

Commander C200 & C300

Frequenzumrichter zur Regelung von Asynchronmotoren

Betriebsanleitung

Steuereinheit



Vertriebspartner von:

Nidec



EPA Antriebe

Danke, dass Sie sich für die **Zusammenarbeit mit EPA** entschieden haben!

EPA - Ihr kompetenter Partner für Nidec / Control Techniques, wenn es um **individuellen Service & umfassende Dienstleistungen** geht.

Bei Fragen zum Produkt, rufen Sie uns gerne an:
Tel.: +49 (0)6181 – 9704 – 0

Aktuelle Infos zu uns und unseren Produkten finden Sie auf
www.epa.de.

Vertrieb:

EPA GmbH

Fliederstraße 8, D-63486 Bruchköbel
Deutschland / Germany

Telefon / Phone: +49(0)6181 9704-0

Telefax / Fax: +49(0)6181 9704-99

E-Mail: info@epa.de

Internet: www.epa.de

Autor:

Nidec Control Techniques Ltd.

Stand:

2 / 10.2019

Artikel:

Commander C200 & C300



Originalanweisungen

Zum Zwecke der Einhaltung der EU-Maschinenrichtlinie 2006/42/EG enthält die englische Version dieses Handbuchs die Originalanweisungen. Handbücher in anderen Sprachen sind Übersetzungen der Originalanweisungen.

Dokumentation

Handbücher stehen unter folgenden Adressen zum Download zur Verfügung: <http://www.drive-setup.com/ctdownloads>

Die in diesem Handbuch enthaltenen Informationen gelten zur Zeit der Drucklegung für die angegebene Softwareversion als richtig, sind jedoch nicht Teil eines Vertrags. Der Hersteller behält sich das Recht vor, die Spezifikationen oder Leistungsdaten von Produkten oder den Inhalt dieses Handbuchs ohne Ankündigung zu ändern.

Haftung und Gewährleistung

In keinem Fall und unter keinen Umständen ist der Hersteller haftbar für Schäden und Ausfälle aufgrund von Missbrauch, unsachgemäßem Gebrauch, falscher Montage, anormalen Betriebsbedingungen und Temperaturen, Staub, Rost oder Ausfällen aufgrund des Betriebs außerhalb der veröffentlichten Nennwerte. Der Hersteller ist nicht haftbar für Folgeschäden und mittelbare Schäden. Die vollständigen Gewährleistungsbedingungen erhalten Sie beim Lieferanten Ihres Umrichters.

Umweltschutz

Control Techniques Ltd. betreibt ein Umweltschutzsystem (Environmental Management System, EMS) nach der internationalen Norm ISO 14001.

Weitere Informationen zu unserer Umweltschutzpolitik finden Sie unter: <http://www.drive-setup.com/environment>

Beschränkung gefährlicher Stoffe (RoHS)

Die in diesem Handbuch behandelten Produkte entsprechen den europäischen und internationalen Bestimmungen zur Beschränkung gefährlicher Stoffe, einschließlich der EU-Richtlinie 2011/65/EU und den chinesischen Verwaltungsmaßnahmen zur Beschränkung gefährlicher Stoffe in elektrischen und elektronischen Produkten.

Entsorgung und Recycling



Elektronische Produkte dürfen am Ende ihrer nutzbaren Lebensdauer nicht mit dem Hausmüll entsorgt werden, sondern sollten stattdessen von einem Spezialisten für Elektromüll recycelt werden. Zur effizienten Wiederverwertung können Produkte von Control Techniques einfach in ihre Einzelteile zerlegt werden. Der Großteil der in diesem Produkt verwendeten Werkstoffe ist recyclingfähig.

Die Produktverpackung ist qualitativ hochwertig und wiederverwendbar. Große Produkte werden in Holzkisten verpackt. Kleinere Produkte werden in stabilen Pappkartons verpackt, die selbst einen hohen Anteil an Recyclingmaterial aufweisen. Kartons können wiederverwendet und recycelt werden. Polyethylenfolie, die für Schutzhüllen und Beutel verwendet wird, kann recycelt werden. Beachten Sie bei der Vorbereitung zum Wiederverwerten oder Entsorgen eines Produkts oder einer Verpackung die lokale Gesetzgebung und die dafür günstigste Handhabung.

REACH-Gesetzgebung

Die Verordnung (EG) Nr. 1907/2006 zur Registrierung, Bewertung und Beschränkung chemischer Stoffe (REACH) erfordert, dass der Lieferant eines Artikels den Empfänger informiert, falls der Artikel mehr als einen angegebenen Teil einer Substanz enthält, die von der europäischen Agentur für chemische Stoffe (ECHA) als sehr besorgniserregend (SVHC) eingestuft wird und daher von dieser Agentur als gesetzlich zulassungspflichtig gilt.

Weitere Informationen zu unserer REACH-Konformität finden Sie unter: <http://www.drive-setup.com/reach>

Eingetragener Firmensitz:

Nidec Control Techniques Ltd.

The Gro

Newtown

Powys

SY16 3BE

Vereinigtes Königreich

In England und Wales registriert. Firmen-Reg. Nr. 01236886.

Copyright

Der Inhalt dieses Druckwerks gilt zum Zeitpunkt der Drucklegung als korrekt. Zur Aufrechterhaltung kontinuierlicher Entwicklungs- und Verbesserungsmaßnahmen behält sich der Hersteller das Recht vor, die Spezifikationen des Produkts und seine Leistungsdaten sowie den Inhalt der Betriebsanleitung ohne vorherige Ankündigung zu ändern.

Alle Rechte vorbehalten. Ohne schriftliche Genehmigung des Herstellers darf kein Teil dieser Betriebsanleitung in irgendeiner Form elektronisch oder mechanisch reproduziert oder versendet bzw. in ein Speichersystem kopiert oder aufgezeichnet werden.

Copyright © Oktober 2019 Nidec Control Techniques Ltd

Verwendung dieser Betriebsanleitung

Diese Betriebsanleitung ist gemeinsam mit dem entsprechenden Leistungsmodul-Installationshandbuch zu verwenden. Das Leistungsmodul-Installationshandbuch enthält die benötigten Informationen für die physische Installation des Umrichters. Diese Betriebsanleitung enthält Informationen zur Konfiguration, Bedienung und Optimierung des Umrichters.

HINWEIS

In einigen Abschnitten dieser Betriebsanleitung finden Sie spezielle Sicherheitshinweise. Darüber hinaus enthält Kapitel 1 *Sicherheitsinformationen* auf Seite 9 Allgemeine Sicherheitshinweise. Es ist äußerst wichtig, dass bei der Arbeit mit einem System, in dem der Umrichter eingesetzt wird, und bei der Konstruktion eines solchen Systems alle Warnungen beachtet und die Informationen berücksichtigt werden.

Mithilfe des folgenden Diagramms können Sie die für Ihre jeweilige Aufgabe relevanten Abschnitte schnell auffinden. Genauere Informationen erhalten Sie jedoch im *Inhalt* auf Seite 4:

	Schnellstart / Testbetrieb	Einarbeitung	Systemen- wicklung	Programmierung und Inbetriebnahme	Fehlerdiagnose
1 Sicherheitsinformationen	●	●	●	●	●
2 Produktinformationen		●	●		
3 Mechanische Installation			●		
4 Elektrische Installation			●		
5 Bedienung und Softwarestruktur		●	●		
6 Basisparameter		●	●	●	
7 Inbetriebnahme	●	●	●	●	
8 Optimierung			●	●	
9 Handhabung der NV-Medienkarte			●	●	
10 Onboard-SPS			●	●	
11 Erweiterte Parameter			●	●	
12 Diagnose					●
13 Hinweise zur UL-Konformität			●	●	

Inhalt

1	Sicherheitsinformationen	9	6	Basisparameter	35
1.1	Warnungen, Vorsichtsmaßnahmen und Hinweise	9	6.1	Parameterbereiche und Höchst-/Mindestwerte für Variablen:	35
1.2	Wichtige Sicherheitsinformationen. Gefahren. Kompetenz der Konstrukteure und Installateure ...	9	6.2	Menü 0: Basisparameter	35
1.3	Verantwortlichkeiten	9	6.3	Parameterbeschreibungen	40
1.4	Einhalten der Vorschriften	9	7	Inbetriebnahme	61
1.5	Elektrische Gefahren	9	7.1	Anschlüsse für die Inbetriebnahme	61
1.6	Gespeicherte elektrische Ladungen	9	7.2	Ändern der Betriebsart	61
1.7	Mechanische Gefahren	10	7.3	Schnellstart-Inbetriebnahme	66
1.8	Zugang zum Gerät	10	8	Optimierung	68
1.9	Umweltbeschränkungen	10	8.1	Motorparametersätze	68
1.10	Gefährliche Umgebungen	10	8.2	Maximaler Motornennstrom	75
1.11	Motor	10	8.3	Stromgrenzen	75
1.12	Steuerung der mechanischen Motorbremse	10	8.4	Thermischer Motorschutz	75
1.13	Einstellen der Parameter	10	8.5	Taktfrequenz	76
1.14	Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV)	10	8.6	CT-Modbus RTU-Spezifikation	77
2	Produktinformationen	11	9	NV-Medienkarte	83
2.1	Einführung	11	9.1	Einführung	83
2.2	Modellbezeichnung	11	9.2	Unterstützung für eine SD-Karte	83
2.3	Bemessungsdaten	12	9.3	NV-Medienkarten-Parameter	86
2.4	Betriebsarten	13	9.4	NV-Medienkarten-Abschaltungen	86
2.5	Keypad und Display	13	9.5	Datenblock-Kopfzeileninformationen	86
2.6	Beschreibung des Typenschilds	14	10	Onboard-SPS	87
2.7	Optionen	14	10.1	Onboard-SPS und Machine Control Studio	87
3	Mechanische Installation	17	10.2	Vorteile	87
3.1	Einbauen/Ausbauen von Optionsmodulen	17	10.3	Eigenschaften	87
3.2	Austausch der Batterie für die Echtzeituhr	20	10.4	Parameter des Onboard-SPS-Programms	88
4	Elektrische Installation	21	10.5	Fehlerabschaltungen des Onboard-SPS-Programms	88
4.1	24 VDC-Versorgung	21			
4.2	Anschlüsse für die Kommunikation	21			
4.3	Steueranschlüsse	22			
4.4	Safe Torque Off (STO) (nur C300)	26			
5	Bedienung und Softwarestruktur	28			
5.1	Das Display	28			
5.2	Arbeiten mit der Bedieneinheit	28			
5.3	Menüstruktur	30			
5.4	Menü 0	30			
5.5	Erweiterte Menüs	30			
5.6	Ändern der Betriebsart	32			
5.7	Speichern von Parametern	32			
5.8	Rücksetzen der Parameterwerte in ihren Auslieferungszustand	32			
5.9	Parameterzugangsebene und Benutzersicherheit	32			
5.10	Nur Parameter anzeigen, die nicht auf Standardwerte gesetzt sind	33			
5.11	Nur Zielparameter anzeigen	33			
5.12	Kommunikation	33			

11	Erweiterte Parameter	89
11.1	Parameterbereiche und Höchst-/Mindestwerte für Variablen:	93
11.2	Menü 1: Sollfrequenz	100
11.3	Menü 2: Rampen	104
11.4	Menü 3: Frequenzsteuerung	107
11.5	Menü 4: Drehmoment- und Stromregelung	112
11.6	Menü 5: Motorsteuerung	115
11.7	Menü 6: Ansteuerlogik und Betriebsstundenzähler	120
11.8	Menü 7: Analoge Ein- und Ausgänge	123
11.9	Menü 8: Digitale E/A	126
11.10	Menü 9: Programmierbare Logik, Motorpoti, Binärcodierer und Zeitglieder	131
11.11	Menü 10: Statusmeldungen und Fehlerabschaltungen	135
11.12	Menü 11: Allgemeine Umrichterkonfiguration ...	137
11.13	Menü 12: Schwellwertschalter, Variablenselektoren und Bremsensteuerung	139
11.14	Menü 14: PID-Regler	144
11.15	Menü 15: Konfiguration von Optionsmodulen ...	147
11.16	Menü 18: Anwendungsmenü 1	148
11.17	Menü 20: Anwendungsmenü 2	149
11.18	Menü 21: Zweiter Motorparametersatz	150
11.19	Menü 22: Zusatzkonfiguration Menü 0	151
11.20	Menü 24: Optionsmodul-Anwendung	152
12	Diagnose	153
12.1	Anzeige der verschiedenen Statuskategorien ..	153
12.2	Fehlerabschaltungsanzeigen	153
12.3	Identifizieren einer Fehlerabschaltung/Ursache einer Fehlerabschaltung	154
12.4	Fehlerabschaltungen, Sub-Fehlernummern	155
12.5	Interne/Hardware-Fehlerabschaltungen	176
12.6	Anzeige von Warnmeldungen	176
12.7	Anzeige von Statusinformationen	177
12.8	Anzeige der bisherigen Fehlerabschaltungen ...	177
12.9	Verhalten des Umrichters bei der Fehlerabschaltung	178
13	UL-Zertifikat	179
13.1	UL-Registriernummer	179
13.2	Optionsmodule, Kits und Zubehör	179
13.3	Schutzart	179
13.4	Aufstellung	179
13.5	Umgebung	179
13.6	Elektrische Installation	179
13.7	Motorüberlastschutz und Archivierung des thermischen Speichers	180
13.8	Externe Stromversorgung Klasse 2	180
13.9	Modulare Umrichtersysteme	180
13.10	Anforderungen zur Unterdrückung von Einschwingspannungsschößen	180

EU-Konformitätserklärung

Nidec Control Techniques Ltd.
The Gro
Newtown
Powys
Vereinigtes Königreich
SY16 3BE.

Die Veröffentlichung dieser Erklärung erfolgt in alleiniger Verantwortung des Herstellers. Der Gegenstand der Erklärung erfüllt die einschlägigen Harmonisierungsrechtsvorschriften der Europäischen Union. Die Erklärung bezieht sich auf die nachstehend aufgeführten Frequenzumrichter-Produkte:

Modellbezeichnung	Interpretation	Nomenklatur aaaa - bbc dddde
aaaa	Basis-Serie	C200, C300
bb	Baugröße	01, 02, 03, 04, 05, 06, 07, 08, 09
c	Nennspannung	1 = 100 V, 2 = 200 V, 4 = 400 V, 5 = 575 V
dddd	Nennstrom	Beispiel: 01000 = 100 A
e	Umrichterformat	A = 6P Gleichrichter + Inverter mit interner Drossel, E = 6P Gleichrichter + Inverter (externe Drossel),

Der Modellnummer können weitere Zeichen nachgestellt sein, die jedoch keine Auswirkungen auf die Kenndaten haben.

Die oben aufgeführten Frequenzumrichterprodukte wurden gemäß den folgenden europäischen harmonisierten Normen konzipiert und hergestellt:

EN 61800-5-1:2007	Elektrische Leistungsantriebssysteme mit einstellbarer Drehzahl – Teil 5-1: Sicherheitsanforderungen - Strom, Wärme und Energie
EN 61800-3: 2004+A1:2012	Drehzahlveränderbare elektrische Antriebssysteme – Teil 3: EMV-Bestimmungen und spezifische Testmethoden
EN 61000-6-2:2005	Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV) – Teil 6-2: Fachgrundnormen - Störfestigkeit für Industriebereiche
EN 61000-6-4: 2007+ A1:2011	Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV) – Teil 6-4: Fachgrundnormen - Störaussendung für Industriebereiche
EN 61000-3-2:2014	Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV) – Teil 3-2: Grenzwerte für Oberwellenemissionen (Geräte-Eingangsstrom ≤ 16 A je Phase)
EN 61000-3-3:2013	Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV) – Teil 3-3: Grenzwerte, Begrenzung von Spannungsschwankungen und Spannungsspitzen in Niederspannungssystemen mit Nennströmen ≤ 16 A je Phase, die keiner Sonderanschlussbedingung unterliegen

EN 61000-3-2: 2014 Anwendbar bei Eingangsströmen < 16 A. Für die gewerbliche Nutzung bei Eingangsleistungen ≥ 1 kW gelten keine Grenzwerte.

Diese Produkte entsprechen der RoHS-Direktive 2011/65/EU (Restriction of Hazardous Substances, Beschränkung gefährlicher Stoffe), der Niederspannungsrichtlinie 2014/35/EU und der Richtlinie zur elektromagnetischen Verträglichkeit 2014/30/EU.



Jonathan Holman-White
Director of Research and Development

Datum: 9. Oktober 2018.

Diese elektrischen Umrichter sind für die Verwendung mit den entsprechenden Motoren, Steuereinheiten, elektrischen Schutzkomponenten und anderen Ausrüstungen bestimmt, mit welchen sie ein vollständiges Endprodukt oder System bilden.

Die Einhaltung der Sicherheits- und EMV-Vorschriften ist direkt von einer ordnungsgemäßen Installation und Konfigurierung der Umrichter abhängig. Dies schließt die speziellen Netzfilter ein.

Die Umrichter dürfen nur von Fachpersonal installiert werden, das sich mit den Sicherheits- und EMV-Vorschriften auskennt.

Siehe Produktdokumentation. Ein EMV-Datenblatt mit weiteren EMV-Informationen ist bei Bedarf erhältlich. Der Monteur der Anlage ist dafür verantwortlich, dass das Endprodukt bzw. System in dem Land, in dem es zum Einsatz kommt, die Anforderungen aller relevanten Vorschriften erfüllt.

EU-Konformitätserklärung (Maschinenrichtlinie)

Nidec Control Techniques Ltd.
The Gro
Newtown
Powys
SY16 3BE
Vereinigtes Königreich

Die Veröffentlichung dieser Erklärung erfolgt in alleiniger Verantwortung des Herstellers. Der Gegenstand der Erklärung erfüllt die einschlägigen Harmonisierungsrechtsvorschriften der Europäischen Union. Die Erklärung bezieht sich auf die nachstehend aufgeführten Frequenzumrichter-Produkte:

Modell Nr.:	Interpretation	Nomenklatur aaaa - bbc dddde
aaaa	Basis-Serie	C300
bb	Baugröße	01, 02, 03, 04, 05, 06, 07, 08, 09
c	Nennspannung	1 = 100 V, 2 = 200 V, 4 = 400 V, 5 = 575 V
ddddd	Nennstrom	Beispiel: 01000 = 100 A
e	Umrichterformat	A = 6P Gleichrichter + Inverter mit interner Drossel, E = 6P Gleichrichter + Inverter (externe Drossel),

Der Modellnummer können weitere Zeichen nachgestellt sein, die jedoch keine Auswirkungen auf die Kenndaten haben.

Diese Erklärung gilt für diese Geräte, wenn sie als Komponente zur Sicherheitsabschaltung einer Maschine verwendet werden. Als Sicherheitsabschaltung einer Maschine darf nur die Safe Torque Off-Funktion verwendet werden. Keine der anderen Funktionen des Umrichters ist zur Verwendung als Sicherheitsabschaltung zulässig.

Diese Geräte erfüllen alle zutreffenden Vorschriften der Maschinenrichtlinie 2006/42/EG und der EMV-Richtlinie 2014/30/EU.

Die EG-Baumusterprüfung wurde von der folgenden benannten Stelle durchgeführt:

TÜV Rheinland Industrie Service GmbH
Am Grauen Stein
D-51105 Köln
Deutschland

Nummern der EG-Baumusterprüfungsbescheinigungen:

Baugrößen 1 bis 4: 01/205/5383.03/18 vom 16.08.2018
Baugrößen 5 bis 9: 01/205/5387.02/18 vom 16.08.2018

Kennnummer der benannten Stelle: 0035

Die verwendeten harmonisierten Normen sind:

EN 61800-5-2:2007	Elektrische Leistungsantriebssysteme mit einstellbarer Drehzahl – Teil 5-2: Funktionelle Sicherheitsanforderungen
EN 61800-5-1:2007 (in Auszügen)	Elektrische Leistungsantriebssysteme mit einstellbarer Drehzahl – Teil 5-1: Sicherheitsanforderungen – Strom, Wärme und Energie
EN 61800-3: 2004+A1:2012	Drehzahlveränderbare elektrische Antriebssysteme – Teil 3: EMV-Bestimmungen und spezifische Testmethoden
EN ISO 13849-1:2008 + AC:2009	Sicherheit von Maschinen – Sicherheitsbezogene Teile von Steuerungen, Allgemeine Gestaltungsgrundsätze
EN 62061:2005 + AC:2010 + A1:2013	Sicherheit von Maschinen – Funktionale Sicherheit sicherheitsbezogener elektrischer, elektronischer und programmierbarer elektronischer Steuerungssysteme
IEC 61508 Teile 1 - 7:2010	Funktionale Sicherheit elektrischer/elektronischer/programmierbarer elektronischer sicherheitsrelevanter Systeme

Für die Erstellung der technischen Unterlagen P. Knight
zuständige Person: Conformity Engineer
Konformitätserklärung autorisiert durch: **Jon Holman-White**
Director of Research and Development
Datum: **9. Oktober 2018**
Ort: **Newtown, Powys, UK**



WICHTIGER HINWEIS

Diese elektrischen Umrichter sind für die Verwendung mit den entsprechenden Motoren, Steuereinheiten, elektrischen Schutzkomponenten und anderen Ausrüstungen bestimmt, mit welchen sie ein vollständiges Endprodukt oder System bilden. Der Installateur ist dafür verantwortlich, dass der Aufbau der gesamten Maschine einschließlich sämtlicher Schutzeinrichtungen gemäß den Vorschriften der Maschinenrichtlinie und anderen geltenden gesetzlichen Bestimmungen ausgeführt wird. Die Verwendung eines Antriebs mit Schutzeinrichtung ist kein Garant für die Sicherheit der Maschine. Die Einhaltung der Sicherheits- und EMV-Vorschriften ist direkt von einer ordnungsgemäßen Installation und Konfigurierung der Umrichter abhängig. Dies schließt die speziellen Netzfilter ein. Der Umrichter darf nur von Fachpersonal installiert werden, das sich mit den Sicherheits- und EMV-Vorschriften auskennt. Der Monteur der Anlage ist dafür verantwortlich, dass das Endprodukt bzw. System in dem Land, in dem es zum Einsatz kommt, die Anforderungen aller relevanten Vorschriften erfüllt. Weitere Informationen zur Funktion „Safe Torque Off“ können der Produktdokumentation entnommen werden.

1 Sicherheitsinformationen

1.1 Warnungen, Vorsichtsmaßnahmen und Hinweise



Eine Warnung enthält Informationen, die zur Vermeidung von Sicherheitsrisiken wichtig sind.



Ein mit ‚Vorsicht‘ gekennzeichnete Absatz enthält Informationen, die zur Vermeidung von Schäden am Umrichter oder anderen Anlagenteilen notwendig sind.

HINWEIS

Ein Hinweis enthält Informationen, welche hilfreich sind, eine korrekte Funktion des Produktes zu gewährleisten.

1.2 Wichtige Sicherheitsinformationen. Gefahren. Kompetenz der Konstrukteure und Installateure

Diese Betriebsanleitung gilt für Produkte, die Elektromotoren entweder direkt (Umrichter) oder indirekt (Steuerungen, Optionsmodule oder andere Hilfssysteme oder Zubehörteile) steuern. In allen Fällen liegen die mit elektrischen Antrieben hoher Leistung verbundenen Gefahren vor, sodass alle Sicherheitsinformationen in Bezug auf Antriebe und deren zugehöriger Ausrüstung beachtet werden müssen.

Spezifische Warnungen werden an den relevanten Stellen in dieser Betriebsanleitung gegeben.

Umrichter und Steuerungen sind als Komponenten für den professionellen Einbau in ein Gesamtsystem vorgesehen. Bei nicht fachgerechter Installation können sie ein Sicherheitsrisiko darstellen. Der Frequenzumrichter arbeitet mit hohen Spannungen und Strömen, besitzt ein hohes Maß an gespeicherter elektrischer Energie und wird zur Steuerung von Geräten verwendet, die Verletzungen verursachen können. Die elektrische Installation und die Systemauslegung müssen genau beachtet werden, um Gefahren im normalen Betrieb oder im Falle einer Betriebsstörung der Anlage zu vermeiden. Systemauslegung, Installation, Inbetriebnahme / Wartung und Instandhaltung müssen von Personal durchgeführt werden, welches über die erforderliche Ausbildung und Kompetenz verfügt. Sie müssen diese Sicherheitsinformationen und diese Anleitung sorgfältig lesen.

1.3 Verantwortlichkeiten

Es liegt in der Verantwortung des Installateurs sicherzustellen, dass bei der Installation der Anlage alle in dieser Betriebsanleitung aufgeführten Anweisungen korrekt befolgt wurden. Er muss die Sicherheit des Gesamtsystems berücksichtigen, um die Verletzungsgefahr sowohl im Normalbetrieb als auch im Falle eines Fehlers oder eines vernünftigerweise vorhersehbaren Missbrauchs zu vermeiden.

Der Hersteller haftet nicht für Folgen, die sich aus einer unsachgemäßen, fahrlässigen oder fehlerhaften Installation ergeben.

1.4 Einhalten der Vorschriften

Der Installateur ist verantwortlich für die Einhaltung aller relevanten Vorschriften, wie nationale Verdrahtungsvorschriften, Unfallverhütungsvorschriften und Vorschriften zur elektromagnetischen Verträglichkeit (EMV). Besondere Aufmerksamkeit muss dem Leiterquerschnitt, der Auswahl der Sicherungen oder anderer Sicherungseinrichtungen sowie der fachgerechten Erdung gewidmet werden.

Dieses Handbuch enthält Anweisungen, um die Einhaltung bestimmter EMV-Standards zu erreichen.

Alle in Länder der Europäischen Union gelieferten Geräte und Anlagen, in welchen dieses Produkt verwendet wird, müssen folgenden Richtlinien entsprechen:

2006/42/EG: Sicherheit von Maschinen.

2014/30/EU: Elektromagnetische Verträglichkeit.

1.5 Elektrische Gefahren

Die im Frequenzumrichter vorhandenen Spannungen können schwere bis hin zu tödlichen Stromschlägen und / oder Verbrennungen verursachen. Äußerste Sorgfalt ist zu jeder Zeit erforderlich, wenn mit oder neben dem Frequenzumrichter gearbeitet wird. Gefährliche Spannung kann an einer der folgenden Stellen anstehen:

- AC- und DC-Versorgungskabel und -anschlüsse
- Ausgangskabel, wie Motor-, Zwischenkreis-, Bremswiderstandskabel und deren Anschlüsse
- Viele interne Teile des Umrichters und externe Optionsmodule

Sofern nicht anders angegeben, sind die Anschlüsse elektronischer Baugruppen einfach isoliert und dürfen nicht berührt werden.

Die Spannungsversorgung des Umrichters muss durch eine zugelassene elektrische Trennvorrichtung unterbrochen werden, bevor die elektrischen Anschlüsse zugänglich sind.

Die Funktionen „STOPP“ (Antrieb stillsetzen) und „SAFE TORQUE OFF“ (STO – sicher abgeschaltetes Drehmoment) des Umrichters halten gefährliche Spannungen NICHT vom Umrichterausgang oder anderen externen Modulen fern.

Der Umrichter muss entsprechend den in dieser Betriebsanleitung aufgeführten Anweisungen installiert werden. Bei Nichtbeachtung der Anweisungen besteht Brandgefahr.

1.6 Gespeicherte elektrische Ladungen

Der Frequenzumrichter enthält Kondensatoren, die auch nach dem Abschalten der Spannungsversorgung (AC oder DC) auf eine potenziell tödliche Spannung geladen bleiben. Wenn der Frequenzumrichter eingeschaltet war, muss die Spannungsversorgung mindestens zehn Minuten lang getrennt werden, bevor die Arbeit, nach Feststellung der Spannungsfreiheit, fortgesetzt werden kann.

1.7 Mechanische Gefahren

Besondere Sorgfalt ist bei den Funktionen des Umrichters bzw. der Steuereinheit geboten, die entweder durch ihr beabsichtigtes Verhalten oder durch auftretende Fehlfunktionen gefährlich werden können. In allen Anwendungen, in denen eine Funktionsstörung des Umrichters oder seines Steuerungssystems zu Beschädigungen, Ausfällen oder Verletzungen führen kann, muss eine Risikoanalyse durchgeführt und gegebenenfalls weitere Maßnahmen ergriffen werden, um das Risiko zu verringern. Bei Ausfall der Drehzahlregelung kann dies z. B. eine Überdrehzahlschutzeinrichtung oder bei Versagen der Motorbremse eine ausfallsichere mechanische Bremse sein.

Mit Ausnahme der Funktion SAFE TORQUE OFF darf keine der Umrichterfunktionen zum Schutz des Personals genutzt werden, das heißt, diese Funktionen dürfen nicht zu Sicherheitszwecken eingesetzt werden.

Die Funktion SAFE TORQUE OFF (STO – sicher abgeschaltetes Drehmoment) kann in sicherheitsrelevanten Anwendungen eingesetzt werden. Der Systementwickler ist dafür verantwortlich, dass das gesamte System sicher ist und gemäß den geltenden Sicherheitsbestimmungen ausgelegt wurde.

Der Entwurf sicherheitsrelevanter Steuersysteme darf nur von entsprechendem Fachpersonal ausgeführt werden. Dieses Personal muss entsprechend geschult sein und die notwendige Erfahrung besitzen. Mit der Funktion „Safe Torque Off“ wird die Sicherheit einer Anlage nur gewährleistet, wenn diese korrekt in ein vollständiges Sicherheitssystem eingebunden ist. Das System muss einer Risikobewertung unterzogen werden, um zu bestätigen, dass das Restrisiko eines unsicheren Ereignisses für die Anwendung akzeptabel ist.

1.8 Zugang zum Gerät

Der Zugang zum Umrichter muss ausschließlich auf autorisiertes Personal beschränkt werden. Die am Einsatzort geltende Sicherheitsvorschriften sind einzuhalten.

1.9 Umweltbeschränkungen

Die in dieser Betriebsanleitung bezüglich Transport, Lagerung, Installation und Betrieb gegebenen Anweisungen müssen einschließlich der angegebenen Umweltbeschränkungen befolgt werden. Dies beinhaltet auch Temperatur, Luftfeuchtigkeit, Schmutz, Stöße und Vibrationen. Umrichter dürfen keinen übermäßigen physikalischen Krafteinwirkungen ausgesetzt werden.

1.10 Gefährliche Umgebungen

Das Gerät darf nicht in gefährlichen Umgebungen (d. h. in möglicherweise explosionsgefährdeten Bereichen) installiert werden.

1.11 Motor

Die Sicherheit des Motors bei variablen Drehzahlen muss sichergestellt sein.

Um die Gefahr physischer Verletzungen zu vermeiden, darf die angegebene maximale Drehzahl des Motors nicht überschritten werden.

Niedrige Drehzahlen können zu einer Brandgefahr durch Überhitzung des Motors führen, da der Lüfter an Effektivität verliert. Der Motor sollte mit einem Thermistor ausgestattet werden. Gegebenenfalls sollte ein elektrischer Fremdlüfter verwendet werden.

Die Werte der im Umrichter eingestellten Motorparameter beeinflussen die Schutzfunktionen für den Motor. Die im Umrichter eingestellten Standardwerte dürfen nicht als ausreichend betrachtet werden. Es ist wichtig, dass im Parameter „Motornennstrom“ der richtige Wert eingegeben wird.

1.12 Steuerung der mechanischen Motorbremse

Die Bremsensteuerung ermöglicht den koordinierten Betrieb einer externen Bremse mit dem Umrichter. Obwohl Hardware und Software für hohe Qualitätsstandards und Robustheit konzipiert sind, eignen sie sich jedoch nicht für die Verwendung als Sicherheitsfunktionen, d. h. für Situationen, in denen ein Fehler oder Ausfall zu einem Verletzungsrisiko führen würde. Für Anwendungen, in denen die falsche Bedienung oder ein fehlerhafter Betriebszustand der Bremsensteuerung zu einer Verletzung führen könnte, sind zusätzlich unabhängige Schutzeinrichtungen von bewährter Integrität vorzusehen.

1.13 Einstellen der Parameter

Einige Parameter können den Betrieb des Umrichters stark beeinflussen. Vor einer Änderung dieser Parameter sind die entsprechenden Auswirkungen auf das Steuersystem sorgfältig abzuwägen. Es müssen Maßnahmen getroffen werden, um unerwünschte Reaktionen durch Fehlbedienung oder unsachgemäßen Eingriff zu vermeiden.

1.14 Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV)

Installationsanweisungen für verschiedene EMV-Umgebungen sind im entsprechenden Leistungsmodul-Installationshandbuch enthalten. Wenn die Installation mangelhaft durchgeführt wird oder andere Geräte nicht den anwendbaren EMV-Standards entsprechen, kann das Produkt durch elektromagnetische Wechselwirkungen mit anderen Geräten Störungen verursachen oder durch andere Geräte gestört werden. Es liegt in der Verantwortung des Installateurs, sicherzustellen, dass das Gerät oder System, in welches das Produkt eingebunden wird, den für den jeweiligen Standort geltenden EMV-Bestimmungen entspricht.

2 Produktinformationen

2.1 Einführung

Open-Loop-AC-Umrichter

Commander C200/C300 sorgt durch maximale Leistung mit Open-Loop-Vektormodus und sensorloser Asynchronmotorsteuerung für einen dynamischen und effizienten Maschinenbetrieb.

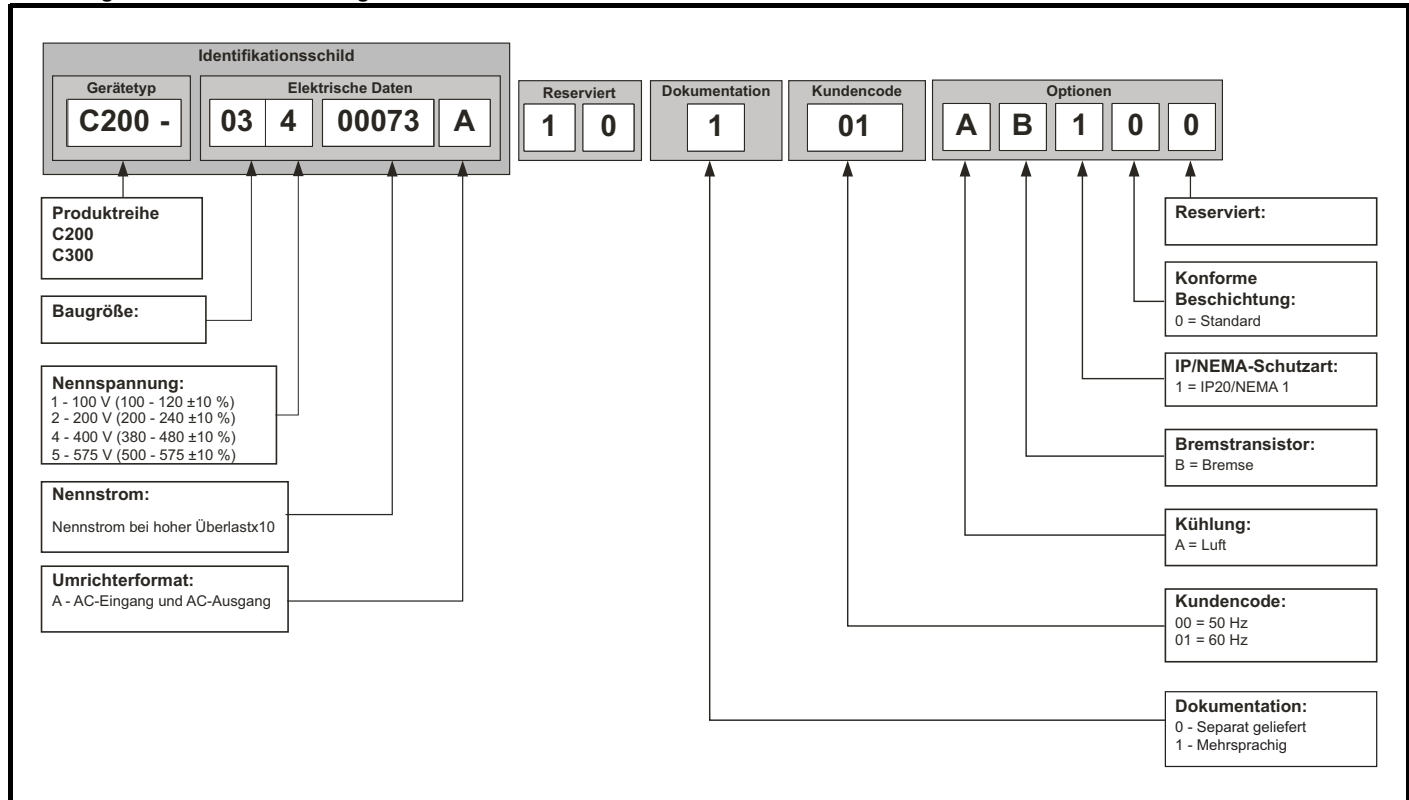
Eigenschaften

- Höherer Durchsatz durch Maschinensicherheitsfunktionen (nur C300)
- NV-Medienkarte zum Kopieren von Parametern und zur Datenspeicherung
- 24-VDC-Backup-Stromversorgung (optional)
- EIA-485 Serielle Kommunikationsschnittstelle(optional)
- Zweikanal-Safe-Torque-Off-Eingang (STO) (nur C300)
- Flexible Integration in Steuersysteme durch Bus-Schnittstellen

2.2 Modellbezeichnung

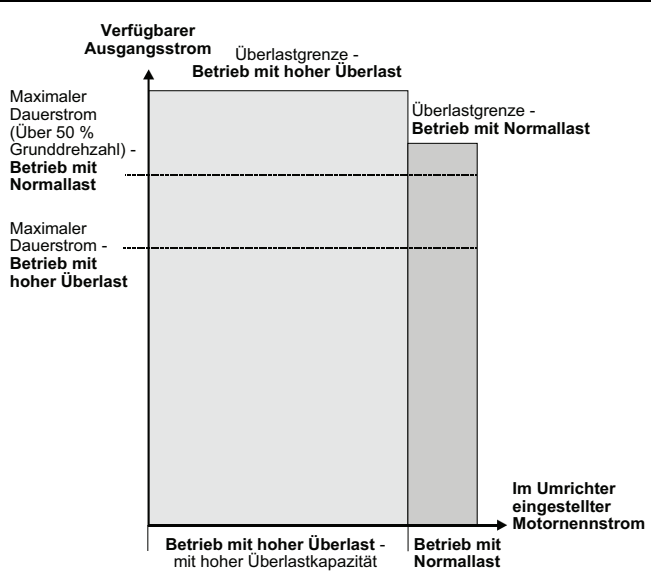
Die Zusammensetzung der Modellbezeichnungen für die Commander-Produktfamilie wird in der folgenden Abbildung dargestellt:

Abbildung 2-1 Modellbezeichnung



2.3 Bemessungsdaten

Die Umrichter-Baugröße 1 bis 4 wird nur für den Betrieb mit hoher Überlast (Heavy Duty) verwendet.
Die Umrichter-Baugröße 5 bis 9 wird nur für den Betrieb mit zwei Leistungsbereichen verwendet.
Durch die Parametrierung des Motornennstrom wird der Leistungsbereich – Betrieb mit hoher Überlast oder Betrieb mit normaler Überlast – festgelegt.
Diese beiden Angaben entsprechen den im Standard IEC60034 festgelegten Werten.
In der nebenstehenden Abbildung sind die Unterschiede zwischen Betrieb mit normaler Überlast und Betrieb mit hoher Überlast in Bezug auf Dauernennstrom und kurzzeitige Überlastgrenzen dargestellt.



Betrieb mit Normallast	Betrieb mit hoher Überlast (Heavy Duty) (Standardeinstellung)
<p>Anwendungen mit eigenbelüfteten Asynchronmotoren, die geringe Überlasten und Anfahrddrehmomente bei niedrigen Drehzahlen erfordern (z. B. Lüfter, Pumpen).</p> <p>Asynchronmotoren mit Eigenbelüftung (TENV/TEFC) müssen zusätzlich gegen Überlastung geschützt werden, da der Lüfter bei niedrigen Drehzahlen eine geringere Kühlleistung besitzt. Zur Bereitstellung eines optimalen Überlastschutzes arbeitet die I²t-Software drehzahlabhängig. Dies wird im folgenden Diagramm veranschaulicht.</p> <p>HINWEIS</p> <p>Die Drehzahl, bei der der Überlastschutz für niedrige Drehzahlen greift, kann durch die Einstellung <i>Thermischer Schutzmodus bei niedriger Drehzahl</i> (04.025) geändert werden. Der Schutz beginnt, sobald die Motordrehzahl unter 15 % der Nenndrehzahl fällt, wenn Pr 04.025 = 0 (Standard) bzw. unter 50 %, wenn Pr 04.025 = 1.</p>	<p>Anwendungen, die konstantes Drehmoment oder hohe Überlasten und Anfahrddrehmomente bei niedrigen Drehzahlen erfordern (z. B. Wickler und Hubanwendungen).</p> <p>Der thermische Schutz ist so eingestellt, dass Asynchronmotoren mit Fremdlüfter standardmäßig geschützt werden.</p> <p>HINWEIS</p> <p>Wird bei Einsatz eines eigenbelüfteten Asynchronmotors (TENV/TEFC) zusätzlicher thermischer Schutz für Drehzahlen unter 50 % der Nenndrehzahl erforderlich, kann dieser durch Einstellung von <i>Thermischer Schutzmodus bei niedriger Drehzahl</i> (04.025) = 1 aktiviert werden.</p>
Verwendung der I²t-Schutzfunktion für den Motor (Fehlerabschaltung ‚Motor zu heiß‘)	
<p>Die I²t-Motorschutzfunktion ist im untenstehenden Diagramm dargestellt. Sie ist kompatibel mit:</p> <ul style="list-style-type: none"> Asynchronmotoren mit Eigenbelüftung (TENV/TEFC) 	<p>Die I²t-Motorschutzfunktion ist standardmäßig kompatibel mit:</p> <ul style="list-style-type: none"> Asynchronmotoren mit Fremdlüfter

2.4 Betriebsarten

Der Umrichter kann in den folgenden Betriebsarten betrieben werden:

1. Open-Loop-Modus
 - Open-Loop-Vektormodus
 - Modus mit linearer U/f-Kennlinie (V/Hz)
 - Modus mit quadratischer U/f-Kennlinie (V/Hz)
2. RFC - A
 - Ohne Drehzahlgeberückführung

2.4.1 Open-Loop-Modus

Der Umrichter steuert den Motor mit Frequenzen, die vom Betreiber verändert werden können. Die Motordrehzahl ergibt sich aus der Ausgangsfrequenz des Umrichters und dem aus der mechanischen Last resultierenden Schlupf. Der Umrichter kann Drehzahlabweichungen durch eine Schlupfkompensation verbessern. Das Verhalten bei niedrigen Drehzahlen hängt davon ab, ob der U/f-Modus oder der Open Loop-Vektormodus gewählt wurde.

Open-Loop-Vektormodus

Die Motorspannung ist bei höheren Drehzahlen direkt proportional zur Frequenz. Bei niedrigen Drehzahlen wird die Motorspannung lastabhängig berechnet, um den magnetischen Fluss konstant zu halten.

Bei 50-Hz-Motoren wird normalerweise für Frequenzen ab 1 Hz ein Drehmoment von 100 % erreicht.

Modus mit linearer U/f-Kennlinie

Die Motorspannung ist außer bei niedrigen Drehzahlen, bei denen eine vom Betreiber eingestellte Spannungsanhebung erzeugt wird, der Frequenz direkt proportional. Dieser Modus kann in Anwendungen mit mehreren Motoren verwendet werden.

Bei 50-Hz-Motoren wird normalerweise für Frequenzen ab 4 Hz ein Drehmoment von 100 % erreicht.

Modus mit quadratischer U/f-Kennlinie

Die Motorspannung ist außer bei niedrigen Drehzahlen, bei denen eine vom Betreiber eingestellte Spannungsanhebung erzeugt wird, dem Quadrat der Frequenz direkt proportional. Dieser Modus kann in Anwendungen mit Lüftern oder Pumpen, die quadratische Lastkennlinien besitzen, oder in Anwendungen mit mehreren Motoren verwendet werden. Dieser Modus eignet sich nicht für Anwendungen, bei denen ein hohes Startdrehmoment erforderlich ist.

2.4.2 RFC-A-Modus

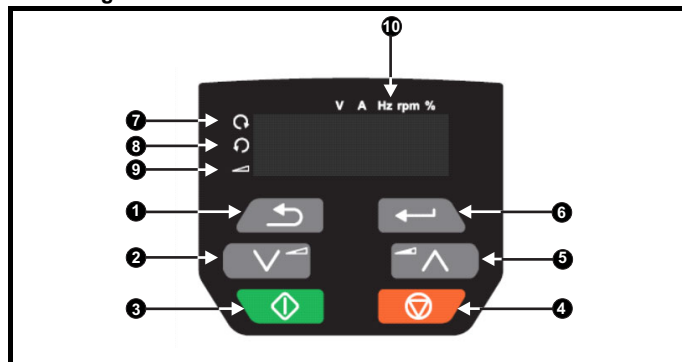
Rotor Flux Control – Rotorflussorientierte Regelung für Asynchronmotoren (RFC-A) umfasst eine Closed Loop-Vektorregelung ohne Drehzahlgeber.

Die Rotorflussregelung liefert unter Verwendung von Strom, Spannungen und wichtigen Motorparametern zur Schätzung der Motordrehzahl einen Stromregelkreis, ohne dass eine Positionsrückführung (Closed Loop) erforderlich ist. Sie kann Instabilitäten, die üblicherweise im Open-Loop-Modus auftreten, wie etwa beim Betreiben großer Motoren im Teillastbereich bei niedrigen Frequenzen reduzieren.

2.5 Keypad und Display

Das Keypad und die Anzeige liefern dem Benutzer Informationen über den Betriebszustand des Umrichters und Fehlercodes. Sie ermöglichen es, Parameter zu ändern, den Umrichter anzuhalten, zu starten und zurückzusetzen.

Abbildung 2-2 Ansicht der Commander C200/C300-Bedieneinheit



1. Escape-Taste
2. Nach-unten-Taste
3. Start-Taste (grün)
4. Taste Stopp/Reset (rot)
5. Nach-oben-Taste
6. Eingabetaste
7. Anzeige Rechtslauf
8. Anzeige Linkslauf
9. Keypad-Sollwert
10. Anzeigen für Einheiten

2.6 Beschreibung des Typenschilds

Abbildung 2-3 Typenschilder für Baugröße 2 (Abb. zeigt C200)

Modellbezeichnung

C200-022 00042 A

Eingangsspannung → 200-240V 0.75kW

V40

Nennleistung

Siehe Betriebsanleitung

Datumscode

Modellbezeichnung

C200-022 00042 A

Eingangsfrequenz 50-60Hz

Nennleistung 0.75kW

STDV40

Datumscode

Phasenanzahl und typischer Eingangsstrom 1 / 3ph 10.4A / 5.4A

3ph 4.2A

Eingangsspannung → I/P 200-240V

Ausgangsspannung → O/P 0-240V

S/N: 318548020

Seriennummer

Made in China

Designed in UK, FR, CN

Patents: www.ctpatents.info

Handbüchwww.ctmanuals.info

CE

UL

RoHS compliant

UL LISTED 5014 E171230 Ind. Control Equipment

Zulassungen

Zulassungsschlüssel		
CE	CE-Zulassung	Europa
C Tick	C Tick-Zulassung	Australien
cUL US	UL- bzw. cUL-Zulassung	USA und Kanada
e	RoHS-Konformität	China
FUNCTIONAL SAFETY cUL US LISTED	Funktionale Sicherheit	USA und Kanada
EAC	Eurasische Konformität	Eurasien

Weitere Informationen zu den Beschriftungen finden Sie in Abbildung 2-1 *Modellbezeichnung* auf Seite 11.

HINWEIS

Datumscodeformat

Der Datumscode besteht aus vier Zahlen. Die ersten beiden Zahlen bezeichnen das Jahr, die restlichen Zahlen sind die Nummer der Woche (innerhalb des Jahres), in welcher der Umrichter gebaut wurde. Dieses neue Format gilt ab 2017.

Beispiel:

Der Datumscode 1710 steht für die Kalenderwoche 10 des Jahres 2017.

