Bedienfeld 167
 - Steuerung über Digitaleingänge 163
- Motorschutz 255
 - Motorschutz durch I²t- Überwachung 259
 - Motorschutzschalter 255
- Multifunktionsausgang 189
 - Analog 190
 - Betriebsart 189
 - Digital 191
 - Folgefrequenz 192
 - Kennlinie 190
 - Pulsfolge 192

Multifunktionseingang	175		
Multifunktionseingang 1			
als Analogeingang	176		
als Digitaleingang	182		
Filterzeitkonstante	181		
Kennlinie	177		
Stör-/Warnverhalten	181		
Toleranzband	179		
Multifunktionseingang 2			
als Analogeingang	183		
als Digitaleingang	189		
Filterzeitkonstante	187		
Kennlinie	184		
Stör-/Warnverhalten	188		
Toleranzband	186		
Multiplexer	214		
N			
Netzanschluss	36		
Netzausfallstützung	226		
Nothalt	154		
NPN	48, 194, 205		
O			
Optionen	302		
Bremswiderstand	308		
Eingangsfiler	313		
Hutschiene	337		
Kommunikationsmodul	319	319	
Montagevarianten	320		
Netzdrossel	310		
Resource Pack	319		
Schirmblech	302		
P			
Parameter			
Kopieren	265		
Parameterliste	352		
Passwort	116		
PID-Regler	229		
PNP	48, 194, 205		
Positionierung	137		
Poti F	56		
Poti P	58		
Profibus	77		
Prozentsollwert	158		
Prozentwertrampen	162		
PT1000	146		
PTC	146		
Pulsfolge			
Ausgang	192		
Eingang	219		
Pulsfolge-Eingang	89		
Pulsweitenmodulation	250		
Pumpe, Applikationsbeispiel	101, 103		
PWM-Eingang	88, 217		
R			
Rampe			
des Motorpoti-Prozentwerts	163		
Frequenz	153		
Prozentwert	162		
Regelfunktionen	222		
Intelligente Stromgrenzen	222		
Netzausfallstützung	226		
PID	229		
Spannungsregler	223		
Resource Pack	319		
S			
SA Warnmeldungen Selbsteinstellung	69		
Schaltfrequenz	250		
Schirmblech	302		
Schlupfkompensation	236		
Schutzfunktionen	98		
Schwingfest			
Bauform 1	334		
Bauform 2	335		
Bauform 3	336		
Schwingfest	334		
Selbsteinstellung	110		
Setup	60		
SF Fehlermeldungen Selbsteinstellung	70		
Sicherheit			
Allgemein	14		
elektrische Installation	31		
mechanische Installation	27		
S-Kurve	155		
Sollwert	148		
erreicht	199		
Festfrequenz	152		
Festprozentwert	161		
JOG-Frequenz	157		
Motorpotentiometer	162		
Spannungseingang	49		
Spannungsregler	223		
Speicherkarte	319		
Sperrfrequenzen	88, 156		
SPS	214		
SS Statusmeldungen Selbsteinstellung	68		
Standby	272		
Start-links	208		
Start-rechts	208		
Status Gerätetest	124		
Steuerklemmen			
Einstellmöglichkeiten	47		
Standardanschluss	43		
Werkseinstellungen	45		
Steuersignale	205		
Steuerung	126		
Stör-/Warnverhalten			
vom Multifunktionseingang 1	181		
vom Multifunktionseingang 2	188		
Störverhalten	140		
Strombegrenzung	201		
Stromgrenzwertregler	237		
Stromregler	238		
Suchlauf	134		
Synchronisation	134		
Systembus	78		
T			
TCP/IP	81		
Technische Daten	289		

Technologieregler	229	Überwachungsfunktionen	98
Thermische Zeitkonstante	260	UL Approbation	289
Thermo-Kontakt	211	Urheberrecht	13
Toleranzband	179, 186	V	
Multifunktionseingang 1	179	VABus	80
Multifunktionseingang 2	186	Verrundungszeit	155
Transport	20	Verzögerung (Rampe)	153
Typenschlüssel	24	Voreilung	154
U		W	
U/f	114	Warncode	
Typ	220	der Warnmaske	202
U/f Anlaufverhalten	90	der Warnmaske Applikation	204
U/f-Kennlinie	92	Warngrenze	260
linear	220	Warnmaske	201
quadratisch	271	Warnmaske Applikation	203
U/f-Kennlinienbetrieb	220	Warnmeldung	349
Überlastfähigkeit	289	Kopieren mit Speicherkarte	266
Überwachung		Warnmeldungen	
Analoges Eingangssignal	181, 188	der Selbsteinstellung	69
Ausgangsfrequenz	142	Warnstatus	349
Innenraumtemperatur	141	Applikation	349
Kühlkörpertemperatur	141	Warnverhalten	140
Lastverhalten	261	Wartung	22, 283
Motortemperatur	143, 211	Lüfter	286
Phasenausfall	147	Zwischenkreis	285
Reglereingriff	141	Werkseinstellung	
Überlast	140	Einzelner Parameter über Keypad	60
Warnmaske	201	Komplett zurücksetzen	116
Warnmaske Applikation	203		
Wirkstrom	261		

Bonfiglioli Worldwide Locations

Australia

Bonfiglioli Transmission (Aust.) Pty Ltd
2, Cox Place Glendenning NSW 2761
Locked Bag 1000 Plumpton NSW 2761
Tel. +61 2 8811 8000