2.7 Optionen

Abbildung 2-4 Optionale Zusatzmodule, mit denen der Umrichter ausgerüstet werden kann

1. AI-485-Adapter

2. Optionsmodul (SI)

3. CT USB-Kabel für serielle Kommunikation

4. Extern montierbare LCD-Bedieneinheit

5. AI-Backup Adapter-Modul

6. Externe Bedieneinheit RTC

Tabelle 2-1 Kennzeichnung der SI-Optionsmodule

Typ	Optionsmodul	Farbe	Bezeichnung	Weitere Angaben
Feldbus		Violett	SI-PROFIBUS	Profibus-Optionsmodul PROFIBUS-Adapter zur Kommunikation mit dem Umrichter
		Mittelgrau	SI-DeviceNet	DeviceNet-Optionsmodul DeviceNet-Adapter zur Kommunikation mit dem Umrichter
		Hellgrau	SI-CANopen	CANopen-Optionsmodul CANopen-Adapter zur Kommunikation mit dem Umrichter
		Gelb-grün	SI-PROFINET V2	PROFINET V2-Optionsmodul PROFINET V2-Adapter zur Kommunikation mit dem Umrichter
		Beige	SI-Ethernet	Ethernet-Optionsmodul Externes Ethernet-Modul mit Unterstützung für EtherNet/IP, Modbus TCP/IP und RTMoE. Das Modul erlaubt globale Konnektivität und Integration in IT-Netzwerktechnologien wie z. B. drahtlose Vernetzung.
		Braun-rot	SI-EtherCAT	EtherCAT-Option EtherCAT-Anbindung zur Kommunikation mit dem Umrichter
Automations- modul (E/A-Erweite- rungsmodul)		Orange	SI-I/O	E/A-Erweiterung Vergrößert die E/A-Kapazität durch das Hinzufügen der folgenden Kombinationen: <ul style="list-style-type: none"> • Digitale E/A • Digitaleingänge • Analogeingänge (Differenzial oder 0-V-Bezug) • Relais

Tabelle 2-2 Kennzeichnung der AI-Optionsmodule

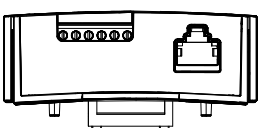
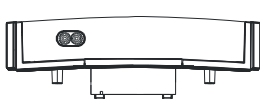


Typ	Optionsmodul	Bezeichnung	Weitere Angaben
Kommunikation		AI-485-Adapter	EIA-485-Option für die serielle Kommunikation Serielle EIA 485-Kommunikationsschnittstelle über eine RJ45-Steckverbindung oder alternativ über Schraubanschlussklemmen.
		AI-485 24-V-Adapter	EIA-485-Option für die serielle Kommunikation Serielle EIA 485-Kommunikationsschnittstelle über eine RJ45-Steckverbindung oder alternativ über Schraubanschlussklemmen. Mit Eingang für 24-V-Notversorgung.
Backup		AI-Backup-Adapter	+24 V Backup und SD-Kartenschnittstelle Eingang für +24-V-Notversorgung und SD-Kartenschnittstelle
		AI-Smart-Adapter	+24 V Backup und SD-Kartenschnittstelle 4 GB SD-Karte zum Kopieren von Parametern und Eingang für 24-V-Notversorgung im Lieferumfang enthalten

Tabelle 2-3 Bedieneinheiten

Typ	Bedieneinheit	Bezeichnung	Weitere Angaben
Bedieneinheit		Externe Bedieneinheit	Optionale externe LCD-Bedieneinheit Externe Bedieneinheit mit LCD-Display
		Externe Bedieneinheit RTC	Optionale externe LCD-Bedieneinheit Optionale externe Bedieneinheit mit Echtzeituhr.

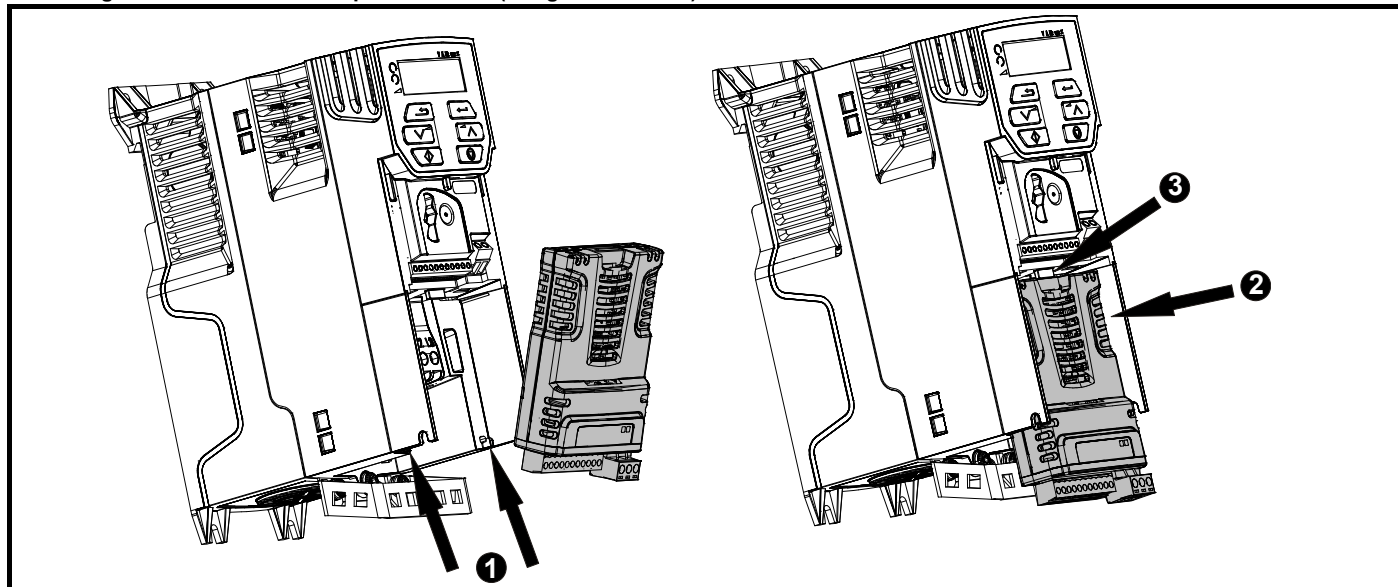
3 Mechanische Installation

3.1 Einbauen/Ausbauen von Optionsmodulen



Vor dem Einbau/Ausbau des SI-Optionsmoduls muss der Umrichter spannungslos sein. Bei Nichtbeachtung können Umrichter und/oder Optionsmodul beschädigt werden.

Abbildung 3-1 Einbau eines SI-Optionsmoduls (Baugrößen 2 bis 4)

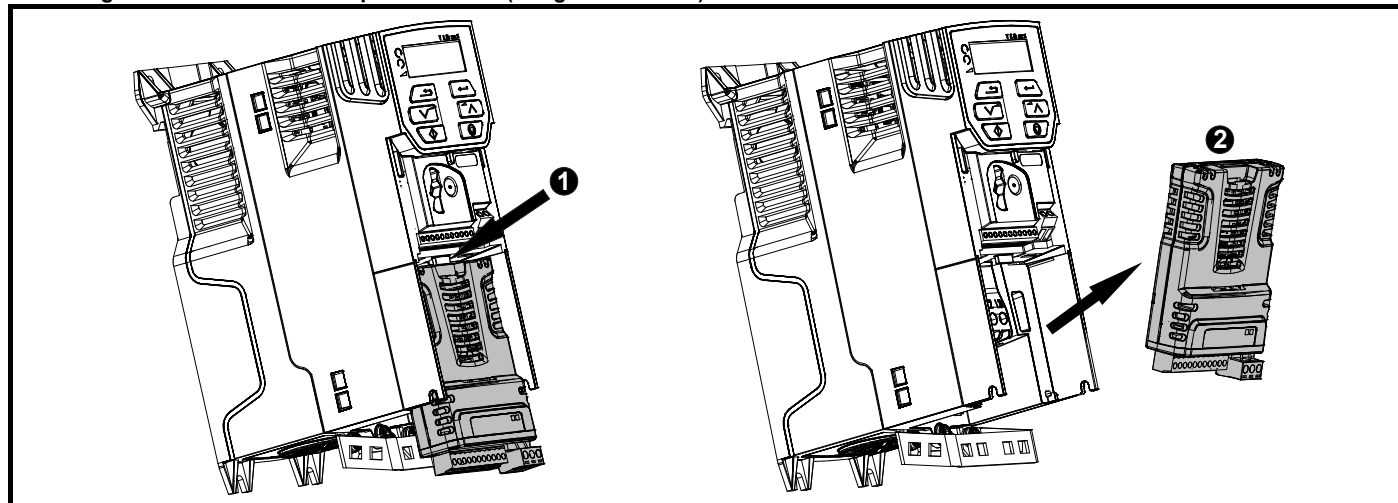


- Kippen Sie das Optionsmodul etwas nach hinten und richten die beiden Zungen des Optionsmoduls zu den dafür vorgesehenen Aussparungen (1) aus.
- Drücken Sie das Optionsmodul wie in (2) gezeigt auf den Umrichter, bis der Steckverbinder in den Umrichter eingreift, und stellen Sie sicher, dass die Verriegelung (3) das Optionsmodul in Einbaulage hält.

HINWEIS

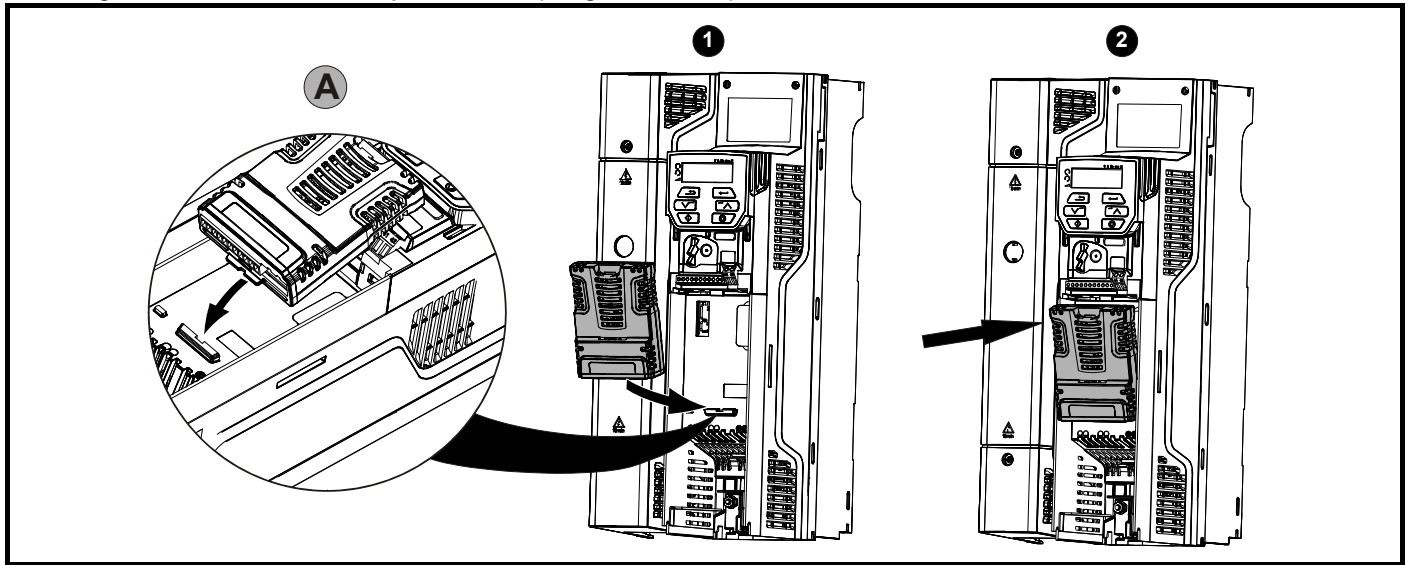
Stellen Sie sicher, dass das Optionsmodul sicher auf dem Umrichter sitzt. Stellen Sie vor der Inbetriebnahme immer sicher, dass die Klemmenabdeckung aufgesetzt ist, da nur so gewährleistet ist, dass das Optionsmodul gesichert ist.

Abbildung 3-2 Ausbau eines SI-Optionsmoduls (Baugrößen 2 bis 4)



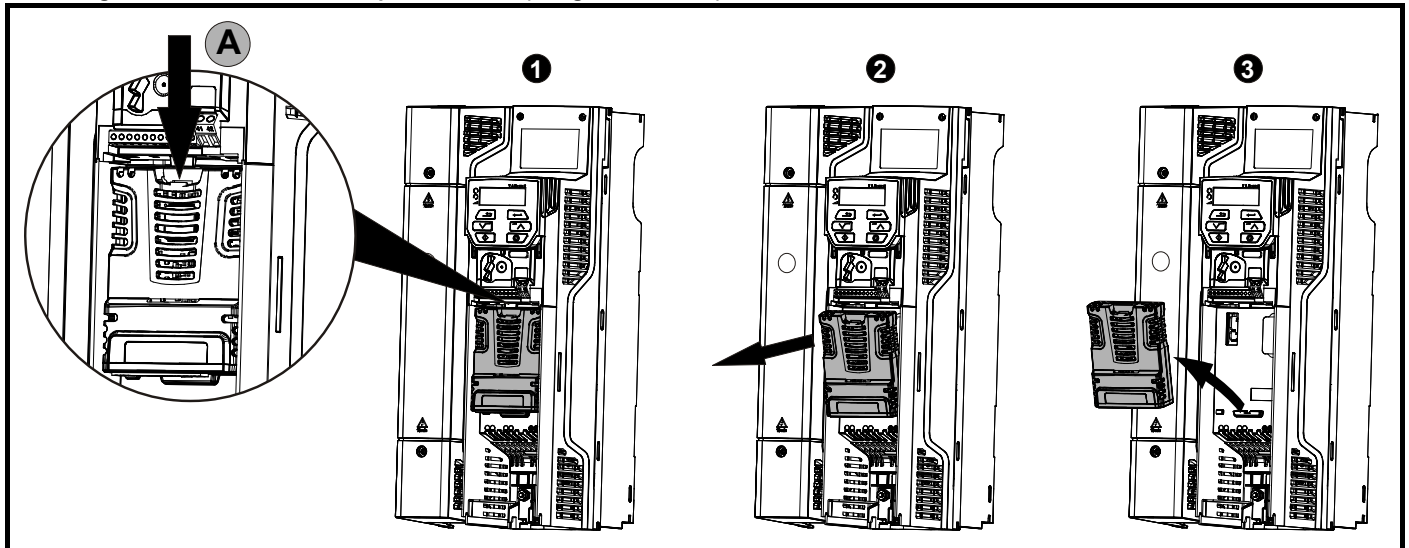
- Drücken Sie die Verriegelung (1) nach unten, um das Optionsmodul vom Umrichtergehäuse zu lösen.
- Kippen Sie das Optionsmodul etwas nach vorn und ziehen Sie es vom Umrichtergehäuse (2) weg.

Abbildung 3-3 Installation eines SI-Optionsmoduls (Baugrößen 5 bis 9)



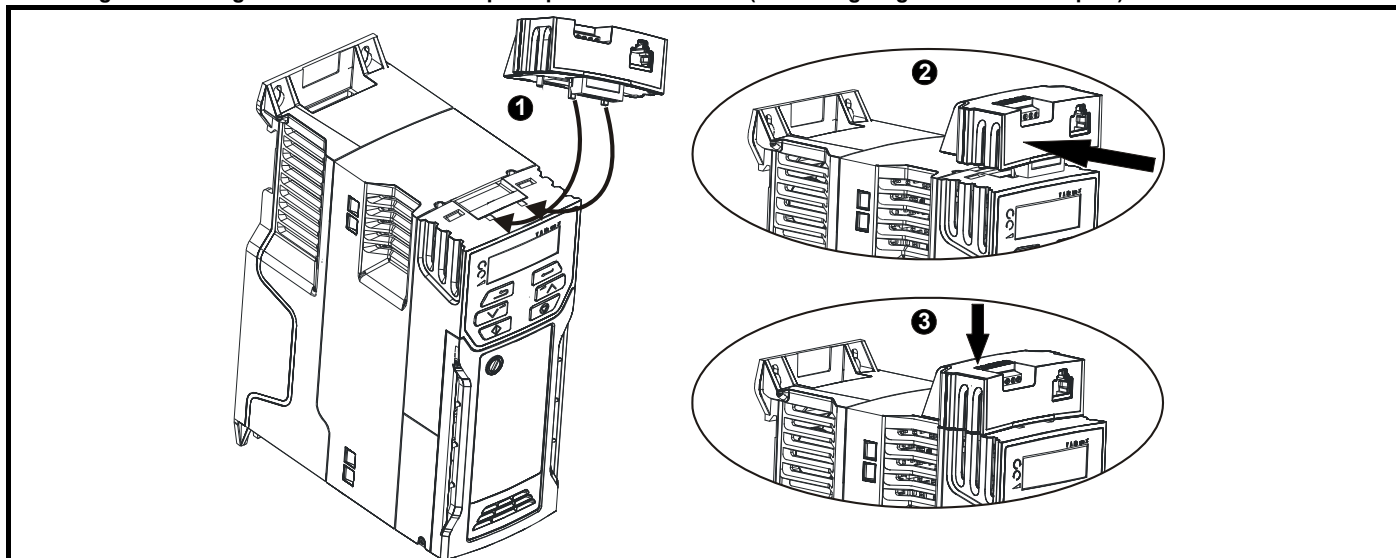
- Richten Sie das Optionsmodul wie unter (1) gezeigt aus.
- Führen Sie die Zunge des Optionsmoduls in das dafür vorgesehene Langloch (2) ein, wie in der Detailansicht (A) gezeigt.
- Drücken Sie das Optionsmodul nach unten, bis es einrastet.

Abbildung 3-4 Entfernen eines SI-Optionsmoduls (Baugrößen 5 bis 9)



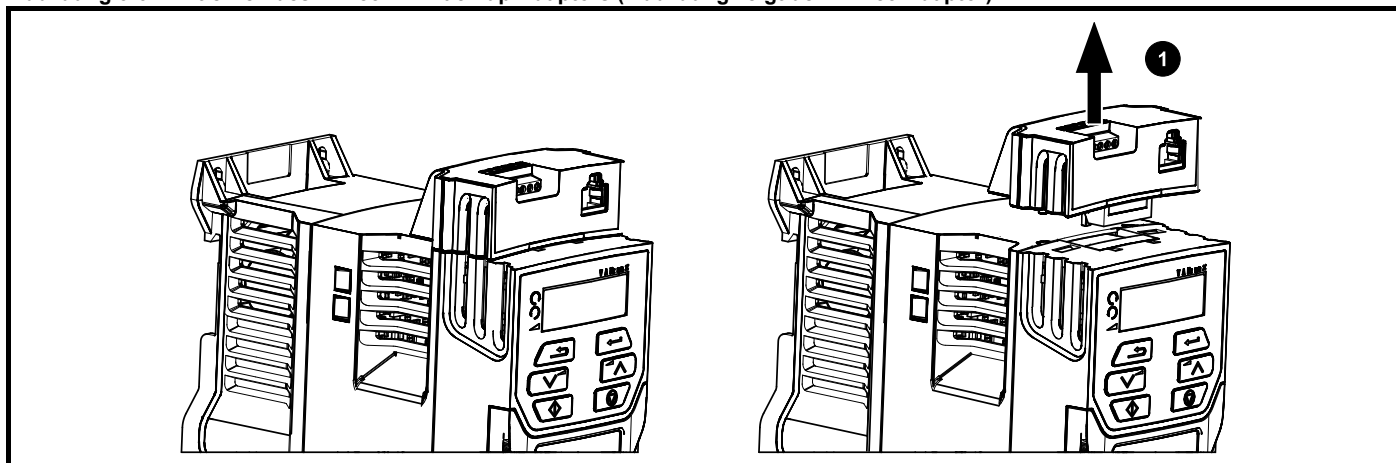
- Um das Optionsmodul vom Umrichtergehäuse zu lösen, drücken Sie die Verriegelung (1) wie in der Detailansicht (A) gezeigt nach unten.
- Kippen Sie dann das Optionsmodul nach vorn (2).
- Nehmen Sie das Optionsmodul vom Umrichter ab (3).

Abbildung 3-5 Montage des AI-485 / AI-Back-up Adaptors am Umrichter (Abbildung zeigt den AI-485 Adaptor)



- Führen Sie die beiden Kunststofffinger an der Unterseite des AI-485 / AI-Back-up Adaptors in die entsprechenden Schlitze im federbelasteten Schiebendeckel oben auf dem Umrichter ein.
- Halten Sie den Adapter fest und schieben Sie die federbelastete Abdeckung zur Rückseite des Umrichters, um den Anschlussblock (2) freizulegen.
- Drücken Sie den Adapter nach unten (3), bis der Adapterstecker in den Anschluss am Umrichter eingreift.

Abbildung 3-6 Entfernen des AI-485 / AI-Back-up Adaptors (Abbildung zeigt den AI-485 Adaptor)



- Um den AI-485 / AI-Back-up Adaptor vom Umrichter zu entfernen, ziehen Sie ihn nach oben vom Umrichter ab (1).

3.2 Austausch der Batterie für die Echtzeituhr

Bedieneinheiten mit einer Echtzeituhr enthalten eine Batterie, um die Uhr im spannungslosen Zustand des Umrichters zu versorgen. Die Batterie verfügt über eine lange Lebensdauer. Wenn die Batterie ausgetauscht oder entfernt werden muss, führen Sie die folgenden Schritte aus.

Eine niedrige Batteriespannung wird durch das Symbol für eine niedrige


Batteriespannung  im Display der Bedieneinheit angezeigt.

Abbildung 3-7 Externe Bedieneinheit RTC (Rückseite)

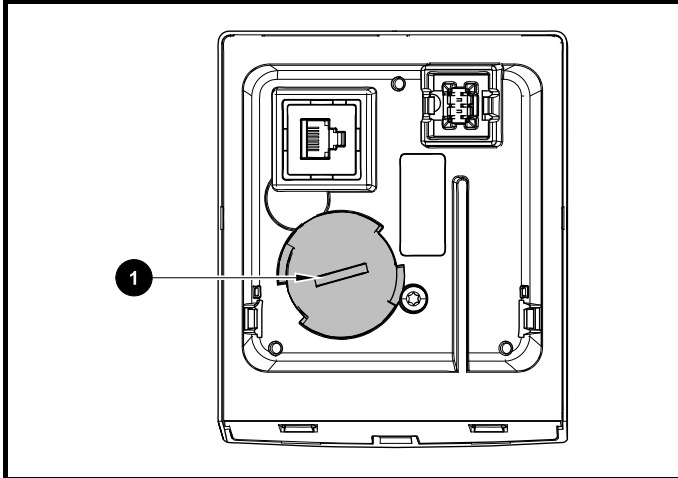


Abbildung 3-7 zeigt die Rückseite der externen Bedieneinheit RTC.

1. Zum Entfernen der Batterieabdeckung führen Sie einen Schlitzschraubendreher in den Schlitz (1) ein und drehen ihn entgegen dem Uhrzeigersinn.
2. Ersetzen Sie die Batterie (der Batterietyp ist CR2032).
3. Führen Sie den Arbeitsschritt 1 in umgekehrter Richtung aus, um die Batterieabdeckung wieder einzusetzen.

HINWEIS

Stellen Sie sicher, dass die Batterie ordnungsgemäß entsorgt wird.

4 Elektrische Installation

4.1 24 VDC-Versorgung

Die 24 VDC-Versorgung-des Backup-Adapters bietet die folgenden Funktionen:

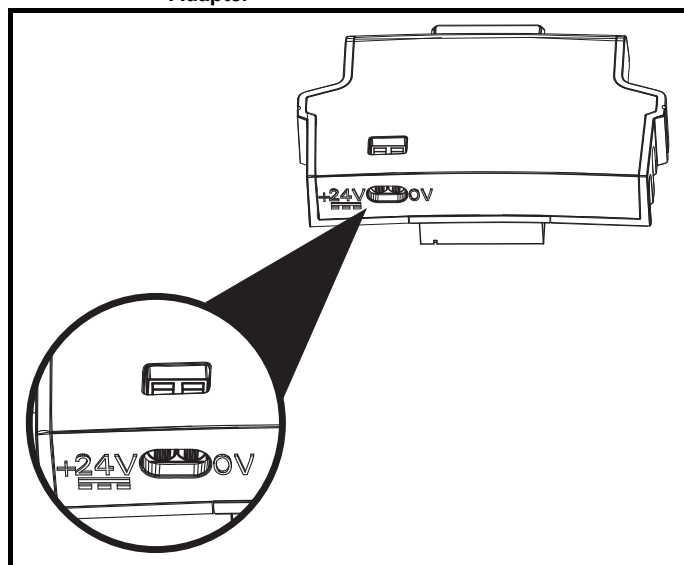
- Sie kann als Backup-Stromversorgung verwendet werden, um die elektronischen Baugruppen des Umrichters beim Abschalten der Netzspannung weiterhin mit Strom zu versorgen. Dadurch können Feldbus-Module oder die serielle Kommunikation weiterhin ordnungsgemäß arbeiten. Wenn die Netzspannung zurückkehrt, kann der normale Betrieb weitergeführt werden, nachdem der Umrichter die Leistungselektronik automatisch neu initialisiert hat.
- Der Adapter kann zum Kopieren oder Laden von Parametern verwendet werden, um Umrichter vorzukonfigurieren, wenn die Netzspannung nicht zur Verfügung steht. Das Keypad kann ggf. auch zum Einrichten der Parameter verwendet werden. Allerdings verbleibt der Umrichter so lange im Unterspannung-Fehlerzustand, bis die Netzspannung wieder aktiviert wird. Daher ist eventuell keine Fehlerdiagnose möglich. (Parameter vom Typ „PS - Speicherung beim Ausschalten“ werden nicht gesichert, wenn der 24-V-Eingang für die Backup-Stromversorgung verwendet wird.)

Der Arbeitsspannungsbereich des 24-V-Adapters ist wie folgt definiert:

0V	0 V (intern an 0 V (Masse) angeschlossen – Steuerungsklemme 1)
+ 24 V	24 Volt-Versorgung
Nennbetriebsspannung	24,0 VDC
Minimal erforderliche Dauerbetriebsspannung	19,2 V
Maximal zulässige Dauerbetriebsspannung	30,0 V
Minimale Startspannung	12,0 V
Minimale Leistung des 24 V-Versorgung	20 W
Max. Stromstärke (Dauerstromversorgung)	3 A
Empfohlene Sicherung	1 A, 50 Vdc

Die Mindest- und Höchstwerte für die Spannung enthalten auch die Welligkeits- und Rauschwerte, die 5 % nicht überschreiten dürfen.

Abbildung 4-1 Position der 24-VDC-Versorgung am AI-Backup-Adapter



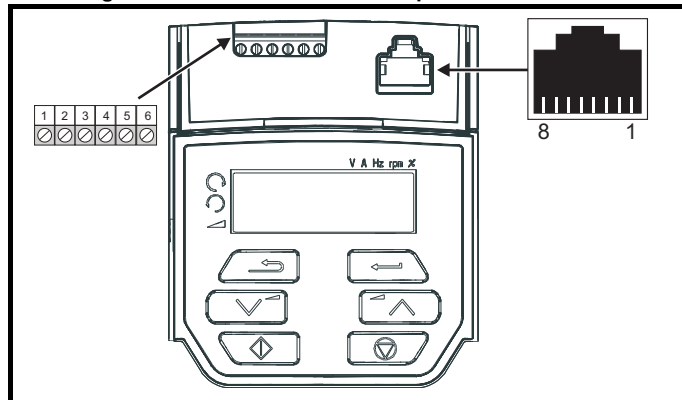
HINWEIS

Die 24-VDC-Backup-Stromversorgung kann bei allen Baugrößen verwendet werden.

4.2 Anschlüsse für die Kommunikation

Durch Montage eines AI-485-Adapters wird der Umrichter mit einer seriellen RS-485-Kommunikationsschnittstelle ausgestattet. Diese ermöglicht die Inbetriebnahme des Umrichters, den Betrieb und die Überwachung über einen PC oder eine übergeordnete Steuerung.

Abbildung 4-2 Position des AI-485-Adapters und der Anschlüsse



4.2.1 Serielle Kommunikationsschnittstelle EIA 485

Der Umrichter unterstützt nur das Modbus RTU-Protokoll. Informationen zu den Anschlüssen finden Sie in Tabelle 4-1.

HINWEIS

Standardmäßige Ethernet-Kabel dürfen für die Verbindung von Umrichtern in einem EIA-485-Netzwerk **nicht verwendet werden**, da sie nicht über das richtige verdrehte Adernpaar des seriellen Kommunikationsanschlusses verfügen.

Tabelle 4-1 Anschlussbelegung der seriellen Schnittstelle (RJ45)

Stift	Funktion
1	120 Ω Abschlusswiderstand
2	RX TX
3	0V
4	+24 V (100 mA) Ausgang
5	Nicht verbunden
6	TX freigeben
7	RX\ TX\
8	RX\ TX\ (wenn Abschlusswiderstände benötigt werden, mit Pin 1 verbinden)

Die minimal erforderlichen Verbindungen sind die 2, 3, 7 und die Abschirmung.

Tabelle 4-2 Anschlussbelegung der seriellen Schnittstelle (Schraubklemmenblock)


Stift	Funktion
1	0V
2	RX\ TX\ (wenn Abschlusswiderstand benötigt wird, mit Pin 4 verbinden)
3	RX TX
4	120 Ω Abschlusswiderstand
5	TX Enable
6	+24 V (100 mA) Ausgang

HINWEIS

Die Anschlüsse am RJ45-Steckverbinder und am Klemmenblock sind parallel.

4.2.2 Isolierung der seriellen EIA-485-Kommunikationsschnittstelle

Die serielle Kommunikationsschnittstelle ist doppelt isoliert und erfüllt die Bestimmungen für ELV-klassifizierte Systeme.



Deshalb muss bei der Verwendung der RS-485-Schnittstelle mit einem PC oder einer übergeordneten Steuerung, z. B. einer SPS, eine Trennvorrichtung mit einer Nennspannung, die mindestens der Versorgungsspannung des Umrichters entspricht, vorhanden sein. Stellen Sie sicher, dass die geeigneten Sicherungen am Umrichtereingang installiert sind und dass der Umrichter an die korrekte Netzspannung angeschlossen ist.

Wenn ein andere serieller Kommunikationskonverter als das CT-Kabel für serielle Kommunikation zur Verbindung mit anderen, SELV-klassifizierten Stromkreisen wie z. B. einem PC verwendet wird, dann muss eine zusätzliche Isolierung vorgesehen werden, um die SELV-Klassifizierung zu sichern.

Zur Verbindung des Umrichters mit IT-Geräten (wie z. B. einem Laptop) ist beim Lieferanten des Umrichters ein speziell entwickeltes isoliertes serielles Schnittstellenkabel erhältlich. Im Folgenden finden Sie weitere Einzelheiten:

Tabelle 4-3 Informationen zum seriellen Schnittstellenkabel

Artikelnummer	Beschreibung
4500-0096	CT USB-Kabel für serielle Kommunikation

Das „serielle Schnittstellenkabel“ hat eine verstärkte Isolation gemäß IEC 60950 für Höhen bis zu 3000 m über NN.

4.3 Steueranschlüsse

4.3.1 Allgemeines

Tabelle 4-4 Verfügbare Steueranschlüsse:

Funktion	Anzahl	Verfügbare Steuerparameter	Anschlussnummer
Analogeingang, 0-V-Bezug	2	Modus, Offset, Skalierung, Invertierung, Zielparameter	2, 5
Analogausgang	1	Quellparameter, Modus, Skalierung,	7
Digitaleingang	5	Zielparameter, invertiert	5, 11, 12, 13, 14
Digitaleingang/-ausgang	1	Eingangs-/Ausgangsmodus wählbar, Ziel-/Quellparameter, Invertierung	10
Frequenzeingang	1	Max. Sollwert, Eingangs-Grenzwert, Skalierung, Ziel	14
PWM oder Ausgangsfrequenz	1	Quelle, Skalierung, maximale Ausgangsfrequenz, Modus	10
Motorthermistoreingang	1	Modus, Typ, Auslöseschwelle, Reset-Schwelle	14
Relais	1	Quellparameter, Invertierung	41
Umrichterfreigabe (Safe Torque Off)	2		31 (STO 2 Eingang), 34 (STO 1 Eingang) [Baugröße 1–4] 31 (STO 1 Eingang), 35 (STO 2 Eingang) [Baugröße 5–9]
+10 V-Anwenderausgang	1		4
+24 V-Anwenderausgang	1		9
0 V (Masse)	1		1
0V Safe Torque Off	2		32 (0 V STO 2), 33 (0 V STO 1) [Baugröße 1–4] 32 (0 V STO 1), 36 (0 V STO 2) [Baugröße 5–9]

HINWEIS

Die 0V-Klemmen am Safe Torque Off sind voneinander und von 0 V (Masse) isoliert (Baugröße 1 bis 4). Die 0V-Klemmen der SAFE TORQUE OFF-Funktion bei der Baugröße 5 bis 9 sind mit den 0V-Anwenderklemmen verbunden.

Definitionen:

Zielparameter:	gibt den Parameter an, der durch den Anschluss/ die Funktion gesteuert/festgelegt wird.
Quellparameter:	gibt den Parameter an, der am Anschluss ausgegeben wird.
Modusparameter:	Analog - gibt die Betriebsart für den Anschluss an, d. h. Spannung 0 bis 10 V, Stromstärke 4 bis 20 mA usw. Digital - gibt die Betriebsart für den Anschluss an, d. h. positive/negative Logik (für die Anschlussklemme Umrichterfreigabe ist positive Logik eingestellt).

Alle analogen Funktionen können in Menü 7 programmiert werden.

Alle digitalen Funktionen (einschließlich Relais) können im Menü 8 programmiert werden.



Die Stromkreise der elektronischen Baugruppen sind von den Leistungsstromkreisen lediglich durch eine Grundisolierung (einfache Isolierung) getrennt. Das Installationspersonal muss sicherstellen, dass externe elektronische Schaltungen durch mindestens eine Isolierungsschicht (Zusatzisolierung), die für die angegebene Netzspannung ausgelegt ist, getrennt sind.



Wenn Steuerkreise an andere als Sicherheits-Kleinspannungssysteme (SELV) klassifizierte Kreise angeschlossen werden sollen, z. B. an einen PC, dann muss eine zusätzliche Isolierung vorgesehen werden, um die SELV-Klassifizierung zu sichern.



Wenn digitale Eingänge (einschließlich des Eingangs „Reglerfreigabe“) mit einer induktiven Last (d. h. Schütz oder Motorbremse) parallel geschaltet sind, muss eine Schutzbeschaltung (d. h. eine Freilaufdiode oder ein Varistor) parallel zur Spule der Last geschaltet werden. Wird kein solches Bauteil verwendet, können Überspannungsspitzen die digitalen Eingänge und Ausgänge am Umrichter beschädigen.

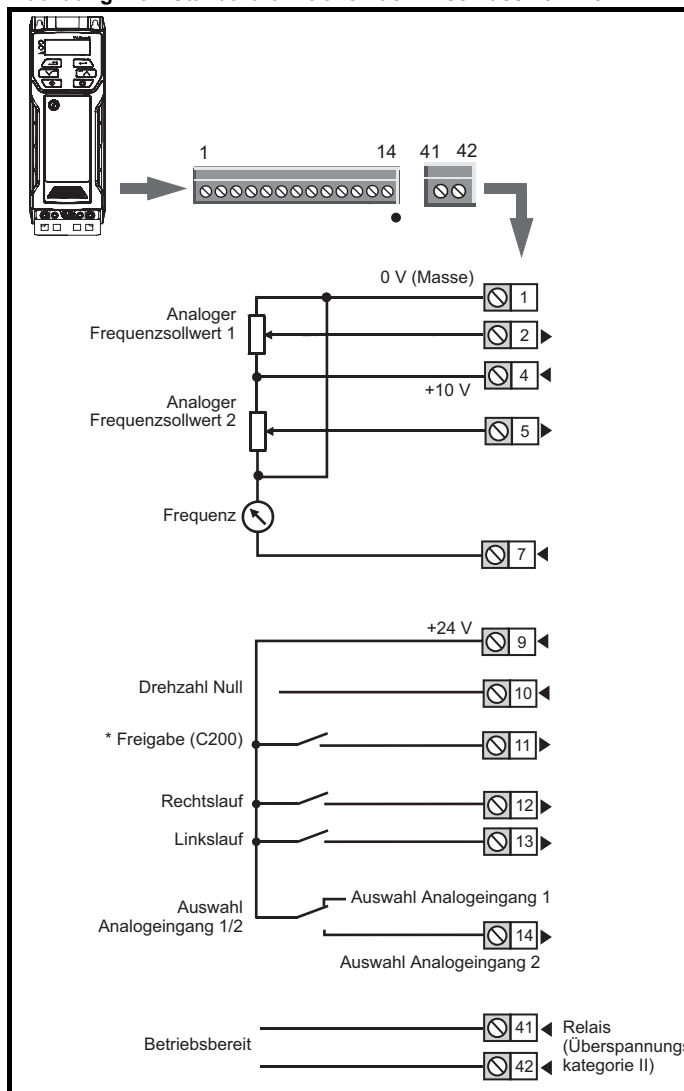
HINWEIS

Alle innerhalb des Motorkabels (d. h. des Motorthermistors, der Motorbremse) geführten Signalkabel nehmen große Impulsströme über die Kabelkapazität auf. Die Schirme dieser Signalkabel sind an Erdung in der Nähe des Motorkabels anzuschließen, damit die Ausbreitung von Störungen unterdrückt wird.

HINWEIS

Die Anschlussklemmen SAFE TORQUE OFF (STO - sicher abgeschaltetes Drehmoment) / Umrichterfreigabe arbeiten nur mit positiver Logik (siehe Abbildung 4-4 auf Seite 23).

Abbildung 4-3 Standardfunktionen der Anschlussklemmen



*C300 verwendet „Safe Torque Off“, daher ist Anschlussklemme 11 beim Commander C300 nicht zugewiesen.

Abbildung 4-4 STO-Eingänge (Baugröße 1 bis 4) Nur C300

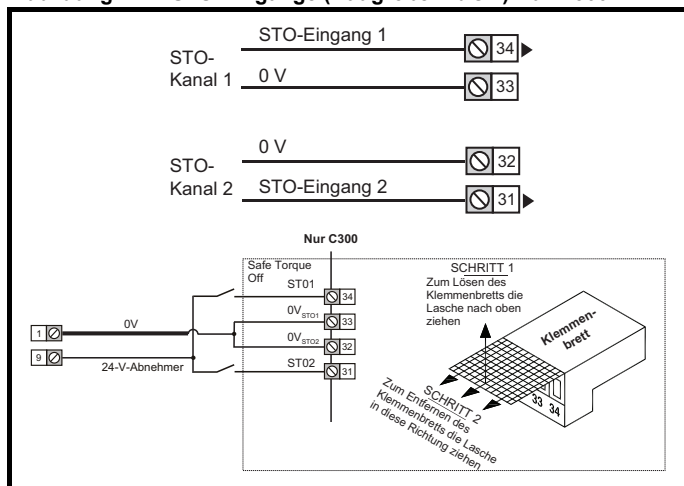
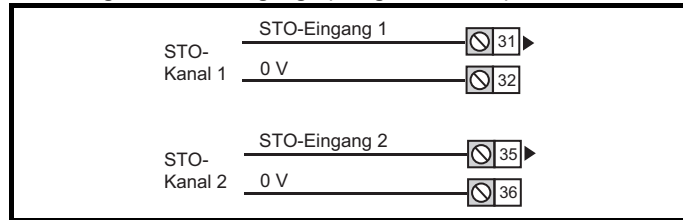


Abbildung 4-5 STO-Eingänge (Baugröße 5 bis 9) Nur C300



4.3.2 Spezifikation für elektronische Anschlüsse

1	0 V (Masse)
Funktion	Gemeinsamer Anschluss für alle externen Geräte

2	Analogeingang 1
Standardfunktion	Sollfrequenz
Eingangstyp	Unipolarer, einseitig geerdeter Analogspannungseingang oder unipolarer Stromeingang
Modus einstellbar über:	Pr 07.007
Betrieb im Spannungsmodus (Standard)	
Vollausschlagswert für Spannungsbereich	0 V bis +10 V $\pm 3\%$
Maximale Abweichung	± 30 mV
Absoluter Maximalspannungsbereich	-18 V bis +30 V relativ zu 0 V
Eingangswiderstand	100 k Ω
Betrieb im Strommodus	
Strombereiche	0 bis 20 mA $\pm 5\%$, 20 bis 0 mA $\pm 5\%$, 4 bis 20 mA $\pm 5\%$, 20 bis 4 mA $\pm 5\%$
Maximale Abweichung	250 μ A
Absolute Maximalspannung (Sperrspannung)	-18 V bis +30 V relativ zu 0 V
Absolute maximale Stromstärke	25 mA
Äquivalenter Eingangswiderstand	165 Ω
Für alle Betriebsarten	
Auflösung	11 Bit
Abtastfrequenz	4 ms

4	+10 V-Anwenderausgang
Standardfunktion	Stromversorgung für externe Analoggeräte
Nennspannung	10,2 V
Spannungstoleranz	$\pm 3\%$
Max. Ausgangsstrom	5 mA

5	Analogeingang 2
Standardfunktion	Sollfrequenz
Eingangstyp	Unipolare, einseitig geerdeter Analogspannungseingang oder positive Logik nur Digitaleingang
Modus einstellbar über:	Pr 07.011
Betrieb im Spannungsmodus (Standard)	
Vollausschlagswert für Spannungsbereich	0 V bis +10 V $\pm 3\%$
Maximale Abweichung	± 30 mV
Absoluter Maximalspannungsbereich	-18 V bis +30 V relativ zu 0 V
Eingangswiderstand	100 k Ω
Auflösung	11 Bit
Abtastfrequenz	4 ms
Betrieb im Digitalmodus	
Absoluter Maximalspannungsbereich	-18 V bis +30 V relativ zu 0 V
Impedanz	6,8 k Ω
Eingangsschwellwert	10 V $\pm 0,8$ V (IEC 61131-2)
Abtastfrequenz	1 ms beim Routing zu den Zielparametern Pr 06.035 und Pr 06.036, anderenfalls 4 ms

7	Analogausgang 1
Standardfunktion	Frequenzausgang
Ausgangstyp	Unipolarer, einseitig geerdeter Analogspannungsausgang
Spannungsbereich	+10 V
Maximale Abweichung	15 mV
Lastwiderstand	≥ 2 k Ω
Schutz	Kurzschluss bezogen auf 0V
Auflösung	0,1 %
Abtastfrequenz	4 ms

9	+24 V-Anwenderausgang
Standardfunktion	Versorgung für externe Digitalgeräte
Spannungstoleranz	$\pm 20\%$
Max. Ausgangsstrom	100 mA
Schutz	Stromgrenze und Fehlerabschaltung

10	Digital-E/A 1
Standardfunktion	Ausgangssignal DREHZAHL NULL
Typ	Digitaler Eingang mit positiver Logik oder Digitalausgang mit positiver Logik PWM oder Frequenzgangsmodi können gewählt werden
Eingangs- oder Ausgangsmodus einstellbar über:	Pr 08.031
Im Eingangsmodus	
Absoluter maximaler Spannungsarbeitsbereich	-8 V bis +30 V relativ zu 0 V
Impedanz	6,8 k Ω
Eingangsschwellwert	10 V $\pm 0,8$ V (IEC 61131-2)
Im Ausgangsmodus	
Maximaler Ausgangsnennstrom	50 mA
Max. Ausgangsstrom	100 mA (gesamt, einschl. +24 Vout)
Für alle Betriebsarten	
Spannungsbereich	0V bis +24 V
Abtastfrequenz	1 ms beim Routing zu den Zielparametern Pr 06.035 oder Pr 06.036, anderenfalls 4 ms

11	Digitaleingang 2
12	Digitaleingang 3
13	Digitaleingang 4
Standardfunktion Anschlussklemme 11	C200: Freigabe C300: Nicht zugewiesen
Standardfunktion Anschlussklemme 12	Eingangssignal: RECHTSLAUF
Standardfunktion Anschlussklemme 13	Eingangssignal: LINKSLAUF
Typ	Digitaleingänge nur mit positiver Logik
Spannungsbereich	0V bis +24 V
Absoluter maximaler Spannungsarbeitsbereich	-18 V bis +30 V relativ zu 0 V
Impedanz	6,8 kΩ
Eingangsschwellwert	10 V ±0,8 V (IEC 61131-2)
Abtastfrequenz	1 ms beim Routing zu den Zielparametern Pr 06.035 oder Pr 06.036, anderenfalls 4 ms

14	Digitaleingang 5
Standardfunktion Anschlussklemme 14	ANALOGUEINGANG 1/ EINGANG 2 auswählen
Typ	Digitaler Eingang nur mit positiver Logik Frequenzeingangs- oder Motorthermistoreingangsmodus kann ausgewählt werden (Bias für DIN44081 PTC, KTY84, PT100, PT1000, PT2000 und andere Typen)
Spannungsbereich	0V bis +24 V
Absoluter maximaler Spannungsarbeitsbereich	-18 V bis +30 V relativ zu 0 V
Impedanz	6,8 kΩ
Eingangsschwellwert	10 V ±0,8 V (IEC 61131-2)
Abtastfrequenz	1 ms beim Routing zu den Zielparametern Pr 06.035 oder Pr 06.036 , anderenfalls 4 ms

31	Funktion SAFE TORQUE OFF (STO - sicher abgeschaltetes Drehmoment)/Umrichterfreigabe (Baugrößen 1 bis 4)
34	
Typ	Digitaler Eingang nur mit positiver Logik
Spannungsbereich	0 bis +24 V
Absoluter maximaler Spannungsarbeitsbereich	30 V
Logikschwellenwert	10 V ±5 V
Maximalspannung für Low-Status zum Deaktivieren nach SIL3 und PL e	5 V
Impedanz	>4 mA @ 15 V, <15 mA bei 30 V (IEC 61131-2, Typ 1)
Maximalstrom für Low-Status zum Deaktivieren nach SIL3 und PL e\$	0.5 mA
Ansprechzeit	Nominal: 12 ms Maximal: 20 ms
Die Funktion SAFE TORQUE OFF (STO - sicher abgeschaltetes Drehmoment) kann in sicherheitskritischen Anwendungen verwendet werden, um mit hoher Zuverlässigkeit die Erzeugung eines Drehmoments im Motor durch den Umrichter zu verhindern. Der Systementwickler ist dafür verantwortlich, dass das gesamte System sicher ist und gemäß den geltenden Sicherheitsbestimmungen ausgelegt wurde. Wenn die Funktion SAFE TORQUE OFF (STO - sicher abgeschaltetes Drehmoment) nicht erforderlich ist, werden diese Klemmen zum Aktivieren des Umrichters verwendet.	

41	Relaiskontakte
42	
Standardfunktion	Anzeige Umrichter OK
Nennspannung	240 VAC, Installation Überspannungskategorie II
Maximaler Nennstrom (bei Spannung)	2 A AC 240 V 4 A DC 30 V ohmsche Belastung 0,5 A DC 30 V induktive Last (L/R = 40 ms)
Empfohlene Mindestwerte für Spannung/ Strom	12 V 100 mA
Kontakttyp	Schließer
Standardmäßiger Kontaktzustand	Geschlossen, wenn Spannung anliegt und Umrichter betriebsbereit ist
Aktualisierungsrate	1 ms erhöhen

32	0 V STO2 (Baugrößen 1 bis 4) Nur C300
Funktion	Gemeinsamer Anschluss für STO2

33	0 V STO1 (Baugrößen 1 bis 4) Nur C300
Funktion	Gemeinsamer Anschluss für STO1

31	STO- Funktion (Umrichterfreigabe) Nur C300 (Baugrößen 5 bis 9)
35	
Typ	Digitaler Eingang nur mit positiver Logik
Spannungsbereich	0 bis +24 V
Absoluter maximaler Spannungsarbeitsbereich	30 V
Logikschwellenwert	10 V ±5 V
Maximalspannung für Low-Status zum Deaktivieren nach SIL3 und PL e	5 V
Impedanz	> 4 mA bei 15 V (IEC 61131-2, Typ 1, 3,3 kΩ)
Maximalstrom für Low-Status zum Deaktivieren nach SIL3 und PL e\$	0.5 mA
Ansprechzeit	Nominal: 6 ms Maximal: 20 ms
Die Funktion SAFE TORQUE OFF (STO - sicher abgeschaltetes Drehmoment) kann in sicherheitskritischen Anwendungen verwendet werden, um mit hoher Zuverlässigkeit die Erzeugung eines Drehmoments im Motor durch den Umrichter zu verhindern. Der Systementwickler ist dafür verantwortlich, dass das gesamte System sicher ist und gemäß den geltenden Sicherheitsbestimmungen ausgelegt wurde. Wenn die Funktion SAFE TORQUE OFF (STO - sicher abgeschaltetes Drehmoment) nicht erforderlich ist, werden diese Klemmen zum Aktivieren des Umrichters verwendet.	

32	0 V STO1 (Baugrößen 5 bis 9) Nur C300
Funktion	Gemeinsamer Anschluss für STO1

36	0 V STO2 (Baugrößen 5 bis 9) Nur C300
Funktion	Gemeinsamer Anschluss für STO2



Um das Risiko einer Brandgefahr im Falle einer Störung zu
verhindern, muss eine Sicherung oder ein anderer
Überstromschutz in der Relaischaltung installiert werden.

4.4 Safe Torque Off (STO) (nur C300)

Die Funktion „Safe Torque Off“ (STO - sicher abgeschaltetes Drehmoment) verhindert mit sehr hoher Zuverlässigkeit, dass der Umrichter im Motor ein Drehmoment erzeugt. Sie kann in ein Sicherheitssystem für eine Anlage eingebunden werden. Die Funktion kann weiterhin als ein herkömmlicher Eingang für die Umrichterfreigabe eingesetzt werden.

Die Sicherheitsabschaltung ist aktiv, wenn sich der STO-Eingang im logischen Low-Status gemäß der Spezifikation für elektronische Anschlüsse befindet. Die Funktion ist gemäß EN 61800-5-2 und IEC 61800-5-2 wie folgt definiert. (In diesen Normen wird ein Umrichter, der sicherheitsbezogene Funktionen bietet, als ein PDS(SR) bezeichnet):

„Dem Motor wird keine Energie zugeführt, die eine Drehung (oder bei einem Linearmotor eine Bewegung) verursachen kann. Das PDS(SR) liefert keine Energie an den Motor, die ein Drehmoment (oder bei einem Linearmotor eine Bewegung) erzeugen kann.“

Diese Sicherheitsfunktion entspricht einem ungesteuerten Stillsetzen gemäß der Stopp-Kategorie 0 der Norm IEC 60204-1.

Die Funktion „Safe Torque Off“ nutzt die typischen Eigenschaften eines frequenzgesteuerten Drehstromantriebes dahingehend, dass bei nicht korrekter Funktionsweise des Umrichters kein Drehmoment im Antrieb erzeugt wird. Alle in der Umrichterschaltung auftretenden Fehler haben einen Ausfall der Drehmomenterzeugung zur Folge.

Die Funktion „Safe Torque Off“ ist fehlersicher. Das heißt, bei nicht angesteuertem STO-Eingang ist eine Ansteuerung des Antriebs nicht möglich, selbst wenn im Umrichter andere Elektronikbausteine fehlerhaft arbeiten sollten. Die meisten Bauelementefehler können dadurch erkannt werden, dass der Umrichter nicht mehr betrieben werden kann. Die Funktion „Safe Torque Off“ ist außerdem von der Umrichter-Firmware unabhängig. Sie erfüllt die Anforderungen der folgenden Normen zum Verhindern eines unbeabsichtigten Motorstarts.

Maschinenanwendungen

Die Funktion „Safe Torque Off“ wurde von der unabhängigen benannten Stelle (TÜV Rheinland) zur Verwendung als Sicherheitsbauteil einer Maschine bewertet:

Verhinderung eines ungewollten Betriebs des Motors:

Die Sicherheitsfunktion „Safe Torque Off“ kann in Anwendungen bis Kat 4. PL e entsprechend EN ISO 13849-1, SIL 3 entsprechend EN 61800-5-2/ EN 62061/ IEC 61508 und in Aufzugsanwendungen entsprechend EN 81-1 und EN 81-2 eingesetzt werden.

Zertifikatnummer der Baumusterprüfung	Ausstellungsdatum	Gerätetypen	Bau- größen
01/205/5387.02/18	16.08.2018	C300	5 bis 9
01/205/5383.03/18	16.08.2018	C300	1 bis 4

Dieses Zertifikat kann von der Website des TÜV Rheinland heruntergeladen werden: <http://www.tuv.com>

Sicherheitsparameter verifiziert vom TÜV Rheinland:

Entsprechend IEC 61508-1 bis 07 / EN 61800-5-2 / EN 62061

Typ	Wert	SIL 3-Toleranz	Bau- größen
Prüfintervall	20 Jahre		Alle
Hohe Anforderungen oder Dauerbetrieb			
PFH (1/h)	$9,61 \times 10^{-11}$ 1/h	< 1 %	1 bis 4
PFH (1/h)\$	$4,16 \times 10^{-11}$ 1/h	< 1 %	5 bis 9
Geringe Betriebsanforderungen (nicht EN 61800-5-2)			
PFDavg	$8,4 \times 10^{-6}$	< 1 %	1 bis 4
PFDavg	$3,64 \times 10^{-6}$	< 1 %	5 bis 9

Gemäß EN ISO 13849-1

Typ	Wert	Klassifizierung
Kategorie	4	
Leistungsstufe (PL)\$	e	
MTTF _D (STO1)	> 2500 Jahre	Hoch
MTTF _D (STO2)	> 2500 Jahre	Hoch
MTTF _D (Einkanal-STO)	> 2500 Jahre	Hoch
DC _{avg}	≥ 99 %	Hoch
Missionszeit	20 Jahre	

HINWEIS

Logikstufen entsprechen IEC 61131-2:2007 für digitale Nenneingänge bei 24 V des Typs 1 Maximale Stufe für Logik Low zum Erreichen von SIL3 und PL e 5 V und 0,5 mA.

Aufzugsanwendungen

Die Funktion „Safe Torque Off“ wurde von der unabhängigen benannten Stelle (TÜV Nord) zur Verwendung als Sicherheitsbauteil in Aufzugsanwendungen bewertet:

Wenn die Umrichter der Serie Commander mit STO-Funktion entsprechend den „Conditions of application“ verwendet werden, erfüllen sie die Sicherheitsanforderungen der Normen EN 81-1, EN 81-2, EN 81-50 und EN 60664-1 sowie alle relevanten Anforderungen der Richtlinie 95/16/EG.

Konformitäts-Zertifikatsnummer	Ausstellungsdatum	Gerätetypen
44 799 13196202	2015-04-08	C300

Die Funktion „Safe Torque Off“ kann an Stelle elektromechanischer Schütze einschließlich spezieller Sicherheitsschütze, die andernfalls aus Sicherheitsgründen erforderlich wären, verwendet werden.

Weitere Informationen erhalten Sie beim Lieferanten des Umrichters.

UL-Genehmigung

Die Funktion „Safe Torque Off“ wurde von Underwriters Laboratories (UL) unabhängig bewertet. Die Referenznummer der Online-Zertifizierung (gelbe Karte) lautet: FSPC.E171230.

Von UL verifizierte Sicherheitsparameter:

Entsprechend IEC 61508-1 bis 7

Typ	Wert
Sicherheitseinstufung	SIL 3
SFF	> 99 %
PFH (1/h)	$4,43 \times 10^{-10}$ 1/h (< 1 % der SIL 3-Toleranz)
HFT	1
Beta-Faktor	2 %
CCF	Nicht zutreffend

Gemäß EN ISO 13849-1

Typ	Wert
Kategorie	4
Leistungsstufe (PL)	e
MTTF _D	2574 Jahre
Diagnosedeckungsgrad	Hoch
CCF	65

Safe Torque Off mit zwei Kanälen

Die Modelle Commander C300 verfügen über eine STO mit zwei Kanälen.

Die Zweikanal-STO hat zwei voneinander unabhängige Kanäle.

Jeder Eingang erfüllt die Anforderungen der vorgenannten Normen.

Wenn einer oder beide Eingänge einen logischen Low-Zustand aufweisen, kann kein einzelner Fehler dazu führen, dass der Motor angetrieben wird

Es ist nicht erforderlich, beide Kanäle zu verwenden, um die Anforderungen der Normen zu erfüllen. Der Grund für die zwei Kanäle besteht darin, eine Verbindung zu Maschinensicherheitssystemen zu ermöglichen, wofür zwei erforderlich sind, und den Schutz vor Verdrahtungsfehlern zu vereinfachen.

Angenommen, jeder Kanal ist mit einem sicherheitsrelevanten Digitalausgang eines sicherheitsrelevanten Controllers oder einer SPS verbunden, kann der Umrichter auch nach dem Erfassen eines Fehlers in einem Ausgang sicher über den anderen Ausgang deaktiviert werden.

Unter diesen Bedingungen gibt es keine einzelnen Verdrahtungsfehler, die zu einem Verlust der Sicherheitsfunktion, d. h., der Unmöglichkeit, den Umrichter zu deaktivieren, führen kann.

Falls ein Zweikanalbetrieb nicht erforderlich ist, können die beiden Eingänge zusammengeschaltet werden, um einen einzelnen SAFE TORQUE OFF-Eingang zu bilden.

Es sollte jedoch angemerkt werden, dass ein Kurzschluss vom STO-Eingang zu einer Gleichspannungsversorgung von >5 V den Umrichter aktivieren kann.

Dies kann aufgrund eines Fehlers in der Verdrahtung der Fall sein. Das kann gemäß Norm EN ISO 13849-2 durch geschirmte Verkabelung verhindert werden. Die Verkabelung kann mithilfe der folgenden Verfahren geschützt werden:

- Verlegen der Verkabelung in einem getrennten Kabelschacht oder einer anderen Einfassung,

oder

- Verwendung einer Verkabelung mit geerdeten Schirmung und einer geerdeten Steuerspannungsversorgung mit positiver Logik. Die Abschirmung soll eine Gefährdung durch eine elektrische Störung verhindern. Sie kann durch jedes geeignete Verfahren geerdet werden. Spezielle EMV-Vorsichtsmaßnahmen sind nicht erforderlich.

Hinweis zur Reaktionszeit der Funktion SAFE TORQUE OFF und den Einsatz mit Sicherheitssteuerungen mit selbstständigem Test der Ausgänge:

Die Funktion SAFE TORQUE OFF wurde dahingehend konzipiert, dass eine Reaktionszeit von mehr als 1 ms erreicht wird, um Kompatibilität mit Sicherheitssteuerungen zu erlangen, deren Ausgänge einem Dynamiktest mit einer Pulsbreite von maximal 1 ms unterzogen werden.



WARNUNG

Der Entwurf sicherheitsrelevanter Steuersysteme darf nur von entsprechendem Fachpersonal ausgeführt werden. Dieses Personal muss entsprechend geschult sein und die notwendige Erfahrung besitzen. Mit der Funktion „Safe Torque Off“ wird die Sicherheit einer Anlage nur gewährleistet, wenn diese korrekt in ein vollständiges Sicherheitssystem eingebunden ist. Das System muss einer Gefahrenanalyse unterzogen werden, um zu gewährleisten, dass das Restrisiko einer potenziellen Gefährdung für den entsprechenden Anwendungsfall angemessen ist



WARNUNG

Durch die Funktion „Safe Torque Off“ wird keine galvanische Trennung bereitgestellt. Vor Arbeiten an der elektrischen Ausrüstung ist der Umrichter vom Netz zu trennen und die Wartezeit zum Entladen der Kondensatoren einzuhalten.



WARNUNG

Die Funktion SAFE TORQUE OFF sperrt den Ausgang des Umrichters und verhindert damit auch ein aktives Bremsen. Soll der Umrichter sowohl Bremsung als auch die Funktion SAFE TORQUE OFF in der gleichen Betriebsart (z. B. bei einem Not-Stopp) ausführen, so ist ein Sicherheits-Zeitrelais oder ein ähnliches Gerät vorzusehen, um sicherzustellen, dass der Umrichter nach einer angemessenen Zeit nach dem Bremsen abgeschaltet wird. Die Bremsfunktion im Umrichter wird von einer elektronischen Schaltung bereitgestellt, die nicht fehlersicher ist. Falls aus Sicherheitsgründen eine Bremsfunktion erforderlich ist, muss diese durch einen unabhängigen, fehlersicheren Bremsmechanismus ergänzt werden.



WARNUNG

Es ist unbedingt erforderlich, die maximal zulässige Spannung von 5 V für einen sicheren Low-Zustand (deaktiviert) der STO-Funktion zu beobachten. Die Anschlüsse am Umrichter müssen so angeordnet sein, dass Spannungsabfälle in der 0V-Verkabelung diesen Wert unabhängig von den Lastbedingungen nicht übersteigt. Es wird dringend empfohlen, die STO-Stromkreise mit dedizierten 0V-Leitern anzuschließen, die an die Klemmen 32 und 33 (Baugrößen 1 bis 4) bzw. Klemmen 32 und 36 (Baugrößen 5 bis 9) angeschlossen werden müssen.

Aufhebung der Funktion „Safe Torque Off“

Der Umrichter bietet keine Möglichkeit, die STO-Funktion (sicher abgeschaltetes Drehmoment) aufzuheben, beispielsweise für Wartungszwecke.

5 Bedienung und Softwarestruktur

In diesem Kapitel werden Benutzerschnittstellen, Menüstruktur und Sicherheitsebenen des Umrichters aufgeführt.

5.1 Das Display

5.1.1 Bedieneinheit

Die Anzeige des Keypads umfasst ein 6-stelliges LED-Display. Im Display werden der Umrichterstatus sowie die aktuelle Menü- und Parameternummer angezeigt.

Das Menü für das Optionsmodule(S.mm.ppp) wird nur dann angezeigt, wenn das Optionsmodul installiert ist. Dabei steht S für die Steckplatznummer des Optionsmoduls und mm.ppp für die Menü- und Parameternummer der internen Menüs und Parameter des Optionsmoduls.

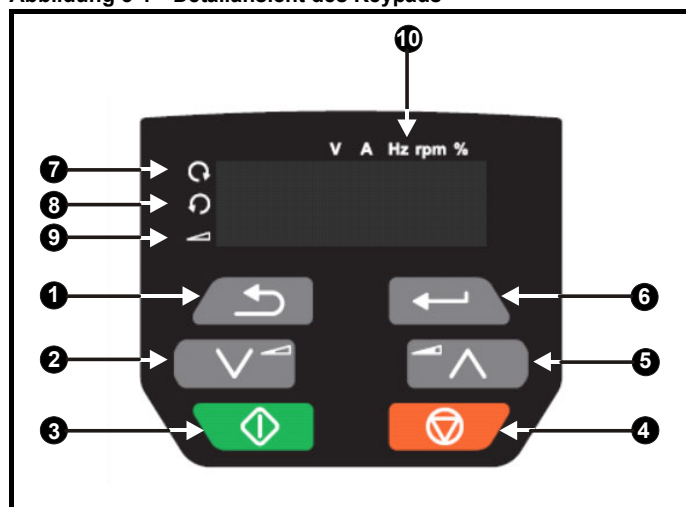
Das Display umfasst außerdem die LED-Anzeigen, mit denen die Einheiten und Status angezeigt werden (siehe Abbildung 5-1).

Wenn der Umrichter eingeschaltet wird, zeigt das Display den Inhalt des Startparameters an, der in *Beim Einschalten angezeigter Parameter* (11.022) definiert ist.

HINWEIS


Mit der Escape-Taste können Sie bei laufendem Umrichter zwischen den im Display angezeigten Werten in den *Statusmodus-Parametern* (Pr 22 und Pr 23) wechseln.

Abbildung 5-1 Detailansicht des Keypads



1. Escape-Taste
2. Nach-unten-Taste
3. Start-Taste (grün)
4. Taste Stopp/Reset (rot)
5. Nach-oben-Taste
6. Eingabetaste
7. Anzeige Rechtslauf
8. Anzeige Linkslauf
9. Keypad-Sollwert
10. Anzeigen für Einheiten

HINWEIS

Die rote Stopp-Taste  dient auch zum Zurücksetzen des Umrichters.

Der Parameterwert wird korrekt im Display des Keypads angezeigt (siehe Tabelle 5-1).

Tabelle 5-1 Anzeigeformate des Keypads

Anzeigeformate	Wert
Standard	100.99
Datum	31.12.11 oder 12.31.11
Zeit	12.34.56
Zeichen	ABCDEF
binär	5
IP-Adresse	192.168.88.1*
MAC-Adresse	01.02.03 04.05.06*
Versionsnummer	01.23.45

*Alternative Anzeige

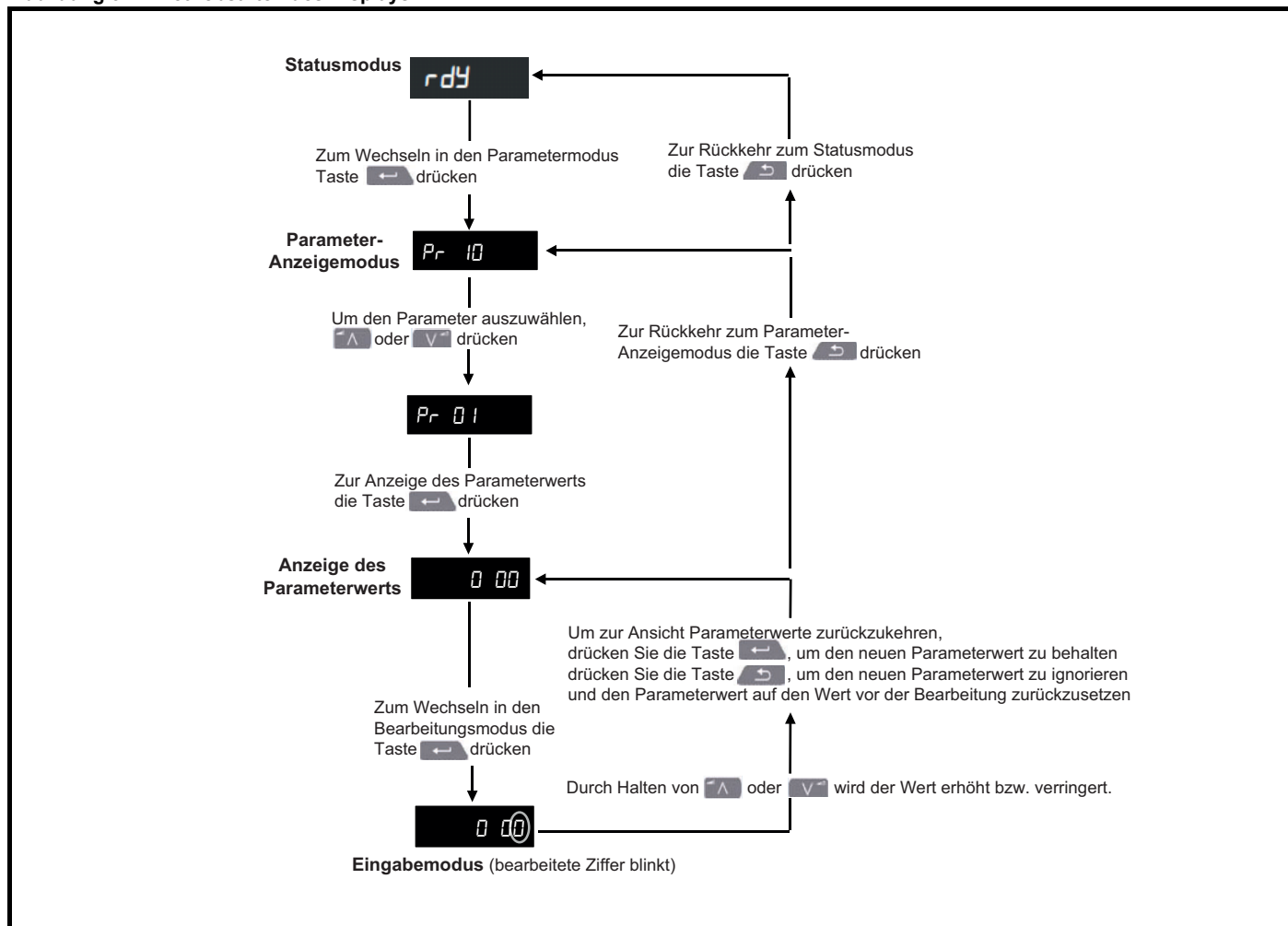
5.2 Arbeiten mit der Bedieneinheit

5.2.1 Tastenfunktionen

Die Bedieneinheit umfasst:

- Nach-oben- und Nach-unten-Tasten - dienen zum Navigieren innerhalb der Parameterstruktur und zum Ändern von Parameterwerten.
- Enter-Taste – dient zum Wechseln zwischen den Modi zur Parameterbearbeitung und Parameteranzeige sowie zur Dateneingabe. Mit dieser Taste kann auch zwischen dem Steckplatzmenü und der Parameteranzeige gewechselt werden.
- Escape-Taste – dient zum Beenden der Modi zur Parameterbearbeitung und Parameteranzeige. Werden im Modus zur Parameterbearbeitung Parameterwerte geändert und die Escape-Taste gedrückt, wird der Parameterwert wiederhergestellt, der vor dem Aufrufen des Eingabemodus gültig war.
- Start-Taste – dient dem Ausführen eines ‚Start‘-Befehls, wenn der Tastaturmodus ausgewählt ist.
- Stopp/Reset-Taste – dient zum Zurücksetzen des Umrichters. Kann im Tastaturmodus für ‚Stopp‘ verwendet werden.

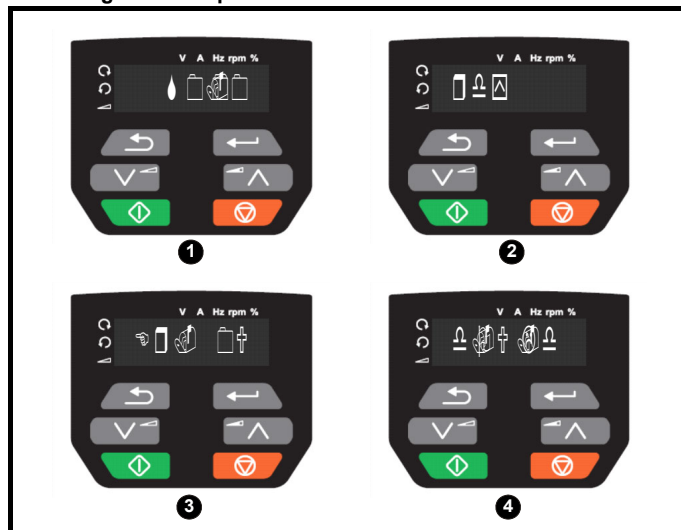
Abbildung 5-2 Betriebsarten des Displays



HINWEIS

Die Nach-oben- und Nach-unten-Tasten können nur zum Umschalten zwischen den Menüs verwendet werden, wenn Pr 10 auf ‚ALL‘ gesetzt wurde. Siehe Abschnitt 5.9 *Parameterzugangsebene und Benutzersicherheit* auf Seite 32.

Abbildung 5-3 Beispiele für verschiedene Betriebsarten



- 1 Parameteranzeigemodus: Lesen/Schreiben oder Schreibgeschützt
- 2 Statusmodus: Status Umrichter OK
Wenn der Umrichter betriebsbereit ist und die Parameter nicht bearbeitet oder angezeigt werden, zeigt das Display eine der folgenden

Informationen an:

inh, ‚rdy‘ oder Wert des Parameters Statusmodus.

3 Statusmodus: Fehlerzustand

Wenn sich der Umrichter im Fehlerzustand befindet, zeigt das Display an, dass der Umrichter eine Fehlerabschaltung durchgeführt hat. Dazu wird der entsprechende Fehlercode angezeigt. Weitere Informationen zu den Fehlercodes finden Sie in Abschnitt 12.4 *Fehlerabschaltungen, Sub-Fehlernummern* auf Seite 155.

4 Statusmodus: Alarmzustand

Im Zustand ‚Alarm‘ wechselt das Display zwischen dem Umrichterstatus-Parameterwert und dem Alarm.



Parameterwerte dürfen erst nach sorgfältiger Überlegung und Überprüfung geändert werden; unsachgemäße Werte können Schaden verursachen oder ein Sicherheitsrisiko darstellen.

HINWEIS

Beim Ändern von Parameterwerten sollten Sie sich beide Werte notieren, falls diese erneut eingegeben werden müssen.

HINWEIS

Damit nach dem Aus- und Einschalten des Umrichters die neuen Parameterwerte erhalten bleiben, müssen diese gespeichert werden. Siehe Abschnitt 5.7 *Speichern von Parametern* auf Seite 32.

5.3 Menüstruktur

Die Parameterstruktur des Umrichters umfasst Menüs und Parameter. Nach Netz Ein wird nur Menü 0 angezeigt. Mit den Nach oben-/Nach unten-Pfeiltasten kann zwischen Parametern hin- und hergeschaltet werden. Nach dem Setzen von Pr 10 auf ‚Alle‘ kann mit den Nach links-/Nach rechts-Tasten zwischen den Menüs hin- und hergeschaltet werden.

Weitere Informationen finden Sie in Abschnitt 5.9 *Parameterzugangsebene und Benutzersicherheit* auf Seite 32.

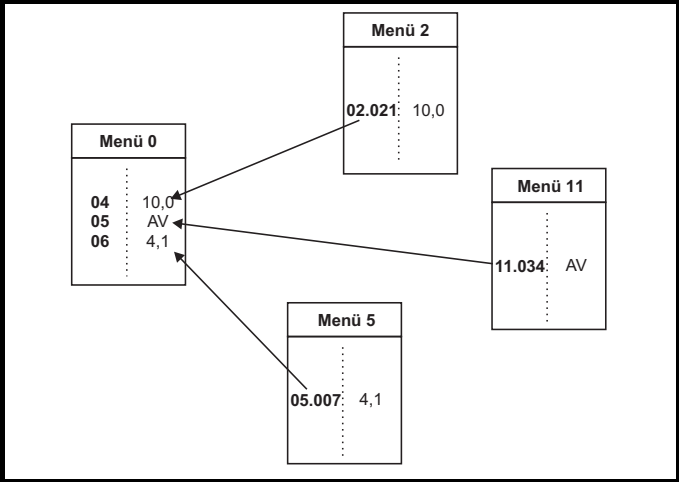
Die Menüs und Parameter beginnen in beiden Richtungen wieder von vorn, das heißt, wenn der letzte Parameter angezeigt wird, springt das Display bei einem weiteren Tastendruck wieder an den Anfang zurück, und der erste Parameter wird angezeigt

Beim Hin- und Herschalten zwischen den Menüs merkt sich der Antrieb, welcher Parameter in einem bestimmten Menü zuletzt angezeigt wurde, und zeigt diesen Parameter erneut an, wenn das Menü wieder aufgerufen wird.

5.4 Menü 0

In Menü 0 werden verschiedene, häufig verwendete Parameter für die grundlegende Umrichterkonfiguration zusammengefasst. Die im Menü 0 angezeigten Parameter können im Menü 22 konfiguriert werden. Die jeweiligen Parameter werden aus den erweiterten Menüs in das Menü 0 kopiert und sind dann in beiden Menüs vorhanden. Weitere Informationen finden Sie in Kapitel 6 *Basisparameter* auf Seite 35.

Abbildung 5-4 Darstellung der Parameterkopien im Menü 0



5.5 Erweiterte Menüs

Die erweiterten Menüs bestehen aus Gruppen oder Parametern, die zu bestimmten Funktionen oder Merkmalen des Umrichters gehören. Die Menüs 0 bis 24 können über das Keypad angezeigt werden.

Das Optionsmodul-Menü (1.mm.ppp) wird nur angezeigt, wenn Optionsmodule installiert sind. Dabei steht 1 für die Steckplatznummer des Optionsmoduls und mm.ppp für die Menü- und Parameternummer der internen Menüs und Parameter des Optionsmoduls.

Tabelle 5-2 Erweiterte Menübeschreibungen

Menü	Beschreibung
0	Gebräuchliche Parameter zur schnellen und einfachen Parametrierung
1	Sollfrequenz
2	Rampen
3	Frequenzsteuerung
4	Drehmoment- und Stromregelung
5	Motorsteuerung
6	Ansteuerlogik und Betriebsstundenzähler
7	Analoge Ein- und Ausgänge
8	Digitale E/A
9	Programmierbare Logik, Motorpoti, Binärcodierer, Timer
10	Statusmeldungen und Fehlerabschaltungen
11	Inbetriebnahme und Identifizierung des Umrichters, serielle Kommunikation
12	Schwellwertschalter, Variablenselektoren
14	PID-Regler
15	Konfigurationsmenü für Optionsmodul im Steckplatz 1
18	Allgemeines Anwendungsmenü 1
20	Allgemeines Anwendungsmenü 2
21	Zweiter Motorparametersatz
22	Menü 0 Konfiguration
24	Konfigurationsmenü für Optionsmodul im Steckplatz 1
Steckplatz 1	Optionsmenüs für Steckplatz 1*

* wird nur dann angezeigt, wenn das Optionsmodul installiert ist.

5.5.1 Displaymeldungen

In den folgenden Tabellen sind die möglichen Mnemoniken, die vom Umrichter angezeigt werden, und deren Bedeutung aufgeführt.

Tabelle 5-3 Statusanzeigen

Textstring	Beschreibung	Ausgangs- stufe des Umrichters
inh	Der Umrichter ist gesperrt und kann nicht betrieben werden. Das Signal „Safe Torque Off“ (sichere Drehmomentabschaltung) wird nicht auf die Klemme „Safe Torque Off“ gelegt oder Pr 06.015 ist auf 0 gesetzt. Andere Bedingungen, die verhindern, dass der Umrichter freigegeben wird, werden als Bits in den <i>Freigabebedingungen</i> (06.010) angezeigt.	Deaktiviert
rdy	Der Umrichter kann gestartet werden. Die Umrichterfreigabe ist aktiviert, aber der Umrichter ist nicht aktiv, weil der endgültige Startbefehl nicht aktiviert ist.	Deaktiviert
Stop	Der Umrichter ist gestoppt/wird auf Null Drehzahl gehalten.	Freigegeben
S.Loss	Es wurde ein Verlust der Stromversorgung erfasst.	Freigegeben
dc inj	Die Gleichstrombremsung ist aktiv.	Freigegeben
Er	Eine Fehlerabschaltung des Umrichters wurde ausgelöst, so dass der Motor nicht mehr vom Umrichter gesteuert wird. Der Fehlercode wird auf dem Display angezeigt.	Deaktiviert
UV	Der Umrichter hat Unterspannung, entweder im Niederspannungsmodus oder im normalen Spannungsmodus.	Deaktiviert
HEAt	Die Aufwärmfunktion des Motors ist aktiviert.	Freigegeben

5.5.2 Alarmmeldungen

Ein Alarm wird auf dem Display angezeigt, indem die Zeichenfolge für die Bezeichnung des Alarms und die Zeichenfolge für den Umrichterstatus angezeigt werden. Warnungen werden nicht angezeigt, während ein Parameter bearbeitet wird.

Tabelle 5-4 Alarmmeldungen

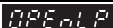

Warnung	Beschreibung
br.res	Bremswiderstand - Überlastung. Der <i>thermische Speicher des Bremswiderstands</i> (10.039) im Umrichter hat 75,0 % des Wertes erreicht, bei dem am Umrichter eine Fehlerabschaltung ausgelöst wird.
OV.Ld	<i>Der Motorschutz-Akkumulator</i> (04.019) im Umrichter hat 75,0 % des Wertes erreicht, bei dem am Umrichter eine Fehlerabschaltung ausgelöst wird, und die Umrichterlast ist > 100 %.
d.OV.Ld	Umrichter-Übertemperatur. <i>Prozentwert der Auslöseschwelle für die thermische Überlast des Umrichters</i> (07.036) ist größer als 90 %.
tuning	Die Autotune-Funktion wurde initialisiert und das Autotune wird ausgeführt.
LS	Endschalter aktiv. Der Parameter für einen Endschalter ist aktiv und der Motor wird gestoppt.
Opt.AI	Alarm Optionsmodulsteckplatz.
Lo.AC	Niederspannungsmodus. Siehe <i>Niederspannungsalarm</i> (10.107).
I.AC.Lt	Stromgrenze aktiv. Siehe <i>Stromgrenze aktiv</i> (10.009).
24.LoSt	24-V-Backup nicht vorhanden. Siehe <i>24V Alarm Verlust aktivieren</i> (11.098)

5.6 Ändern der Betriebsart

Vorgehensweise

Die folgenden Anweisungen sollten nur abgearbeitet werden, wenn eine neue Betriebsart eingestellt werden soll.


- Der Umrichter darf nicht aktiviert sein, d. h. der Umrichter befindet sich im Status Gesperrt oder Unterspannung.
- Ändern Sie die Einstellung von Pr **79** wie folgt:

Einstellung Pr 79		Betriebsart
	1	Open-Loop
	2	RFC-A


Die Werte in der zweiten Spalte gelten für serielle Kommunikation.

HINWEIS

Bei einer Änderung der Betriebsart werden die Parameter gespeichert.


- Führen Sie wahlweise eine der folgenden Aktionen durch:
 - Drücken Sie die rote RESET-Taste .
 - Setzen Sie den Umrichter über den seriellen Kommunikationskanal durch Einstellen von Pr **10.038** auf 100 zurück.

5.7 Speichern von Parametern

Beim Ändern von Parametern im Menü 0 wird der neue Wert beim Betätigen der Eingabetaste  gespeichert. Dann kehrt der Umrichter vom Modus ‚Parameter ändern‘ in den Modus ‚Parameter anzeigen‘ zurück.

Falls Parameter in den erweiterten Menüs geändert wurden, werden die Änderungen nicht automatisch gespeichert. Diese Parameter müssen extra gespeichert werden.


Vorgehensweise

- Wählen Sie ‚Save‘ in Pr **00** oder Pr **mm.000** (alternativ geben Sie den Wert 1001 in Pr **00** oder Pr **mm.000**) ein
- Führen Sie wahlweise eine der folgenden Aktionen durch:
 - Drücken Sie die rote RESET-Taste () oder
 - Setzen Sie den Umrichter über den seriellen Kommunikationskanal durch Einstellen von Pr **10.038** auf 100 zurück.

5.8 Rücksetzen der Parameterwerte in ihren Auslieferungszustand

Durch das Rücksetzen in den Auslieferungszustand werden die Parameter auf die Standardwerte für die jeweilige Betriebsart gesetzt. Anwender-Sicherheitsstatus (Pr **10**) und Anwender-Sicherheitscode (Pr **25**) sind von diesem Verfahren nicht betroffen.

Vorgehensweise

- Der Umrichter darf nicht aktiviert sein, d. h. der Umrichter befindet sich im Status Gesperrt oder Unterspannung.
- Wählen Sie ‚Def.50‘ oder ‚Def.60‘ in Pr **00** oder Pr **mm.000**. (Alternativ geben Sie 1233 (50-Hz-Einstellungen) oder 1244 (60-Hz-Einstellungen) in Pr **00** oder Pr **mm.000** ein.)
- Führen Sie wahlweise eine der folgenden Aktionen durch:
 - Drücken Sie die rote RESET-Taste () oder Setzen Sie den Umrichter über den seriellen Kommunikationskanal durch Einstellen von Pr **10.038** auf 100 zurück.

5.9 Parameterzugangsebene und Benutzersicherheit

Die Parameterzugangsebene bestimmt, ob ein Anwender nur Zugang zum Menü 0 hat oder auf Menü 0 sowie alle erweiterten Menüs (Menüs 1 bis 24) zugreifen kann.

Die Benutzersicherheit bestimmt, ob der jeweilige Benutzer für diese Menüs nur Lese- oder auch Schreibberechtigung besitzt.

Die Funktionen Benutzersicherheit und Parameterzugangsebene können, wie in Tabelle 5-5 dargestellt, unabhängig voneinander arbeiten.

Tabelle 5-5 Parameterzugangsebene und Benutzersicherheit

Benutzersicherheitsstatus (Pr 10)	Zugangsebene	Status Menü 0	Status der erweiterten Menüs
0	LEVEL.1	RW	Nicht sichtbar
1	LEVEL.2	RW	Nicht sichtbar
2	ALL	RW	RW
3	StAtUS	RW	Nicht sichtbar
4	no.Acc	RW	Nicht sichtbar

Die Standardeinstellung des Umrichters sind Parameterzugangsebene LEVEL.1 und geöffnete Benutzersicherheit, d. h. Lese-/Schreibzugriff auf Menü 0, wobei die erweiterten Menüs nicht sichtbar sind.

5.9.1 Benutzersicherheitsebene/Zugangsebene

Der Umrichter bietet verschiedene Sicherheitsebenen, die der Anwender im Benutzersicherheitsstatus (Pr **10**) festlegen kann; diese werden in der folgenden Tabelle aufgeführt.

Benutzersicherheitsstatus (Pr 10)	Beschreibung
LEVEL.1 (0)	Zugang nur zu den ersten 10 Parametern in Menü 0.
LEVEL.2 (1)	Zugang zu allen Parametern in Menü 0.
ALL (2)	Zugang zu allen Menüs.
StAtUS (3)	Das Keypad bleibt im Statusmodus und nur die ersten 10 Parameter in Menü 0 können angezeigt oder bearbeitet werden.
no.Acc (4)	Das Keypad bleibt im Statusmodus und nur die ersten 10 Parameter in Menü 0 können angezeigt oder bearbeitet werden. Auf die Umrichterparameter kann nicht über eine Kommunikationsschnittstelle zugegriffen werden.

5.9.2 Ändern der Benutzersicherheitsebene/Zugangsebene


Die Benutzersicherheitsebene wird durch Pr **10** oder Pr **11.044** festgelegt. Die Benutzersicherheitsebene kann mit dem Keypad geändert werden, auch wenn der Anwender-Sicherheitscode gesetzt wurde.

5.9.3 Benutzersicherheitscode

Durch das Setzen des Benutzersicherheitscodes wird der Schreibzugriff zu allen Parametern in allen Menüs gesperrt.



Setzen des Benutzersicherheitscodes

Geben Sie in Pr **25** einen Wert zwischen 1 und 9999 ein und drücken

Sie die Taste . Der Sicherheitscode wird dann auf diesen Wert gesetzt. Um diesen Sicherheitscode aktivieren zu können, muss die Sicherheitsebene in Pr **10** auf die gewünschte Ebene gesetzt sein. Nach einem Reset des Umrichters wird der Sicherheitscode aktiviert und der Umrichter kehrt in die Zugangsebene LEVEL.1 zurück. Der angezeigte Wert von Pr **25** wird auf 0 zurückgesetzt, damit der Sicherheitscode unsichtbar bleibt.


Rücksetzen des Benutzersicherheitscodes

Wählen Sie einen Parameter aus, der geändert werden kann.

Drücken Sie die Taste . Im Display wird jetzt 'Co' angezeigt. Wählen Sie mit den Pfeiltasten den Sicherheitscode aus. Drücken Sie dann die Taste . Das Display kehrt zum vorher ausgewählten Parameter im Modus 'Parameter ändern' zurück, wenn der richtige Sicherheitscode eingegeben wurde.

Wenn ein falscher Sicherheitscode eingegeben wird, wird die Meldung 'Co.Err' angezeigt, dann kehrt das Display in den Modus zum Anzeigen der Parameter zurück.

Abschalten des Benutzersicherheitscodes

Setzen Sie den vorher eingestellten Sicherheitscode wie oben beschrieben zurück. Setzen Sie Pr **25** auf 0. Drücken Sie dann die Taste . Der Sicherheitscode ist jetzt abgeschaltet und ermöglicht so nach jedem Netz Ein am Antrieb volle Lese-/Schreibberechtigung für die Parameter.

5.10 Nur Parameter anzeigen, die nicht auf Standardwerte gesetzt sind

Durch Auswahl von 'diff.d' in Pr **00** (alternativ durch die Eingabe von 12000 in Pr **00**) werden dem Benutzer nur die Parameter angezeigt, deren Werte verschieden von den Standardwerten eingestellt wurden. Der Umrichter muss zur Aktivierung dieser Funktion nicht zurückgesetzt werden. Um diese Funktion zu deaktivieren, wechseln Sie wieder zu Pr **00** und wählen Sie 'None' (alternativ geben Sie den Wert 0 ein). Bitte beachten Sie, dass der Zugang zu dieser Funktion von der jeweils eingestellten Zugangsebene abhängt. Weitere Informationen zu Zugangsebenen erhalten Sie in Abschnitt 5.9 *Parameterzugangsebene und Benutzersicherheit* auf Seite 32.

5.11 Nur Zielparameter anzeigen

Durch Auswahl von 'dest' in Pr **00** (alternativ durch die Eingabe von 12001 in Pr **00**) werden dem Benutzer nur die Zielparameter angezeigt. Der Umrichter muss zur Aktivierung dieser Funktion nicht zurückgesetzt werden. Um diese Funktion zu deaktivieren, wechseln Sie wieder zu Pr **00** und wählen Sie 'None' (alternativ geben Sie den Wert 0 ein).

Bitte beachten Sie, dass der Zugang zu dieser Funktion von der jeweils eingestellten Zugangsebene abhängt. Weitere Informationen zu Zugangsebenen erhalten Sie in Abschnitt 5.9 *Parameterzugangsebene und Benutzersicherheit* auf Seite 32.

5.12 Kommunikation

Durch Montage eines AI-485-Adapters wird der Umrichter mit einer seriellen RS-485-Kommunikationsschnittstelle ausgestattet. Diese ermöglicht die Inbetriebnahme des Umrichters, den Betrieb und die Überwachung über einen PC oder eine übergeordnete Steuerung.

5.12.1 Serielle Kommunikationsschnittstelle EIA 485

Die Kommunikation erfolgt über den RJ45-Steckverbinder oder Schraubklemmen (Parallelverbindung). Der Umrichter unterstützt nur das Modbus RTU-Protokoll.

Die Kommunikationsschnittstelle belastet das Kommunikationsnetzwerk mit 1,25 Unitloads.

Adapter USB auf EIA485

Zur Kommunikation mit dem PC wird die Verwendung Deshalb ist ein passendes Konvertermodul erforderlich.

Ein geeigneter, isolierter Adapter kann über Control Techniques bezogen werden:

- CT USB-Kommunikationskabel (CT-Artikel-Nr. 4500-0096)

Wenn Sie den vorstehenden Konverter oder einen anderen geeigneten Konverter für den Umrichter verwenden, dürfen sich keine Abschlusswiderstände im Netzwerk befinden. Je nach Typ kann es erforderlich sein, den Abschlusswiderstand innerhalb des Konverters zu deaktivieren. Informationen darüber, wie der Abschlusswiderstand innerhalb des Konverters zu deaktivieren ist, finden Sie normalerweise in den Benutzerinformationen, die mit dem Konverter geliefert werden.

Parameter zur Einstellung der seriellen Schnittstelle

Die folgenden Parameter müssen entsprechend den vorliegenden Systemanforderungen eingestellt werden.

Parameter zur Einstellung der seriellen Schnittstelle		
<i>Serieller Modus</i> (11.024)	8 2 NP (0), 8 1 NP (1), 8 1 EP (2), 8 1 OP (3), 8 2 NP M (4), 8 1 NP M (5), 8 1 EP M (6), 8 1 OP M (7), 7 1 EP (8), 7 1 OP (9), 7 1 EP M (10), 7 1 OP M (11)	Der Umrichter unterstützt nur das Modbus RTU-Protokoll und ist immer ein Slave. Dieser Parameter legt die von der EIA-485-Schnittstelle des Umrichters unterstützten Datenformate fest. Dieser Parameter kann über die Bedieneinheit des Umrichters, über ein Optionsmodul oder über die Kommunikationsschnittstelle selbst geändert werden.
<i>Serielle Baudrate</i> (Pr 43)	600 (1), 1200 (2), 2400 (3), 4800 (4), 9600 (5), 19200 (6), 38400 (7), 57600 (8), 76800 (9), 115200 (10)	Dieser Parameter kann über die Bedieneinheit des Umrichters, über ein Optionsmodul oder über die Kommunikationsschnittstelle selbst geändert werden. Wenn die Änderung über die Kommunikationsschnittstelle erfolgt, wird für die Antwort auf den Befehl die ursprüngliche Baudrate verwendet. Vor dem Senden eines neuen Telegramms mit der neuen Baudrate sollten vom Master mindestens 20 ms abgewartet werden.
<i>Serielle Adresse</i> (Pr 44)	1 bis 247	Dieser Parameter legt die serielle Adresse fest. Adressen zwischen 1 und 247 sind zulässig.
<i>Serielle Kommunikation zurücksetzen</i> (Pr 45)	Aus (0) oder Ein (1)	Wenn die vorstehenden Parameter geändert werden, haben die Änderungen keine sofortigen Auswirkungen auf das serielle Kommunikationssystem. Die neuen Werte werden erst nach dem nächsten Einschalten verwendet bzw. wenn 'Serielle Kommunikation zurücksetzen' auf 1 gesetzt wird.

6 Basisparameter

In Menü 0 werden verschiedene, häufig verwendete Parameter für die grundlegende Umrichterkonfiguration zusammengefasst. Alle Parameter des Menüs 0 erscheinen auch in anderen Menüs des Umrichters (angegeben mit {...}). Im Menü 22 können die meisten Parameter von Menü 0 geändert werden.

6.1 Parameterbereiche und Höchst-/Mindestwerte für Variablen:

Einige Parameter des Umrichters haben einen Variablenbereich mit einem Variablen-Mindestwert und einem Variablen-Höchstwert, die von einem der Folgenden abhängen:

- Die Einstellungen anderer Parameter
- Den Umrichternennwerten
- Dem Umrichtermodus
- Eine Kombination aus den Obenstehenden

Weitere Informationen finden Sie in Abschnitt 11.1 *Parameterbereiche und Höchst-/Mindestwerte für Variablen*: auf Seite 93.