Brazil

Bonfiglioli Redutores do Brasil Ltda
Travessa Cláudio Armando 171 - Bloco 3
CEP 09861-730 - Bairro Assunção
São Bernardo do Campo - São Paulo
Tel. +55 11 4344 2322



China

Bonfiglioli Drives (Shanghai) Co. Ltd.
#68, Hui-Lian Road, QingPu District,
201707 Shanghai
Tel. +86 21 6700 2000



France

Bonfiglioli Transmission s.a.
14 Rue Eugène Pottier
Zone Industrielle de Moimont II
95670 Marly la Ville
Tel. +33 1 34474510



Germany

Bonfiglioli Deutschland GmbH
Sperberweg 12 - 41468 Neuss
Tel. +49 0 2131 2988 0



Bonfiglioli Vectron GmbH

Europark Fichtenhain B6 - 47807 Krefeld
Tel. +49 0 2151 8396 0



O&K Antriebstechnik GmbH

Ruhrallee 8-12 - 45525 Hattingen
Tel. +49 0 2324 2050 1



India

Bonfiglioli Transmission Pvt. Ltd.
Mobility & Wind Industries
AC 7 - AC 11 Sidco Industrial Estate
Thirumudivakkam Chennai - 600 044
Tel. +91 844 844 8649



Discrete Manufacturing & Process Industries - Mechatronic & Motion

Survey No. 528/1
Perambakkam High Road Mannur Village,
Sriperumbudur Taluk Chennai - 602 105
Tel. +91 844 844 8649



Discrete Manufacturing & Process Industries

Plot No.A-9/5, Phase IV MIDC Chakan,
Village Nighoje Pune - 410 501
Tel. +91 844 844 8649



Italy

Bonfiglioli Riduttori S.p.A.
Discrete Manufacturing & Process Industries
Via Bazzane, 33/A
40012 Calderara di Reno
Tel. +39 051 6473111



Mobility & Wind Industries

Via Enrico Mattei, 12 Z.I. Villa Selva
47100 Forlì
Tel. +39 0543 789111



Discrete Manufacturing & Process Industries

Via Sandro Pertini lotto 7b
20080 Carpiano
Tel. +39 02985081



Bonfiglioli Mechatronic Research S.p.A

Via Unione 49 - 38068 Rovereto
Tel. +39 0464 443435/36



New Zealand

Bonfiglioli Transmission (Aust.) Pty Ltd
88 Hastie Avenue, Mangere Bridge,
2022 Auckland
PO Box 11795, Ellerslie
Tel. +64 09 634 6441



Singapore

Bonfiglioli South East Asia Pte Ltd
8 Boon Lay Way, #04-09,
8@ Tadehub 21, Singapore 609964
Tel. +65 6268 9869



Slovakia

Bonfiglioli Slovakia s.r.o.
Robotnícka 2129
Považská Bystrica, 01701 Slovakia
Tel. +421 42 430 75 64



South Africa

Bonfiglioli South Africa Pty Ltd.
55 Galaxy Avenue, Linbro Business Park,
Sandton, Johannesburg
2090 South Africa
Tel. +27 11 608 2030



Spain

Tecnotrans Bonfiglioli S.A
Pol. Ind. Zona Franca, Sector C,
Calle F, nº 6 - 08040 Barcelona
Tel. +34 93 447 84 00



Turkey

Bonfiglioli Turkey Jsc
Atatürk Organize Sanayi Bölgesi,
10007 Sk. No. 30
Atatürk Organize Sanayi Bölgesi,
35620 Çiğli - İzmir
Tel. +90 0 232 328 22 77



United Kingdom

Bonfiglioli UK Ltd.
Unit 1 Calver Quay, Calver Road, Winwick
Warrington, Cheshire - WA2 8UD
Tel. +44 1925 852667



USA

Bonfiglioli USA Inc.
3541 Hargrave Drive
Hebron, Kentucky 41048
Tel. +1 859 334 3333



Vietnam

Bonfiglioli Vietnam Ltd.
Lot C-9D-CN My Phuoc Industrial Park 3
Ben Cat - Binh Duong Province
Tel. +84 650 3577411



 PRODUCTION

 ASSEMBLY

 SALES

 SERVICE



Abbiamo un'inflessibile dedizione per l'eccellenza, l'innovazione e la sostenibilità. Il nostro Team crea, distribuisce e supporta soluzioni di Trasmissioni e Controllo di Potenza per mantenere il mondo in movimento

We have a relentless commitment to excellence, innovation & sustainability. Our team creates, distributes and services world-class power transmission & drive solutions to keep the world in motion.

Wir verpflichten uns kompromisslos zu Qualität, Innovation und Nachhaltigkeit. Unser Team entwickelt, vertreibt und wartet erstklassige Energieübertragungs- und Antriebslösungen, um die Welt in Bewegung zu halten

Notre engagement envers l'excellence, l'innovation et le développement durable guide notre quotidien. Notre Équipe crée, distribue et entretient des solutions de transmission de puissance et de contrôle du mouvement contribuant ainsi à maintenir le monde en mouvement.

Tenemos un firme compromiso con la excelencia, la innovación y la sostenibilidad. Nuestro equipo crea, distribuye y da soporte en soluciones de transmisión y control de potencia para que el mundo siga en movimiento.

VEC627R7