6.2 Menü 0: Basisparameter

Parameter			Bereich (⇄)		Standardwerte (⇒)		Typ				
			OL	RFC-A	OL	RFC-A					
01	Sollwertbegrenzung (Minimum)	{01.007}	0,00 bis Pr 02 Hz		0,00 Hz		RW	Num			US
02	Max. Drehzahl	{01.006}	0,00 bis 550,00 Hz		50-Hz-Standard: 50,00 Hz 60-Hz-Standard: 60,00 Hz		RW	Num			US
03	Beschleunigungszeit 1	{02.011}	0,0 bis 32000,0 s/Maximalfrequenz		5,0 s/Maximalfrequenz		RW	Num			US
04	Verzögerungszeit 1	{02.021}	0,0 bis 32000,0 s/Maximalfrequenz		10,0 s/Maximalfrequenz		RW	Num			US
05	Umrichterkonfiguration	{11.034}	AV (0), AI (1), AV.Pr (2), AI.Pr (3), PrESEt (4), PAD (5), PAD.rEF (6), E.Pot (7), torquE (8), Pid (9)		AV (0)		RW	Txt		PT	US
06	Motornennstrom	{05.007}	0,00 bis Umrichternennstrom A		Maximaler Nennstrom bei hoher Überlast A (Heavy Duty A)		RW	Num		RA	US
07	Motornendrehzahl*	{05.008}	0,0 bis 33000,0 min ⁻¹		50-Hz-Standard: 1500,0 min ⁻¹ 60-Hz-Standard: 1800,0 min ⁻¹	50-Hz-Standard: 1450,0 min ⁻¹ 60-Hz-Standard: 1750,0 min ⁻¹	RW	Num			US
08	Motornennspannung	{05.009}	0 bis 765 V		110-V-Umrichter: 230 V 200-V-Umrichter: 230 V 400-V-Umrichter 50 Hz: 400 V 400-V-Umrichter 60 Hz: 460 V 575-V-Umrichter: 575 V		RW	Num		RA	US
09	Motorleistungsfaktor**	{05.010}	0,00 bis 1,00		0,85		RW	Num		RA	US
10	Benutzersicherheitsstatus	{11.044}	LEVEL.1 (0), LEVEL.2 (1), ALL (2), StAtUS (3), no.Acc (4)		LEVEL.1 (0)		RW	Num	ND		PT
11	Logikauswahl Start/Stopp	{06.004}	0 bis 6		5		RW	Num			US
15	Tippbetrieb-Sollwert	{01.005}	0,00 bis 300,00 Hz		1,50 Hz		RW	Num			US
16	Modus Analogeingang 1	{07.007}	4-20.S (-6), 20-4.S (-5), 4-20.L (-4), 20-4.L (-3), 4-20.H (-2), 20-4.H (-1), 0-20 (0), 20-0 (1), 4-20.tr (2), 20-4.tr (3), 4-20 (4), 20-4 (5), Volt (6)		Volt (6)		RW	Txt			US
17	Freigabe bipolarer Sollwert	{01.010}	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit			US
18	Festsollwert 1	{01.021}	0,00 bis Pr 02 Hz		0,00 Hz		RW	Num			US
19	Festsollwert 2	{01.022}	0,00 bis Pr 02 Hz		0,00 Hz		RW	Num			US
20	Festsollwert 3	{01.023}	0,00 bis Pr 02 Hz		0,00 Hz		RW	Num			US
21	Festsollwert 4	{01.024}	0,00 bis Pr 02 Hz		0,00 Hz		RW	Num			US
22	Status-Modus Parameter 2	{11.019}	0,000 bis 30,999		4,020		RW	Num		PT	US
23	Statusmodus Parameter 1	{11.018}	0,000 bis 30,999		2,001		RW	Num		PT	US
24	Anwenderdefinierte Skalierung	{11.021}	0,000 bis 10,000		1,000		RW	Num			US
25	Benutzersicherheitscode	{11.030}	0 bis 9999		0		RW	Num	ND		PT
27	Sollwert Tastatur-Steuermodus bei Netz-Ein	{01.051}	Reset (0), Letzter (1), Festsollwert (2)		Zurücksetzen (0)		RW	Txt			US
28	Auswahl Rampenmodus	{02.004}	Fast (0), Std (1), Std.bst (2), Fst.bst (3)		Std (1)		RW	Txt			US
29	Freigabe Rampe	{02.002}	Aus (0) oder Ein (1)		Ein (1)		RW	Bit			US
30	Parameter klonen	{11.042}	NonE (0), rEAd (1), Prog (2), Auto (3), Boot (4)		NonE (0)		RW	Txt		NC	US
31	Stoppmodus	{06.001}	Coast (0), rp (1), rp.dc l (2), dc l (3), td.dc l (4), dis (5)	Coast (0), rp (1), rp.dc l (2), dc l (3), td.dc l (4), dis (5), No.rp (6)	rp (1)		RW	Txt			US
32	Auswahl dynamische U/f-Kennlinie	{05.013}	0 bis 1		0		RW	Num			US
	Auswahl Flussoptimierung	{05.013}	0 bis 1		0		RW	Num			US
33	Fangfunktion	{06.009}	dis (0), Enable (1), Fr.Only (2), Rv.Only (3)		dis (0)		RW	Txt			US
34	Auswahl Digitaleingang 5	{08.035}	Input (0), th.Sct (1), th (2), th.Notr (3), Fr (4)		Input (0)		RW	Txt			US
35	Steuerung Digitalausgang 1	{08.091}	0 bis 21		0		RW	Num			US
36	Steuerung Analogausgang 1	{07.055}	0 bis 15		0		RW	Txt			US
37	Maximale Taktfrequenz	{05.018}	0.667 (0), 1 (1), 2 (2), 3 (3), 4 (4), 6 (5), 8 (6), 12 (7), 16 (8) kHz	2 (2), 3 (3), 4 (4), 6 (5), 8 (6), 12 (7), 16 (8) kHz	3 (3) kHz		RW	Txt			US
38	Autotune	{05.012}	0 bis 2		0		RW	Num		NC	US

Sicherheits- informationen	Produkt- informationen	Mechanische Installation	Elektrische Installation	Bedienung und Softwarestruktur	Basis- parameter	Inbetrieb- nahme	Optimierung	NV- Medienkarte	Onboard- SPS	Erweiterte Parameter	Diagnose	UL- Zertifikat
-------------------------------	---------------------------	-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------	---------------------	-------------	--------------------	-----------------	-------------------------	----------	-------------------

Parameter			Bereich (⇅)		Standardwerte (⇔)		Typ					
			OL	RFC-A	OL	RFC-A						
39	Motornennfrequenz	{05.006}	0,0 bis 550,00 Hz		50 Hz: 50,00 Hz 60 Hz: 60,00 Hz		RW	Num		RA		US
40	Anzahl der Motorpole***	{05.011}	Auto (0) bis 32 (16)		Auto (0)		RW	Num				US
41	Steuermodus	{05.014}	Ur.S (0), Ur (1), Fd (2), Ur.Auto (3), Ur.I (4), SrE (5), Fd.IAP (6)		Fd (2)		RW	Txt				US
42	Spannungsanhebung bei niedriger Frequenz	{05.015}	0,0 bis 25,0 %		3,0 %		RW	Num				US
43	Serielle Baudrate	{11.025}	600 (1), 1200 (2), 2400 (3), 4800 (4), 9600 (5), 19200 (6), 38400 (7), 57600 (8), 76800 (9), 115200 (10)		19200 (6)		RW	Txt				US
44	Serielle Adresse	{11.023}	1 bis 247		1		RW	Num				US
45	Serielle Kommunikation zurücksetzen	{11.020}	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW		ND	NC		
46	Bremsensteuerung: Oberer Stromschwellwert für Bremsen öffnen	{12.042}	0 bis 200 %		50 %		RW	Num				US
47	Bremsensteuerung: Unterer Stromschwellwert für Bremsen öffnen	{12.043}	0 bis 200 %		10 %		RW					US
48	Bremsensteuerung: Frequenz für Bremsen öffnen	{12.044}	0,00 bis 20,00 Hz		1,00 Hz		RW	Num				US
49	Bremsensteuerung: Frequenz für Bremsen schließen	{12.045}	0,00 bis 20,00 Hz		2,00 Hz		RW	Num				US
50	Bremsensteuerung: Bremsverzögerung	{12.046}	0,0 bis 25,0 s		1,0 s		RW	Num				US
51	Bremsensteuerung: Verzögerung nach Lösen der Bremsen	{12.047}	0,0 bis 25,0 s		1,0 s		RW	Num				US
53	Bremsensteuerung: Anfängliche Richtung	{12.050}	Ref (0), For (1), Rev (2)		Ref (0)		RW	Txt				US
54	Bremsensteuerung: Bremsen schließen bei Nulldurchgang	{12.051}	0,00 bis 25,00 Hz		1,00 Hz		RW	Num				US
55	Bremsensteuerung: Freigabe	{12.041}	dis (0), Relay (1), dig IO (2), User (3)		dis (0)		RW	Txt				US
56	Fehlerabschaltung 0	{10.020}	0 bis 255				RO	Txt	ND	NC	PT	PS
57	Fehlerabschaltung 1	{10.021}	0 bis 255				RO	Txt	ND	NC	PT	PS
58	Fehlerabschaltung 2	{10.022}	0 bis 255				RO	Txt	ND	NC	PT	PS
59	OUP aktivieren	{11.047}	Stopp (0) oder Lauf (1)		Lauf (1)		RW	Txt				US
60	OUP Status	{11.048}	-2147483648 bis 2147483647				RO	Num	ND	NC	PT	
64	Einheiten Rampenrate	{02.039}	0: (s/100 Hz), 1: (s/Maximalfrequenz), 2: (s/1000 Hz)		1 (s/Maximalfrequenz)		RW	Num				US
65	Frequenzregler Proportionalverstärkung Kp1	{03.010}		0,000 bis 200,000 s/rad		0,100 s/rad	RW	Num				US
66	Frequenzregler Integralverstärkung Ki1	{03.011}		0,00 bis 655,35 s²/rad		0,10 s²/rad	RW	Num				US
67	Sensorloser Modus: Filter	{03.079}		4 (0), 5 (1), 6 (2), 8 (3), 12 (4), 20 (5) ms		4 (0) ms	RW	Txt				US
69	Spannungsanhebung bei niedriger Frequenz	{05.040}	0,0 bis 10,0		1,0		RW	Num				US
70	PID1 Ausgang	{14.001}	±100,00 %				RO	Num	ND	NC	PT	
71	PID1 Proportionalverstärkung	{14.010}	0,000 bis 4,000		1,000		RW	Num				US
72	PID1 Integralverstärkung	{14.011}	0,000 bis 4,000		0,500		RW	Num				US
73	PID1 Invertierung Istwert	{14.006}	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
74	PID1 Ausgang oberer Grenzwert	{14.013}	0,00 bis 100,00 %		100,00 %		RW	Num				US
75	PID1 Ausgang unterer Grenzwert	{14.014}	±100,00 %		-100,00 %		RW	Num				US
76	Maßnahme bei Erkennung einer Fehlerabschaltung	{10.037}	0 bis 31		0		RW	Num				US
77	Maximaler Nennstrom bei hoher Überlast (Heavy Duty)	{11.032}	0,00 bis Umrichterennstrom HD A				RO	Num	ND	NC	PT	
78	Softwareversion	{11.029}	0 bis 99.99.99				RO	Num	ND	NC	PT	
79	Umrichter-Betriebsart	{11.031}	OPEn.LP (1), RFC-A (2)		OPEn.LP (1)	RFC-A (2)	RW	Txt	ND	NC	PT	US
81	Gewählter Sollwert	{01.001}	-Pr 02 bis Pr 02 oder Pr 01 bis Pr 02 Hz				RO	Num	ND	NC	PT	
82	Sollwert vor Rampe	{01.003}	-Pr 02 bis Pr 02 oder Pr 01 bis Pr 02 Hz				RO	Num	ND	NC	PT	
83	Resultierender Frequenzsollwert	{03.001}	-Pr 02 bis Pr 02 oder Pr 01 bis Pr 02 Hz				RO	Num	ND	NC	PT	FI
84	DC-Zwischenkreisspannung	{05.005}	0 bis 1190 V				RO	Num	ND	NC	PT	FI
85	Ausgangsfrequenz	{05.001}	±550,00 Hz				RO	Num	ND	NC	PT	FI
86	Ausgangsspannung	{05.002}	0 bis 930 V				RO	Num	ND	NC	PT	FI
87	Motordrehzahl	{05.004}	±33000,0 min⁻¹				RO	Num	ND	NC	PT	FI
88	Stromamplitude	{04.001}	0 bis max. Umrichterstrom (A)				RO	Num	ND	NC	PT	FI
89	Wirkstrom	{04.002}	± max. Umrichterstrom (A)				RO	Num	ND	NC	PT	FI
90	Statuswort digitale E/A	{08.020}	0 bis 2047				RO	Bin	ND	NC	PT	
91	Freigabe Sollwert	{01.011}	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
92	Auswahl Linkslauf	{01.012}	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	

Parameter			Bereich (⇅)		Standardwerte (⇔)		Typ					
			OL	RFC-A	OL	RFC-A						
93	Auswahl Tipbetrieb	{01.013}	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
94	Analogeingang 1	{07.001}	±100,00 %				RO	Num	ND	NC	PT	FI
95	Analogeingang 2	{07.002}	±100,00 %				RO	Num	ND	NC	PT	FI

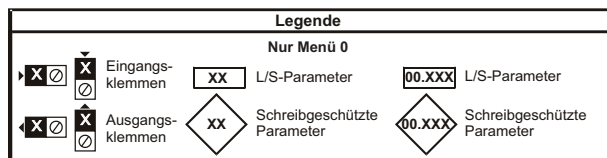
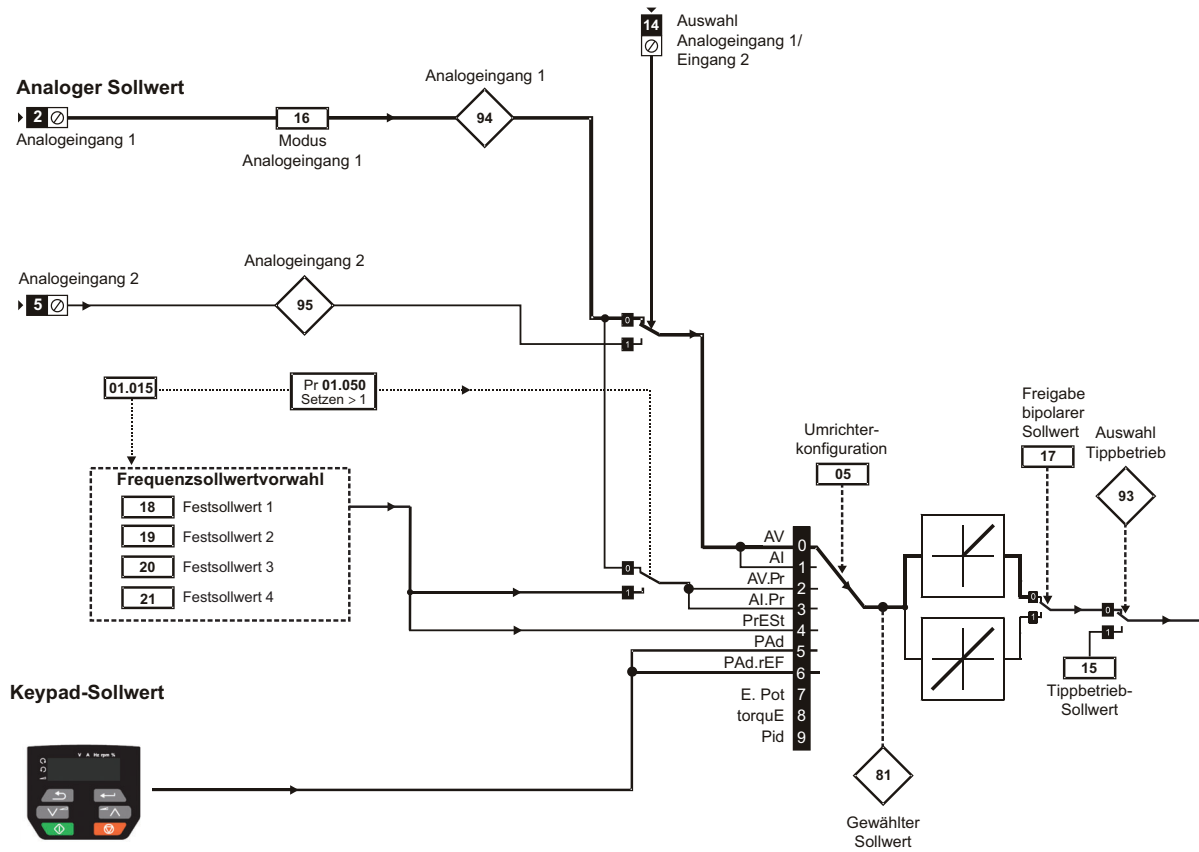
* Durch Einstellen von Pr **07** auf 0,0 wird die Schlupfkompensation deaktiviert.

*** Nach einem dynamischen Autotune wird Pr **09** {05.010} kontinuierlich vom Umrichter auf der Grundlage des *Ständerinduktivitätswerts* (Pr **05.025**) berechnet und geschrieben. Um manuell einen Wert in Pr **09** {05.010} einzugeben, muss Pr **05.025** auf 0 gesetzt werden. Weitere Einzelheiten finden Sie in der Beschreibung zu Pr **05.010** im *Parameter-Referenzleitfaden*.

*** Wenn dieser Parameter über eine serielle Kommunikation gelesen wird, zeigt er die Polpaare an.

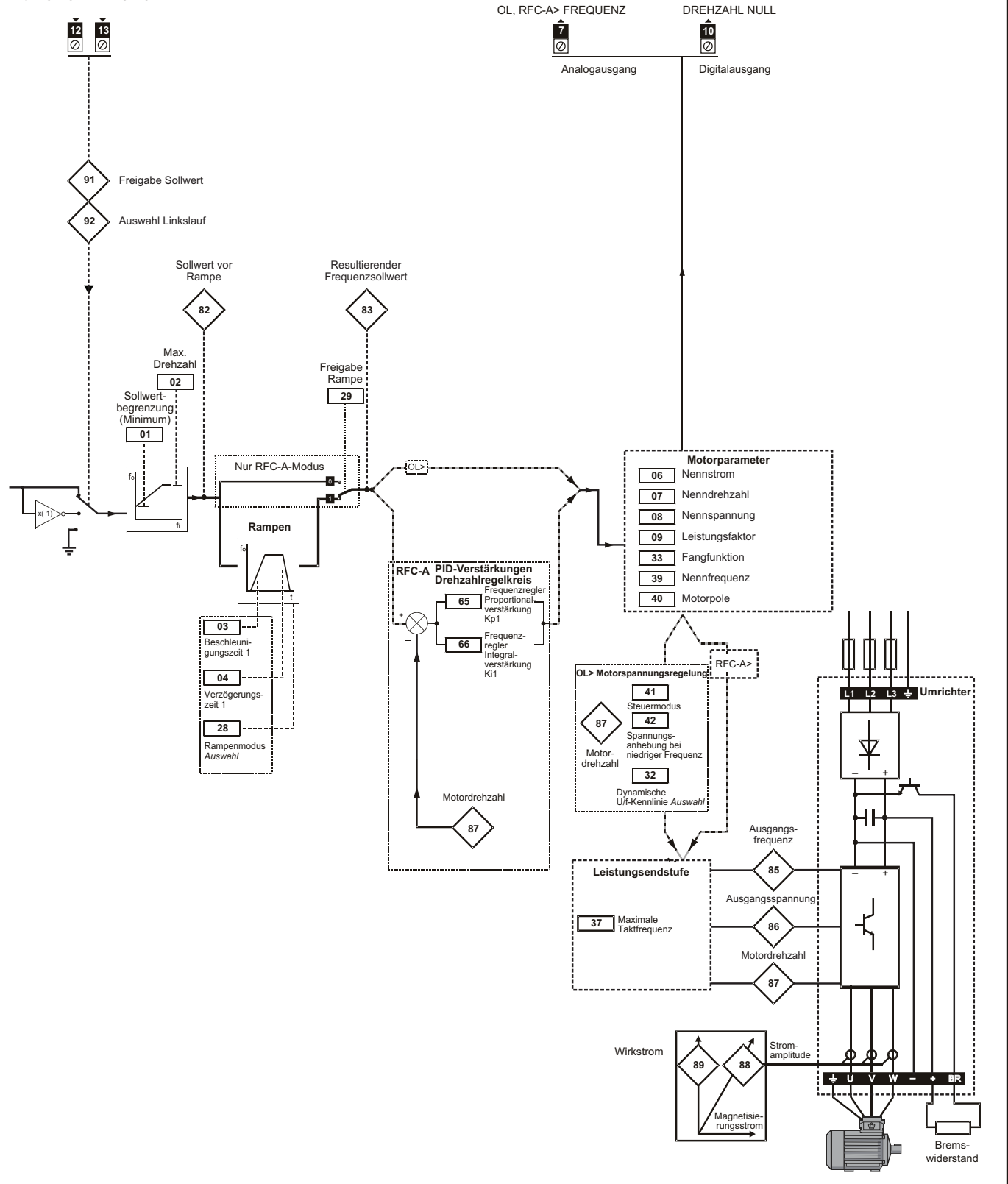
RW	Lesen/Schreiben	RO	Nur lesen	Num	Numerischer Parameter	Bit	Bitparameter	Txt	Text	Bin	Binärer Parameter	FI	Gefiltert
ND	Kein Standardwert	NC	Nicht kopiert	PT	Geschützter Parameter	RA	Nennwertabhängig	US	Anwender- speicherung	PS	Speicherung beim Ausschalten	DE	Ziel
IP	IP-Adresse	Mac	MAC-Adresse	Datum	Datumsparameter	Zeit	Uhrzeitparameter						

Abbildung 6-1 Menü 0: Logikdiagramm



Alle Parameter sind mit ihren Standardeinstellungen dargestellt

RECHTSLAUF LINKSLAUF



6.3 Parameterbeschreibungen

6.3.1 Pr 00

Pr 00 ist in allen Menüs verfügbar, häufig verwendete Funktionen sind in Pr 00 als Textstrings vorhanden, wie in Tabelle 6-1 aufgeführt. Die Funktionen in Tabelle 6-1 können auch durch Eingabe der entsprechenden numerischen Werte (siehe Tabelle 6-2) in Pr 00 ausgewählt werden. So können Sie beispielsweise in Pr 00 „4001“ eingeben, um Umrichterparameter auf einer NV-Medienkarte zu speichern.

Tabelle 6-1 Häufig verwendeten Funktionen in Pr 00

Wert	Entsprechender Wert	Textstring	Maßnahme
0	0	None	Keine Aktion
1001	1	SAVE	Speichert die Umrichterparameter netzausfallsicher (permanent) im Umrichter
6001	2	LOAD.1	Lädt die Daten aus der Datei 1 von der nicht flüchtigen Speicherkarte auf den Umrichter, vorausgesetzt, es handelt sich um eine Parameterdatei
4001	3	SAVE.1	Speichert die Umrichterparameter in der Datei 1 auf einer nicht flüchtigen Speicherkarte
6002	4	LOAD.2	Lädt die Daten aus der Datei 2 von der nicht flüchtigen Speicherkarte auf den Umrichter, vorausgesetzt, es handelt sich um eine Parameterdatei
4002	5	SAVE.2	Speichert die Umrichterparameter in der Datei 2 auf einer nicht flüchtigen Speicherkarte
6003	6	LOAD.3	Lädt die Daten aus der Datei 3 von der nicht flüchtigen Speicherkarte auf den Umrichter, vorausgesetzt, es handelt sich um eine Parameterdatei
4003	7	SAVE.3	Speichert die Umrichterparameter in der Datei 3 auf einer nicht flüchtigen Speicherkarte
12000	8	diff.d	Nur die Parameter anzeigen, die von ihren Standardwerten abweichen
12001	9	dest	Nur die Parameter anzeigen, die zum Konfigurieren von Zielen verwendet werden
1233	10	def.50	Laden der 50-Hz-Standardwerte
1244	11	def.60	Laden der 60-Hz-Standardwerte
1070	12	rst.opt	Reset des Optionsmoduls

Tabelle 6-2 Funktionen in Pr 00

Wert	Maßnahme
1000	Speichern der Parameter, wenn <i>Unterspannung aktiv</i> (Pr 10.016) nicht aktiv ist.
1001	Speichern von Parametern unter allen Bedingungen.
1070	Reset des Optionsmoduls.
1233	Laden der Standardwerte (50 Hz).
1234	Laden der Standardwerte (50 Hz) in allen Menüs außer Optionsmodul-Menü 15.
1244	Laden der US-Standardwerte (60 Hz).
1245	Laden der US-Standardwerte (60 Hz) in allen Menüs außer Optionsmodul-Menü 15.
1299	Zurücksetzen der {St.HF}-Fehlerabschaltung.
2001*	Erstellen einer Boot-Datei aus einer nichtflüchtigen Medienkarte basieren auf den voreingestellten Umrichterparameter einschließlich aller Parameter des Menüs 20.
4yyy*	NV-Medienkarte: Übertragen der Umrichterparameter zur Parameterdatei yyy.
5yyy	NV-Medienkarte: Übertragen des Onboard-Benutzerprogramms zur Onboard-Benutzerprogrammdatei yyy.
59999***	Löschen des Onboard-Anwenderprogramms.
6yyy*	NV-Medienkarte: Laden der Umrichterparameter aus der Parameterdatei yyy.
7yyy*	NV-Medienkarte: Datei yyy löschen.
8yyy*	NV-Medienkarte: Vergleichen der Daten im Umrichter mit der Datei yyy.
9555*	NV-Medienkarte: Löschen des Warnungsunterdrückungs-Flags.
9666*	NV-Medienkarte: Setzen des Warnungsunterdrückungs-Flags.
9777*	NV-Medienkarte: Löschen des Schreibschutz-Flags.
9888*	NV-Medienkarte: Setzen des Schreibschutz-Flags.
12000**	Nur die Parameter anzeigen, die von ihren Standardwerten abweichen. Bei dieser Maßnahme muss der Umrichter nicht zurückgesetzt werden.
12001**	Nur die zum Konfigurieren von Zielen verwendeten Parameter anzeigen (d. h. das DE Format-Bit ist 1). Bei dieser Maßnahme muss der Umrichter nicht zurückgesetzt werden.

* Weitere Informationen zu diesen Funktionen finden Sie in Kapitel 9 *NV-Medienkarte* auf Seite 83.

** Zum Aktivieren dieser Funktionen ist kein Umrichter-Reset erforderlich.

Für alle anderen Funktionen ist ein Umrichter-Reset erforderlich, damit die entsprechende Funktion aktiviert werden kann. Entsprechende Werte und Texte finden Sie in der oben stehenden Tabelle.

*** Das Programm kann nicht gelöscht werden, wenn der Umrichter aktiv ist oder das Benutzerprogramm ausgeführt wird.

Pr 01 auf die erforderliche Mindestausgangsfrequenz des Umrichters für beide Drehrichtungen einstellen. Der Drehzahlsollwert des Umrichters wird zwischen Pr 01 und Pr 02 skaliert. Pr 01 ist ein Nennwert; die tatsächliche Frequenz kann durch Schlupfkompensation höher sein. Im Tippbetrieb des Antriebs hat Pr 01 keine Wirkung.

02		Max. Drehzahl							
RW	Num							US	
OL	⇅	0,00 bis 550,00 Hz				⇒	Def.50: 50,00 Hz Def.60: 60,00 Hz		
RFC-A									

Pr 02 auf die erforderliche maximale Ausgangsfrequenz für beide Drehrichtungen einstellen. Der Drehzahlsollwert des Umrichters wird zwischen Pr 01 und Pr 02 skaliert. Pr 02 ist ein Nennwert; die tatsächliche Frequenz kann durch Schlupfkompensation höher sein. Der Umrichter ist mit einem zusätzlichen Überdrehzahlenschutz ausgerüstet.

03		Beschleunigungszeit 1							
RW	Num							US	
OL	⇅	0,0 bis 32000,0 s/100 Hz				⇒	5,0 s/100 Hz		
RFC-A									

Pr 03 auf die erforderliche Beschleunigung einstellen. Beachten Sie bitte, dass höhere Werte eine geringere Beschleunigung bedeuten. Die Rate bezieht sich auf beide Drehrichtungen.

04		Verzögerungszeit 1							
RW	Num							US	
OL	⇅	0,0 bis 32000,0 s/100 Hz				⇒	10,0 s/100 Hz		
RFC-A									

Pr 04 auf die erforderliche Verzögerungszeit einstellen. Beachten Sie bitte, dass höhere Werte eine geringere Verzögerung bedeuten. Die Rate bezieht sich auf beide Drehrichtungen.

05		Umrichterkonfiguration							
RW	Txt						PT	US	
OL	⇅	AV (0), AI (1), AV.Pr (2), AI.Pr (3), PrESET (4), PAd (5), PAd.rEF (6), E.Pot (7), torquE (8), Pid (9)				⇒	AV (0)		
RFC-A									

Tabelle 6-3 Parameteränderungen bei Änderungen der Umrichterkonfiguration

Parameter- nummer	Beschreibung	Umrichterkonfiguration									
		AV	AI	AV.Pr	AI.Pr	PrESET	PAd	PAd.rEF	E.Pot	torquE	Pid
01.014	Sollwertauswahl	0	0	1	1	3	4	6	3	0	1
06.004	Logik Start/Stopp	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5
07.007	Modus Analogeingang 1	6	4	6	4	6	6	6	6	4	4
07.010	Zielparameter Analogeingang 1	01.036	01.036	01.036	01.036	01.036	01.036	01.036	01.036	01.036	0.000
07.011	Modus Analogeingang 2	6	6	7	7	7	6	6	7	6	6
07.014	Zielparameter Analogeingang 2	01.037	01.037	01.046	01.046	01.046	01.037	01.037	09.027	04.008	0.000
07.051	Umschaltung Analogeingang 1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
07.052	Umschaltung Analogeingang 2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
08.022	Zielparameter Digitaleingang 2	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
08.025	Zielparameter Digitaleingang 5	01.041	01.041	01.045	01.045	01.045	01.041	01.041	09.026	04.011	14.008
08.085	Steuerung DI 5	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
09.025	Ziel Motorpoti	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	01.021	0.000	0.000
14.003	PID1 Sollwertquelle	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	07.002
14.004	PID1 Istwertquelle	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	07.001
14.016	Zielparameter PID 1	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	01.036

Mit dem Einstellen von Pr 05 wird der Umrichter automatisch konfiguriert.

Wert	Text	Beschreibung
0	AV	Analogeingang 1 (Spannung) oder Analogeingang 2 (Spannung) ausgewählt über Klemme (lokal/remote)
1	AI	Analogeingang 1 (Strom) Analogeingang 2 (Spannung) ausgewählt über Klemme (lokal/remote)
2	AV.Pr	Analogeingang 1 (Spannung) oder 3 Festsollwerte, nach Anschlussklemmeneingang ausgewählt
3	AI.Pr	Analogeingang 1 (Strom) oder 3 Festsollwerte, nach Anschlussklemmeneingang ausgewählt
4	PrESet	Vier Festsollwerte nach Klemme ausgewählt
5	PAd	Keypad-Sollwert
6	PAd.rEF	Tastatur-Sollwert mit Klemmensteuerung
7	E.Pot	Elektronisches Potentiometer
8	torquE	Drehmomentmodus, Analogeingang 1 (Stromsollfrequenz) oder Analogeingang 2 (Spannung Soll-drehmoment) nach Anschlussklemmeneingang ausgewählt
9	Pid	PID-Modus, Analogeingang 1 (Strom-Istwertquelle) und Analogeingang 2 (Spannung Sollwertquelle)

Die Aktion wird nur ausgeführt, wenn der Antrieb deaktiviert ist und keine Benutzeraktionen ausgeführt werden. Ansonsten werden die Parameter beim Beenden des Bearbeitungsmodus wieder auf die vorherigen Werte zurückgesetzt. Bei Änderung dieses Parameters werden alle anderen Werte gespeichert.

Abbildung 6-2 Pr 05 = AV

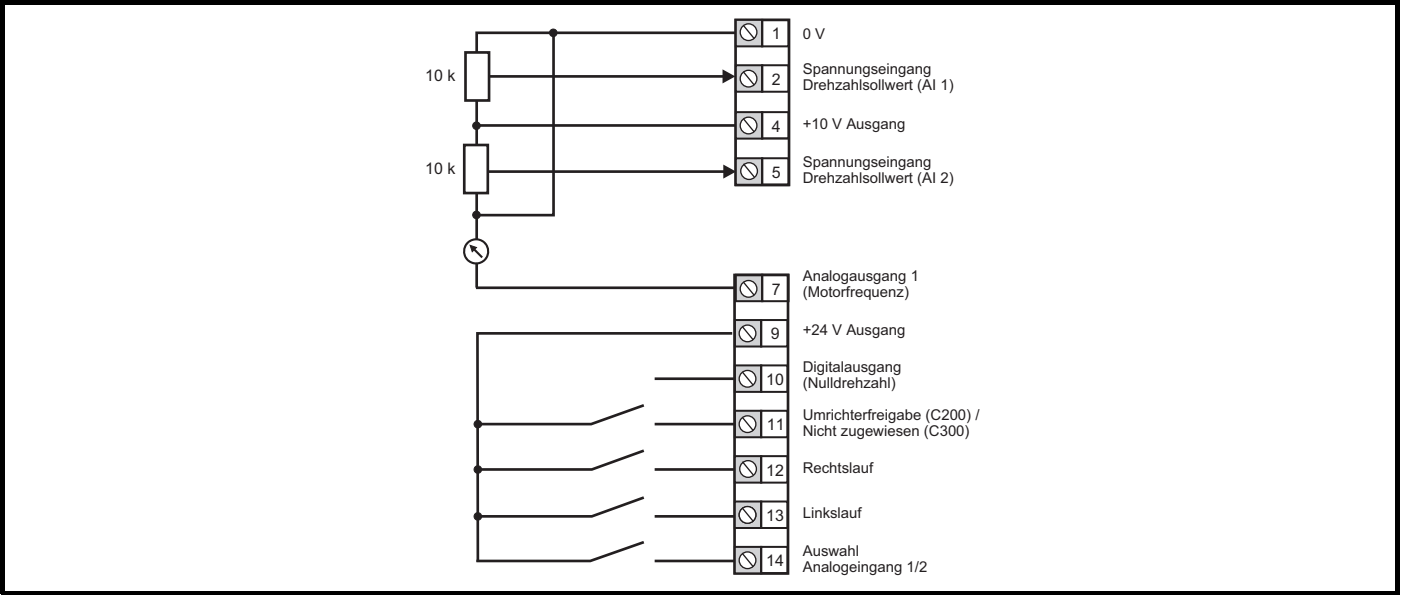


Abbildung 6-3 Pr 05 = AI

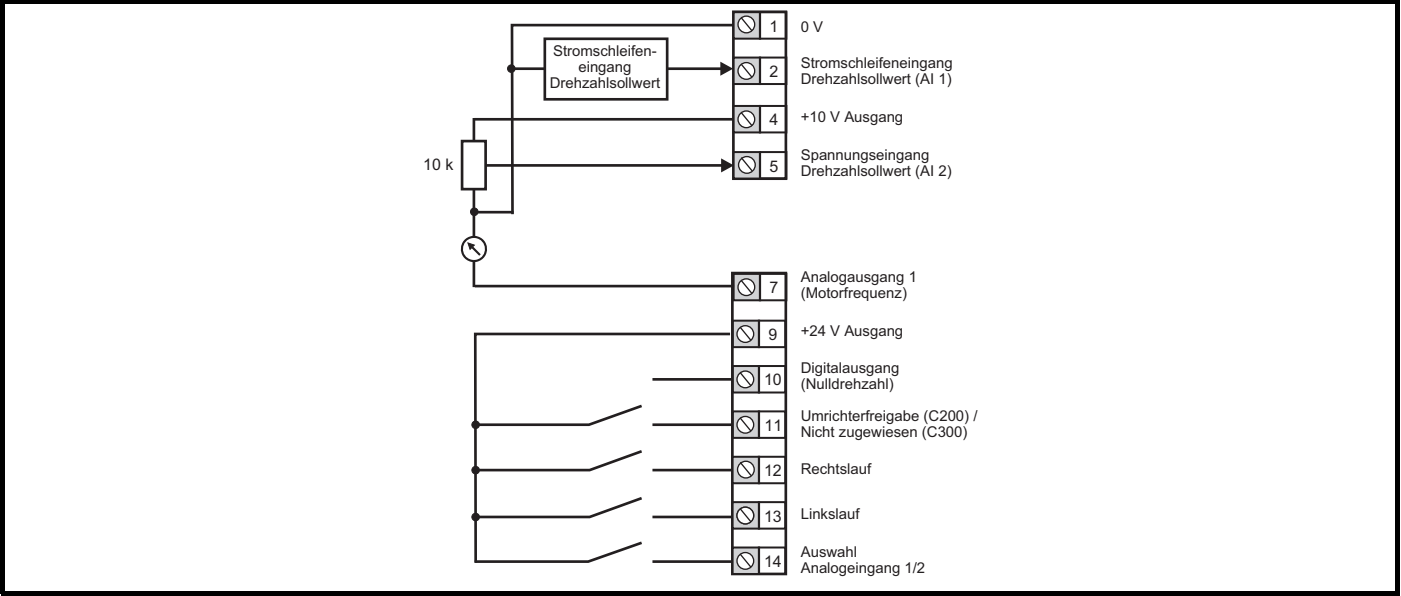
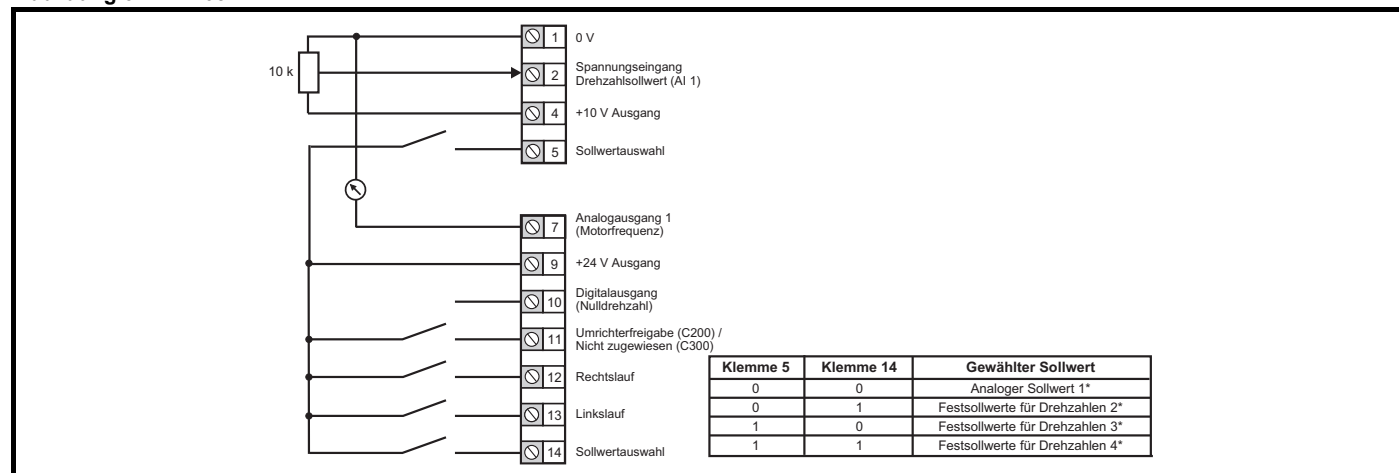


Abbildung 6-4 Pr 05 = AV.Pr



* Siehe Abschnitt 11.2 Menü 1: Sollfrequenz auf Seite 100.

Abbildung 6-5 Pr 05 = AI.Pr

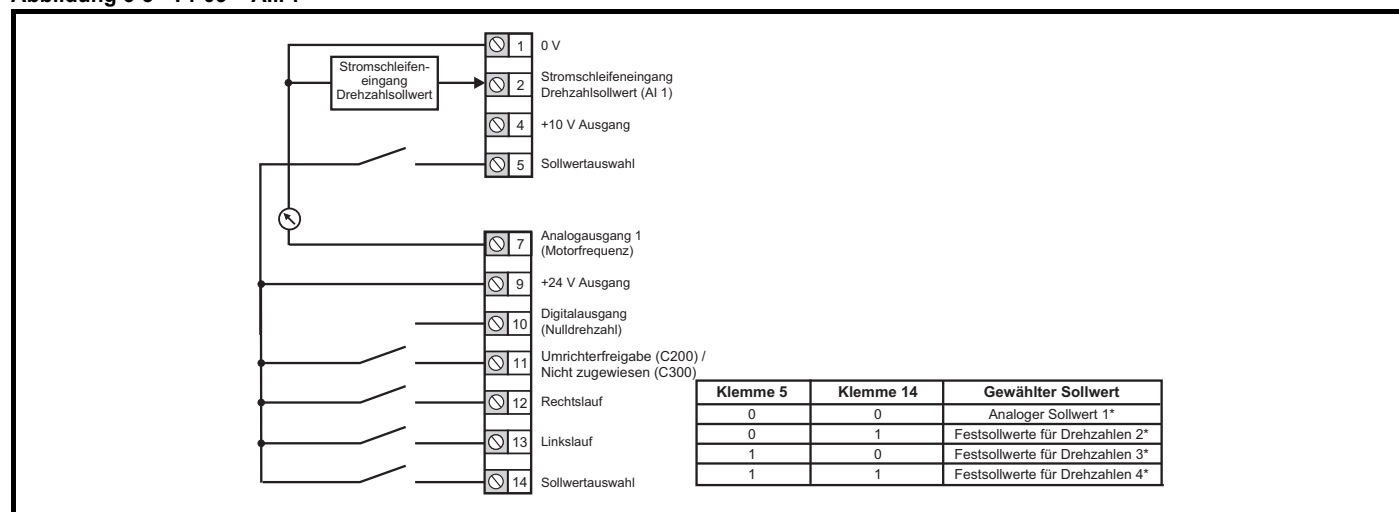
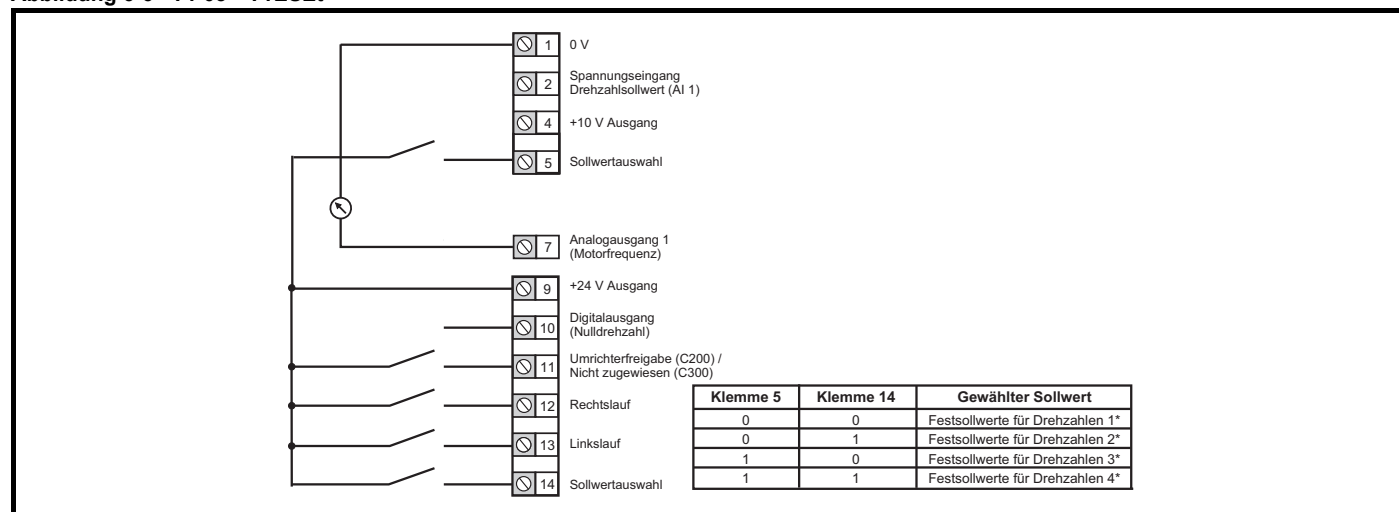


Abbildung 6-6 Pr 05 = PrESEt



* Siehe Abschnitt 11.2 Menü 1: Sollfrequenz auf Seite 100.

Abbildung 6-7 Pr 05 = PAd

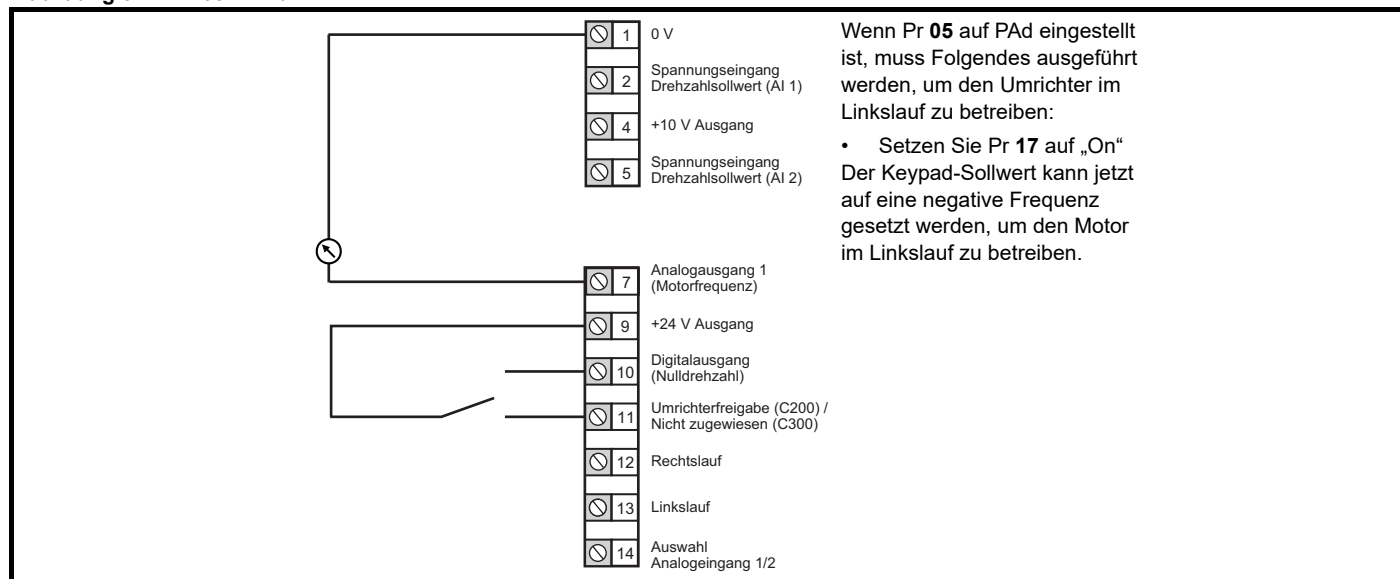


Abbildung 6-8 Pr 05 = PAd.rEF

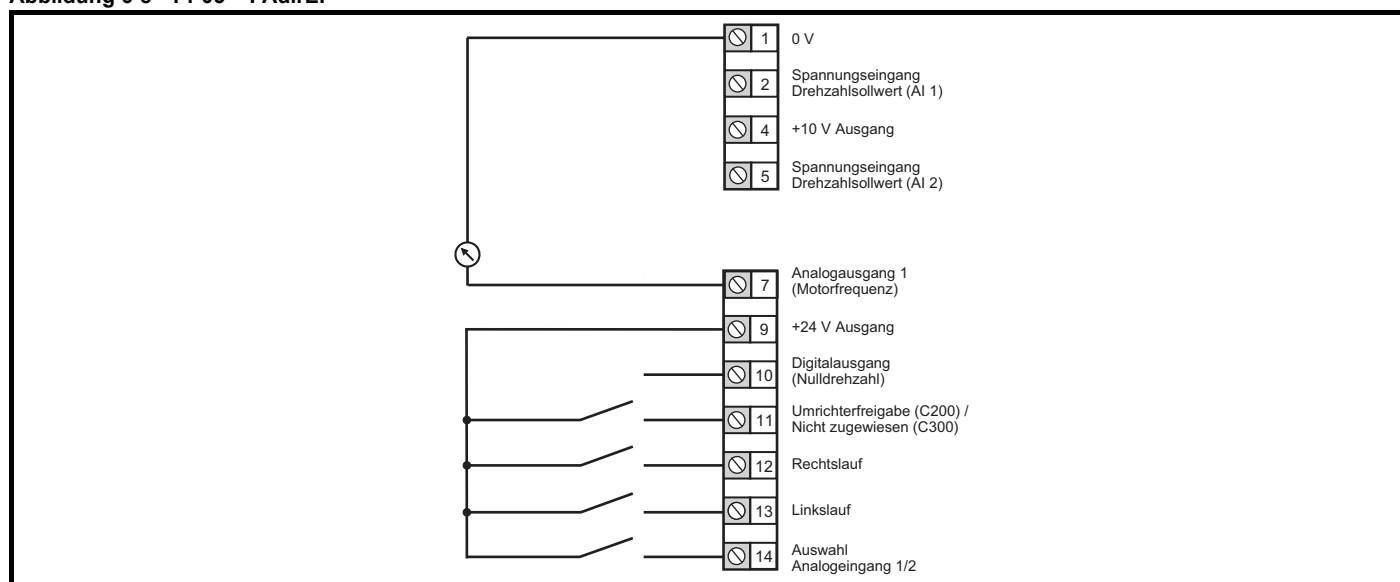


Abbildung 6-9 Pr 05 = E.Pot

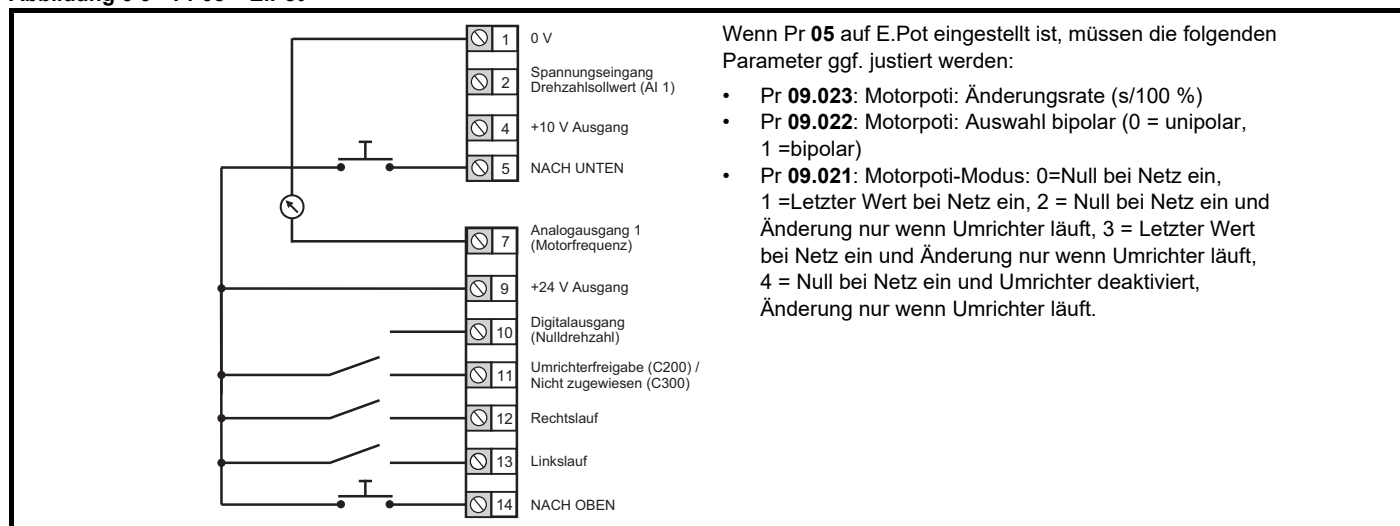


Abbildung 6-10 Pr 05 = torque

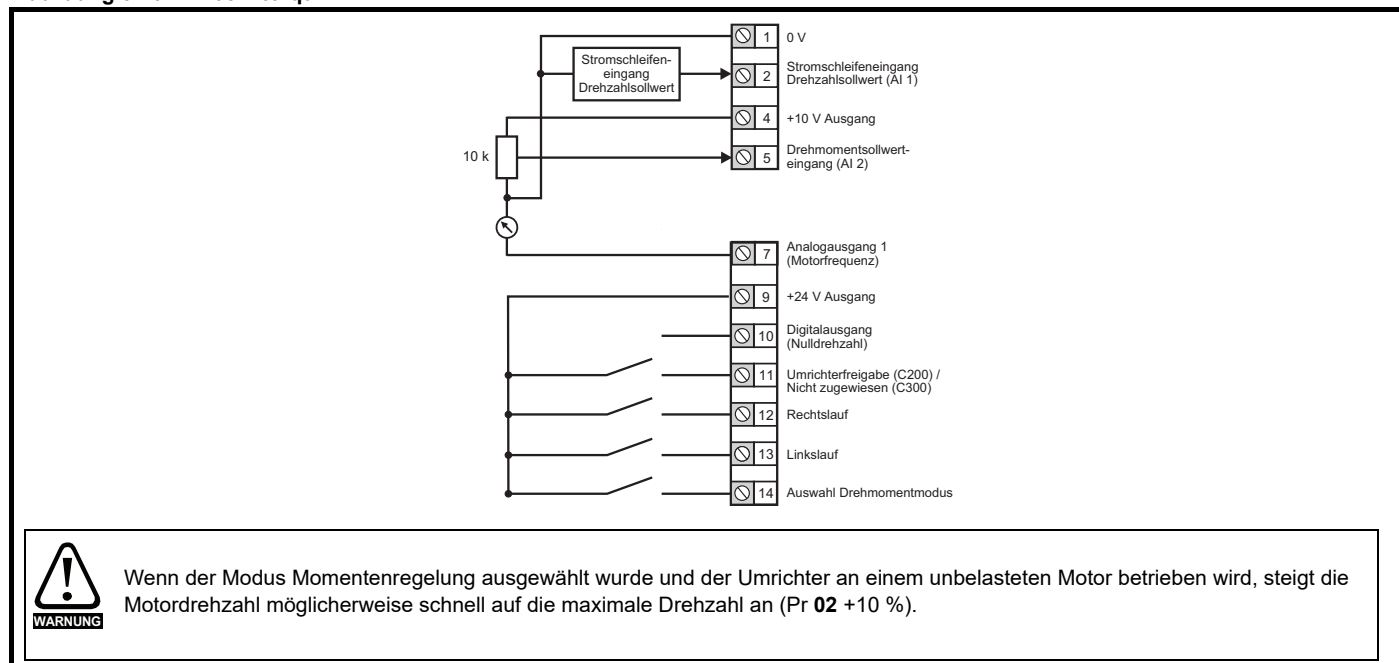
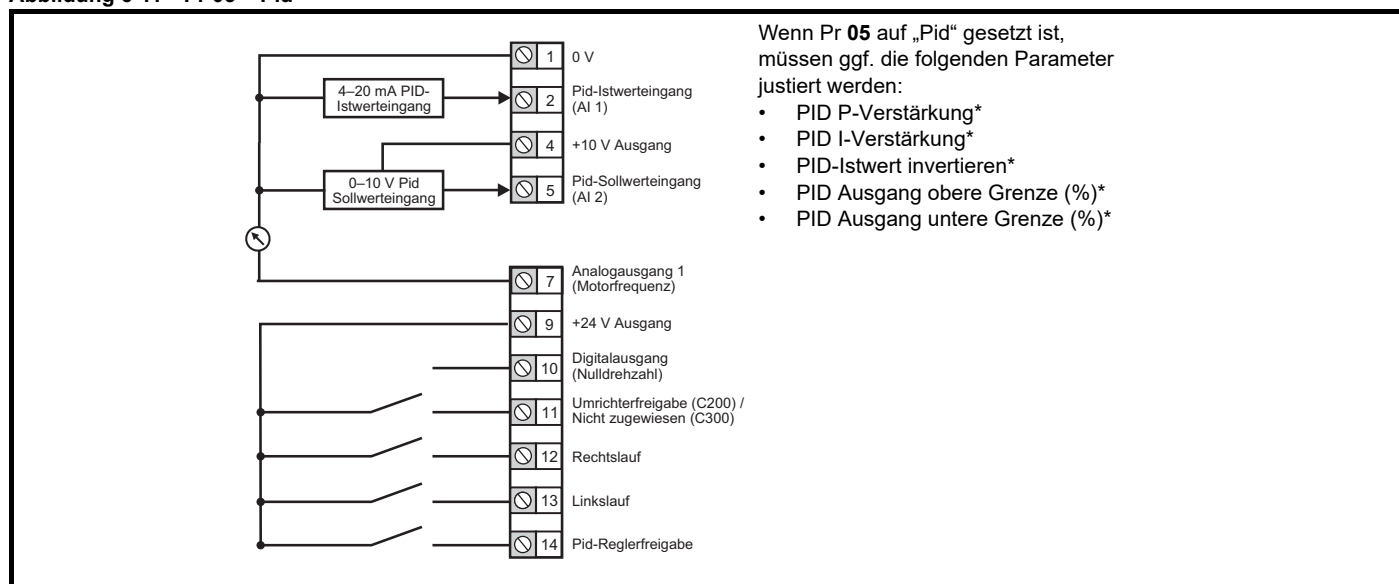


Abbildung 6-11 Pr 05 = Pid



* Siehe Abschnitt 11.14 Menü 14: PID-Regler auf Seite 144.

06		Motornennstrom							
RW		Num							US
OL	⇕	0,00 bis Umrichternennstrom A	⇒	Maximaler Nennstrom bei hoher Überlast A (Heavy Duty A)					
RFC-A									

Der Parameter für den Motornennstrom muss auf den maximal zulässigen Motordauerstrom entsprechend Typenschild gesetzt werden. Der Motornennstrom wird verwendet für:

- Stromgrenzen
- thermischer Motor-Überlastschutz
- Spannungsregelung Vektormodus
- Schlupfkompensation
- Regelung mit dynamischer U/f-Kennlinie

07		Motorenndrehzahl									
RW	Num									US	
OL	⇕	0,0 bis 33000,0 min ⁻¹ *				⇒	Def.50: 1500,0 min ⁻¹ Def.60: 1800,0 min ⁻¹				
RFC-A							Def.50: 1450,0min ⁻¹ Def.60: 1750,0min ⁻¹				

Stellen Sie die Nenndrehzahl des Motors ein (siehe Motor-Typenschild). Die Motorenndrehzahl wird verwendet, um die richtige Schlupfdrehzahl für den Motor zu berechnen.

08		Motorennspannung									
RW	Num						RA		US		
OL	⇕	0 bis 240 V oder 0 bis 480 V				⇒	110-V-Umrichter: 230 V 200-V-Umrichter: 230 V 400 V-Umrichter 50 Hz: 400 V 400-V-Umrichter 60 Hz: 460 V 575-V-Umrichter: 575 V				
RFC-A											

Motorennspannung (Pr 08) und Motorennfrequenz (Pr 39) dienen zum Festlegen der Spannungsfrequenz-Kennlinie, die für den Motor verwendet wird. Die Motorennfrequenz (Pr 39) wird weiterhin zusammen mit der Motorenndrehzahl (Pr 07) zur Berechnung des Nennschlupfs für die Schlupfkompensation verwendet.

09		Motorleistungsfaktor									
RW	Num						RA		US		
OL	⇕	0,00 bis 1,00				⇒	0,85				
RFC-A											

Geben Sie den Motorleistungsfaktor $\cos \varphi$ ein (siehe Motor-Typenschild).

Der Umrichter kann den Motorleistungsfaktor durch Ausführen eines dynamischen Auto-Tunings messen (siehe Pr 38 – Autotune).

10		Benutzersicherheitsstatus									
RW	Num					ND		PT	US		
OL	⇕	LEVEL.1 (0), LEVEL.2 (1), ALL (2), StAtUS (3), no.Acc (4)				⇒	LEVEL.1 (0)				
RFC-A											

Mit diesem Parameter wird der Zugriff über die LED-Bedieneinheit des Umrichters folgendermaßen gesteuert:

Wert	Text	Funktion
0	LEVEL.1	Zugang nur zu den ersten 10 Parametern in Menü 0.
1	LEVEL.2	Zugang zu allen Parametern in Menü 0.
2	ALL	Zugang zu allen Menüs.
3	StAtUS	Das Keypad bleibt im Status-Modus und Parameter können weder angezeigt noch bearbeitet werden.
4	no.Acc	Das Keypad bleibt im Status-Modus und Parameter können weder angezeigt noch bearbeitet werden. Auf die Umrichterparameter kann nicht über eine Kommunikationsschnittstelle zugegriffen werden.

11		Logikauswahl Start/Stop									
RW	Num								US		
OL	⇕	0 bis 6				⇒	5				
RFC-A											

Mit diesem Parameter werden die Funktionen der Eingangsklemmen geändert, die normalerweise mit Freigabe, Start und Stopp des Umrichters verknüpft sind.

Pr 11	Klemme 11	Klemme 12	Klemme 13	Flanken- triggerung
0	Anwenderdefiniert	Rechtslauf	Linkslauf	Nein
1	/Stop	Rechtslauf	Linkslauf	Ja
2	Anwenderdefiniert	Lauf	Rechtslauf/ Linkslauf	Nein
3	/Stop	Lauf	Rechtslauf/ Linkslauf	Ja
4	/Stop	Lauf	Tippen Rechtslauf	Ja
5	Anwenderdefiniert	Rechtslauf	Linkslauf	Nein
6	Anwenderdefiniert	Anwenderdefiniert	Anwenderdefiniert	Anwenderdefiniert

Eine Aktion wird nur bei inaktivem Umrichter ausgelöst. Bei aktivem Umrichter wird der Parameter beim Verlassen des Eingabemodus auf den Wert vor der Änderung zurückgesetzt.

15		Tippbetrieb-Sollwert							
RW		Num							US
OL	⇅	0,00 bis 300,00 Hz				⇒	1,50 Hz		
RFC-A									

Definiert den Sollwert, wenn Tippen aktiviert ist.

16		Modus Analogeingang 1							
RW	Txt							US	
OL	⇅	4-20.S (-6), 20-4.S (-5), 4-20.L (-4), 20-4.L (-3), 4-20.H (-2), 20-4.H (-1), 0-20 (0), 20-0 (1), 4-20.tr (2), 20-4.tr (3), 4-20 (4), 20-4 (5), Volt (6)				⇒	Volt (6)		

Definiert den Modus von Analogeingang 1.

Die nachstehende Tabelle enthält alle möglichen Analogeingang-Modi.

Wert	Text	Funktion
-6	4-20.S	Stoppen bei Ausfall
-5	20-4.S	Stoppen bei Ausfall
-4	4-20.L	4-20 mA umschalten auf ein Äquivalent von 4 mA Eingangsstrom bei Ausfall
-3	20-4.L	20-4 mA umschalten auf ein Äquivalent von 20 mA Eingangsstrom bei Ausfall
-2	4-20.H	4-20 mA halten auf dem Niveau vor dem Ausfall
-1	20-4.H	20-4 mA halten auf dem Niveau vor dem Ausfall
0	0-20	0-20 mA
1	20-0	20-0 mA
2	4-20.tr	4-20 mA Fehlerabschaltung bei Ausfall
3	20-4.tr	20-4 mA Fehlerabschaltung bei Ausfall
4	4-20	4-20 mA keine Aktion bei Ausfall
5	20-4	20-4 mA keine Aktion bei Ausfall
6	Volt	Spannung

HINWEIS In den 4 bis 20 mA- und 20 bis 4 mA-Modi wird eine Unterbrechung der Stromschleife erfasst, wenn der Strom unter 3 mA fällt.

HINWEIS Wenn beide Analogeingänge (A1 und A2) als Spannungseingänge konfiguriert werden sollen und die Potentiometer über die +10-V-Schiene des Umrichters (Anschlussklemme T4) versorgt werden, muss der Widerstand jeweils > 4 kΩ sein.

17		Freigabe bipolarer Sollwert							
RW		Bit							US
OL	⇕	Aus (0) oder Ein (1)				⇒	Aus (0)		
RFC-A									

Pr 17 legt fest, ob der Sollwert unipolar oder bipolar ist.

Siehe *Sollwertbegrenzung (Minimum)* (Pr 01). Ermöglicht einen negativen Drehzahlsollwert im Keypad-Modus.

18 bis 21		Festsollwert 1 bis 4									
RW	Num									US	
OL	⇕	0,00 bis Pr 02 Hz				⇒	0,00 Hz				
RFC-A											

Bei Auswahl von Festsollwerten (siehe Pr 05) wird die Drehzahl, mit welcher der Motor läuft, durch diese Parameter festgelegt.
Siehe *Umrichterkonfiguration* (Pr 05).

22		Status-Modus Parameter 2									
RW	Num							PT	US		
OL	⇕	0,000 bis 30,999				⇒	4.020				
RFC-A											

Dieser Parameter und *Status-Modus Parameter 1* (Pr 23) legen fest, welche Parameter im Status-Modus angezeigt werden. Die Werte können bei laufendem Umrichter durch Drücken der Escape-Taste geändert werden.

23		Statusmodus Parameter 1									
RW	Num							PT	US		
OL	⇕	0,000 bis 30,999				⇒	2.001				
RFC-A											

Siehe *Status-Modus Parameter 2* (Pr 22).

24		Anwenderdefinierte Skalierung									
RW	Num									US	
OL	⇕	0,000 bis 10,000				⇒	1,000				
RFC-A											

Dieser Parameter bestimmt die Skalierung, die auf *Status-Modus Parameter 1* (Pr 23) angewandt wird. Die Skalierung wird nur im Status-Modus angewandt.

25		Benutzersicherheitscode									
RW	Num				ND			PT	US		
OL	⇕	0-9999				⇒	0				
RFC-A											

Wenn dieser Parameter auf einen Wert ungleich 0 gesetzt wird, kann der Sicherheitscode aktiviert werden, sodass nur Parameter 10 mit der Bedieneinheit eingestellt werden kann. Dieser Parameter wird auf der Bedieneinheit als Wert Null angezeigt. Weitere Informationen können der *Betriebsanleitung: Steuereinheit* entnommen werden.

27		Sollwert Tastatur-Steuermodus bei Netz-Ein									
RW	Txt				ND	NC		PT	US		
OL	⇕	rESt (0), LAsT (1), PrESt (2)				⇒	rESt (0)				
RFC-A											

Definiert, welcher Wert des Keypadsteuerungs-Sollwerts beim Einschalten angezeigt wird.

Wert	Text	Beschreibung
0	rESt	Keypad Sollwert ist null
1	LAsT	Keypad Sollwert ist der letzte verwendete Wert
2	PrESt	Keypad Sollwert wird aus <i>Festsollwert 1</i> (Pr 18) kopiert.

28		Auswahl Rampenmodus									
RW	Txt									US	
OL	⇕	Fast (0), Std (1), Std.bst (2), Fst.bst (3)				⇒	Std (1)				
RFC-A											

Definiert den vom Rampensystem verwendeten Modus.

- 0: Modus Unverzögerte Rampe
- 1: Modus PI-Rampe
- 2: Modus PI-Rampe mit Anheben der Motorspannung
- 3: Modus Unverzögerte Rampe mit Anheben der Motorspannung

Die unverzögerte Bremsrampe ist eine lineare Verzögerung innerhalb der programmierten Zeit und wird normalerweise verwendet, wenn ein Bremswiderstand zum Einsatz kommt.

Die Standardrampe ist eine geregelte Verzögerung, mit der eine Fehlerabschaltung des Zwischenkreises wegen Überspannung verhindert werden kann, und wird normalerweise verwendet, wenn kein Bremswiderstand zum Einsatz kommt.

Wenn erhöhte Motorspannung ausgewählt wird, können die Verzögerungszeiten bei gegebener Trägheit kürzer sein, jedoch sind dann die Motortemperaturen höher.

29		Freigabe Rampe							
RW	Bit							US	
OL	⇕					⇒			
RFC-A									
		Aus (0) oder Ein (1)					Ein (1)		

Durch Setzen von Pr 29 auf 0 kann der Benutzer die Rampen deaktivieren. Dies ist normalerweise dann der Fall, wenn sich der Umrichter genau nach einem Sollwert richten muss, der bereits über externe Rampen geführt wurde.

30		Parameter klonen							
RW	Txt					NC		US*	
OL	⇕	NonE (0), rEAd (1), Prog (2), Auto (3), boot (4)				⇒	NonE (0)		
RFC-A									

* Nur ein Wert von 3 oder 4 in diesem Parameter wird gespeichert.

Falls der Wert von Pr 30 gleich 1 oder 2 ist, wird dieser Wert nicht zum EEPROM-Speicher bzw. Umrichter übertragen. Bei Pr 30 = 3 oder 4 wird der Wert übertragen.

Parametertext	Parameterwert	Bemerkung
NonE	0	Inaktiv
rEAd	1	Lesen des Parametersatzes von der NV-Medienkarte
Prog	2	Schreiben eines Parametersatzes auf die NV-Medienkarte
Auto	3	Automatisches Speichern
boot	4	Boot-Modus

Weitere Informationen finden Sie in Kapitel 9 NV-Medienkarte auf Seite 83.

31		Stopmodus							
RW	Txt							US	
OL	⇕	CoASt (0), rP (1), rP.dc I (2), dc I (3), td.dc I (4), dis (5)				⇒	rP (1)		
RFC-A									
		CoASt (0), rP (1), rP.dc I (2), dc I (3), td.dc I (4), dis (5), No.rP (6)							

Definiert das Verhalten des Antriebs, wenn das Startsignal bzw. Linkslauf entfernt wird.

Wert	Text	Beschreibung
0	CoASt	Stopp mit Auslaufen
1	rP	Rampenstopp
2	rP.dc I	Rampenstopp + 1 Sekunde Gleichstrombremsung
3	dc I	Stopp durch Gleichstrombremsung mit Nulldrehzahlerkennung
4	td.dc I	Stopp durch Zeitgeber-überwachte Gleichstrombremsung
5	dis	Deaktiviert
6	No.rP	Keine Rampe (nur RFC-A-Modus)

Weitere Informationen können der *Betriebsanleitung: Steuereinheit* entnommen werden.

32		Auswahl Flussoptimierung							
RW	Num								US
OL	⇕	0 bis 1				⇒	0		
RFC-A									

Open-Loop:

Auf 1 stellen, um nur den Modus Dynamische Kennlinie U/f freizugeben.

0: Festes lineares Spannungs-Frequenzverhältnis (konstantes Drehmoment, Standardlast).

1: Spannungs-Frequenzverhältnis abhängig vom Laststrom. Dies führt zu einem besseren Wirkungsgrad des Motors.

RFC-A:

Wenn dieser Parameter auf 1 gesetzt ist, wird der Fluss reduziert, sodass der Magnetisierungsstrom dem Wirkstrom entspricht. Dies optimiert die Kupferverluste und verringert die Eisenverluste im Motor bei geringer Belastung.

33		Fangfunktion							
RW	Txt								US
OL	⇕	dis (0), Enable (1), Fr.Only (2), Rv.Only (3)				⇒	dis (0)		
RFC-A									

Wenn der Umrichter im Modus mit fester Spannungsanhebung (Boost) konfiguriert (Pr **041** auf Fd oder SrE eingestellt) und die Fangfunktion freigegeben ist, muss ein Autotune (siehe Pr **38** auf Seite 52) ausgeführt werden, um den Ständerwiderstand des Motors vorab zu messen. Wenn kein Ständerwiderstand gemessen wird, erfolgt bei dem Versuch, die Fangfunktion auszuführen, möglicherweise eine Fehlerabschaltung des Umrichters (OV oder OI.AC).

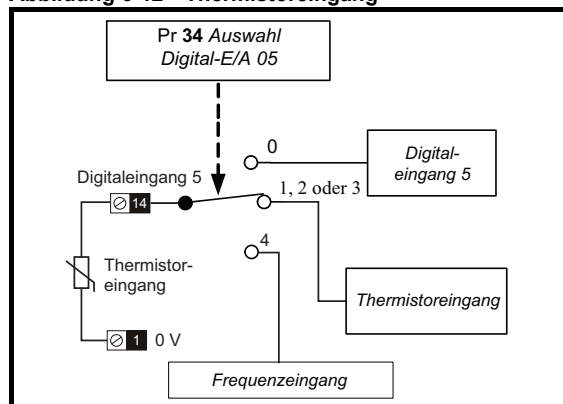
Pr 33	Text	Funktion
0	dis	Deaktiviert
1	Enable	Alle Frequenzen detektieren
2	Fr.Only	Nur positive Frequenzen detektieren
3	Rv.Only	Nur negative Frequenzen detektieren

34		Auswahl Digitaleingang 5							
RW	Txt								US
OL	⇕	Input (0), th.Sct (1), th (2), th.Notr (3), Fr (4)				⇒	Input (0)		
RFC-A									

Mit diesem Parameter wird die Funktion des Digitaleingangs 5 (Klemme 14) gewählt.

Wert	Text	Funktion
0	Input	Digitaleingang
1	th.Sct	Temperaturmessung, Eingang mit Kurzschlusserkennung (Widerstand <50 Ω)
2	th	Temperaturmessung, Eingang ohne Kurzschlusserkennung, jedoch mit Fehlerabschaltung <i>th</i> .
3	th.Notr	Temperaturmessung, Eingang ohne Fehlerabschaltungen
4	Fr	Frequenzeingang

Abbildung 6-12 Thermistoreingang



35		Steuerung Digitalausgang 1							
RW	Num							US	
OL	⇕	0-21				⇒	0		
RFC-A									

Definiert das Verhalten von Digitalausgang 1 (Klemme 10).

Wert	Beschreibung
0	Benutzerdefiniert nach Quell-/Zielparame-ter A Digital-E/A1
1	Signal Umrichter läuft
2	Signal Frequenz erreicht
3	Signal Frequenzschwelle erreicht
4	Signal Frequenzschwelle erreicht
5	Signal Überlasterkennung
6	Status Netz-AUS
7	Externer Fehler Stopp
8	Obere Frequenzgrenze
9	Untere Frequenzgrenze
10	Umrichter aktiv und Drehzahl Null erreicht
14	Antrieb bereit
15	Betriebsbereit
18	Bremse lösen
19	Drehmomentbegrenzung (gültig, solange das Drehmoment durch den Drehmomentbegrenzungswert 1/2 begrenzt wird)
20	Rechts- oder Linkslauf
21	Motor 1 oder 2

36		Steuerung Analogausgang 1							
RW	Txt							US	
OL	⇕	0 bis 14				⇒	0		
RFC-A									

Definiert die Funktionalität von Analogausgang 1 (Klemme 7).

Wert	Beschreibung
0	Benutzerdefiniert durch Quellparameter A Analogausgang 1
1	Frequenzausgang
2	Sollfrequenz
3	Motordrehzahl
4	Stromamplitude
6	Drehmomentausgang
7	Wirkstromausgang
8	Spannungsausgang
9	DC Busspannung (0~800 V)
10	Analogeingang 1
11	Analogeingang 2
12	Leistungsausgang (0~2 x Pe)
13	Begrenzung Drehmoment
14	Drehmomentsollwert (0~300 %)

37		Maximale Taktfrequenz							
RW	Txt							US	
OL	⇕	0.667 (0), 1 (1), 2 (2), 3 (3), 4 (4), 6 (5), 8 (6), 12 (7), 16 (8) kHz				⇒	3 (3) kHz		
RFC-A		2 (2), 3 (3), 4 (4), 6 (5), 8 (6), 12 (7), 16 (8) kHz							

Definiert die maximal vom Umrichter verwendbare Taktfrequenz.

Pr 37	Text	Beschreibung
0	0.667	667 Hz Schaltfrequenz
1	1	1 kHz Schaltfrequenz
2	2	2 kHz Schaltfrequenz
3	3	3 kHz Schaltfrequenz
4	4	4 kHz Schaltfrequenz
5	6	6 kHz Schaltfrequenz
6	8	8 kHz Schaltfrequenz
7	12	12 kHz Schaltfrequenz
8	16	16 kHz Schaltfrequenz

Daten zur Leistungsreduzierung des Umrichters finden Sie im *Leistungsmodul-Installationshandbuch*.

38		Autotune									
RW		Num					NC		US		
OL	↕	0 bis 2				⇒	0				
RFC-A		0 bis 3									

Definiert den Modus des auszuführenden Autotunes.

Im Open-Loop-Modus stehen zwei Autotune-Tests (stationär oder dynamisch) zur Verfügung. Mit einem stationären Autotune werden für die meisten Anwendungen sehr gute Ergebnisse erreicht. Das dynamische Autotune misst jedoch detailliertere Motorparameter aus. Sofern möglich wird immer ein dynamisches Autotune empfohlen.


Open-Loop und RFC-A:

- Das stationäre Autotune kann in Fällen, bei denen Motoren unter Last laufen und diese Last nicht von der Motorantriebswelle entfernt werden kann, durchgeführt werden. Pr 38 muss zur Durchführung eines stationären Autotune auf 1 gesetzt werden.
- Das dynamische Autotune darf nur an Motoren durchgeführt werden, die ohne Last laufen. Ein dynamisches Autotune führt zunächst ein stationäres Autotune durch (siehe oben), dann wird ein dynamischer Test durchgeführt, bei dem der Motor mit den derzeit ausgewählten Rampen bis zu einer Frequenz von *Motornennfrequenz* (Pr 39) x 2/3 beschleunigt wird, und diese Frequenz wird für 4 Sekunden aufrecht erhalten. Pr 38 muss zur Durchführung eines dynamischen Autotune auf 2 gesetzt werden.

Nur RFC-A:

- Bei diesem Test wird die Gesamtträgheit von Last und Motor gemessen. Es werden mehrere, zunehmend größere Drehmomente angelegt, um den Motor bis auf 3/4 x *Nennndrehzahl* (Pr 07) zu beschleunigen und das Trägheitsmoment anhand der Beschleunigungs-/Verzögerungszeit zu bestimmen.

Nach dem Abschluss eines Autotune-Tests wechselt der Umrichter in den gesperrten Zustand. Der Umrichter muss in einen geregelten Sperrzustand versetzt werden, bevor er mit dem erforderlichen Sollwert gestartet werden kann. Der Umrichter kann in einen geregelten Sperrzustand versetzt werden, indem das STO-Signal von den Klemmen 31 und 34 entfernt wird.



Beim dynamischen Autotune wird der Motor unabhängig von den angegebenen Sollwerten und der ausgewählten Laufrichtung bis zu 2/3 der Nennndrehzahl im Rechtslauf beschleunigt. Nach Abschluss des Tests trudelt der Motor aus. Das STO-Signal muss entfernt werden, bevor der Umrichter mit dem eingestellten Sollwert anlaufen kann. Der Umrichter kann zu jeder Zeit durch Wegnahme des Startsignals bzw. Freigabesignals angehalten werden.

39		Motornennfrequenz							
RW	Num					RA		US	
OL	⇕	0,00 bis 550,00 Hz*				⇒	Def.50: 50,00 Hz Def.60: 60,00 Hz		
RFC-A									

Geben Sie den auf dem Typenschild des Motors angegebenen Wert ein. Hiermit wird das für den Motor geltende Spannungs-Frequenz-Verhältnis eingestellt.

40		Anzahl der Motorpole							
RW	Num							US	
OL	⇕	Auto (0) bis 32 (16)				⇒	Auto (0)		
RFC-A									

Auf die Anzahl der Pole des Motors einstellen. Im Modus "Auto" wird die Anzahl der Motorpole aus den Einstellungen von Pr 07 und Pr 39 automatisch berechnet.

41		Steuermodus									
RW		Txt								US	
OL	⇕	Ur.S (0), Ur (1), Fd (2), Ur.Auto (3), Ur.l (4), SrE (5), Fd.tap (6)				⇒	Fd (2)				
RFC-A											

Definiert den Umrichter Ausgangsmodus, d. h. entweder Spannung oder Strom.

Wert	Text	Beschreibung
0	Ur.S	Messung von Ständerwiderstand und Spannungs-Offset bei jedem Start
1	Ur	Keine Messungen
2	Fd	Modus mit fester Spannungsanhebung (Boost).
3	Ur.Auto	Messung von Ständerwiderstand und Spannungs-Offset bei der ersten Freigabe des Umrichters
4	Ur.I	Messung von Ständerwiderstand und Spannungs-Offset bei jedem Start
5	SrE	Quadratische Kennlinie
6	Fd.tap (6)	Modus mit fester Spannungsanhebung (Boost) und Absenkung

42		Spannungsanhebung bei niedriger Frequenz								
RW		Num							US	
OL	⇕	0,0 bis 25,0 %				⇒	3,0 %			
RFC-A										

Hier wird die Spannungsanhebung (Boost) eingestellt, wenn Pr 41 auf Fd, SrE oder Fd.tap eingestellt ist.

43		Serielle Baudrate							
RW		Txt						US	
OL	⇕	600 (1), 1200 (2), 2400 (3), 4800 (4), 9600 (5), 19200 (6), 38400 (7), 57600 (8), 76800 (9), 115200 (10)			⇒	19200 (6)			
RFC-A									

Definiert die serielle Baudrate des Umrichters

Eine Änderung der Parameter hat keine sofortige Auswirkung auf die Einstellungen der seriellen Kommunikation. Weitere Informationen finden Sie unter *Serielle Kommunikation zurücksetzen* (Pr 45).

44		Serielle Adresse							
RW		Num							US
OL	⇕	1 bis 247			⇒	1			
RFC-A									

Mit diesem Parameter wird die eindeutige Adresse des Umrichters für die serielle Schnittstelle definiert. Der Umrichter ist immer ein Slave. Adresse 0 wird als globale Adresse für alle Slaves verwendet und sollte daher nicht in diesem Parameter eingestellt werden.

Eine Änderung der Parameter hat keine sofortige Auswirkung auf die Einstellungen der seriellen Kommunikation. Weitere Informationen finden Sie unter *Serielle Kommunikation zurücksetzen* (Pr 45).

45		Serielle Kommunikation zurücksetzen								
RW		Bit				ND	NC		US	
OL	↕	Aus (0) oder Ein (1)				⇒	Aus (0)			
RFC-A										

Auf Ein (1) stellen, um das Kommunikations-Setup zu aktualisieren.

HINWEIS Das Display zeigt kurz Ein an und kehrt beim Zurücksetzen auf Aus zurück.

46		Bremsensteuerung: Oberer Stromgrenzwert									
RW	Num								US		
OL	⇕	0 bis 200 %				⇒	50 %				
RFC-A											

Definiert den oberen Stromgrenzwert für die Bremse. Siehe „Bremsensteuerung: Bremse lösen“ im *Parameter-Referenzleitfaden*.

47		Bremsensteuerung: Unterer Stromgrenzwert									
RW	Num								US		
OL	⇕	0 bis 200 %				⇒	10 %				
RFC-A											

Definiert den unteren Stromgrenzwert für die Bremse. Siehe „Bremsensteuerung: Bremse lösen“ im *Parameter-Referenzleitfaden*.

48		Bremsensteuerung: Frequenz für Bremse öffnen									
RW	Num								US		
OL	⇕	0,00 bis 20,00 Hz				⇒	1,00 Hz				
RFC-A											

Definiert die Frequenz, bei der die Bremse geöffnet wird. Siehe „Bremsensteuerung: Bremse lösen“ im *Parameter-Referenzleitfaden*.

49		Bremsensteuerung: Frequenz für Bremse schließen									
RW	Num								US		
OL	⇕	0,00 bis 20,00 Hz				⇒	2,00 Hz				
RFC-A											

Definiert die Frequenz, bei der die Bremse geschlossen wird. Siehe „Bremsensteuerung: Bremse lösen“ im *Parameter-Referenzleitfaden*.

50		Bremsensteuerung: Bremsverzögerung									
RW	Num								US		
OL	⇕	0,0 bis 25,0 s				⇒	1,0 s				
RFC-A											

Definiert die Verzögerung vor dem Öffnen der Bremse. Siehe „Bremsensteuerung: Bremse lösen“ im *Parameter-Referenzleitfaden*.

51		Bremsensteuerung: Verzögerung nach Lösen der Bremse									
RW	Num								US		
OL	⇕	0,0 bis 25,0 s				⇒	1,0 s				
RFC-A											

Definiert die Verzögerung nach dem Öffnen der Bremse.

53		Bremsensteuerung: anfängliche Richtung									
RW	Txt								US		
OL	⇕	rEF (0), For (1), rEv (2)				⇒	rEF (0)				
RFC-A											

Definiert die anfängliche Richtung, die zur Ansteuerung der Bremse führt.

Wert	Text
0	rEF
1	For
2	rEv

Siehe „Bremsensteuerung: Bremse lösen“ im *Parameter-Referenzleitfaden*.

54		Bremsensteuerung: Bremse schließen bei Nulldurchfahrt									
RW	Num								US		
OL	⇅	0,00 bis 25,00 Hz				⇒	1,00 Hz				
RFC-A											

Definiert, ob die Bremse beim Nulldurchgang geschlossen wird. Siehe „Bremsensteuerung: Bremse lösen“ im *Parameter-Referenzleitfaden*.

55		Bremsensteuerung: Freigegeben									
RW	Txt								US		
OL	⇅	diS (0), rELAy (1), dig IO (2), USEr (3)				⇒	diS (0)				
RFC-A											

Wert	Text
0	diS
1	rELAy
2	dig IO
3	USEr

Wenn *Bremsensteuerung: Freigegeben* (Pr 55) = diS, ist die Bremsensteuerung deaktiviert.

Wenn *Bremsensteuerung: Freigegeben* (Pr 55) = rELAy, wird die Bremsensteuerung freigegeben und der E/A so konfiguriert, dass die Bremse über den Relaisausgang gesteuert wird. Das Signal „Umrichter betriebsbereit“ wird zum Digital-E/A umgeleitet.

Wenn *Bremsensteuerung: Freigegeben* (Pr 55) = dig IO, wird die Bremsensteuerung freigegeben und der E/A so konfiguriert, dass die Bremse über den digitalen E/A gesteuert wird. „Umrichter betriebsbereit“ wird zum Relaisausgang umgeleitet.

Wenn *Bremsensteuerung: Freigegeben* (Pr 55) = USEr, wird die Bremsensteuerung freigegeben, jedoch werden keine Parameter gesetzt, um den Bremsenausgang anzusteuern.

56 bis 58		Fehlerabschaltung 0 bis 2									
RO	Txt					ND	NC	PT	PS		
OL	⇅	0 bis 255				⇒					
RFC-A											

Diese Parameter zeigen die letzten 3 Fehlerabschaltungen.

59		OUP aktivieren									
RW	Txt								US		
OL	⇅	Stopp (0) oder Lauf (1)				⇒	Lauf (1)				
RFC-A											

Gibt das (Onboard-User-Program) Anwenderprogramm frei.

Die integrierte Programmierfunktion für Benutzer bietet eine Hintergrund-Task, die in einer fortlaufenden Schleife ausgeführt wird, und eine geplante Task, die jeweils mit der im Machine Control Studio festgelegten Zykluszeit ausgeführt wird. Weitere Informationen finden Sie im *Parameter-Referenzleitfaden*.

60		OUP Status									
RO	Num					ND	NC	PT			
OL	⇅	-2147483648 bis 2147483647				⇒					
RFC-A											

Dieser Parameter gibt den Status des Anwenderprogramms im Umrichter an. Weitere Informationen finden Sie im *Parameter-Referenzleitfaden*.

64		Einheiten Rampenrate									
RW	Num								US		
OL	⇅	0 bis 2				⇒	1				
RFC-A											

Die Rampenratenparameter (*Beschleunigungszeit 1* (02.011) - *Beschleunigungszeit 8* (02.018), *Beschleunigungszeit Tippen* (02.019), *Verzögerungszeit 1* (02.021) - *Verzögerungszeit 8* (02.028) und *Verzögerungszeit Tippen* (02.029)) werden in s / *Rampenzeit-Frequenz* angegeben. Die Rampenzeit-Frequenz wird mit den Rampenzeit-Einheiten (02.039) gemäß der Definition in der folgenden Tabellen ausgewählt.

Rampenzeit-Einheiten (02.039)	Rampenzeit-Frequenz
0	Sekunden pro 100 Hz
1	Sekunden pro Maximalfrequenz
2	Sekunden pro 1000 Hz

Die Maximalfrequenz wird aus *Sollwertbegrenzung (Maximum)* (01.006) übernommen, wenn *Auswahl Motorparametersatz 2* (11.045) = 0, bzw. aus *Sollwertbegrenzung (Maximum) M2* (21.001), wenn *Auswahl Motorparametersatz 2* (11.045) = 1.

65		Frequenzregler Proportionalverstärkung Kp1									
RW		Num								US	
OL	↕						⇒				
RFC-A		0,000 bis 200,000 s/rad						0,100 s/rad			

Definiert die Proportionalverstärkung des Frequenzreglers 1.

Nur RFC-Modi

Der Regler arbeitet mit proportionalen (Kp) und integralen (Ki) Vorsteuersignalen und einem differentiellen Rückführungssignal (Kd).

P-Verstärkung (Kp)

Wenn Kp nicht Null ist und Ki auf Null gesetzt ist, verfügt der Regler nur über einen proportionalen Faktor, und zur Erzeugung eines Drehmomentsollwerts muss ein Frequenzfehler vorliegen. Aus diesem Grund tritt beim Erhöhen der Motorlast zwischen Soll- und Istwert der Frequenz eine Differenz auf.

I-Verstärkung (Ki)

Die integrale Verstärkung verhindert eine Frequenzabweichung. Der Frequenzfehler wird über einen gewissen Zeitraum aufsummiert und zur Generierung des erforderlichen Drehmomentsollwerts ohne Frequenzfehler verwendet. Durch Erhöhen der I-Verstärkung wird die zum Erreichen des korrekten Frequenzwerts benötigte Zeit verringert und die Steifigkeit des Systems erhöht, d. h. die Positionsabweichung, die durch Anlegen eines Lastdrehmoments an den Motor erzeugt wird, wird reduziert.

66		Frequenzregler Integralverstärkung Ki1									
RW		Num								US	
OL	↕						⇒				
RFC-A		0,00 bis 655,35 s²/rad						0,10 s²/rad			

Definiert die Integralverstärkung des Frequenzreglers 1. Siehe *Frequenzregler Proportionalverstärkung Kp1* (Pr 65).

67		Sensorloser Modus: Filter								
RW		Txt							US	
OL	↕					⇒				
RFC-A		4 (0), 5 (1), 6 (2),w 8 (3),12 (4), 20 (5) ms					4 (0) ms			

Definiert die Zeitkonstante für den angewendeten Filter zum Ausgang des Frequenzschätzersystems.

69		Spannungsanhebung bei niedriger Frequenz								
RW		Num							US	
OL	↕	0,0 bis 10,0				⇒	1,0			
RFC-A										

Spannungsanhebung bei niedriger Frequenz (Pr 69) wird von dem Algorithmus verwendet, der die Frequenz eines drehenden Motors ermittelt, wenn der Umrichter freigegeben ist und *Fangfunktion* (Pr 33) ≥ 1. Bei kleineren Motoren ist der Standardwert von 1.0 passend, bei größeren Motoren muss *Spannungsanhebung bei niedriger Frequenz* (Pr 69) möglicherweise erhöht werden.

Wenn *Spannungsanhebung bei niedriger Frequenz* (Pr 69) zu klein ist, erkennt der Umrichter unabhängig von der Motorfrequenz Nulldrehzahl; ist *Spannungsanhebung bei niedriger Frequenz* (Pr 69) zu hoch, kann der Motor bei Freigabe des Umrichters aus dem Stillstand beschleunigen.

70		PID1 Ausgang									
RO		Num				ND	NC	PT			
OL	↕	±100,00 %				⇒					
RFC-A											

Dieser Parameter ist der Ausgang des PID-Reglers. Weitere Informationen finden Sie im *Parameter-Referenzleitfaden*.

71		PID1 Proportionalverstärkung									
RW	Num								US		
OL	⇅	0,000 bis 4,000				⇒	1,000				
RFC-A											

P-Verstärkung, die auf den PID-Fehler angewendet wird. Weitere Informationen finden Sie im *Parameter-Referenzleitfaden*.

72		PID1 Integralverstärkung									
RW	Num								US		
OL	⇅	0,000 bis 4,000				⇒	0,500				
RFC-A											

I-Verstärkung, die auf den PID-Fehler angewendet wird. Weitere Informationen finden Sie im *Parameter-Referenzleitfaden*.

73		PID1 Invertierung Istwert									
RW	Bit								US		
OL	⇅	Aus (0) oder Ein (1)				⇒	Aus (0)				
RFC-A											

Dieser Parameter ermöglicht die Invertierung der PID-Istwertquelle. Weitere Informationen finden Sie im *Parameter-Referenzleitfaden*.

74		PID1 Ausgang oberer Grenzwert									
RW	Num								US		
OL	⇅	0,00 bis 100,00 %				⇒	100,00 %				
RFC-A											

Dieser Parameter ermöglicht mit *PID1 Ausgang unterer Grenzwert* (Pr 75) die Begrenzung des Ausgangs auf einen Bereich. Weitere Informationen finden Sie im *Parameter-Referenzleitfaden*.

75		PID1 Ausgang unterer Grenzwert									
RW	Num								US		
OL	⇅	±100,00 %				⇒	-100,00 %				
RFC-A											

Siehe *PID1 Ausgang oberer Grenzwert* (Pr 74).

76		Maßnahme bei Erkennung einer Fehlerabschaltung									
RW	Num					ND	NC	PT	US		
OL	⇅	0–31				⇒	0				
RFC-A											

Bit 0: Anhalten bei definierten nicht schwerwiegenden Fehlerabschaltungen

Bit 1: Bremswiderstand - Überlasterkennung deaktivieren

Bit 2: Stopp bei Netzphasenausfall deaktivieren

Bit 3: Temperaturüberwachung des Bremswiderstandes deaktivieren

Bit 4: Einfrieren der Parameter bei Fehlerabschaltung deaktivieren. Siehe *Parameter-Referenzleitfaden*.

77		Maximaler Nennstrom bei hoher Überlast (Heavy Duty)									
RO	Num					ND	NC	PT			
OL	⇅	0,00 bis Umrichternennstrom HD A				⇒					
RFC-A											

Zeigt den maximalen Nennstrom des Umrichters im Schwerlastbetrieb (Heavy duty) an.

78		Softwareversion									
RO	Num					ND	NC	PT			
OL	⇅	0 bis 99.99.99				⇒					
RFC-A											

In diesem Parameter wird die Softwareversion des Umrichters angezeigt.

79		Umrichter-Betriebsart									
RW	Txt					ND	NC	PT	US		
OL	⇅	OPEn.LP (1), RFC-A (2)				⇒	OPEn.LP (1)				
RFC-A							RFC-A (2)				

Definiert die Umrichterbetriebsart.

81		Gewählter Sollwert									
RO	Num					ND	NC	PT			
OL	⇅	-Pr 02 bis Pr 02 oder Pr 01 bis Pr 02 Hz				⇒					
RFC-A											

Dies ist der aus den verfügbaren Quellen ausgewählte Standard-Sollwert.

82		Sollwert vor Rampe									
RO	Num					ND	NC	PT			
OL	⇅	-Pr 02 bis Pr 02 oder Pr 01 bis Pr 02 Hz				⇒					
RFC-A											

Sollwert vor Rampe ist der endgültige Ausgangswert vom Referenzsystem, der in das Rampensystem eingespeist wird.

83		Resultierender Frequenzsollwert									
RO	Num					ND	NC	PT	FI		
OL	⇅	-Pr 02 bis Pr 02 oder Pr 01 bis Pr 02 Hz				⇒					
RFC-A											

Open-Loop-Modus:

Anzeige: Frequenzsollwert zeigt die grundlegende Umrichter-Ausgangsfrequenz von *Sollwert nach Rampe* und *Harter Frequenzsollwert*.

RFC-Modus:

Anzeige: Frequenzsollwert zeigt die Referenz am Eingang des Frequenzreglers, welche die Summe aus *Sollwert nach Rampe* (wenn der Rampenausgang nicht deaktiviert ist) und *Harter Frequenzsollwert* (wenn aktiviert) ist. Wenn der Umrichter deaktiviert ist, wird für *Anzeige: Frequenzsollwert* der Wert 0.00 angezeigt.

84		DC-Zwischenkreisspannung									
RO	Num					ND	NC	PT	FI		
OL	⇅	0 bis 415 V oder 0 bis 830 V				⇒					
RFC-A											

Die Spannung über den internen Zwischenkreis des Umrichters.

85		Ausgangsfrequenz									
RO	Num					ND	NC	PT	FI		
OL	⇅	±550,00 Hz				⇒					
RFC-A											

Open-Loop-Modus:

Die *Ausgangsfrequenz* ist die Summe aus *Sollwert nach Rampe* und der Motorschlupfkompensationsfrequenz.

RFC-A-Modus:

Die Ausgangsfrequenz wird nicht direkt gesteuert, *Ausgangsfrequenz* ist jedoch ein Maß der an den Motor angelegten Frequenz.

86		Ausgangsspannung									
RO	Num				ND	NC	PT	FI			
OL	⇅	0 bis 325 V oder 0 bis 650 V			⇒						
RFC-A											

Ausgangsspannung ist die verkettete RMS-Spannung an den Wechselstromklemmen des Umrichters.

87		Motordrehzahl									
RO	Num				ND	NC	PT	FI			
OL	⇅	$\pm 33000,0 \text{ min}^{-1*}$			⇒						
RFC-A											

Motordrehzahl = $60 \times \text{Frequenz} / \text{Polpaare}$

Hierbei gilt:

Polpaare = numerischer Wert der *Anzahl der Motorpole* (Pr 40) (d. h. 3 bei einem 6-poligen Motor).

Die für die Ableitung der *Motordrehzahl* verwendete Frequenz ist der *Resultierende Frequenzsollwert* (Pr 83). Die Max.-und Min.-Werte erlauben ein Überspringen der Drehzahl um 10 %.

88		Stromamplitude									
RO	Num				ND	NC	PT	FI			
OL	⇅	0 bis max. Umrichterstrom (A)			⇒						
RFC-A											

Anzeige: Scheinstrom ist der Momentanwert des Umrichterausgangsstroms, der so skaliert ist, dass er den effektiven Phasenstrom in Ampere unter Steady-State-Bedingungen anzeigt.

89		Wirkstrom									
RO	Num				ND	NC	PT	FI			
OL	⇅	$\pm \text{max. Umrichterstrom (A)}$			⇒						
RFC-A											

Wirkstrom ist der momentane Wirkstrom, der so skaliert ist, dass er dem effektiven Wirkstrom unter Steady-State-Bedingungen anzeigt.

90		Statuswort digitale E/A									
RO	Bin				ND	NC	PT				
OL	⇅	0 bis 2047			⇒						
RFC-A											

Statuswort digitale E/A gibt den Status der digitalen Ein-/Ausgänge 1 bis 5 und des Relais wieder.

91		Freigabe Sollwert									
RO	Bit				ND	NC	PT				
OL	⇅	Aus (0) oder Ein (1)			⇒						
RFC-A											

Referenz Ein wird vom Umrichter-Sequencer gesteuert und gibt an, dass die Referenz vom Referenzsystem aktiv ist.

92		Auswahl Linkslauf									
RO	Bit				ND	NC	PT				
OL	⇅	Aus (0) oder Ein (1)			⇒						
RFC-A											

Anzeige: Auswahl Linkslauf wird vom Umrichter-Sequencer gesteuert und wird zur Invertierung von *Sollwertauswahl* (Pr 81) oder *Sollwert für Tipfbetrieb* (Pr 15) verwendet.

93		Auswahl Tippbetrieb									
RO	Bit					ND	NC	PT			
OL	⇕	Aus (0) oder Ein (1)				⇒					
RFC-A											

Auswahl Tippbetrieb wird vom Umrichter-Sequencer gesteuert und wird zur Auswahl von Sollwert für Tippbetrieb (Pr 15) verwendet.

94		Analogeingang 1									
RO	Num					ND	NC	PT	FI		
OL	⇕	±100,00 %				⇒					
RFC-A											

Mit diesem Parameter wird der Pegel des an Analogeingang 1 (Klemme 2) anliegenden Analogsignals angezeigt.

95		Analogeingang 2									
RO	Num					ND	NC	PT	FI		
OL	⇕	±100,00 %				⇒					
RFC-A											

Mit diesem Parameter wird der Pegel des an Analogeingang 2 (Klemme 5) anliegenden Analogsignals angezeigt.

7 Inbetriebnahme

In diesem Kapitel werden alle erforderlichen Schritte zum Betreiben eines Motors in den möglichen Betriebsarten beschrieben.

Informationen zur Feinabstimmung des Umrichters zur Erzielung bestmöglicher Leistung finden Sie in Kapitel 8 *Optimierung* auf Seite 68.



Der Motor darf niemals unkontrolliert anlaufen und dadurch Gefährdungen verursachen.



Die Werte der Motorparameter beeinflussen die Schutzfunktionen für den Motor. Die für den Umrichter eingestellten Standardwerte dürfen für den Schutz des Motors nicht als ausreichend betrachtet werden.

Es ist wichtig, dass in Pr **06 Motornennstrom** der richtige Wert eingegeben wird. Dies wirkt sich auf den thermischen Schutz des Motors aus.



Wird der Umrichter mithilfe des Keypads gestartet, läuft er mit der Drehzahl, die durch die Tastaturreferenz vorgegeben ist (Pr **01.017**). Abhängig von der Anwendung kann dies akzeptabel sein. Der Anwender muss den Wert in Pr **01.017** prüfen und sicherstellen, dass der Keypad-Sollwert auf 0 gesetzt ist.



Falls die vorgesehene Maximalgeschwindigkeit die Sicherheit der Maschine nicht mehr gewährleistet, müssen zusätzliche unabhängige Maßnahmen zum Überdrehzahlschutz vorgesehen werden.

7.1 Anschlüsse für die Inbetriebnahme

7.1.1 Grundlegende Anforderungen

In diesem Abschnitt wird beschrieben, wie der Umrichter für die jeweilige Betriebsart angeschlossen werden muss. Mindestanforderungen für die Parametrierung, damit ein Betrieb in jeder Betriebsart möglich ist, finden Sie im entsprechenden Teil von Abschnitt 7.3 *Schnellstart-Inbetriebnahme* auf Seite 66.

Tabelle 7-1 Notwendige Anschlüsse für jeden Modus

Ansteuerung des Umrichters über	Anforderungen
Terminalmodus	Umrichterfreigabe Drehzahl-/Drehmoment-Sollwert Rechtslauf/Linkslauf
Tastaturmodus	Umrichterfreigabe
Serielle Kommunikation	Umrichterfreigabe Serieller Kommunikationskanal

7.2 Ändern der Betriebsart

Vorgehensweise

Die folgenden Anweisungen sollten nur abgearbeitet werden, wenn eine neue Betriebsart eingestellt werden soll.

1. Der Umrichter darf nicht aktiviert sein, d. h. der Umrichter befindet sich im Status Gesperrt oder Unterspannung.
2. Ändern Sie die Einstellung von Pr **79** wie folgt:

Einstellung Pr 79	Betriebsart
OPENLP	1 Open-Loop
RFC-A	2 RFC-A

Die Werte in der zweiten Spalte gelten für serielle Kommunikation.

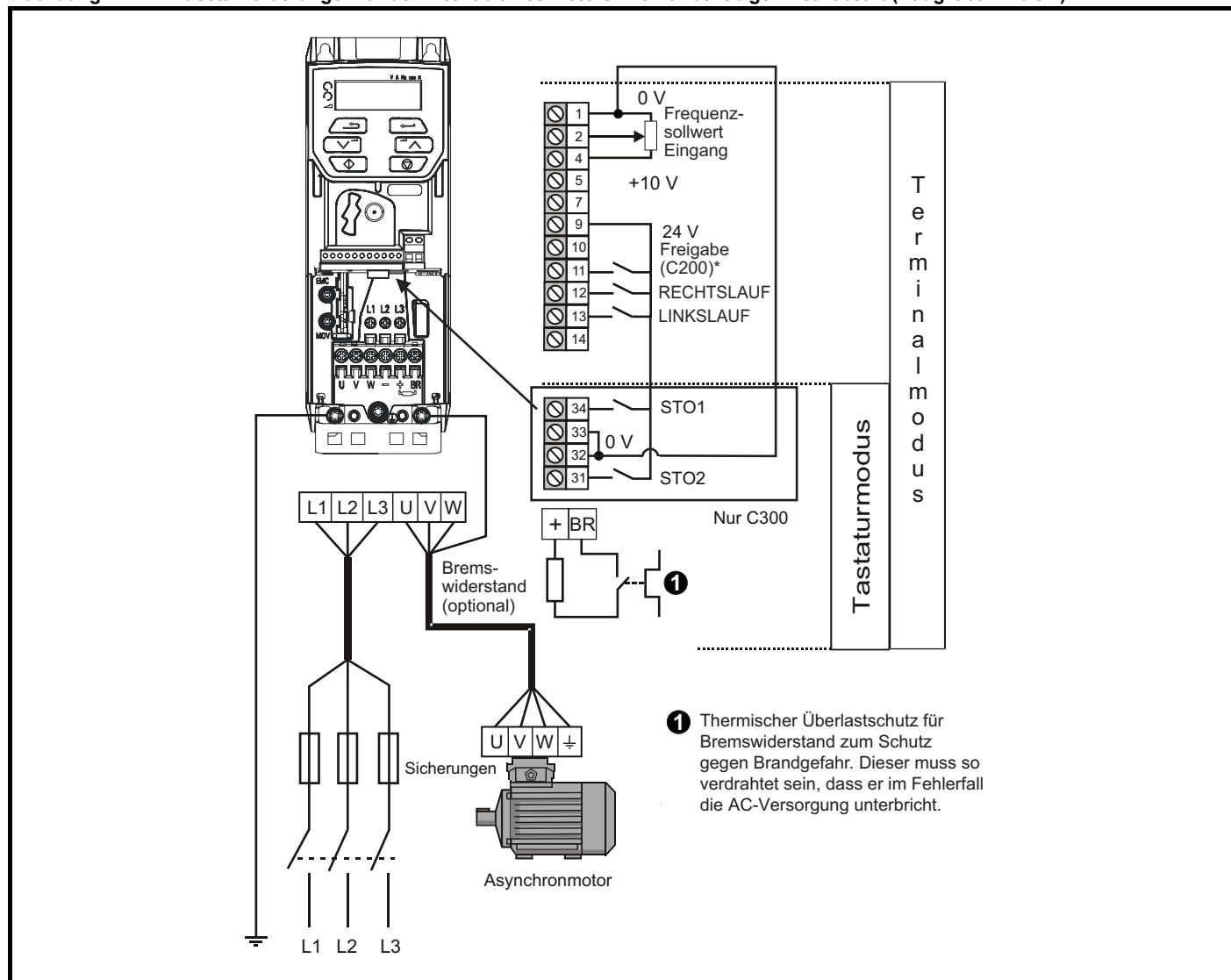
3. Führen Sie wahlweise eine der folgenden Aktionen durch:

- Drücken Sie die rote RESET-Taste () oder
- Setzen Sie den Umrichter über den seriellen Kommunikationskanal durch Einstellen von Pr **10.038** auf 100 zurück.

HINWEIS

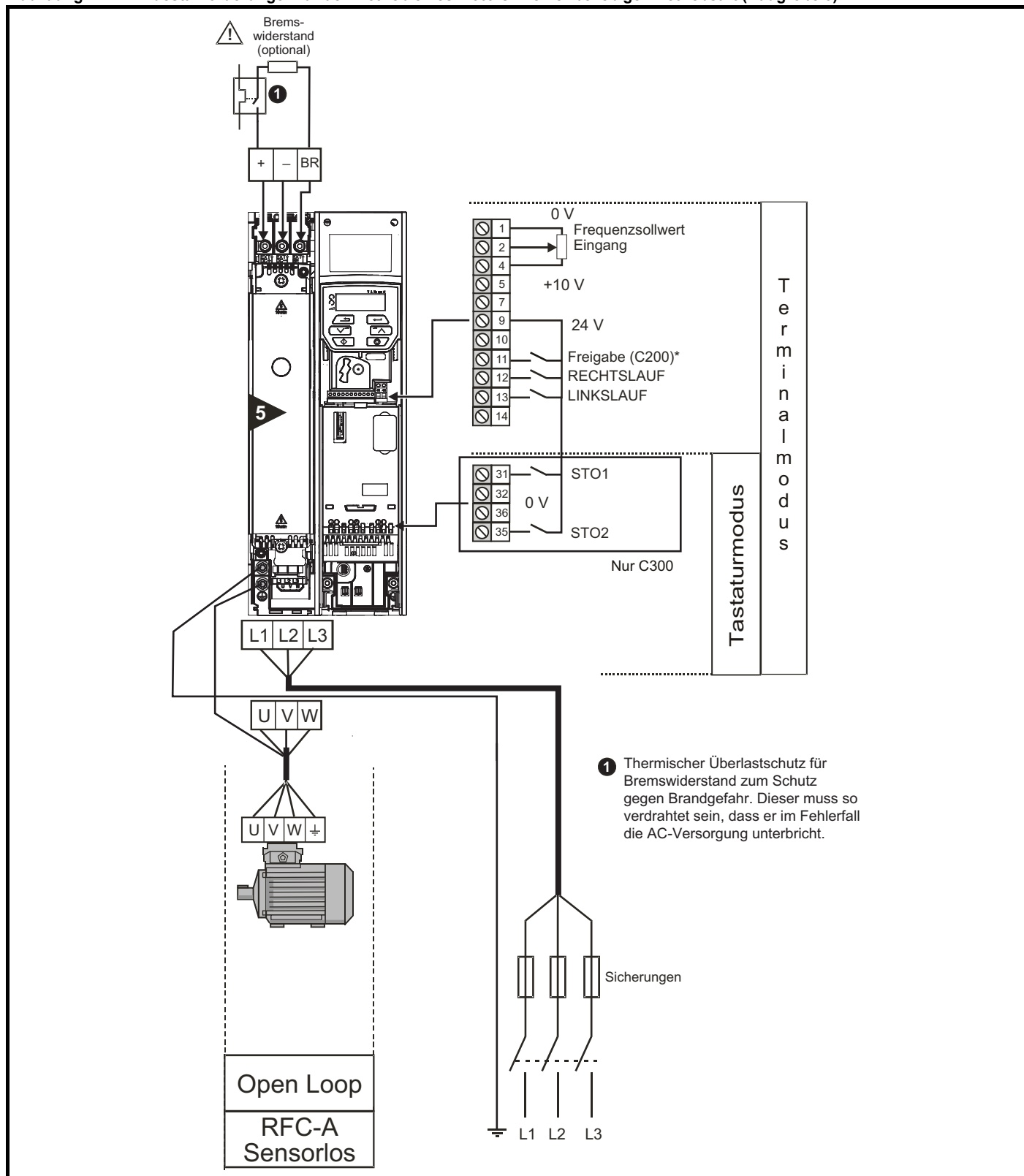
Bei einer Änderung der Betriebsart werden die Parameter gespeichert.

Abbildung 7-1 Mindestanforderungen für den Betrieb eines Motors in einer beliebigen Betriebsart (Baugrößen 1 bis 4)



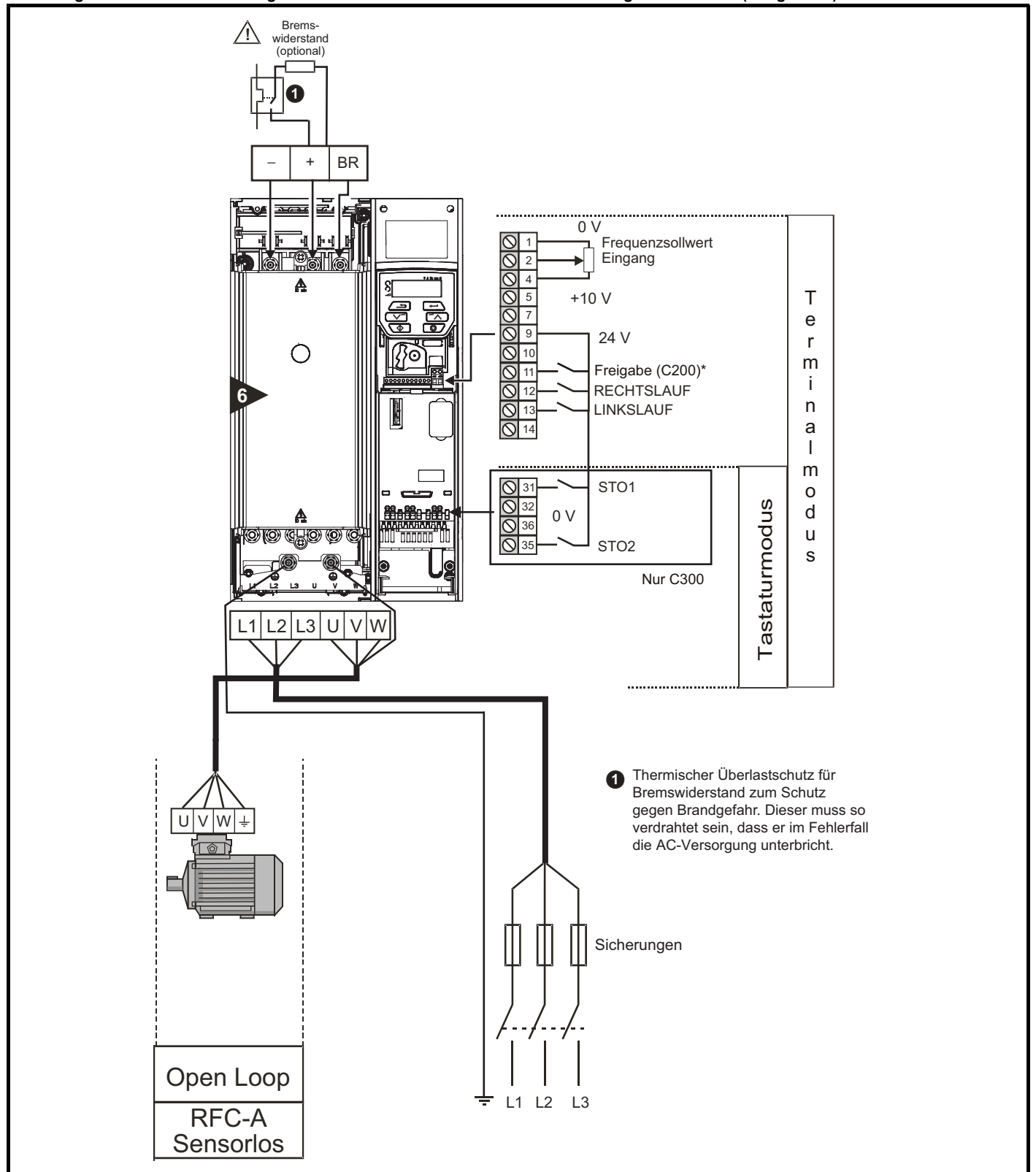
* Anschlussklemme 11 beim Commander C300 nicht zugewiesen

Abbildung 7-2 Mindestanforderungen für den Betrieb eines Motors in einer beliebigen Betriebsart (Baugröße 5)



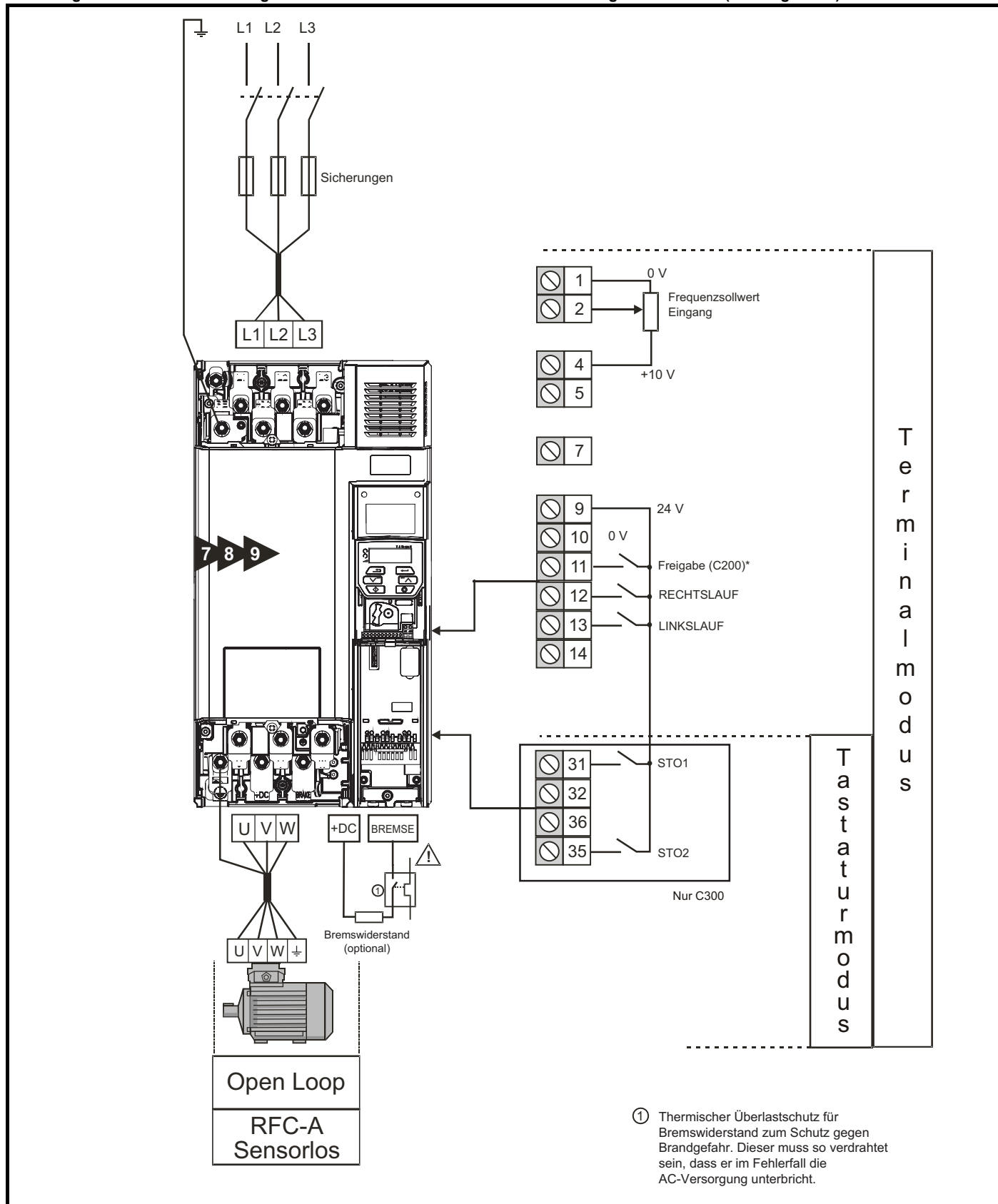
* Anschlussklemme 11 beim Commander C300 nicht zugewiesen

Abbildung 7-3 Mindestanforderungen für den Betrieb eines Motors in einer beliebigen Betriebsart (Baugröße 6)



* Anschlussklemme 11 beim Commander C300 nicht zugewiesen

Abbildung 7-4 Mindestanforderungen für den Betrieb eines Motors in einer beliebigen Betriebsart (ab Baugröße 7)



* Anschlussklemme 11 beim Commander C300 nicht zugewiesen

7.3 Schnellstart-Inbetriebnahme

7.3.1 Open Loop

Maßnahme	Erläuterung	
Vor dem Einschalten	<p>Sicherstellen, dass</p> <ul style="list-style-type: none"> Das Umrichterfreigabesignal liegt nicht an (Klemmen 31 und 34 bei den Baugrößen 1 bis 4 bzw. Klemmen 31 und 35 bei den Baugrößen 5 bis 9 offen). Das Drehrichtungssignal ist nicht gesetzt, Klemme 12/13 ist offen. Der Motor ist an den Umrichter angeschlossen. Der Motoranschluss ist für Δ- oder Δ-Schaltung korrekt ausgeführt. Am Umrichter liegt die richtige Netzspannung an. 	
Einschalten des Umrichters	<p>Beim Hochfahren des Umrichters muss der Open-Loop-Modus angezeigt werden. Siehe Abschnitt 5.6 <i>Ändern der Betriebsart</i> auf Seite 32, falls ein anderer Modus angezeigt wird.</p> <p>Sicherstellen, dass</p> <ul style="list-style-type: none"> Der Umrichter zeigt ‚inh‘ an (Freigabeklemmen offen). <p>Bei Fehlerabschaltung des Umrichters siehe Kapitel 12 <i>Diagnose</i> auf Seite 153.</p>	
Eingabe der Daten vom Motortypenschild	<ol style="list-style-type: none"> 1 Motornennstrom in Pr 06 (A) 2 Motornendrehzahl in Pr 07 (min⁻¹) 3 Motornennspannung in Pr 08 (V) 4 Motor-Nennleistungsfaktor (cos ϕ) in Pr 09 	
Maximaldrehzahl einstellen	<p>Eingabe:</p> <ul style="list-style-type: none"> Sollwertbegrenzung (Maximum) Pr 02 (Hz). 	
Eingabe der Beschleunigungs- und Verzögerungszeit	<p>Eingabe:</p> <ul style="list-style-type: none"> Beschleunigungszeit in Pr 03 (s/Maximalfrequenz). Verzögerungszeit in Pr 04 (s/Maximalfrequenz) (bei eingebautem Bremswiderstand Pr 28 = FAST setzen. Darüber hinaus müssen auch Pr 10.030 und Pr 10.031 und Pr 10.061 richtig eingestellt sein, andernfalls können vorzeitige ‚It.br‘-Fehlerabschaltungen ausgelöst werden.) 	
Autotune	<p>Der Umrichter kann ein stationäres oder dynamisches Autotune ausführen. Der Motor muss vor der Aktivierung eines Autotune zum Stillstand gekommen sein. Mit einem stationären Autotune werden für die meisten Anwendungen sehr gute Ergebnisse erreicht. Das dynamische Autotune misst jedoch detailliertere Motorparameter aus. Sofern möglich wird immer ein dynamisches Autotune empfohlen.</p> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin: 10px 0;"> <p> WARNUNG</p> <p>Beim dynamischen Autotune wird der Motor unabhängig von den angegebenen Sollwerten und der ausgewählten Laufrichtung bis zu $\frac{2}{3}$ der Nenndrehzahl im Rechtslauf beschleunigt. Nach Abschluss des Tests trudelt der Motor aus. Das Freigabesignal muss geöffnet und erneut geschlossen werden, bevor der Umrichter mit dem eingestellten Sollwert anlaufen kann. Der Umrichter kann zu jeder Zeit durch Wegnahme des Startsignals bzw. des Signals zur Reglerfreigabe angehalten werden.</p> </div> <ul style="list-style-type: none"> Ein stationäres Autotune kann bei Motoren mit angekuppelter Last, die sich nicht leicht lösen lässt, durchgeführt werden. Ein stationäres Autotune misst den Ständerwiderstand des Motors und die Totzeit-Kompensation für den Umrichter. Diese Messwerte sind für eine optimale Leistung der Vektormodi erforderlich. Ein stationäres Autotuning misst den Leistungsfaktor des Motors allerdings nicht. Daher muss dieser Wert in Pr 09 eingegeben werden. Ein dynamisches Autotune kann nur bei Motoren ohne angekuppelte Last durchgeführt werden. Beim dynamischen Autotune wird zuerst ein stationäres Autotune durchgeführt, bevor der Motor bei $\frac{2}{3}$ der Drehzahl in der gewählten Laufrichtung betrieben wird. Das dynamische Autotune misst den Leistungsfaktor des Motors. <p>So führen Sie ein Autotuning durch:</p> <ul style="list-style-type: none"> Setzen Sie Pr 38 = 1 für stationäres Autotune oder Pr 38 = 2 für dynamisches Autotune. Legen Sie das Signal zur Reglerfreigabe an (legen Sie 24 V an Klemme 11 beim C200 oder Klemme 31 und 34 beim C300, Baugröße 1 bis 4, oder Klemme 31 und 35 beim C300, Baugröße 5 bis 9). Am Umrichter wird ‚rdy‘ angezeigt. Setzen Sie das Startsignal (legen Sie +24 V an Klemme – Rechtslauf oder Klemme 13 – Linkslauf). Am Display blinkt ‚tuning‘, während der Umrichter die automatische Abstimmung durchführt. Warten Sie, bis der Umrichter ‚inh‘ angezeigt und der Motor zum Stillstand kommt. <p>Bei Fehlerabschaltung des Umrichters siehe Kapitel 12 <i>Diagnose</i> auf Seite 153.</p> <ul style="list-style-type: none"> Öffnen Sie das Freigabe- und das Startsignal vom Umrichter. 	
Speichern von Parametern	<p>Wählen Sie ‚Save‘ in Pr 00 oder Pr mm.000 (oder geben Sie den Wert 1001 ein) und drücken Sie die rote Reset-Taste.</p>	
Lauf	<p>Der Umrichter kann den Motor jetzt starten.</p>	

7.3.2 RFC-A-Modus

Maßnahme	Erläuterung	
Vor dem Einschalten	<p>Sicherstellen, dass</p> <ul style="list-style-type: none"> Das Umrichterfreigabesignal liegt nicht an (Klemmen 31 und 34 bei den Baugrößen 1 bis 4 bzw. Klemmen 31 und 35 bei den Baugrößen 5 bis 9 offen). Das Drehrichtungssignal ist nicht gesetzt, Klemme 12/13 ist offen. Der Motor ist an den Umrichter angeschlossen. Der Motoranschluss ist für Δ- oder Δ-Schaltung korrekt ausgeführt. Am Umrichter liegt die richtige Netzspannung an. 	
Einschalten des Umrichters	<p>Beim Hochfahren des Umrichters muss der RFC-A-Modus angezeigt werden. Siehe Abschnitt 5.6 <i>Ändern der Betriebsart</i> auf Seite 32, falls ein anderer Modus angezeigt wird.</p> <p>Sicherstellen, dass</p> <ul style="list-style-type: none"> Der Umrichter zeigt ‚inh‘ an (Freigabeklemmen offen). <p>Bei Fehlerabschaltung des Umrichters siehe Kapitel 12 <i>Diagnose</i> auf Seite 153.</p>	
Eingabe der Daten vom Motortypenschild	<ol style="list-style-type: none"> 1 Motornennstrom in Pr 06 (A) 2 Motornendrehzahl in Pr 07 (min^{-1})* 3 Motornennspannung in Pr 08 (V) 4 Motor-Nennleistungsfaktor ($\cos \phi$) in Pr 09 	
Maximaldrehzahl einstellen	<p>Eingabe:</p> <ul style="list-style-type: none"> Sollwertbegrenzung (Maximum) Pr 02 (Hz). 	
Eingabe der Beschleunigungs- und Verzögerungszeit	<p>Eingabe:</p> <ul style="list-style-type: none"> Beschleunigungszeit in Pr 03 (s/Maximalfrequenz). Verzögerungszeit in Pr 04 (s/Maximalfrequenz) (bei eingebautem Bremswiderstand Pr 28 = FAST setzen. Darüber hinaus müssen auch Pr 10.030, Pr 10.031 und Pr 10.061 richtig eingestellt sein, andernfalls können vorzeitige „lt.br“-Fehlerabschaltungen ausgelöst werden.) 	
Autotune	<p>Der Umrichter kann ein stationäres oder dynamisches Autotune ausführen. Der Motor muss vor der Aktivierung eines Autotune zum Stillstand gekommen sein. Ein stationäres Autotune ergibt mittlere Leistung, dagegen ergibt ein dynamisches Autotune verbesserte Leistung, denn es misst die Istwerte der vom Umrichter benötigten Motorparameter.</p> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px;"> <p> WARNUNG</p> <p>Beim dynamischen Autotune wird der Motor unabhängig von den angegebenen Sollwerten und der ausgewählten Laufrichtung bis zu $\frac{2}{3}$ der Nenndrehzahl im Rechtslauf beschleunigt. Nach Abschluss des Tests trüdt der Motor aus. Das Freigabesignal muss geöffnet und erneut geschlossen werden, bevor der Umrichter mit dem eingestellten Sollwert anlaufen kann.</p> <p>Der Umrichter kann zu jeder Zeit durch Wegnahme des Startsignals bzw. des Signals zur Reglerfreigabe angehalten werden.</p> </div> <ul style="list-style-type: none"> Ein stationäres Autotune kann bei Motoren mit angekuppelter Last, die sich nicht leicht lösen lässt, durchgeführt werden. Ein stationäres Autotune misst den Ständerwiderstand des Motors und die Streuinduktivität des Motors. Diese Werte dienen zur Berechnung der Verstärkungen des Stromregelkreises. Nach Abschluss des Tests werden die Werte in Pr 04.013 und Pr 04.014 entsprechend aktualisiert. Ein stationäres Autotuning misst den Leistungsfaktor des Motors allerdings nicht. Daher muss dieser Wert in Pr 09 eingegeben werden. Ein dynamisches Autotune kann nur bei Motoren ohne angekuppelte Last durchgeführt werden. Beim dynamischen Autotune wird zuerst ein stationäres Autotune durchgeführt, bevor der Motor bei $\frac{2}{3}$ der Drehzahl in der gewählten Laufrichtung betrieben wird. Das dynamische Autotune misst die Ständerinduktivität des Motors und berechnet daraus dessen Leistungsfaktor. <p>So führen Sie ein Autotuning durch:</p> <ul style="list-style-type: none"> Setzen Sie Pr 38 = 1 für stationäres Autotune oder Pr 38 = 2 für dynamisches Autotune. Legen Sie das Signal zur Reglerfreigabe an (legen Sie 24 V an Klemme 11 beim C200 oder Klemme 31 und 34 beim C300, Baugröße 1 bis 4, oder Klemme 31 und 35 beim C300, Baugröße 5 bis 9). Am Umrichter wird ‚rdy‘ angezeigt. Setzen Sie das Startsignal (legen Sie +24 V an Klemme – Rechtslauf oder Klemme 13 – Linkslauf). Am unteren Display blinkt ‚tuning‘, während der Umrichter die automatische Abstimmung durchführt. Warten Sie, bis der Umrichter ‚inh‘ angezeigt und der Motor zum Stillstand kommt. <p>Bei Fehlerabschaltung des Umrichters siehe Kapitel 12 <i>Diagnose</i> auf Seite 153.</p> <ul style="list-style-type: none"> Öffnen Sie das Freigabe- und das Startsignal vom Umrichter. 	
Speichern von Parametern	<p>Wählen Sie ‚Save‘ in Pr 00 oder Pr mm.000 (oder geben Sie den Wert 1001 ein), und drücken Sie die rote </p>	
Lauf	<p>Der Umrichter kann jetzt gestartet werden.</p>	

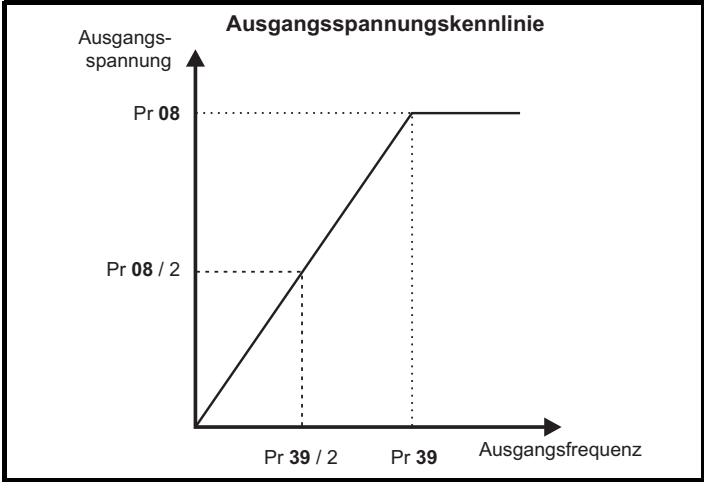
* Schlupf wird im Modus RFC-A benötigt.

8 Optimierung

In diesem Kapitel werden Optimierungsmethoden beschrieben, um bestmögliche Ergebnisse mit dem Umrichter zu erreichen. Die Umrichterfunktionen zur automatischen Optimierung (Autotune) vereinfachen diese Optimierungsaufgaben.

8.1 Motorparametersätze

8.1.1 Motorsteuerung im Open-Loop-Modus

Pr 06 {05.007} Motornennstrom	Legt den maximal zulässigen Motornennstrom fest
<ul style="list-style-type: none"> Der Parameter für den Motornennstrom muss auf den maximal zulässigen Motordauerstrom gesetzt werden. Der Motornennstrom wird verwendet für: Stromgrenzen (mehr Informationen in Abschnitt 8.3 <i>Stromgrenzen</i> auf Seite 75). Thermischer Motorschutz bei Überlast (mehr Informationen in Abschnitt 8.4 <i>Thermischer Motorschutz</i> auf Seite 75). Spannungsregelung im Vektormodus (siehe <i>Steuermodus</i> weiter unten in dieser Tabelle). Schlupfkompensation (siehe <i>Schlupfkompensation aktivieren</i> (05.027), unten in dieser Tabelle). Regelung mit dynamischer U/f-Kennlinie. 	
Pr 08 {05.009} Nennspannung	Legt die am Motor anliegende Spannung bei Motornennfrequenz fest
Pr 39 {05.006} Motor-Nennfrequenz	Legt die Frequenz fest, bei der die Nennspannung anliegt
<p><i>Motornennspannung</i> (Pr 08) und <i>Motornennfrequenz</i> (Pr 39) dienen zum Festlegen der Spannungsfrequenz-Kennlinie, die für den Motor verwendet wird (siehe <i>Steuermodus</i> weiter unten in dieser Tabelle). Die <i>Motornennfrequenz</i> wird weiterhin zusammen mit der Motornendrehzahl zur Berechnung des Nennschlupfs für die Schlupfkompensation verwendet (siehe <i>Motornendrehzahl</i> weiter unten in dieser Tabelle).</p>	
<div style="text-align: center;">  <p>Ausgangsspannungskennlinie</p> </div>	

Pr 07 {05.008} Motorenndrehzahl

Legt die Motorenndrehzahl fest

Pr 40 {05.011} Motor Polzahl

Legt die Anzahl der Motorpole fest

Motorenndrehzahl und Polzahl werden zusammen mit der Motorenfrequenz zur Berechnung des Nennschlupfs für Asynchronmotoren verwendet

$$\text{Nennschlupf (Hz)} = \text{Motorenfrequenz} - (\text{Anzahl der Polpaare} \times [\text{Motorenndrehzahl} / 60]) = \text{Pr39} = \left(\frac{\text{Pr40}}{2} \times \frac{\text{Pr07}}{60} \right)$$

Wenn Pr 07 auf 0 gesetzt oder auf die Synchrondrehzahl eingestellt ist, wird die Schlupfkompensation deaktiviert. Wenn die Schlupfkompensation erforderlich ist, muss dieser Parameter auf den Typenschildwert des Motors gesetzt werden. Dies ist normalerweise für einen betriebswarmen Motor der richtige Drehzahlwert. Dieser Wert muss manchmal bei Inbetriebnahme des Umrichters nachjustiert werden, weil der Wert auf dem Typenschild ungenau sein kann. Die Schlupfkompensation arbeitet sowohl unterhalb der Nenndrehzahl als auch innerhalb des Feldschwächungsbereichs ordnungsgemäß. Schlupfkompensation wird normalerweise zur Korrektur der Motordrehzahl eingesetzt, um eine Änderung der Drehzahl bei verschiedenen Lasten zu verhindern. Die Nenndrehzahl kann höher als die Synchrondrehzahl eingestellt werden, um bewusst Drehzahlablenkungen zu erzeugen. Das ist bei mechanisch gekoppelten Motoren zur Unterstützung von Lastaufteilungen nützlich.

Pr 40 auch zur Berechnung der im Display angezeigten Motordrehzahl bei gegebener Ausgangsfrequenz verwendet. Wenn Pr 40 auf 'Auto' gesetzt ist, wird die Anzahl der Motorpole automatisch aus der Nennfrequenz Pr 39 und der Motorenndrehzahl Pr 07 berechnet.

Anzahl der Pole = $120 \times (\text{Nennfrequenz (Pr 39)} / \text{Nennndrehzahl (Pr 07)})$, gerundet auf die nächste gerade Zahl.

Pr 43 {05.010} Motorleistungsfaktor

Gibt den Winkel zwischen Motorspannung und Motorstrom an

Der Leistungsfaktor ist der echte Leistungsfaktor des Motors, d. h. der Winkel zwischen Motorspannung und -strom. Der Leistungsfaktor wird zusammen mit dem *Motorenstrom* (Pr 06) zur Berechnung der Nennwerte von Wirk- und Magnetisierungsstrom des Motors verwendet. Der Nennwert des Wirkstroms dient zur Steuerung des Umrichters, der Magnetisierungsstrom zur Kompensation des Ständerwiderstands im Vektormodus. Die richtige Einstellung dieses Parameters ist von äußerster Wichtigkeit. Der Umrichter kann den Motorleistungsfaktor durch Ausführen eines dynamischen Autotune messen (siehe *Autotune* (Pr 38) auf der nächsten Seite).

Pr 38 {05.012} Autotune

Im Open-Loop-Modus stehen zwei Autotune-Tests (stationär oder dynamisch) zur Verfügung. Mit einem stationären Autotune werden für die meisten Anwendungen sehr gute Ergebnisse erreicht. Das dynamische Autotune misst jedoch detailliertere Motorparameter aus. Sofern möglich wird immer ein dynamisches Autotune empfohlen.

- Das stationäre Autotune kann in Fällen, bei denen Motoren unter Last laufen und diese Last nicht von der Motorantriebswelle entfernt werden kann, durchgeführt werden. Der stationäre Test misst *Ständerwiderstand* (05.017), *Streuinduktivität* (05.024), *maximalen Spannungsoffset* (05.059) und *Strom bei maximalem Spannungsoffset* (05.060), die für eine gute Leistung im Vektor-Regelmodus erforderlich sind (siehe *Steuermodus* weiter unten in dieser Tabelle). Ein stationäres Autotuning misst den Leistungsfaktor des Motors allerdings nicht. Daher muss dieser Wert in Pr 09 werden. Pr 38 muss zur Durchführung eines stationären Autotunings auf 1 gesetzt werden. Weiterhin benötigt der Umrichter (an den Klemmen 31 & 34 bei den Baugrößen 1 bis 4 oder an den Klemmen 31 & 35 bei den Baugrößen 5 bis 9) ein Reglerfreigabesignal und (an Klemme 12 oder 13) ein Startsignal.
- Das dynamische Autotune darf nur an Motoren durchgeführt werden, die ohne Last laufen. Ein dynamisches Autotune führt zunächst ein stationäres Autotune durch (siehe oben), dann wird ein dynamischer Test durchgeführt, bei dem der Motor mit den derzeit ausgewählten Rampen bis zu einer Frequenz von *Motorenfrequenz* (Pr 39) $\times 2/3$ beschleunigt wird, und diese Frequenz wird für 4 Sekunden aufrecht erhalten. *Ständerinduktivität* (05.025) wird gemessen und dieser Wert wird in Verbindung mit anderen Motorparameter verwendet, um den *Motorleistungsfaktor* (Pr 09) zu berechnen. Zur Durchführung eines dynamischen Autotune muss Pr 38 auf 2 gesetzt werden. Weiterhin benötigt der Umrichter (an den Klemmen 31 & 34 bei den Baugrößen 1 bis 4 und an den Klemmen 31 & 35 bei den Baugrößen 5 bis 9) ein Freigabesignal und (an der Klemme 12 oder 13) ein Startsignal.

Nach dem Abschluss eines Autotune-Tests wechselt der Umrichter in den gesperrten Zustand. Der Umrichter muss in einen geregelten Sperrzustand versetzt werden, bevor er mit dem erforderlichen Sollwert gestartet werden kann. Der Umrichter kann in einen geregelten Sperrzustand versetzt werden, indem das Signal „Sicher abgeschaltetes Drehmoment“ (Safe Torque Off) von den Anschlussklemmen 31 und 34 (bei Umrichtern der Baugröße 1 bis 4) bzw. den Klemmen 31 und 35 (bei Baugröße 5 bis 9) entfernt wird, die *Umrichterfreigabe* (06.015) auf AUS (0) gesetzt oder der Umrichter über das *Steuerwort* (06.042) und *Steuerwort freigeben* (06.043) gesperrt wird.

Pr 41 (05.014) Steuermodus

Es gibt mehrere Spannungsregelmodi, die in zwei Kategorien (Vektorregelung und feste Spannungsanhebung) unterteilt werden.

Vektorregelung

Im Vektormodus wird der Motor von 0 Hz bis zur *Motornennfrequenz* (00.047) mit einer linearen Spannungskennlinie betrieben. Für Frequenzen, die über der Motornennfrequenz liegen, wird eine konstante Spannung verwendet. Wenn der Umrichter zwischen $1/50 \times$ Motornennfrequenz und $1/4 \times$ Motornennfrequenz läuft, wird eine vollständig vektorbasierte Kompensation des Ständerwiderstands angewendet. Wenn der Umrichter zwischen $1/4 \times$ Motornennfrequenz und $1/2 \times$ Motornennfrequenz läuft, wird die Kompensation des Ständerwiderstands mit steigender Frequenz schrittweise auf null verringert. Damit die Vektormodi ordnungsgemäß arbeiten können, müssen *Motorleistungsfaktor* (Pr 09), *Ständerwiderstand* (05.017), *Maximale Totzeitkompensation* (05.059) und *Strom bei maximaler Totzeitkompensation* (05.060) richtig eingestellt sein. Bei Durchführung eines Autotune-Verfahrens kann der Umrichter diese Werte messen (siehe Pr 38 Autotune). Weiterhin kann der Umrichter durch Auswahl eines der vektorgesteuerten Spannungsregelmodi den Ständerwiderstand automatisch messen. Diese Messung kann entweder bei jeder Umrichter oder bei der ersten Umrichter nach dem Netz Ein durchgeführt werden.

(0) **Ur.S** = Der Ständerwiderstand wird gemessen. Die Werte für die ausgewählten Motorparametersätze werden bei jedem neuen Start des Umrichters überschrieben. Dieser Test kann nur an einem stationären Motor durchgeführt werden, dessen magnetischer Fluss auf Null abgefallen ist. Daher sollte dieser Modus nur verwendet werden, wenn sich der Motor beim Start des Umrichters auf jeden Fall im Ruhezustand befindet. Um zu verhindern, dass der Test bei noch vorhandenem magnetischen Fluss abläuft, ist, nachdem der Umrichter in den Modus ‚Bereit‘ geschaltet wurde, eine Pause von 1 Sekunde programmiert. In diesem Zeitraum wird kein Test durchgeführt, wenn der Umrichter vorher wieder gestartet wird. In diesem Fall werden die zuvor gemessenen Werte verwendet. Der Modus ‚Ur S‘ stellt sicher, dass alle Änderungen der Motorparameter auf Grund vom Temperaturschwankungen ausgeglichen werden. Der neue Wert für den Ständerwiderstand wird nicht automatisch im EEPROM-Speicher des Umrichters gespeichert.

(4) **Ur.I** = Der Ständerwiderstand wird gemessen, wenn der Antrieb nach jedem Netz Ein zum ersten Mal gestartet wird. Dieser Test kann nur durchgeführt werden, wenn sich der Motor im Ruhezustand befindet. Daher sollte dieser Modus nur verwendet werden, wenn der Motor beim ersten Start des Umrichters nach einem Netz Ein auf jeden Fall steht. Der neue Wert für den Ständerwiderstand wird nicht automatisch im EEPROM-Speicher des Umrichters gespeichert.

(1) **Ur** = Ständerwiderstand und Spannungsoffset werden nicht gemessen. Der Anwender kann den Motor- und Kabelwiderstand in den Parameter für den *Ständerwiderstand* (05.017) eingeben. Dieser Wert schließt jedoch keine Widerstandseffekte innerhalb des Antriebs-Wechselrichters ein. Aus diesem Grunde wird bei Verwendung dieser Betriebsart die Durchführung eines anfänglichen Autotune empfohlen, um den Ständerwiderstand zu messen.

(3) **Ur.Auto** = Der Ständerwiderstand wird einmal beim ersten Start des Antriebs gemessen. Nach erfolgreichem Abschluss des Tests wird der *Steuermodus* (Pr 41) in den Ur-Modus geändert. Der Parameter *Ständerwiderstand* (05.017) wird aktualisiert und zusammen mit dem Wert für den *Steuermodus* (Pr 41) im EEPROM-Speicher des Umrichters gespeichert. Falls der Test fehlschlägt, bleibt der Spannungsmodus auf ‚Ur Auto‘ und der Test wird beim nächsten Start des Umrichters wiederholt.

Feste Spannungsanhebung (Boost)

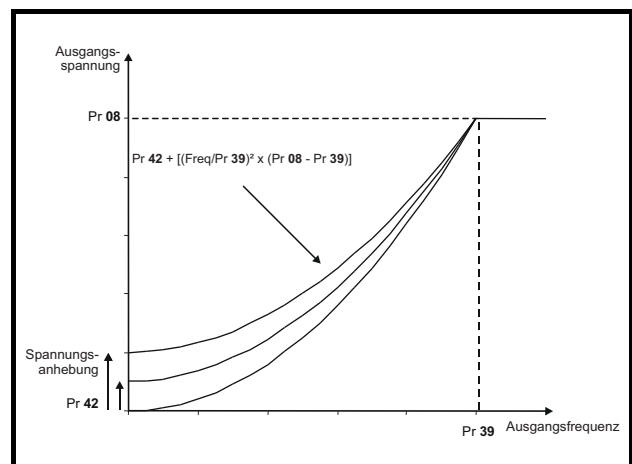
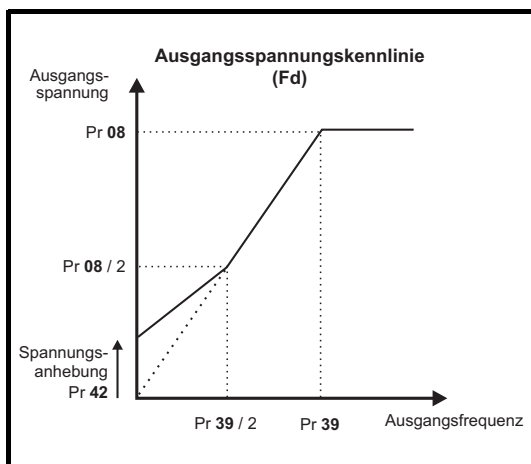
In dieser Betriebsart wird zur Motorsteuerung nicht der Ständerwiderstand, sondern eine feste Kennlinie mit einer Spannungsanhebung bei niedrigen Frequenzen verwendet. Diese Spannungsanhebung wird in Pr 42 eingestellt. Spannungsanhebung sollte verwendet werden, wenn der Umrichter mehrere Motoren steuert. Für die feste Spannungsanhebung existieren drei Einstellungen:

(2) **Fest (Fd)** = In diesem Modus wird der Motor von 0 Hz bis zur *Motornennfrequenz* (Pr 39) mit einer linearen Spannungskennlinie betrieben. Für Frequenzen, die über der Nennfrequenz liegen, wird eine konstante Spannung verwendet.

(5) **Quadrat (SrE)** = In diesem Modus wird der Motor von 0 Hz bis zur *Motornennfrequenz* (Pr 39) mit einer quadratischen Spannungskennlinie betrieben. Für Frequenzen, die über der Nennfrequenz liegen, wird eine konstante Spannung verwendet. Diese Betriebsart ist für Anwendungen mit veränderlichem Drehmoment wie Lüfter oder Pumpen geeignet, bei denen die Last dem Quadrat der Drehzahl proportional ist. Sie sollte nicht verwendet werden, wenn ein hohes Anfangsdrehmoment erforderlich ist.

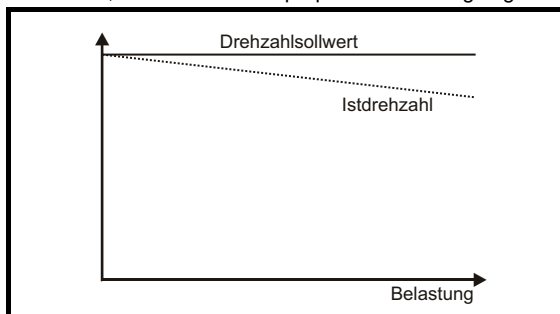
(6) **Fest Rücknahme (Fd.tap)** = In diesem Modus wird der Motor mit einer linearen Spannungskennlinie mit spitz zulaufender Schlupfgrenze betrieben.

In den Modi 2 und 5 wird bei niedrigen Frequenzen (von 0 Hz bis $\frac{1}{2} \times$ Pr 39) eine in Pr 42 festgelegte Spannungsanhebung wie folgt durchgeführt:



Pr 05.027 Schlupfkompensation freigeben

Wenn ein Motor im Open-Loop-Modus unter Last läuft, fällt die Drehzahl proportional zur angelegten Last wie folgt ab:

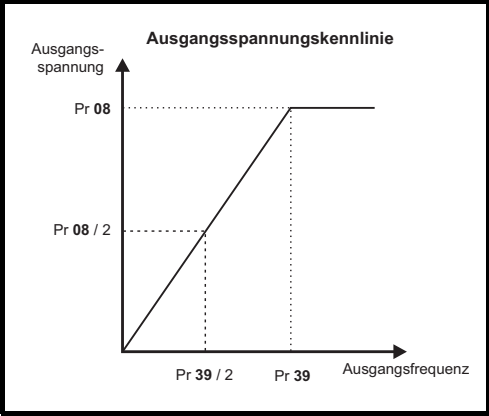


Zum Verhindern des oben dargestellten Drehzahlabfalls muss die Schlupfkompensation freigegeben werden. Zur Aktivierung der Schlupfkompensation muss Pr **05.027** auf 100 % gesetzt sein (Standardeinstellung) und die Motorenndrehzahl in Pr **07** (Pr **05.008**) eingegeben werden.

Die Motorenndrehzahl sollte auf den Wert gesetzt werden, der sich aus der Synchrondrehzahl des Motors minus der Schlupfdrehzahl ergibt. Dieser Wert wird normalerweise auf dem Motortypenschild ausgewiesen, d. h. für einen gebräuchlichen 18,5 kW/50 Hz-Vierpolmotor beträgt die Motorenndrehzahl ca. 1465 min^{-1} . Die Synchrondrehzahl eines 50 Hz-Vierpolmotors ist 1500 min^{-1} . Somit ergibt sich eine Schlupfdrehzahl von 35 min^{-1} . Wenn in Pr **07** die Synchrondrehzahl eingegeben wird, wird die Schlupfkompensation deaktiviert. Falls der in Pr **07** eingegebene Wert zu klein ist, läuft der Motor mit einer schnelleren als der gewünschten Frequenz. Die Synchrondrehzahlen für 50 Hz-Motoren mit verschiedenen Polzahlen sind wie folgt:

2 Pole = 3000 min^{-1} , 4 Pole = 1500 min^{-1} , 6 Pole = 1000 min^{-1} , 8 Pole = 750 min^{-1}

8.1.2 RFC-A-Modus

Pr 06 {05.007} Motornennstrom	Legt den maximal zulässigen Motornennstrom fest
<p>Der Parameter für den Motornennstrom muss auf den maximal zulässigen Motordauerstrom gesetzt werden. Der Motornennstrom wird verwendet für:</p> <ul style="list-style-type: none"> Stromgrenzen (mehr Informationen in Abschnitt 8.3 <i>Stromgrenzen</i> auf Seite 75) Thermischer Motorschutz bei Überlast (mehr Informationen in Abschnitt 8.4 <i>Thermischer Motorschutz</i> auf Seite 75) Vektorregel-Algorithmus 	
Pr 08 {05.009} Motornennspannung	Legt die am Motor anliegende Spannung bei Motornennfrequenz fest
Pr 39 {05.006} Motornennfrequenz	Legt die Frequenz fest, bei der die Nennspannung anliegt
<p><i>Motornennspannung</i> (Pr 08) und <i>Motornennfrequenz</i> (Pr 39) dienen zum Festlegen der Spannungsfrequenz-Kennlinie, die für den Motor verwendet wird (siehe <i>Steuermodus</i> (Pr 41) weiter unten in dieser Tabelle). Die Motornennfrequenz wird weiterhin zusammen mit der Motornennndrehzahl zur Berechnung des Nennschlupfs für die Schlupfkompensation verwendet (siehe <i>Motornennndrehzahl</i> (Pr 07) weiter unten in dieser Tabelle).</p>	
	
Pr 07 {05.008} Motornennndrehzahl	Legt Nenndrehzahl und Schlupf des Motors bei Volllast fest
Pr 40 {05.011} Motor Polzahl	Legt die Anzahl der Motorpole fest
<p>Die Motornennndrehzahl dient zusammen mit der Motornennfrequenz zur Ermittlung des Nennschlupfs. Dieser Wert wird vom Vektorregel-Algorithmus verwendet.</p> <p>Ein falsches Einstellen dieses Parameters kann die folgenden Wirkungen haben.</p> <ul style="list-style-type: none"> Verringerter Wirkungsgrad des Motors Reduziertes maximales Motordrehmoment Verschlechtertes Einschwingverhalten Ungenauere Regelung des absoluten Motordrehmomentes in Drehmomentregelung <p>Der auf dem Typenschild angegebene Wert ist normalerweise der Wert für einen betriebswarmen Motor. Falls der Typenschildwert jedoch nicht korrekt ist, kann es sein, dass bei Inbetriebnahme des Umrichters eine Anpassung erforderlich ist. Für diesen Parameter kann auch ein fester Wert eingegeben werden.</p> <p>Wenn Pr 40 auf 'Auto' eingestellt ist, wird die Anzahl der Motorpole automatisch aus der <i>Motornennfrequenz</i> (Pr 39) und der <i>Motornennndrehzahl</i> (Pr 07) berechnet.</p> <p>Anzahl der Pole = $120 \times (\text{Motornennfrequenz (Pr 39)} / \text{Motornennndrehzahl (Pr 07)})$ gerundet auf die nächste gerade Zahl.</p>	
Pr 09 {05.010} Motornennleistungsfaktor	Gibt den Winkel zwischen Motorspannung und Motorstrom an
<p>Der Leistungsfaktor ist der echte Leistungsfaktor des Motors, d. h. der Winkel zwischen Motorspannung und -strom. Wenn <i>Ständerinduktivität</i> (05.025) auf Null gestellt ist, wird der Leistungsfaktor in Verbindung mit dem <i>Motornennstrom</i> (Pr 06) und anderen Motorparametern zur Berechnung des Nennwirk- und des Nennmagnetisierungsstroms des Motors verwendet, welche im Vektorsteuerungsalgorithmus verwendet werden. Wenn die Ständerinduktivität ungleich Null ist, wird dieser Parameter für die Regelung nicht verwendet, sondern kontinuierlich mit einem berechneten Leistungsfaktorwert aktualisiert. Die Ständerinduktivität kann vom Umrichter durch ein dynamisches Autotuning (siehe <i>Autotune</i> (Pr 38), weiter unten in dieser Tabelle) gemessen werden.</p>	

Pr 38 {05.012} Autotune

Im RFC-A-Modus stehen drei Autotune-Tests (stationär, dynamisch oder mechanische Belastungsprüfung) zur Verfügung. Ein stationäres Autotune ergibt mittlere Leistung, dagegen ergibt ein dynamisches Autotune verbesserte Leistung, denn es misst die Istwerte der vom Umrichter benötigten Motorparameter. Eine Trägheitsmessung sollte getrennt vom stationären oder dynamischen Autotune vorgenommen werden.

HINWEIS

Wir empfehlen dringend die Durchführung eines dynamischen Autotunings (Pr 38 auf 2 gesetzt).

- Das stationäre Autotune kann in Fällen, bei denen Motoren unter Last laufen und diese Last nicht von der Motorantriebswelle entfernt werden kann, durchgeführt werden. Ein stationäres Autotune misst den *Ständerwiderstand* (05.017) und die *Streuinduktivität* (05.024) des Motors. Diese Werte dienen zur Berechnung der Verstärkungen des Stromregelkreises. Nach Abschluss des Tests werden die Werte in Pr 04.013 und Pr 04.014 entsprechend aktualisiert. Ein stationäres Autotuning misst den Leistungsfaktor des Motors allerdings nicht. Daher muss dieser Wert in Pr 09 eingegeben werden. Zur Durchführung eines stationären Autotune muss Pr 38 auf 1 gesetzt werden. Weiterhin benötigt der Umrichter an Klemme 31 und 34 ein Freigabesignal und an Klemme 12 oder 13 ein Startsignal.
- Das dynamische Autotune darf nur an Motoren durchgeführt werden, die ohne Last laufen. Ein dynamisches Autotune führt zunächst ein stationäres Autotune durch, dann wird ein dynamischer Test durchgeführt, bei dem der Motor mit den derzeit ausgewählten Rampen bis zur *Motornennfrequenz* (Pr 39) x 2/3 beschleunigt wird, und diese Frequenz wird für 40 Sekunden aufrecht erhalten. Während des dynamischen Autotune-Tests werden *Ständerinduktivität* (05.025) und die Stützpunkte für die Magnetisierungskennlinie des Motors (Pr 05.029, Pr 05.030, Pr 05.062 und Pr 05.063) vom Umrichter geändert. Der Leistungsfaktor wird ebenfalls korrigiert angezeigt, jedoch danach nicht mehr genutzt, da die Ständerinduktivität zur Berechnung in den Vektorregelalgorithmen verwendet wird. Zur Durchführung eines dynamischen Autotune muss Pr 38 auf 2 gesetzt werden. Weiterhin benötigt der Umrichter an Klemme 31 und 34 ein Freigabesignal und an Klemme 12 oder 13 ein Startsignal.
- Bei der mechanischen Belastungsprüfung wird die Gesamtträgheit von Last und Motor gemessen. Es werden mehrere, zunehmend größere Drehmomente (20 %, 40 % ... 100 % des Nenndrehmoments) angelegt, um den Motor bis auf $\frac{3}{4}$ x Nenndrehzahl (Pr 07) zu beschleunigen und das Trägheitsmoment anhand der Beschleunigungs-/Verzögerungszeit zu bestimmen. Bei dem Test wird versucht, die erforderliche Drehzahl innerhalb von 5 s zu erreichen. Wenn dies nicht gelingt, wird jeweils das nächsthöhere Drehmomentniveau verwendet. Wenn 100 % Drehmoment anliegen, gestattet der Test maximal 60 s, um die erforderliche Drehzahl zu erreichen. Falls dies nicht gelingt, wird ein tun.1-Fehlerabschaltung ausgelöst. Um die Zeitdauer des Tests zu verkürzen, kann man das für den Test anzuwendende Drehmomentniveau mit Niveau d. mech. Belastungsprüfung (05.021) auf einen Wert ungleich null setzen. Wenn das Testniveau definiert ist, wird der Test ausschließlich mit diesem definierten Testniveau ausgeführt und der Motor hat 60 s lang Zeit, um die erforderliche Drehzahl zu erreichen. Bitte beachten Sie: Wenn die Höchstdrehzahl zu einer Feldschwächung führt, ist es evtl. nicht möglich, das erforderliche Drehmomentniveau zu erreichen, um den Motor rasch genug zu beschleunigen. In diesem Fall muss der Drehzahlsollwert verringert werden.
 1. Zu Beginn des Tests muss der Motor stillstehen.
 2. Der Motor wird in der erforderlichen Richtung auf bis zu $\frac{3}{4}$ des maximalen Drehzahlsollwerts beschleunigt und dann bis zum Stillstand abgebremst.
 3. Der Test wird mit einem zunehmend höheren Drehmoment wiederholt, bis die erforderliche Drehzahl erreicht wird.
 Zur Durchführung einer mechanischen Lastmessung muss Pr 38 auf 3 gesetzt werden. Weiterhin benötigt der Umrichter an Klemme 31 und 34 ein Freigabesignal und an Klemme 12 oder 13 ein Startsignal. Nach dem Abschluss eines Autotune-Tests wechselt der Umrichter in den gesperrten Zustand. Der Umrichter muss in einen geregelten Sperrzustand versetzt werden, bevor er mit dem erforderlichen Sollwert gestartet werden kann. Der Umrichter kann in einen geregelten Sperrzustand versetzt werden, indem das Signal „Sicher abgeschaltetes Drehmoment“ (Safe Torque OFF, STO) von den Anschlussklemme 31 und 34 entfernt wird, die *Umrichterfreigabe* (06.015) auf Aus (0) gesetzt oder der Umrichter über das Steuerwort (Pr 06.042 und Pr 06.043) gesperrt wird.

{04.013} / {04.014} Verstärkungen der Stromregelkreise

Proportionale (Kp) und integrale (Ki) Verstärkung bestimmen das Verhalten des Stromregelkreises bei einer Änderung des Stromsollwertes (Drehmomentsollwerts). Die Standardwerte ermöglichen bei den meisten Motoren einen zufriedenstellenden Betrieb. Zum Erreichen einer optimalen Regelung in dynamischen Anwendungen kann es notwendig werden, die Verstärkungen zu ändern. Die *Kp-Verstärkung im Stromregler* (04.013) ist zum Erreichen einer optimalen Regelung der kritischste Wert. Bei einem stationären oder dynamischen Autotune (siehe *Autotune* Pr 38 weiter oben in dieser Tabelle) misst der Umrichter den *Ständerwiderstand* (05.017) und die *Streuinduktivität* (05.024) des Motors und errechnet die Verstärkungen der Stromregelkreise.

Durch diese Optimierung wird nach einer Änderung des Stromsollwertes eine Sprungantwort mit minimalem Überschwingen erreicht. Die P-Verstärkung kann um den Faktor 1,5 erhöht werden, wodurch sich ein ähnlicher Anstieg der Bandbreite ergibt. Dies führt jedoch zu einer Sprungantwort mit ca. 12,5 % Überschwingen. Die Gleichung für die integrale Verstärkung liefert einen ausreichenden Wert. Bei einigen Anwendungen, in denen es notwendig ist, dass die vom Umrichter verwendeten Sollwerte dem Verlauf des magnetischen Flusses dynamisch sehr schnell folgen müssen (d. h. bei Asynchronmotoren hoher Drehzahl im RFC-A-Modus), kann es sein, dass die integrale Verstärkung einen sehr viel höheren Wert haben muss.

Verstärkungen des Drehzahlregelkreises

(00.065 {03.010}, Pr 00.066 {03.011})

Die Verstärkungen des Drehzahlregelkreises bestimmen das Verhalten des Drehzahlreglers bei einer Änderung des Frequenzsollwertes.

Der Drehzahlregler arbeitet mit proportionalen (K_p) und integralen (K_i) Verstärkungen und einem differentiellen Rückführungssignal (K_d). Der Umrichter kann zwei Parametersätze mit diesen Verstärkungen speichern. Einer dieser Parametersätze kann zur Verwendung durch den Drehzahlregler mithilfe von Pr 03.016 ausgewählt werden. Bei Pr 03.016 = 0 werden die Verstärkungen K_{p1} , K_{i1} und K_{d1} (Pr 03.010 bis Pr 03.012) verwendet, bei Pr 03.016 = 1, werden die Verstärkungen K_{p2} , K_{i2} und K_{d2} (Pr 03.013 bis Pr 03.015) verwendet. Pr 03.016 kann mit freigegebenem bzw. gesperrtem Regler geändert werden.

Frequenzregler-Proportionalverstärkung (K_p), Pr 65 {03.010} und Pr 03.013

Wenn die proportionale Verstärkung ungleich null und die integrale Verstärkung auf null gesetzt ist, arbeitet der Regler nur mit einer Proportionalkomponente. Zum Generieren eines Drehmomentsollwerts ist dann ein Frequenzfehler erforderlich. Aus diesem Grund tritt beim Erhöhen der Motorlast zwischen Soll- und Istwert der Frequenz eine Differenz auf. Diese Verstellung hängt von der Höhe der proportionalen Verstärkung ab. Je höher die Verstärkung, desto kleiner ist der Frequenzfehler für eine gegebene Last. Bei Einstellung einer zu hohen Proportionalverstärkung kann es zu starken Motorgeräuschen oder zu Instabilitäten im Regelverhalten kommen.

Frequenzregler-Integralverstärkung (K_i), Pr 66 {03.011} und Pr 03.014

Die integrale Verstärkung verhindert eine Frequenzabweichung. Der Frequenzfehler wird über einen gewissen Zeitraum aufsummiert und zur Generierung des erforderlichen Drehmomentsollwerts ohne Frequenzfehler verwendet. Durch Erhöhen der I-Verstärkung wird die zum Erreichen des korrekten Frequenzwerts benötigte Zeit verringert und die Steifigkeit des Systems erhöht, d. h. die Positionsabweichung, die durch Anlegen eines Lastdrehmoments an den Motor erzeugt wird, wird reduziert. Leider wird durch Erhöhung der integralen Verstärkung auch die Systemdämpfung verringert, was nach einer Änderung des Eingangssignals ein Überspringen zur Folge hat. Für eine gegebene integrale Verstärkung kann die Dämpfung durch Erhöhung der proportionalen Verstärkung verbessert werden. Es muss ein Kompromiss gefunden werden, bei dem Systemantwort, Stabilität und Dämpfung für den jeweiligen Anwendungsfall angemessen sind. Im sensorlosen RFC-A-Modus ist es unwahrscheinlich, dass die I-Verstärkung deutlich über 0,50 angehoben werden kann.

Differenzielle Verstärkung (K_d), Pr 03.012 und Pr 03.015

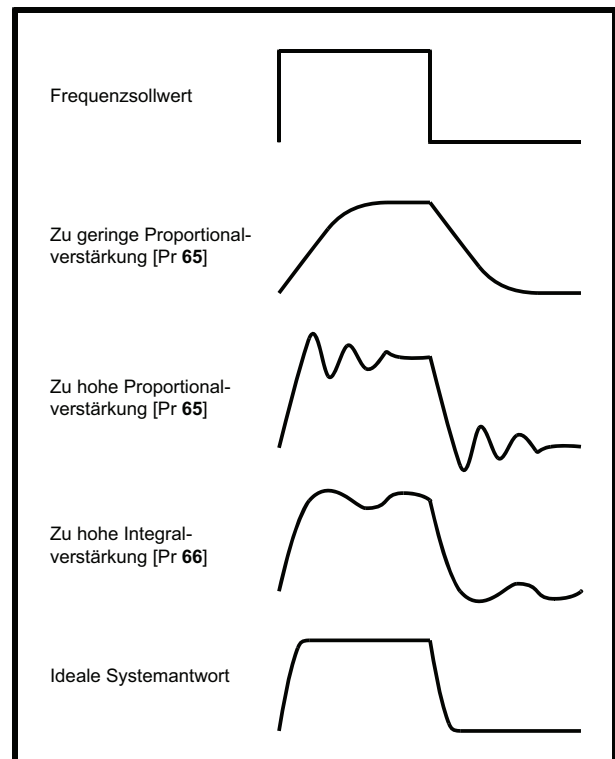
Die differenzielle Verstärkung wird zum Bereitstellen einer zusätzlichen Dämpfung im Rückführungspfad des Drehzahlreglers zur Verfügung gestellt. Der D-Anteil ist so implementiert, dass keine übermäßigen Störsignale in den Regelkreis eingeführt werden, die normalerweise mit dieser Funktion verbunden sind. Durch Erhöhung der Differenzialkomponente wird das durch zu geringe Dämpfung hervorgerufene Überspringen verringert. Für die meisten Anwendungsfälle ist jedoch die alleinige Verwendung von proportionaler und integraler Verstärkung ausreichend.

Schwellwert zur Änderung der Verstärkung, Pr 03.017

Wenn die Auswahl Drehzahlreglerverstärkung (03.016) = 2 ist, werden die Verstärkungen K_{p1} , K_{i1} und K_{d1} (Pr 03.010 bis Pr 03.012) verwendet, während der Betrag der Istfrequenz kleiner als der Wert in Schwellwert der Verstärkungsänderung (03.017) ist, anderenfalls werden die Verstärkungen K_{p2} , K_{i2} und K_{d2} (Pr 03.013 bis Pr 03.015) verwendet.

Feineinstellung der Verstärkungen des Frequenzregelkreises:

Hier muss an den Analogausgang 1 zur Überwachung der Drehzahlrückführung ein Oszilloskop angeschlossen werden. Ändern Sie den Frequenzsollwert des Umrichters. Beobachten Sie am Oszilloskop die Antwort des Umrichters. Die proportionale Verstärkung (K_p) muss zuerst konfiguriert werden. Der Wert sollte bis zu dem Punkt erhöht werden, an dem ein Überspringen auftritt. Dann kann er leicht verringert werden. Danach muss die integrale Verstärkung (K_i) bis zu dem Punkt erhöht werden, an dem die Drehzahl unstabil wird. Dann kann sie leicht verringert werden. Jetzt kann die proportionale Verstärkung erhöht werden. Dann muss der soeben beschriebene Prozess solange wiederholt werden, bis die Systemantwort der hier dargestellten idealen Systemantwort am nächsten kommt. Im Diagramm sind die Auswirkungen falscher P- und I-Werte sowie die ideale Systemantwort dargestellt.



8.2 Maximaler Motornennstrom

Baugröße 1–4:

Der vom Umrichter maximal zugelassene Motornennstrom ist größer als die *Nennstromangabe bei hoher Überlast* (Pr 77).

Die Nennwerte für den Betrieb mit hoher Überlast finden Sie im *Leistungsmodul-Installationshandbuch*.

Ab Baugröße 5:

Der maximal vom Umrichter zugelassene Motornennstrom ist größer als der Wert in *Maximaler Nennstrom bei hoher Überlast* (Pr 77). Das Verhältnis zwischen dem Nennstrom bei Normallast und *Maximaler Nennstrom bei hoher Überlast* (Pr 77) ist von der jeweiligen Umrichterbaugröße abhängig. Die Nennwerte für den Betrieb mit Normallast und hoher Überlast finden Sie im *Leistungsmodul-Installationshandbuch*. Wenn *Motornennstrom* (Pr 06) auf einen höheren Wert als *Maximaler Nennstrom bei hoher Überlast* (Pr 77) eingestellt ist, ändern sich die Stromgrenzen und der thermische Motorschutz (siehe Abschnitt 8.3 *Stromgrenzen* und Abschnitt 8.4 *Thermischer Motorschutz*).

8.3 Stromgrenzen

Die Standardeinstellungen für die Stromgrenzen von Umrichtern sind wie folgt:

- 165 % x Wirkstrom für das Nenndrehmoment des Motors im Open-Loop-Modus.
- 175 % x Wirkstrom für das Nenndrehmoment des Motors im RFC-A-Modus.

Die Stromgrenzen werden von drei Parametern bestimmt:

- Stromgrenze motorisch: begrenzt den vom Umrichter zum Motor fließenden Strom
- Generatorische Stromgrenze: begrenzt den vom Motor zum Umrichter fließenden Strom
- Symmetrische Stromgrenze: begrenzt den Strom in motorischer und generatorischer Richtung symmetrisch

Hier begrenzt der jeweils niedrigste eingestellte Wert von motorischer, generatorischer oder symmetrischer Stromgrenze.

Der Maximalwert für diese Parameter hängt vom Motor- und Umrichternennstrom sowie vom Leistungsfaktor ab.

Ab Baugröße 5 werden durch Erhöhung des Motornennstroms (Pr 06 / Pr 05.007) über den Nennstrom im Betrieb mit hoher Überlast (Standardwert) die in Pr 04.005 bis Pr 04.007 gespeicherten Stromgrenzen automatisch verringert. Wird der Motornennstrom dann wieder auf den Nennstrom im Betrieb mit hoher Überlast oder darunter gesetzt, verbleiben die Stromgrenzen auf ihren verringerten Werten.

Der Umrichter kann zum Erreichen höherer Werte für das Beschleunigungsdrehmoment überdimensioniert werden, um eine höhere Stromgrenze von bis zu 1000 % zuzulassen.

8.4 Thermischer Motorschutz

Ein thermisches Modell mit Zeitkonstanten wird bereitgestellt, um die Motortemperatur als einen Prozentwert seiner maximal zulässigen Temperatur zu schätzen.

Der thermische Motorschutz wird mithilfe von Verlusten im Motor modelliert. Die Verluste im Motor werden als Prozentwert berechnet, sodass unter diesen Bedingungen der Wert in *Thermischer Motorschutz* (04.019) möglicherweise 100 % erreichen könnte.

Prozentuale Verluste = 100 % x [Lastbezogene Verluste]

wobei:

Lastbezogene Verluste = $[I / (K_1 \times I_{\text{Nenn}})]^2$

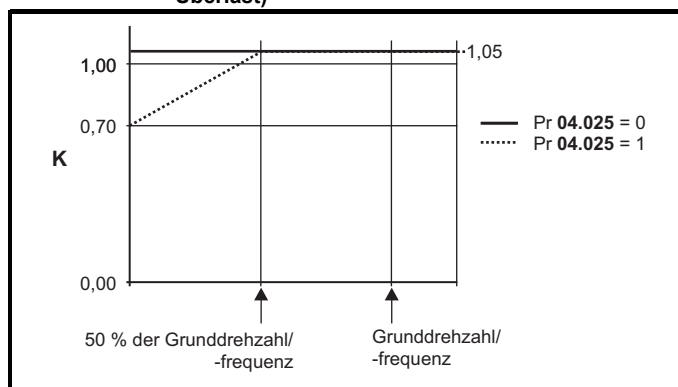
wobei:

I = *Stromamplitude* (Pr 88)

I_{Nenn} = *Motornennstrom* (Pr 06)

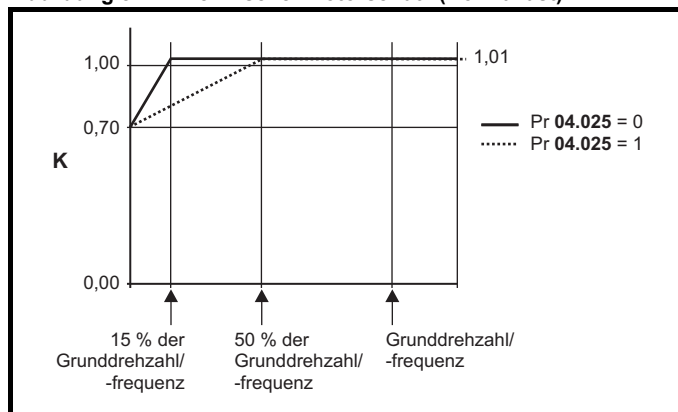
Wenn *Motornennstrom* (Pr 06) ≤ *Maximaler Nennstrom bei erhöhter Überlast* (Pr 77).

Abbildung 8-1 Thermischer Motorschutz (Betrieb mit hoher Überlast)



Wenn Pr 04.025 gleich 0 ist, gilt die Kennlinie für einen Motor, der über den gesamten Drehzahlbereich bei Nennstrom betrieben werden kann. Asynchronmotoren mit einer derartigen Kennlinie verfügen in der Regel über einen Fremdlüfter. Wenn Pr 04.025 den Wert 1 besitzt, gilt die Kennlinie für Motoren, bei denen sich die Kühlwirkung des Motorlüfters unterhalb der halben Nenndrehzahl/-frequenz verringert. Der Höchstwert für K1 ist 1,05, sodass der Motor oberhalb des Knickpunkts der Kennlinie dauerhaft bis zu einem Wert von 105 % Strom betrieben werden kann.

Abbildung 8-2 Thermischer Motorschutz (Normallast)



Beide Einstellungen von Pr 04.025 sind für Motoren vorgesehen, bei denen die Kühlwirkung des Motorlüfters mit reduzierter Motordrehzahl verringert wird, jedoch mit unterschiedlichen Drehzahlen, unterhalb derer sich die Kühlwirkung verringert. Wenn Pr 04.025 den Wert 0 besitzt, gilt die Kennlinie für Motoren, bei denen sich die Kühlwirkung unterhalb von 15 % der Nenndrehzahl/-frequenz verringert. Wenn Pr 04.025 den Wert 1 besitzt, gilt die Kennlinie für Motoren,

bei denen sich die Kühlwirkung unterhalb von 50 % der Nenndrehzahl/-frequenz verringert. Der Höchstwert für K1 ist 1,01, sodass der Motor oberhalb des Knickpunkts der Kennlinie dauerhaft bis zu einem Wert von 101 % Strom betrieben werden kann.

Wenn die in Pr 04.019 angegebene geschätzte Temperatur 100 % erreicht, löst der Umrichter je nach den Einstellungen in Pr 04.016 folgende Aktionen aus: Bei Pr 04.016 = 0 löst der Umrichter eine Fehlerabschaltung aus, wenn Pr 04.019 100 % erreicht. Bei Pr 04.016 = 1 wird die Stromgrenze auf $(K - 0,05) \times 100$ % verringert, wenn Pr 04.019 100 % erreicht.

Die Stromgrenze wird auf den vom Benutzer festgelegten Wert zurückgesetzt, wenn Pr 04.019 unter 95 % sinkt. Der Temperaturakkumulator des thermischen Modells aktualisiert die Motortemperatur kontinuierlich, solange die Netzspannung des Umrichters eingeschaltet ist. Standardmäßig wird der Akkumulator beim Einschalten auf den Wert gesetzt, den er beim Ausschalten hatte.

Bei Änderung des durch Pr 06 festgelegten Nennstroms wird der Akkumulator auf null zurückgesetzt.

Die Standardeinstellung der thermischen Zeitkonstante (Pr 04.015) ist 179 s; dies entspricht einer Überlast von 150 % für 120 s aus dem kalten Zustand.

8.5 Taktfrequenz

Die Standard-Taktfrequenz beträgt 3 kHz, kann jedoch durch Einstellen von Pr 37 auf bis zu 16 kHz erhöht werden.

Eine Erhöhung der Taktfrequenz über 3 kHz hinaus hat folgende Auswirkungen:

1. Erhöhte Wärmeverluste im Umrichter. Aus diesem Grund muss der Nennwert des Ausgangsstromes reduziert werden. Einzelheiten finden Sie in den Tabellen zur Leistungsreduzierung für Taktfrequenzen und Umgebungstemperaturen im *Leistungsmodul-Installationshandbuch*.
2. Eine verringerte Erwärmung des Motors aufgrund eines geringen Oberwellenanteils im Strom.
3. Weniger durch den Motor erzeugte akustische Geräusche.
4. Kürzere Abtastzeiten in der Drehzahl- und der Stromregelung. Im Hinblick auf die erforderliche Abtastzeit muss zwischen Motor- und Umrichtererwärmung sowie den jeweils notwendigen Parametern für den jeweiligen Anwendungsfall ein Kompromiss gefunden werden.

HINWEIS

Die niedrigste Taktfrequenz im RFC-A-Modus beträgt 2 kHz.

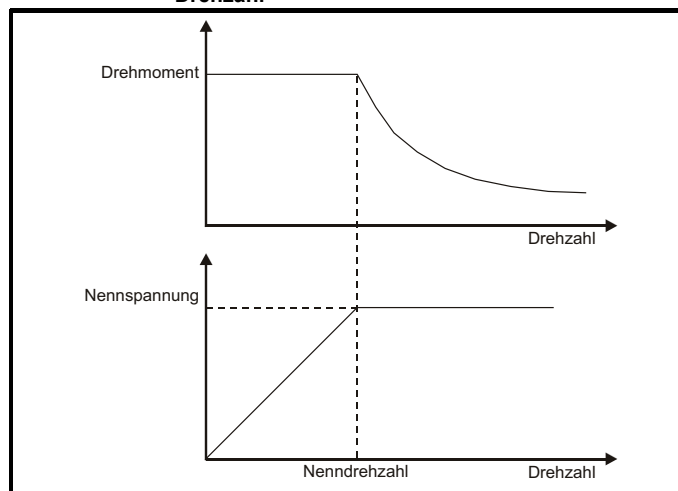
Tabelle 8-1 Abtastzeiten verschiedener Regelkreise für die einzelnen Taktfrequenzen

	0.667 1 kHz	3, 6, 12 kHz	2, 4, 8, 16 kHz	Open Loop	RFC-A
Stufe 1	250 µs	167 µs	2 kHz = 250 µs 4 kHz = 125 µs 8 kHz = 125 µs 16 kHz = 125 µs	Spitzen- grenzwert	Stromregler
Stufe 2	250 µs			Strom- grenze und Rampen	Drehzahlregler und Rampen
Stufe 3	1 ms erhöhen			Spannungsregler	
Stufe 4	4 ms			Zeitkritische Anwenderschnittstelle	
Background				Nicht zeitkritische Anwenderschnittstelle	

8.5.1 Betrieb im Feldschwäcbereich (konstante Leistung)

Der Umrichter kann verwendet werden, um eine Asynchronmaschine oberhalb der Nenndrehzahl, im Bereich konstanter Leistung, zu betreiben. In diesem Fall reduziert sich das verfügbare Drehmoment an der Antriebswelle mit steigender Drehzahl. In den folgenden Abbildungen ist der Verlauf von Drehmoment und Ausgangsspannung bei Drehzahlen über dem Nennwert dargestellt.

Abbildung 8-3 Drehmoment und Nennspannung als Funktion der Drehzahl



Das oberhalb der Nenndrehzahl verfügbare Drehmoment muss noch für die jeweilige Anwendung ausreichen.

Die während des Autotune im RFC-A-Modus ermittelten Stützpunkte der Magnetisierungskennlinie (Pr 05.029, Pr 05.030, Pr 05.062 und Pr 05.063) stellen sicher, dass sich der Magnetisierungsstrom je nach Motortyp um den angemessenen Betrag verringert. (Im Open-Loop-Modus wird der Magnetisierungsstrom nicht aktiv geregelt).

8.5.2 Höchstfrequenz

In allen Betriebsarten ist die maximale Ausgangsfrequenz auf 550 Hz beschränkt.

8.5.3 Übermodulation (nur Open-Loop)

Der maximal zulässige Ausgangsspannungspegel des Umrichters wird normalerweise auf einen Wert, der der Differenz aus Umrichter-Eingangsspannung minus (im Antrieb auftretende) Spannungsabfälle entspricht begrenzt. (Zur Aufrechterhaltung der Stromregelung benötigt der Antrieb normalerweise einen zusätzlichen geringen Prozentsatz an Spannung.) Wenn die Motornennspannung ungefähr der Netzspannung entspricht, kann ein Löschen von Impulsen auftreten, wenn sich die Ausgangsspannung des Umrichters der Nennspannung annähert. Wenn Pr 05.020 (Übermodulation aktivieren) auf 1 gesetzt ist, erlaubt der Modulator eine gewisse Übermodulation, so dass, wenn die Ausgangsfrequenz die Nennfrequenz überschreitet, die Spannung ebenfalls über die Nennspannung hinaus steigt.

Solche Verläufe sind beispielsweise nützlich

- zum Erzielen hoher Ausgangsfrequenzen mit einer niedrigen Taktfrequenz, die bei einer auf Modulationstiefe 1 begrenzten Raumvektormodulation normalerweise nicht möglich wären, oder
- zum Aufrechterhalten einer höheren Ausgangsspannung bei niedriger Netzspannung.

Der Nachteil dieser Methode besteht darin, dass der Motorstrom verzerrt wird, wenn die Modulationstiefe über 1 steigt, und die Ausgangsgrundfrequenz einen beträchtlichen Anteil ungeradzahlgiger Oberwellen niedriger Ordnung enthält. Diese zusätzlichen Oberwellen verursachen erhöhte Verluste und Erwärmung im Motor.

8.5.4 Verhältnis Taktfrequenz/Ausgangsfrequenz

Bei einer Standard-Taktfrequenz von 3 kHz muss die maximale Ausgangsfrequenz auf 250 Hz begrenzt werden. Im Idealfall sollte zwischen Takt- und Ausgangsfrequenz ein Mindestverhältnis von 12:1 bestehen. Dadurch wird sichergestellt, dass die Anzahl der Takte pro Zyklus ausreicht, um die Qualität der Ausgangsspannung auf einem Mindestniveau zu halten.

8.6 CT-Modbus RTU-Spezifikation

In diesem Abschnitt wird die in Control Techniques-Produkten angebotene Adaption des MODBUS RTU-Protokolls beschrieben. Außerdem wird die portable Softwareklasse definiert, mit der dieses Protokoll implementiert ist.

MODBUS RTU ist ein Master-Slave-System mit Halbduplex-Telegrammaustausch. In der Implementierung von Control Techniques (CT) werden die Kernfunktionscodes zum Lesen und Schreiben von Registern unterstützt. Ein Zuordnungsschema zwischen MODBUS-Registern und CT-Parametern wird definiert. Außerdem wird durch die CT-Implementierung eine 32-Bit-Erweiterung gegenüber dem standardmäßigen Datenformat der 16-Bit-Register definiert.

8.6.1 MODBUS RTU

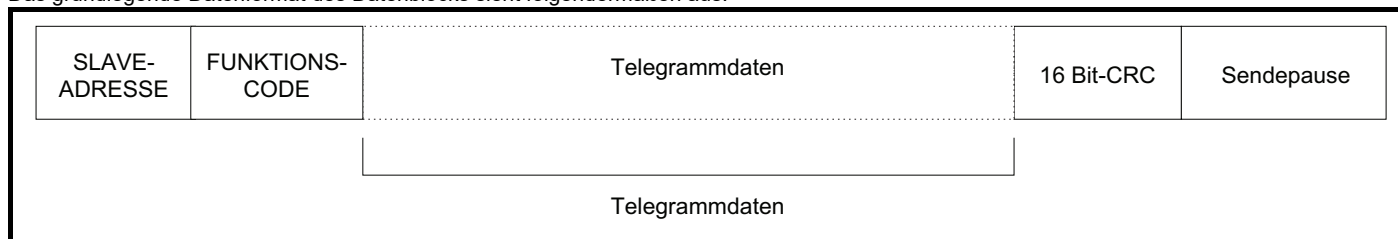
Physische Ebene

Attribut	Beschreibung
Normale physische Ebene für Mehrpunktbetrieb	EIA485 (Zweidraht)
Bitstrom	Standardmäßige UART-Asynchronsymbole mit NRZ (Non Return to Zero, keine Rückkehr zum Nullpunkt)
Symbol	Jedes Symbol besteht aus: 1 Startbit 8 Datenbits (das Bit mit der niedrigsten Wertigkeit wird zuerst gesendet) 2 Stoppbits*
Baudraten	600, 1200, 2400, 4800, 9600, 19200, 38400, 57600, 76800, 115200

* Der Umrichter kann Pakete mit 1 oder 2 Stoppbits empfangen, überträgt jedoch immer 2 Stoppbits

RTU-Datenblock

Das grundlegende Datenformat des Datenblocks sieht folgendermaßen aus:

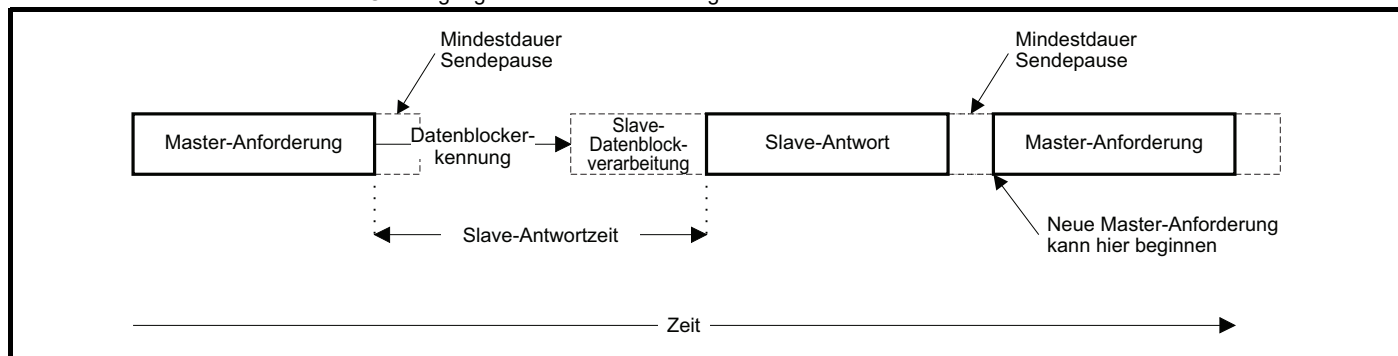


Der Datenblock (Frame) wird mit einer Sendepause von mindestens 3,5 Zeichenlängen abgeschlossen (z. B. dauert die Sendepause bei 19200 Baud mindestens 2 ms). In den Knoten wird die abschließende Sendepause verwendet, um das Ende des Datenblocks zu erkennen und mit dessen Verarbeitung zu beginnen. Daher müssen alle Datenblöcke als kontinuierlicher Strom gesendet werden, ohne Lücken, die länger oder genauso lang sind wie die Sendepause. Wenn fälschlicherweise eine Lücke eingefügt wird, kann dies dazu führen, dass in den Empfängerknuten zu früh mit der Datenverarbeitung begonnen wird. In diesem Fall tritt ein CRC-Fehler auf und der Datenblock wird verworfen.

MODBUS RTU ist ein Master-Slave-System. Alle Master-Anforderungen, außer an alle Slaves gesendete Anforderungen, ziehen eine Antwort von einem einzelnen Slave nach sich. Die Antwort vom Slave erfolgt (d. h. das Senden der Antwort beginnt) innerhalb der angegebenen maximalen Slave-Antwortzeit. (Diese Zeit wird für alle Control Techniques-Produkte im Datenblatt angegeben.) Die minimale Slave-Antwortzeit wird ebenfalls angegeben, ist jedoch niemals kleiner als die minimale Sendepause, die durch 3,5 Zeichenlängen definiert ist.

Wenn die Master-Anforderung an alle Slaves gesendet wurde, wird nach Ablauf der maximalen Slave-Antwortzeit möglicherweise eine neue Master-Anforderung gesendet.

Im Master muss ein Telegramm-Timeout für eventuelle Übertragungsfehler implementiert sein. Diese Timeout-Zeit muss auf die Summe aus der maximalen Slave-Antwortzeit und der Übertragungszeit für die Antwort eingestellt werden.



8.6.2 Slave-Adresse

Das erste Byte des Rahmens ist die Slave-Adresse. Gültige Slave-Adressen sind die Werte 1 bis 247 (dezimal). In der Master-Anforderung wird mit diesem Byte der Slave-Zielknoten angezeigt, in der Slave-Antwort die Adresse des Slaves, von dem die Antwort stammt.

Globale Adressierung

Mit der Adresse Null werden alle Slaves im Netzwerk adressiert. Bei an alle Slaves gesendeten Anforderungen werden die Antworttelegramme von Slaves unterdrückt.

8.6.3 MODBUS-Register

Der Adressenbereich für MODBUS-Register ist ein 16-Bit-Bereich (65536 Register), der auf Protokollebene durch die Indexwerte 0 bis 65535 dargestellt wird.

SPS Register

Für Modicon-SPSen werden normalerweise 4 so genannte Registerdateien definiert, die jeweils 65536 Register enthalten. Traditionell werden die Register mit den Nummern 1 bis 65536 statt 0 bis 65535 referenziert. Daher wird die Registeradresse im Master um 1 verringert, bevor sie an das Protokoll weitergeleitet wird.

Dateityp	Beschreibung
1	Schreibgeschützte Bits („Coil“)
2	Lesen/Schreiben-Bits („Coil“)
3	Nur Lesen 16-Bit-Register
4	Lesen/Schreiben 16-Bit-Register

Der Typcode für die Registerdatei wird vom MODBUS-Protokoll NICHT übertragen. Dies kann so verstanden werden, dass alle Registerdateien einem einzigen Registeradressraum zugeordnet sind. Im MODBUS-Protokoll sind jedoch spezifische Funktionscodes definiert, durch die der Zugriff auf die „Coil“-Register unterstützt wird.

Alle standardmäßigen CT-Umrichterparameter sind der Registerdatei 4 zugeordnet. Daher werden die Funktionscodes für „Coil“ nicht benötigt.

CT-Parameterzuordnung

Die Modbus-Registeradresse ist 16 Bit groß, wobei die oberen beiden Bits für die Datentypauswahl verwendet werden. Somit verbleiben 14 Bits zur Darstellung der Parameteradresse, wobei berücksichtigt wird, dass der Slave den Adresswert um 1 erhöht. Daraus ergibt sich die theoretische maximale Parameteradresse 163.84 (in der Software auf 162.99 begrenzt), wenn der standardmäßige Standardadressierungsmodus (siehe *Serieller Modus* (11.024)) verwendet wird.

Um in einem Umrichtertermenü auf eine Parameterzahl über 99 zuzugreifen, muss der modifizierte Adressierungsmodus verwendet werden (siehe *Serieller Modus* (11.024)), der den Zugriff auf Parameterzahlen bis 255 ermöglicht, jedoch auch die Menü-Höchstzahl auf 63 begrenzt.

Der Modbus-Slave erhöht die Registeradresse vor der Verarbeitung um 1; hierdurch wird der Zugriff auf Parameter Pr 00.000 im Umrichter- oder Optionsmodul effektiv verhindert.

Die nachstehende Tabelle zeigt, wie die Anfangsregisteradresse in beiden Adressierungsmodi berechnet wird.

Parameter	Adressierungsmodus	Protokollregister			
0.mm.ppp	Standard	mm x 100 + ppp - 1			
	Modifiziert	mm x 256 + ppp - 1			
Beispiele					
		16 Bit		32 Bit	
		Dezimal	Hex (0x)	Dezimal	Hex (0x)
0.01.021	Standard	120	00 78	16504	40 78
	Modifiziert	276	01 14	16660	41 14
0.01.000	Standard	99	00 63	16483	40 63
	Modifiziert	255	00 FF	16639	40 FF
0.03.161	Standard	n. v.	n. v.	n. v.	n. v.
	Modifiziert	928	03 A0	17312	43 A0

Datentypen

In der Spezifikation des MODBUS-Protokolls sind Register als ganze 16-Bit-Zahlen mit Vorzeichen definiert. Diese Datengröße wird von allen CT-Geräten unterstützt.

Details zum Zugriff auf 32-Bit-Registerdaten finden Sie in Abschnitt 8.6.7 *Erweiterte Datentypen* auf Seite 80.

8.6.4 Datenkonsistenz

Eine minimale Datenkonsistenz von einem Parameter (16-Bit- oder 32-Bit-Daten) wird von allen CT-Geräten unterstützt. Einige Geräte verfügen über eine Konsistenzunterstützung für eine komplette Transaktion mit mehreren Registern.

8.6.5 Datencodierung

Im MODBUS RTU-Protokoll wird eine ‚Big Endian‘-Darstellung für Adressen und Datenelemente verwendet (außer für den CRC-Wert, der als ‚Little Endian‘ dargestellt wird). Dies bedeutet, dass beim Senden einer numerischen Menge, die größer ist als ein einzelnes Byte, das Byte mit der HÖCHSTEN Wertigkeit zuerst gesendet wird. Beispiel

16-Bit 0x1234 wäre gleich 0x12 0x34
32-Bit 0x12345678 wäre gleich 0x12 0x34 0x56 0x78

8.6.6 Funktionscodes

Mit dem Funktionscode werden Kontext und Format der Telegrammdaten bestimmt. Bit 7 des Funktionscodes wird in der Slave-Antwort zum Anzeigen einer Ausnahme verwendet.

Die folgenden Funktionscodes werden unterstützt:

Code	Beschreibung
3	Mehrere 16-Bit-Register lesen
6	Einzelnes Register schreiben
16	Mehrere 16-Bit-Register schreiben
23	Mehrere 16-Bit-Register lesen und schreiben

FC03: Mehrere 16-Bit-Register lesen

Lesen eines zusammenhängenden Arrays von Registern. Die Anzahl der Register, die gelesen werden können, wird vom Slave nach oben begrenzt. Bei Überschreitung dieser Anzahl wird vom Slave der Ausnahmecode 2 ausgegeben.

Tabelle 8-2 Master-Anforderung

Byte	Beschreibung
0	Slave-Zielknotenadresse 1 bis 247, 0 gilt global
1	Funktionscode 0x03
2	Anfangsregisteradresse MSB
3	Anfangsregisteradresse LSB
4	Anzahl 16-Bit-Register MSB
5	Anzahl 16-Bit-Register LSB
6	CRC LSB
7	CRC MSB

Tabelle 8-3 Slave-Antwort

Byte	Beschreibung
0	Slave-Quellknotenadresse
1	Funktionscode 0x03
2	Länge der Registerdaten im gelesenen Block (in Byte)
3	Registerdaten 0 MSB
4	Registerdaten 0 LSB
3 + Byte- Zählerwert	CRC LSB
4 + Byte- Zählerwert	CRC MSB

FC06: Einzelnes Register schreiben

Schreiben eines Werts in ein einzelnes 16-Bit-Register. Die normale Antwort besteht darin, dass die Antwort nach dem Schreiben des Registerinhalts zurückgesendet wird. Die Registeradresse kann einem 32-Bit-Parameter entsprechen, jedoch können nur 16-Bit-Daten gesendet werden.

Tabelle 8-4 Master-Anforderung

Byte	Beschreibung
0	Slave-Adresse 1 bis 247, 0 gilt global
1	Funktionscode 0x06
2	Registeradresse MSB
3	Registeradresse LSB
4	Registerdaten MSB
5	Registerdaten LSB
6	CRC LSB
7	CRC MSB

Tabelle 8-5 Slave-Antwort

Byte	Beschreibung
0	Slave-Quellknotenadresse
1	Funktionscode 0x06
2	Registeradresse MSB
3	Registeradresse LSB
4	Registerdaten MSB
5	Registerdaten LSB
6	CRC LSB
7	CRC MSB

FC16: Mehrere 16-Bit-Register schreiben

Schreiben eines zusammenhängenden Arrays von Registern. Die Anzahl der Register, die geschrieben werden können, wird vom Slave nach oben begrenzt. Bei Überschreitung dieser Anzahl wird die Anforderung vom Slave verworfen, und am Master tritt ein Timeout auf.

Tabelle 8-6 Master-Anforderung

Byte	Beschreibung
0	Slave-Adresse 1 bis 247, 0 gilt global
1	Funktionscode 0x10
2	Anfangsregisteradresse MSB
3	Anfangsregisteradresse LSB
4	Anzahl 16-Bit-Register MSB
5	Anzahl 16-Bit-Register LSB
6	Länge der zu schreibenden Registerdaten (in Byte)
7	Registerdaten 0 MSB
8	Registerdaten 0 LSB
7 + Byte- Zählerwert	CRC LSB
8 + Byte- Zählerwert	CRC MSB

Tabelle 8-7 Slave-Antwort

Byte	Beschreibung
0	Slave-Quellknotenadresse
1	Funktionscode 0x10
2	Anfangsregisteradresse MSB
3	Anfangsregisteradresse LSB
4	Anzahl geschriebener 16-Bit-Register MSB
5	Anzahl geschriebener 16-Bit-Register LSB
6	CRC LSB
7	CRC MSB

FC23: Mehrere 16-Bit-Register lesen/schreiben

Schreiben und Lesen zweier zusammenhängender Arrays von Registern. Die Anzahl der Register, die geschrieben werden können, wird vom Slave nach oben begrenzt. Bei Überschreitung dieser Anzahl wird die Anforderung vom Slave verworfen, und am Master tritt ein Timeout auf.

Tabelle 8-8 Master-Anforderung

Byte	Beschreibung
0	Slave-Adresse 1 bis 247, 0 gilt global
1	Funktionscode 0x17
2	Anfangsregisteradresse Lesen MSB
3	Anfangsregisteradresse Lesen LSB
4	Anzahl zu lesender 16-Bit-Register MSB
5	Anzahl zu lesender 16-Bit-Register LSB
6	Anfangsregisteradresse Schreiben MSB
7	Anfangsregisteradresse Schreiben LSB
8	Anzahl zu schreibender 16-Bit-Register MSB
9	Anzahl zu schreibender 16-Bit-Register LSB
10	Länge der zu schreibenden Registerdaten (in Byte)
11	Registerdaten 0 MSB
12	Registerdaten 0 LSB
11 + Byte- Zählerwert	CRC LSB
12 + Byte- Zählerwert	CRC MSB

Tabelle 8-9 Slave-Antwort

Byte	Beschreibung
0	Slave-Quellknotenadresse
1	Funktionscode 0x17
2	Länge der Registerdaten im gelesenen Block (in Byte)
3	Registerdaten 0 MSB
4	Registerdaten 0 LSB
3 + Byte- Zählerwert	CRC LSB
4 + Byte- Zählerwert	CRC MSB

8.6.7 Erweiterte Datentypen

Standardmäßige MODBUS-Register sind 16-Bit-Register, und in der Standardzuordnung wird ein einzelner Parameter (#X.Y) einem einzelnen MODBUS-Register zugeordnet. Zur Unterstützung von 32-Bit-Datentypen (ganze Zahlen und Gleitkomma) werden die MODBUS-Dienste für das Lesen und Schreiben mehrerer Register verwendet, um ein zusammenhängendes Array von 16-Bit-Registern zu übertragen.

Slave-Geräte verfügen normalerweise über einen gemischten Satz aus 16-Bit- und 32-Bit-Registern. Damit der gewünschte 16-Bit- oder 32-Bit-Zugriff vom Master ausgewählt werden kann, wird mit den zwei obersten Bits der Registeradresse der ausgewählte Datentyp angezeigt.

HINWEIS

Die Auswahl wird auf den gesamten Blockzugriff angewendet.

Bit 15: TYP1	Bit 14: TYP0	Bits 0 bis 13
<input type="text"/>		<input type="text"/>
Typ auswählen		Parameteradresse X x 100+Y-1

Im 2 Bit großen Typfeld wird der Datentyp gemäß der nachfolgenden Tabelle ausgewählt:

Typ Feldbits 15-14	Gewählter Datentyp	Anmerkungen
00	INT16	Rückwärtskompatibel
01	INT32	
10	Float32	IEEE754-Norm Nicht von allen Slaves unterstützt
11	Reserviert	

Wenn ein 32-Bit-Datentyp ausgewählt wurde, werden vom Slave zwei aufeinander folgende 16-Bit-MODBUS-Register (im ‚Big Endian‘-Format) verwendet. Außerdem muss vom Master die richtige ‚Anzahl der 16-Bit-Register‘ eingestellt werden.

Beispiel: Lesen von Pr **20.021** bis Pr **20.024** als 32-Bit-Parameter aus Knoten 8 unter Verwendung von FC03.

Tabelle 8-10 Master-Anforderung

Byte	Wert	Beschreibung
0	0x08	Slave-Zielknotenadresse
1	0x03	FC03: Multiple Read
2	0x47	Anfangsregisteradresse Pr 20.021
3	0xE4	(16384 + 2021 - 1) = 18404 = 0x47E4
4	0x00	Anzahl der zu lesenden 16-Bit-Register
5	0x08	Pr 20.021 bis Pr 20.024 sind 4x32-Bit-Register = 8x16-Bit-Register
6	CRC LSB	
7	CRC MSB	

Tabelle 8-11 Slave-Antwort

Byte	Wert	Beschreibung
0	0x08	Slave-Zielknotenadresse
1	0x03	FC03: Multiple Read
2	0x10	Datenlänge (Bytes) = 4x32 Bit-Register = 16 Bytes
3-6		Daten Pr 20.021
7-10		Daten Pr 20.022
11-14		Daten Pr 20.023
15-18		Daten Pr 20.024
19	CRC LSB	
20	CRC MSB	

Lesen, wenn der tatsächliche Parametertyp vom ausgewählten abweicht

Vom Slave wird das Wort mit der niedrigsten Wertigkeit eines 32-Bit-Parameters gesendet, wenn dieser Parameter als Teil eines 16-Bit-Zugriffs gelesen wird.

Vom Slave wird das Wort mit der niedrigsten Wertigkeit um ein Vorzeichen erweitert gesendet, wenn auf einen 16-Bit-Parameter als 32-Bit-Parameter zugegriffen wird. Die Anzahl der 16-Bit-Register muss während eines 32-Bit-Zugriffs gerade sein.

Beispiel: Pr **01.028** ist ein 32-Bit-Parameter mit dem Wert 0x12345678, Pr **01.029** ein 16-Bit-Parameter mit Vorzeichen mit dem Wert 0xABCD und Pr **01.030** ein 16-Bit-Parameter mit Vorzeichen mit dem Wert 0x0123.

Lesen	Anfangs- register- adresse	Anzahl 16-Bit- Register	Antwort	Anmerkungen
Pr 01.028	127	1	0x5678	Standardmäßiger 16-Bit-Zugriff auf ein 32-Bit-Register liefert 16-Bit-Low-Wort aus abgeschnittenen Daten
Pr 01.028	16511*	2	0x12345678	Voller 32-Bit-Zugriff
Pr 01.028	16511*	1	Ausnahme 2	Anzahl der Wörter muss für 32-Bit-Zugriff gerade sein
Pr 01.029	128	1	0xABCD	Standardmäßiger 16-Bit-Zugriff auf ein 32-Bit-Register liefert 16-Bit-Low-Datenwort
Pr 01.029	16512*	2	0xFFFFABCD	Standardmäßiger 32-Bit-Zugriff auf ein 16-Bit-Register liefert um ein Vorzeichen erweiterte 32-Bit-Daten
Pr 01.030	16513*	2	0x00000123	Standardmäßiger 32-Bit-Zugriff auf ein 16-Bit-Register liefert um ein Vorzeichen erweiterte 32-Bit-Daten
Pr 01.028 bis Pr 01.029	127	2	0x5678, 0xABCD	Standardmäßiger 16-Bit-Zugriff auf ein 32-Bit-Register liefert 16-Bit-Low-Wort aus abgeschnittenen Daten
Pr 01.028 bis Pr 01.029	16511*	4	0x12345678, 0xFFFFABCD	Voller 32-Bit-Zugriff

* Bit 14 ist so eingestellt, dass 32-Bit-Zugriff zugelassen ist.

Schreiben, wenn der tatsächliche Parametertyp vom ausgewählten abweicht

Das Schreiben eines 32-Bit-Werts in einen 16-Bit-Parameter wird vom Slave zugelassen, solange der 32-Bit-Wert innerhalb des normalen gültigen Bereichs für den 16-Bit-Parameter liegt.

Das Schreiben eines 16-Bit-Werts in einen 32-Bit-Parameter wird vom Slave zugelassen. Der geschriebene Wert wird vom Slave um ein Vorzeichen erweitert. Daher beträgt der effektive Wertebereich für Schreibvorgänge dieser Art -32768 bis +32767.

Beispiel: Pr **01.028** besitzt einen Wertebereich von ± 100000 und Pr **01.029** einen Wertebereich von ± 10000 .

Schreiben	Anfangs- register- adresse	Anzahl 16-Bit- Register	Daten	Anmerkungen
Pr 01.028	127	1	0x1234	Standardmäßiges 16-Bit-Schreiben in ein 32-Bit-Register. Geschriebener Wert = 0x00001234
Pr 01.028	127	1	0xABCD	Standardmäßiges 16-Bit-Schreiben in ein 32-Bit-Register. Geschriebener Wert = 0xFFFFABCD
Pr 01.028	16511	2	0x00001234	Geschriebener Wert = 0x00001234
Pr 01.029	128	1	0x0123	Geschriebener Wert = 0x0123
Pr 01.029	16512	2	0x00000123	Geschriebener Wert = 0x00000123

* Bit 14 ist so eingestellt, dass 32-Bit-Zugriff zugelassen ist

8.6.8 Ausnahmen

Wenn ein Fehler in der Master-Anforderung erkannt wurde, wird vom Slave eine Ausnahmeantwort gesendet. Wenn ein Telegramm beschädigt ist und der Rahmen nicht empfangen wird oder ein CRC-Fehler auftritt, wird vom Slave keine Ausnahme ausgegeben. In diesem Fall tritt im Master-Gerät ein Timeout auf. Wenn eine Anforderung zum Schreiben mehrerer Register (FC16 oder FC23) die maximale Puffergröße des Slaves überschreitet, wird das Telegramm vom Slave verworfen. In diesem Fall wird keine Ausnahme gesendet, und im Master tritt ein Timeout auf.

Telegrammformat für Ausnahmen

Das Ausnahmetelegramm vom Slave besitzt das folgende Format:

Byte	Beschreibung
0	Slave-Quellknotenadresse
1	Ursprünglicher Funktionscode, Bit 7 gesetzt
2	Ausnahmecode
3	CRC LSB
4	CRC MSB

Ausnahmecodes

Die folgenden Ausnahmecodes werden unterstützt:

Code	Beschreibung
1	Funktionscode nicht unterstützt
2	Registeradresse außerhalb des gültigen Bereichs oder Leseanforderung für zu viele Register

Parameter beim Block-Schreiben mit FC16 oberhalb des gültigen Bereichs

Der Schreibblock wird vom Slave in der Reihenfolge verarbeitet, in der die Daten empfangen werden. Wenn ein Schreibvorgang aufgrund eines außerhalb des gültigen Bereichs liegenden Werts fehlschlägt, wird der Schreibblock beendet. Vom Slave wird jedoch keine Ausnahmeantwort erzeugt. Stattdessen wird der Fehlerzustand dem Master durch die in der Antwort angegebene Anzahl der erfolgreichen Schreibvorgänge signalisiert.

Parameter beim Block-Lesen bzw. -Schreiben mit FC23 oberhalb des gültigen Bereichs

Es gibt keine Anzeige dafür, dass während eines Zugriffs mit FC23 ein Wert außerhalb des gültigen Bereichs lag.

8.6.9 CRC

CRC ist eine zyklische 16-Bit-Redundanzprüfung, bei der das standardmäßige CRC-16-Polynom verwendet wird: $x^{16} + x^{15} + x^2 + 1$. Der 16-Bit-CRC-Wert wird an das Telegramm angehängt und mit dem Bit mit der niedrigsten Wertigkeit zuerst gesendet.

Der CRC-Wert wird für ALLE Bytes in dem Rahmen berechnet.

8.6.10 Gerätekompatibilitätsparameter

Für alle Geräte sind die folgenden Kompatibilitätsparameter definiert:

Parameter	Beschreibung
Geräte-ID	Einmalige Geräteerkennung
Minimale Slave-Antwortzeit	Die Mindestverzögerung zwischen dem Ende des Telegramms vom Master und dem Zeitpunkt, zu dem der Master bereit ist, die Antwort vom Slave zu empfangen. Siehe Parameter 11-26.
Maximale Slave-Antwortzeit	Bei einer globalen Adressierung muss der Master diese Zeit warten, bevor er ein neues Telegramm ausgibt. In einem Gerätenetzwerk ist die langsamste Zeit zu verwenden.
Maximale Baudrate	
32-Bit-Datentyp mit Gleitkomma unterstützt	Wird dieser Datentyp nicht unterstützt, wird bei Verwendung dieses Datentyps ein Fehler „Bereich überschritten“ ausgegeben.
Maximale Puffergröße	Bestimmt die maximale Blockgröße.

9 NV-Medienkarte

9.1 Einführung

Das nichtflüchtige Speichern auf der Medienkarte ermöglicht eine einfache Konfiguration der Parameter, eine Sicherung der Parameter und das Klonen von Umrichtern mithilfe einer SD-Karte.

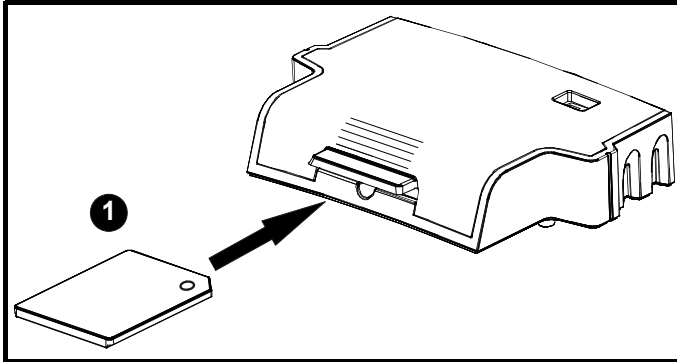
SD-Karten können eingesetzt werden zum:

- Kopieren von Parametern zwischen Umrichtern
- Speichern von Umrichterparametersätzen

Die NV-Medienkarte (SD-Karte) befindet sich im AI-Backup-Adapter.

Die Karte ist nicht während des Betriebs steck- bzw. entfernbar; der AI-Backup-Adapter kann nur während des Betriebs eingesteckt bzw. entfernt werden, wenn die fünf Einheiten-LEDs im Display nicht blinken. Während der Datenübertragung blinken die Einheiten-LEDs.

Abbildung 9-1 Installation der SD-Karte



1. Installieren einer SD-Karte

HINWEIS

Zum Einsetzen/Entfernen einer SD-Karte in den AI-Backup-Adapter ist ein Schlitzschraubendreher oder ein ähnliches Werkzeug erforderlich.

Vor dem Einsetzen/Entfernen einer SD-Karte in den bzw. aus dem AI-Backup-Adapter muss der AI-Backup-Adapter aus dem Umrichter entfernt werden.

HINWEIS

Der Umrichter unterstützt nur SD-Karten, die im Dateisystem FAT32 formatiert sind.

9.2 Unterstützung für eine SD-Karte

Eine SD-Speicherkarte kann in den AI-Backup-Adapter eingesetzt werden, um Daten an den Umrichter zu übertragen. Es müssen jedoch die folgenden Einschränkungen beachtet werden:

Wenn ein Parameter auf dem Quellumrichter nicht auf dem Zielumrichter vorhanden ist, werden keine Daten für diesen Parameter übertragen.

Wenn die Daten für einen Parameter auf dem Zielumrichter außerhalb des gültigen Bereichs liegen, werden die Daten auf den zulässigen Bereich des Zielparameters beschränkt.

Wenn im Zielumrichter Parameter nicht vorhanden sind, weil z.B. ein Optionmodul nicht gesteckt ist oder ein anderes Modul verwendet wird, werden die nachfolgend beschriebenen Konvertierungsregeln angewendet.

Es ist keine Prüfung möglich, um festzustellen, ob die Quell- und Zielprodukttypen gleich sind. Aus diesem Grund wird keine Warnung ausgegeben, wenn sie voneinander abweichen.

Wenn eine SD-Karte verwendet wird, erkennt der Umrichter die folgenden Dateitypen über die Umrichter-Parameterschnittstelle.

Dateityp	Beschreibung
Parameterdatei	Eine Datei enthält alle kopierten, vom Benutzer gespeicherten Parameter aus den Umrichter-Menüs (1 bis 30), die von den Standardwerten abweichen.
Makrodatei	Das Gleiche wie eine Parameterdatei, aber die Standardwerte werden erst dann geladen, wenn die Daten von der Karte übertragen wurden.

Diese Dateien können vom Umrichter auf einer Karte erstellt werden und werden dann auf einen anderen Umrichter (einschließlich Derivaten) übertragen. Wenn das Umrichter-Derivat (11.028) auf den Quell- und Zielumrichtern unterschiedlich ist, werden die Daten zwar übertragen, aber es wird die Fehlerabschaltung {C.Pr} ausgelöst.

Es können auch andere Daten auf der Karte gespeichert werden. Diese sollten aber nicht in dem Ordner <MCDF> abgelegt werden können und über die Parameterschnittstelle des Umrichters nicht angezeigt werden.

9.2.1 Ändern der Umrichter-Betriebsart

Wenn der Quellumrichtermodus von dem Zielumrichtermodus abweicht, wird der Modus auf den des Quellumrichters geändert, bevor die Parameter übertragen werden. Wenn der erforderliche Umrichtermodus außerhalb des zulässigen Bereichs für den Zielumrichter liegt, wird eine Fehlerabschaltung {C.typ} ausgelöst und es werden keine Daten übertragen.

9.2.2 Unterschiedliche Nennspannungen

Wenn die Nennspannung des Quell- und des Zielumrichters unterschiedlich ist, werden alle Parameter außer den von der Nennspannung abhängigen Parametern (d. h. Attribut RA=1) auf den Zielumrichter übertragen. Für die von der Nennspannung abhängigen Parameter werden die Standardwerte beibehalten. Nachdem die Parameter übertragen und auf einem nicht flüchtigen Medium gespeichert wurde, wird die Fehlerabschaltung {C.rtg} als eine Warnung ausgelöst. Die folgende Tabelle enthält eine Liste der von der Nennspannung abhängigen Parameter.

Parameter
Spannungsschwelle für Bremsrampenkorrektur (02.008)
Motorische Stromgrenze (04.005)
M2 Motorische Stromgrenze (21.027)
Generatorische Stromgrenze (04.006)
M2 generatorische Stromgrenze (21.028)
Symmetrische Stromgrenze (04.007)
M2 Symmetrische Stromgrenze (21.029)
Maximale Skalierung Anwenderstrom (04.024)
Motorennnstrom (05.007)
M2 Motorennnstrom (21.007)
Motorennnspannung (05.009)
M2 Motorennnspannung (21.009)
Motorleistungsfaktor (05.010)
M2 Motor-Nennleistungsfaktor (21.010)
Ständerwiderstand (05.017)
M2 Ständerwiderstand (21.012)
Max. Taktfrequenz (05.018)
Streuinduktivität /Ld (05.024)
M2 Streuinduktivität/Ld (21.014)
Ständerinduktivität (05.025)
M2 Ständerinduktivität (21.024)
Gleichstrombremsung: Stromsollwert (06.006)
Max. Zwischenkreisspannungsrippel für Netzphasenausfallerkennung (06.048)

9.2.3 Installation unterschiedlicher Optionsmodule

Wenn der ID-Code des Optionsmoduls (15.001) bei einem Optionsmodul im Quellumrichter von dem im Zielumrichter abweicht, werden die Parameter zum Einrichten dieses Optionsmoduls nicht übertragen. Stattdessen werden diese Parameter auf die Standardwerte gesetzt. Nachdem die Parameter übertragen und auf einem nicht flüchtigen Medium gespeichert wurde, wird die Fehlerabschaltung {C.OPT} als eine Warnung ausgelöst.

9.2.4 Unterschiedliche Nennströme

Wenn bei einem der Nennstromparameter (Maximaler Nennstrom bei hoher Überlast (Pr 77), Maximaler Nennstrom (11.060) oder Maximalwert Stromskalierung Kc (11.061)) eine Abweichung zwischen Quell- und Zielumrichter vorliegt, werden zwar alle Parameter in den Zielumrichter geschrieben, einige können jedoch durch den jeweils zulässigen Bereich beschränkt werden. Um ein ähnliches Leistungsverhalten des Zielumrichters zu erhalten, werden die Drehzahl- und Stromreglerverstärkungen wie im Folgenden gezeigt geändert. Beachten Sie, dass dies nicht angewendet wird, wenn die Dateiidentifikationsnummer größer als 500 ist.

Verstärkungen	Multiplikator
<i>Frequenzregler-Proportionalverstärkung Kp1 (03.010)</i>	[Quellumrichter Vollausschlag Strom Kc (11.061)] / [Zielumrichter Vollausschlag Strom Kc (11.061)]
<i>Frequenzregler-Integralverstärkung Ki1 (03.011)</i>	
<i>Frequenzregler-Proportionalverstärkung Kp2 (03.013)</i>	[Zielumrichter Vollausschlag Strom Kc (11.061)]
<i>Frequenzregler-Integralverstärkung Ki2 (03.014)</i>	
<i>M2 Frequenzregler-Proportionalverstärkung Kp (21.017)</i>	[Zielumrichter Vollausschlag Strom Kc (11.061)]
<i>M2 Frequenzregler-Integralverstärkung Ki (21.018)</i>	
<i>Kp-Verstärkung Stromregler (04.013)</i>	[Zielumrichter Vollausschlag Strom Kc (11.061)]
<i>Ki-Verstärkung Stromregler (04.014)</i>	
<i>M2 Kp-Verstärkung Stromregler (21.022)</i>	[Zielumrichter Vollausschlag Strom Kc (11.061)]
<i>M2 Ki-Verstärkung Stromregler (21.023)</i>	

9.2.5 Unterschiedliche Höchstwerte für Variablen

Wenn die Nennwerte auf dem Quell- und Zielumrichter unterschiedlich sind, ist es möglich, dass einige Parameter mit unterschiedlichen Höchstwerten für Variablen beschränkt werden und nicht die gleichen Werte wie auf dem Quellumrichter aufweisen.

9.2.6 Makrodateien

Makrodateien werden auf die gleiche Weise wie Parameterdateien erstellt. Es muss jedoch der Parameter *NV-Medienkarte Spezialdatei erstellen* (11.072) auf 1 gesetzt werden, bevor die Datei auf der NV-Medienkarte erstellt wird. *NV-Medienkarte Spezialdatei erstellen* (11.072) wird auf Null gesetzt, nachdem die Datei erstellt wurde oder die Übertragung fehlgeschlagen ist. Wenn eine Makrodatei auf einen Umrichter übertragen wird, wird dessen Modus auch dann nicht geändert, wenn der momentane Modus von dem in der Datei abweicht. Die Standardwerte werden nicht geladen, bevor die Parameter von der Datei auf den Umrichter kopiert wurden.

Die nachstehende Tabelle enthält eine Zusammenfassung der Werte, die in Pr 00 für die Handhabung der NV-Medienkarte verwendet werden. Das yyy steht für die Dateiidentifikationsnummer.

Tabelle 9-1 Funktionen in Pr 00

Wert	Maßnahme
2001	Übertragen der Umrichterparameter in die Parameterdatei 001 und setzen des Blocks auf bootfähig. Dies umfasst die Parameter aller angeschlossenen Optionsmodule.
4yyy	Übertragen der Umrichterparameter zur Parameterdatei yyy. Dies umfasst die Parameter aller angeschlossenen Optionsmodule.
5yyy	Übertragen des Onboard-Benutzerprogramms zur Onboard-Benutzerprogrammdatei yyy.
6yyy	Laden der Umrichterparameter aus der Parameterdatei yyy.
7yyy	Datei yyy löschen.
8yyy	Vergleichen der Daten im Umrichter mit der Datei yyy. Die Daten im Umrichter werden mit den Daten in der Datei yyy verglichen. Wenn die Dateien gleich sind, wird Pr 00 nach Abschluss des Vergleichs einfach auf 0 zurückgesetzt. Wenn der Vergleich fehlschlägt, wird eine Fehlerabschaltung ‚Kartenvergleich‘ ausgelöst. Alle anderen NV-Medienkarten-Fehlerabschaltungen gelten ebenfalls.
9555	Löschen des Warnungsunterdrückungs-Flags.
9666	Setzen des Warnungsunterdrückungs-Flags.
9777	Löschen des Schreibschutz-Flags.
9888	Setzen des Schreibschutz-Flags.
59999*	Löschen des Onboard-Anwenderprogramms.

* Das Programm kann nicht gelöscht werden, wenn der Umrichter aktiv ist oder das Benutzerprogramm ausgeführt wird.

9.2.7 Auf die NV-Medienkarte schreiben

4yyy - Schreibt die von den Defaultwerten abweichenden Parameterwerte auf die NV-Medienkarte

Der Datenblock enthält nur diejenigen Parameter, die sich von den zuletzt geladenen Standardwerten unterscheiden.

Alle Parameter mit Ausnahme der, für die das NC-Kodierungsbit (Nicht kopiert) gesetzt ist, werden auf die NV-Medienkarte übertragen. Zusätzlich zu diesen Parametern können alle Parameter aus Menü 20 (mit Ausnahme von Pr 20.000) auf die NV-Medienkarte übertragen werden.

Schreiben eines Parametersatzes auf die NV-Medienkarte (Pr 30 = Prog (2))

Die Parameter werden auf der NV-Medienkarte gespeichert, wenn Pr 30 auf Prog (2) gesetzt und ein Reset des Umrichters durchgeführt wird. Dies entspricht dem Schreiben von 4001 in Pr 00. Es gelten sämtliche Fehlerabschaltungen der NV-Medienkarte. Wenn der Datenblock bereits existiert, wird er automatisch überschrieben. Dieser Parameter wird nach Abschluss des Vorganges automatisch auf NonE (Keine) (0) zurückgesetzt.

9.2.8 Lesen der NV-Medienkarte

6yyy - Lesen von der NV-Medienkarte

Beim Rückübertragen von Daten zum Umrichter mit Code 6yyy in Pr 00 werden diese sowohl in den RAM- als auch den EEPROM-Speicher des Umrichters geschrieben. Die Parameterdaten bleiben auch nach einem Netz Aus erhalten, es ist dazu keine Parameterspeicherung erforderlich. Die auf der Karte gespeicherten Parameter zum Einrichten aller installierten Optionsmodule werden auf den Umrichter übertragen. Wenn das installierte Optionsmodul am Quellumrichter ein anderes ist als am Zielumrichter, wird das Menü für den Optionsmodulsteckplatz, an dem die Optionsmodul-Kategorie abweicht, nicht von der Karte aktualisiert und behält nach Abschluss des Kopiervorgangs seine Standardwerte bei. Bei unterschiedlichen Optionsmodulen in Quell- und Zielumrichter löst der Umrichter die Fehlerabschaltung ‚C.OPT‘ aus.

Sicherheits- informationen	Produkt- informationen	Mechanische Installation	Elektrische Installation	Bedienung und Softwarestruktur	Basis- parameter	Inbetrieb- nahme	Optimierung	NV- Medienkarte	Onboard- SPS	Erweiterte Parameter	Diagnose	UL- Zertifikat
-------------------------------	---------------------------	-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------	---------------------	-------------	--------------------	-----------------	-------------------------	----------	-------------------

Wenn die auf den Umrichter übertragenen Daten unterschiedliche Nennspannungen oder Nennströme enthalten, wird eine Fehlerabschaltung ‚C.rtg‘ ausgelöst.

Die folgenden von den Umrichternenndaten abhängigen Parameter (bei denen das RA-Bit gesetzt ist) werden nicht von einer NV-Medienkarte auf den Zielumrichter übertragen, wenn sich die Spannungswerte des Zielumrichters von denen des Quellumrichters unterscheiden und es sich bei der Datei um eine Parameterdatei handelt.

Jedoch werden die Umrichternenndaten übertragen, wenn nur der Nennstrom unterschiedlich ist. Werden von den Umrichternenndaten abhängige Parameter nicht an den Zielumrichter übertragen, so enthalten diese ihre Standardwerte. Werden von den Leistungswerten abhängige Parameter nicht an den Zielumrichter übertragen, so enthalten diese ihre Standardwerte.

Pr **02.008** Spannungsschwelle für Bremsrampenkorrektur

Pr **04.005** bis Pr **04.007** und Pr **21.027** bis Pr **21.029** Motorische Stromgrenzen

Pr **04.024**, Maximale Skalierung Anwenderstrom

Pr **04.041** Benutzerdefinierte Überstromauslösung

Pr **05.007**, Pr **21.007** Nennstrom

Pr **05.009**, Pr **21.009** Nennspannung

Pr **05.010**, Pr **21.010** Motorleistungsfaktor

Pr **05.017**, Pr **21.012** Ständerwiderstand

Pr **05.018** Maximale Taktfrequenz

Pr **05.024**, Pr **21.014** Streuinduktivität

Pr **05.025**, Pr **21.024** Ständerinduktivität

Pr **06.006** Strom Gleichstrombremsung

Pr **06.048** Netzausfall Erkennungsschwelle

Pr **06.073** Bremschopper unterer Schwellenwert

Pr **06.074** Bremschopper oberer Schwellenwert

Pr **06.075** Niederspannungsmodus: Bremschopper unterer Schwellenwert

Lesen eines Parametersatzes von der NV-Medienkarte (Pr 30 = rEAd (1))

Die Parameter werden von der Karte in den Umrichter-Parametersatz übertragen, wenn Pr 30 auf rEAd (1) gesetzt und ein Reset des Umrichters durchgeführt wird. Dies entspricht dem Schreiben von 6001 in Pr 00.

Es gelten sämtliche Fehlerabschaltungen der NV-Medienkarte. Nach dem erfolgreichen Abschluss des Kopiervorgangs wird dieser Parameter automatisch auf NonE (Keine) (0) zurückgesetzt. Die Parameter werden nach dem erfolgreichen Abschluss des Vorganges im EEPROM gespeichert.

9.2.9 Automatisches Speichern geänderter Parameter (Pr 30 = Auto (3))

Durch diese Einstellung werden alle Parameteränderungen in Menü 0 automatisch vom Umrichter in der NV-Medienkarte gespeichert. Daher wird vom jeweils aktuellsten Parametersatz von Menü

0 des Umrichters in der NV-Medienkarte stets eine Sicherungskopie angefertigt. Durch Setzen von Pr 30 auf Auto (3) und Zurücksetzen des Umrichters wird der komplette Parametersatz sofort vom Umrichter auf der Karte gespeichert, d. h. alle Parameter mit Ausnahme derer, für die das NC-Kodierungsbit gesetzt ist, werden auf die Karte übertragen. Nachdem der komplette Parametersatz gespeichert wurde, werden nur die geänderten Parameter von Menü 0 aktualisiert.

Änderungen an erweiterten Parametern werden nur auf der NV-Medienkarte gespeichert, wenn Pr 00 auf SAVE oder 1001 gesetzt ist und der Umrichter zurückgesetzt wird.

Es gelten sämtliche Fehlerabschaltungen der NV-Medienkarte. Falls der Datenblock schon Daten enthält, werden diese automatisch überschrieben.

Falls die NV-Medienkarte entfernt wird, wenn Pr 30 auf 3 gesetzt ist, wird Pr 30 automatisch auf NonE (0) gesetzt.

Nach dem Einsetzen einer neuen NV-Medienkarte muss Pr 30 vom Benutzer wieder auf Auto (3) gesetzt werden. Danach muss der Umrichter zurückgesetzt werden, sodass der komplette Parametersatz wieder in die neue NV-Medienkarte geschrieben wird, wenn die automatische Betriebsart noch benötigt wird.

Wenn Pr 30 auf Auto (3) gesetzt ist und die Parameter im Umrichter gespeichert werden, werden auch die Werte in der NV-Medienkarte aktualisiert. Die NV-Medienkarte enthält somit eine exakte Kopie der im Umrichter gespeicherten Konfiguration.

Wenn Pr 30 auf Auto (3) gesetzt ist, speichert der Umrichter beim Einschalten den kompletten Parametersatz auf der NV-Medienkarte. Während dieses Vorgangs blinken die 5 Einheiten-LEDs. Damit wird sichergestellt, dass, wenn die NV-Medienkarte während eines Netz Aus ausgetauscht wird, die neue NV-Medienkarte die korrekten Daten enthält.

HINWEIS

Wenn Pr 30 auf Auto (3) gesetzt ist, wird der Wert von Pr 30 im EEPROM-Speicher des Umrichters, aber nicht auf der NV-Medienkarte gespeichert.

9.2.10 Booten von der NV-Medienkarte bei jedem Einschalten (Pr 30 = Boot (4))

Wenn Pr 30 auf Boot (4) gesetzt ist, funktioniert der Umrichter wie im Auto-Modus. Eine Ausnahme besteht nur beim Einschalten des Umrichters. Die Parameter auf der NV-Medienkarte werden bei Netz Ein automatisch zum Umrichter übertragen, wenn folgende Bedingungen zutreffen:

- Eine Karte wurde in den Umrichter eingesteckt
- Parameterdatenblock 1 ist auf der Karte vorhanden
- Die Daten in Block 1 sind vom Typ 1 bis 4 (gemäß Definition in Pr 11.038)
- Pr 30 auf der Karte ist auf 4 (Boot) gesetzt.

Während dieses Vorgangs blinken die 5 Einheiten-LEDs. Wenn der Umrichtermodus von demjenigen auf der Karte abweicht, wird vom Umrichter eine C.Typ-Fehlerabschaltung erzeugt und die Daten werden nicht übertragen.

Wenn der Boot-Modus auf der NV-Medienkarte gespeichert ist, von der die Daten kopiert werden, wird die betreffende NV-Medienkarte zum Master-Gerät. Dies ermöglicht eine schnelle und einfache Neuprogrammierung mehrerer Umrichter.

Der Boot-Modus wird auf der Karte gespeichert, der Wert von Pr 30 wird jedoch beim Lesen der Karte nicht zum Umrichter übertragen.

9.2.11 Booten von der NV-Medienkarte bei jedem Einschalten (Pr 00 = 2001)

Es ist möglich, einen bootfähigen Parameterdatenblock zu erstellen, indem Pr 00 auf 2001 gesetzt und der Umrichter zurückgesetzt wird. Dieser Datenblock wird in einem Vorgang erstellt und nicht aktualisiert, wenn weitere Parameteränderungen vorgenommen werden.

Durch Setzen von Pr 00 auf 2001 wird der Datenblock 1 auf der Karte überschrieben, falls er bereits existiert.

9.2.12 8yyy - Vergleich des vollständigen Parametersatzes mit den Werten der NV-Medienkarte

Durch Setzen von Pr 00 auf 8yyy werden die auf der NV-Medienkarte gespeicherten Werte mit den Umrichterdaten verglichen. Wenn die Vergleichsoperation erfolgreich war, wird Pr 00 auf 0 gesetzt. Wenn der Vergleich fehlschlägt, wird eine C.cPr-Fehlerabschaltung ausgelöst.

9.2.13 7yyy - Daten von der NV-Medienkarte löschen

Es können entweder ein einzelner Datenblock oder alle Datenblöcke in einer Operation von der NV-Medienkarte gelöscht werden.

- Durch Setzen von Pr 00 auf 7yyy wird der Datenblock yyy auf der NV-Medienkarte gelöscht.

9.2.14 9666/9555 – Setzen und Löschen des Warnungsunterdrückungs-Flags der NV-Medienkarte

Der Umrichter löst die Fehlerabschaltung ‚C.Opt‘ aus, wenn sich die in Quell- und Zielumrichter installierten Optionsmodule unterscheiden.

Wenn die Daten auf einen Umrichter mit einer anderen Nennspannung oder einem anderen Nennstrom übertragen werden, wird eine Fehlerabschaltung ‚C.rtg‘ ausgelöst. Diese Fehlerabschaltungen lassen sich durch Setzen des Warnungsunterdrückungs-Flags unterdrücken. Wenn dieses Flag gesetzt ist, löst der Umrichter keine Fehlerabschaltung aus, wenn sich Optionsmodule oder Umrichternennwerte zwischen Quell- und Zielumrichter unterscheiden. Die optionsmodul- oder nennwertabhängigen Parameter werden nicht übertragen.

- Durch Setzen von Pr **00** auf 9666 wird das Warnungsunterdrückungs-Flag gesetzt.
- Durch Setzen von Pr **00** auf 9555 wird das Warnungsunterdrückungs-Flag gelöscht.

9.2.15 9888/9777 – Setzen und Löschen des Schreibschutz-Flags der NV-Medienkarte

Durch das Setzen eines Schreibschutz-Flags können Daten der NV-Medienkarte vor dem Löschen bzw. Überschreiben geschützt werden. Wenn versucht wird, bei gesetztem Schreibschutz-Flag Datenblöcke zu löschen oder Daten in diese zu schreiben, wird die Fehlerabschaltung ‚C.rdo‘ ausgelöst. Bei gesetztem Schreibschutz-Flag haben nur die Codes 6yyy oder 9777 eine Wirkung.

- Durch Setzen von Pr **00** auf 9888 wird das Schreibschutz-Flag gesetzt.
- Durch Setzen von Pr **00** auf 9777 wird das Schreibschutz-Flag gelöscht.

9.3 NV-Medienkarten-Parameter

Tabelle 9-2 Parametertypen

RW	Lesen/Schreiben	ND	Kein Standardwert
RO	Nur lesen	NC	Nicht kopiert
Num	Numerischer Parameter	PT	Geschützter Parameter
Bit	Bitparameter	RA	Nennwertabhängig
Txt	Text	US	Anwenderspeicherung
Bin	Binärer Parameter	PS	Speicherung beim Ausschalten
FI	Gefiltert	DE	Ziel

11.036		Datei der NV-Medienkarte zuvor geladen				
RO	Num		NC	PT		
⇕	0 bis 999			⇒	0	

Mit diesem Parameter wird die Nummer des letzten von einer SD-Karte zum Umrichter übertragenen Datenblocks angezeigt. Wenn nachfolgend Standardwerte geladen werden, wird dieser Parameter auf 0 gesetzt.

11.037		NV-Medienkarte Dateinummer				
RW	Num					
⇕	0 bis 999			⇒	0	

In diesen Parameter muss die Nummer des Datenblocks eingegeben werden, für den Informationen in Pr **11.038** und Pr **11.039** angezeigt werden sollen.

11.038		NV-Medienkarte Dateityp				
RO	Txt	ND	NC	PT		
⇕	0 bis 2			⇒	0	

Zeigt den Typ/Modus des mit Pr **11.037** ausgewählten Datenblocks an.

Pr 11.038	Textstring	Typ/Modus
0	Keine	Keine Datei ausgewählt
1	Open-Loop	Open-Loop-Modus Parameterdatei
2	RFC-A	RFC-A-Parameterdatei

11.039		NV-Medienkarte Dateiversion				
RO	Num	ND	NC	PT		
⇕	0 bis 9999			⇒	0	

Zeigt die Versionsnummer des mit Pr **11.037** ausgewählten Datenblocks an.

11.042 {30}		Parameter klonen				
RW	Txt		NC			US
⇕	Keine (0), Lesen (1), Progr (2), Auto (3), Boot (4)			⇒	0	

9.4 NV-Medienkarten-Abschaltungen

Wenn versucht wird, NV-Medienkartendaten zu lesen, zu schreiben oder zu löschen, kann eine Fehlerabschaltung ausgelöst werden, wenn beim jeweiligen Befehl ein Problem auftrat.

Weitere Informationen zu Fehlerabschaltungen im Zusammenhang mit der NV-Medienkarte finden Sie in Kapitel 12 *Diagnose* auf Seite 153.

9.5 Datenblock-Kopfzeileninformationen

Jeder auf einer NV-Medienkarte gespeicherte Datenblock besitzt eine Kopfzeile mit den folgenden Informationen:

- NV-Medienkarte *Dateinummer* (11.037)
- NV-Medienkarte *Dateityp* (11.038)
- NV-Medienkarte *Dateiversion* (11.039)

Die für jeden Datenblock vorhandenen Daten in der Kopfzeile können in Pr **11.038** bis Pr **11.039** durch Hoch- bzw. Herunterzählen der in Pr **11.037** eingestellten Datenblocknummer angezeigt werden. Falls sich auf der Karte keine Daten befinden, kann Pr **11.037** nur den Wert 0 annehmen.

10 Onboard-SPS

10.1 Onboard-SPS und Machine Control Studio

Der Umrichter kann ohne zusätzliche Hardware in Form eines Optionsmoduls ein 30 kB-Onboard-SPS-Anwenderprogramm (weniger als 4 kB Proxy) speichern und ausführen.

Machine Control Studio ist eine IEC61131-3 Entwicklungsumgebung, die für die Verwendung mit Commander und kompatiblen Anwendungsmodulen entwickelt wurde. Machine Control Studio auf CoDeSys von 3S-Smart Software Solutions.

Alle in der IEC-Norm IEC61131-3 definierten Programmiersprachen werden in der Machine Control Studio-Entwicklungsumgebung unterstützt.

- ST (Structured text, Strukturierter Text)
- LD (Ladder Diagram, Kontaktplan)
- FBD (Function block diagram, Funktionsblockschaltbild)
- IL (Instruction list, Anweisungsliste)
- SFC (Sequential function chart, Ablaufsprache)
- CFC (Continuous Function Chart, Funktionsplan). CFC ist eine Erweiterung zu den standardmäßigen IEC-Programmiersprachen

Mit Machine Control Studio steht eine vollständige Umgebung für die Entwicklung von Anwendungsprogrammen zur Verfügung. Programme können erstellt, kompiliert und zur Ausführung in ein Commander über die Kommunikationsschnittstelle an der Vorderseite des Umrichters heruntergeladen werden. Der Laufzeitbetrieb des kompilierten Programms auf dem Zielgerät kann ebenfalls mithilfe von Machine Control Studio überwacht werden. Außerdem besteht die Möglichkeit einer Interaktion mit dem Programm auf dem Zielgerät durch Einstellen neuer Werte für Zielvariablen und Parameter.

Die Programme Onboard-SPS und Machine Control Studio bilden die erste Funktionsebene in einer Reihe programmierbarer Optionen für den Commander.

Machine Control Studio kann von der Website www.controltechniques.com heruntergeladen werden.

Weitere Informationen zur Verwendung von Machine Control Studio, dem Erstellen von Anwenderprogrammen und zum Herunterladen von Anwenderprogrammen auf den Umrichter finden Sie in der Machine Control Studio-Hilfdatei.

10.2 Vorteile

Die Kombination der Programme Onboard-SPS und Machine Control Studio bedeutet, dass der Umrichter bei vielen Anwendungen Nano-SPS-Steuerungen und einige Micro-SPS-Steuerungen ersetzen kann.

Machine Control Studio profitiert von dem Zugriff auf die standardmäßigen CODESYS-Funktionen und - Funktionsblockbibliotheken sowie auf die von anderen Anbietern. Funktionen und Funktionsblöcke, die standardmäßig in Machine Control Studio enthalten sind, umfassen Folgendes, sind aber nicht darauf beschränkt:

- Arithmetische Blöcke
- Vergleichsblöcke
- Timer
- Zähler
- Multiplexer
- Steuersignale
- Bitbearbeitung

Zu den typischen Anwendungen eines Onboard-SPS-Programms gehören:

- Hilfspumpen
- Lüfter und Regelventile
- Sperrlogik
- Ansteuer Routinen
- Anwenderdefinierte Steuerwörter

10.3 Eigenschaften

Das Commander Onboard-SPS Anwenderprogramm weist die folgenden Merkmale auf:

10.3.1 Tasks

Die Onboard-SPS ermöglicht die Verwendung von zwei Tasks.

- Clock: Ein Echtzeittask mit hoher Priorität. Das Taktintervall kann in Schritten von 16 ms von 16 ms bis 262 s eingestellt werden. Der Parameter *Onboard Anwenderprogramm: Taktintervall verwendet* (11.051) zeigt den Prozentsatz der verfügbaren Zeit, die von dem Clock-Task verwendet wird. Das Lesen oder Schreiben eines Umrichter-Parameters durch das Anwenderprogramm dauert eine bestimmte Zeit. Es können bis zu 10 Parameter als Schnellzugangsparameter ausgewählt werden, bei denen das Anwenderprogramm weniger Zeit benötigt, einen Umrichter-Parameter zu lesen oder zu schreiben. Dies ist insbesondere dann nützlich, wenn ein Clock-Task mit einer schnellen Aktualisierungsrate verwendet wird, da das Auswählen eines Parameters für den schnellen Zugriff den Betrag der Clock-Taskressource verringert, der für den Zugriff auf Parameter erforderlich ist.
- Freilaufender Task: Eine Hintergrundaufgabe, die nicht an die Echtzeit gebunden ist. Der freilaufende Task wird einmal alle 256 ms für einen kurzen Zeitraum bearbeitet. Die Zeit, in der der Task aktiv ist, hängt von der Auslastung des Prozessors im Umrichter ab. Bei aktivem Anwenderprogramm sind mehrere Abtastungen ausführbar. Manche Abtastungen können in Mikrosekunden ausgeführt werden. Wenn jedoch die Hauptfunktionen des Umrichters aktiv sind, pausiert das Programm, wodurch einige Abtastungen viele Millisekunden dauern können. Der Parameter *Onboard Anwenderprogramm: Freilaufende Tasks pro Sekunde* (11.050) zeigt an, wie oft der freilaufende Task pro Sekunde gestartet wurde.

10.3.2 Variablen

Die Onboard-SPS unterstützt die Verwendung von Variablen mit den Datentypen Boolesch, Ganzzahl (8 Bit, 16 Bit und 32 Bit, mit und ohne Vorzeichen), Gleitkomma (nur 64 Bit), Zeichenfolgen und Zeit.

10.3.3 Benutzerdefiniertes Menü

Machine Control Studio kann ein benutzerdefiniertes Umrichter Menü erstellen, dass sich in Menü 30 auf dem Umrichter befindet.

Die folgenden Eigenschaften jedes Parameters können mithilfe von Machine Control Studio definiert werden:

- Parametername.
- Anzahl an Dezimalstellen.
- Die Einheiten für den Parameter werden auf der Bedieneinheit angezeigt.
- Die Mindest-, Maximal- und Standardwerte.
- Speicherverarbeitung (d. h. Speicherung beim Ausschalten, Anwenderspeicherung oder flüchtig).
- Datentyp. Der Umrichter bietet einen eingeschränkten Satz an 1 Bit, 8 Bit, 16 Bit und 32 Bit Ganzzahl-Parameter, um das benutzerdefinierte Menü zu erstellen.

Die Parameter in diesem benutzerdefinierten Menü können mithilfe des Anwenderprogramms aufgerufen werden und erscheinen dann in der Anzeige der Bedieneinheit.

10.3.4 Beschränkungen

Das Anwenderprogramm der Onboard-SPS unterliegt den folgenden Beschränkungen

- Der Flash-Speicher, der Onboard-SPS zugewiesen ist, beträgt 30 kB. Dies beinhaltet das Anwenderprogramm und dessen Header, so dass eine maximale Größe des Anwenderprogramms von etwa 12 kB resultiert.
- Die Onboard-SPS stellt 2 kB RAM bereit.
- Der Umrichter ist für 100 Programm-Downloads ausgelegt. Diese Beschränkung wird noch durch den Flash-Speicher verstärkt, der zur Speicherung des Programms im Umrichter verwendet wird.

- Es gibt nur einen Echtzeittask mit einer minimalen Laufdauer von 16 ms.
- Der freilaufende Task wird mit niedriger Priorität ausgeführt. Die Prioritäten des Umrichters sind so ausgelegt, dass er den Clock-Task und die Hauptfunktionen (z. B. die Motorsteuerung) zuerst ausführt. Anschließend nutzt er die verbleibende Verarbeitungszeit, um den freilaufenden Task als Hintergrundaktivität auszuführen. Da der Prozessor des Umrichters in diesem Fall stärker ausgelastet ist, wird weniger Zeit mit der Ausführung des freilaufenden Tasks verbracht.
- Haltepunkte, Einzelschrittausführung und Online-Programmänderungen sind nicht möglich.
- Das Graphing-Tool wird nicht unterstützt.
- Die variablen Datentypen REAL (32-Bit-Gleitkomma), LWORD (64-Bit-Ganzzahl) und WSTRING (Unicode-String) sowie Retain-Variablen werden nicht unterstützt.

10.4 Parameter des Onboard-SPS-Programms

Die folgenden Parameter sind dem Onboard-SPS-Anwenderprogramm zugeordnet:

11.047		Onboard-Anwenderprogramm: Freigabe					
RW	Txt					US	
↕	Stopp (0) oder Lauf (1)			⇒	Lauf (1)		

Dieser Parameter stoppt und startet das Anwenderprogramm.

0 - Das Anwenderprogramm stoppen

Das Onboard-Anwenderprogramm wird gestoppt.

1 - Das Anwenderprogramm ausführen

Das Anwenderprogramm wird ausgeführt. Der Hintergrund-Task startet von vorn.

11.048		Onboard-Anwenderprogramm: Status					
RO	Txt			NC	PT		
↕	-2147483648 bis 2147483647			⇒			

Dieser Parameter ist schreibgeschützt und gibt den Status des Anwenderprogramms im Umrichter an. Das Anwenderprogramm schreibt den Wert dieses Parameters.

0: Gestoppt

1: Betriebszeit

2: Ausnahme

3: Es ist kein Anwenderprogramm vorhanden

11.049		Onboard-Anwenderprogramm: Programmier-Events					
RO	Uni			NC	PT	PS	
↕	0 bis 65535			⇒			

Dieser Parameter zeigt an, wie oft ein Download des Onboard-SPS-Anwenderprogramms stattgefunden hat. Bei Versand aus dem Werk ist der Parameter gleich 0. Der Umrichter ist für 100 Programm-Downloads vorgesehen. Beim Laden von Standardwerten wird dieser Parameter nicht geändert.

11.050		Onboard-Anwenderprogramm: Freilaufende Tasks pro Sekunde					
RO	Uni			NC	PT		
↕	0 bis 65535			⇒			

Dieser Parameter zeigt an, wie oft der freilaufende Task pro Sekunde gestartet wurde.

11.051		Onboard-Anwenderprogramm: Clock-Task-Zeit verwendet					
RO				NC	PT		
↕	0,0 bis 100,0 %			⇒			

Dieser Parameter zeigt den Prozentsatz der verfügbaren Zeit, die vom Clock-Task des Anwenderprogramms verwendet wurde.

11.055		Onboard-Anwenderprogramm: Clock-Task vorgegebenes Intervall					
RO				NC	PT		
↕	0 bis 262128 ms			⇒			

Dieser Parameter zeigt das Zeitintervall in ms, in dem der Clock-Task ausgeführt werden soll.

10.5 Fehlerabschaltungen des Onboard-SPS-Programms

Wenn der Umrichter einen Fehler im Anwenderprogramm erfasst, initiiert er eine Anwenderprogramm-Fehlerabschaltung.

Die Fehlerabschaltung-Unternummer für die Anwenderprogramm-Fehlerabschaltung gibt die Ursache für den Fehler an.

Weitere Informationen zu Anwenderprogramm-Fehlerabschaltungen finden Sie in Kapitel 12 *Diagnose* auf Seite 153.

11 Erweiterte Parameter

Dies ist eine Kurzbeschreibung für alle Umrichterparameter, in der Maßeinheiten, Bereichsgrenzen usw. mit Blockdiagrammen, die zur Veranschaulichung der Parameterfunktionen dienen, aufgeführt sind. Eine ausführliche Beschreibung dieser Parameter finden Sie im *Parameter-Referenzleitfaden*.



Diese erweiterten Parameter sind nur zu Referenzzwecken aufgeführt. Die in diesem Kapitel aufgeführten Tabellen enthalten keine ausreichenden Informationen zum Einstellen dieser Parameter. Eine falsche Einstellung dieser Parameter kann die Systemsicherheit beeinträchtigen und den Umrichter sowie daran angeschlossene externe Komponenten beschädigen. Vor dem Einstellen dieser Parameter lesen Sie bitte den *Parameter-Referenzleitfaden*.

Tabelle 11-1 Menübeschreibungen

Menü	Beschreibung
0	Gebräuchliche Parameter zur schnellen und einfachen Parametrierung
1	Sollfrequenz
2	Rampen
3	Frequenzsteuerung
4	Drehmoment- und Stromregelung
5	Motorsteuerung
6	Ansteuerlogik und Betriebsstundenzähler
7	Analoge Ein- und Ausgänge
8	Digitale E/A
9	Programmierbare Logik, Motorpoti, Binärcodierer, Timer
10	Statusmeldungen und Fehlerabschaltungen
11	Inbetriebnahme und Identifizierung des Umrichters, serielle Kommunikation
12	Schwellwertschalter, Variablenselektoren
14	PID-Regler
15	Konfigurationsmenü für Optionsmodul im Steckplatz 1
18	Allgemeines Anwendungsmenü 1
20	Allgemeines Anwendungsmenü 2
21	Zweiter Motorparametersatz
22	Menü 0 Konfiguration
24	Konfigurationsmenü für Optionsmodul im Steckplatz 1
Steckplatz 1	Optionsmenüs für Steckplatz 1**

* wird nur dann angezeigt, wenn das Optionsmodul installiert ist.

Abkürzungen für die jeweiligen Betriebsarten

Open-Loop: Sensorlose Steuerung für Asynchronmotoren

RFC-A: Rotorflusssteuerung für Asynchronmotoren

Abkürzungen für Standardwerte:

Standardwert (50 Hz-Netz)

USA-Standardwert (60 Hz-Netz)

HINWEIS

Die in geschweiften Klammern {...} aufgeführten Parameternummern entsprechen den jeweiligen Parameternummern in Menü 0. Einige Parameter von Menü 0 sind zweimal aufgeführt, da ihre Funktion von der jeweils ausgewählten Betriebsart abhängt.

In einigen Fällen wird die Funktion bzw. der Bereich eines Parameters von der Einstellung eines anderen Parameters beeinflusst. Die in den Tabellen aufgeführten Daten beziehen sich auf die Standardbedingungen solcher Parameter.

Tabelle 11-2 Parametertypen

Codierung	Attribut
RW	Lesen/Schreiben: Dieser Parameter kann vom Anwender beschrieben werden.
RO	Nur Lesen: Dieser Parameter kann vom Anwender nur gelesen werden.
Bit	1-Bit-Parameter. Erscheint auf dem Display als ON (Ein) oder OFF (Aus).
Num	Nummer: Kann positive oder positive und negative Werte annehmen.
Txt	Text: In dem Parameter wird Text statt Zahlen verwendet.
Bin	Binärer Parameter.
IP	IP-Adressparameter.
Mac	MAC-Adressparameter.
Datum	Datumsparameter.
Zeit	Uhrzeitparameter.
Chr	Zeichenparameter.
FI	Gefiltert: Einige Parameter, deren Werte sich schnell ändern können, werden beim Anzeigen auf dem Keypad des Umrichters der Einfachheit halber gefiltert.
DE	Ziel: Dieser Parameter wählt das Ziel einer Eingangs- oder Logikfunktion.
RA	Nennwertabhängig: Dieser Parameter weist wahrscheinlich für Umrichter mit verschiedenen Nennspannungen und -strömen unterschiedliche Werte und Bereiche auf. Parameter mit diesem Attribut werden von nichtflüchtigen Speichermedien an den Zielumrichter übertragen, wenn sich die Leistungswerte des Zielumrichters von denen des Quellumrichters unterscheiden und es sich bei der Datei um eine Parameterdatei handelt. Der Wert wird jedoch übertragen, wenn der Nennstrom anders ist und wenn es sich bei der Datei um einen Dateityp mit Parametern handelt, deren Werte sich von den bei Auslieferungszustand eingestellten Standardwerten unterscheiden.
ND	Kein Standardwert: Beim Laden von Standardwerten wird dieser Parameter nicht geändert.
NC	Nicht kopiert: Wird während des Kopierens nicht von der bzw. zur nichtflüchtigen Speicherkarte übertragen.
PT	Geschützt: Dieser Parameter kann nicht als Ziel verwendet werden.
US	Anwenderspeicherung: Dieser Parameter wird im EEPROM des Umrichters gespeichert, wenn der Anwender eine Parameterspeicherung auslöst.
PS	Speicherung beim Ausschalten: Parameterwerte werden bei einem UV-Zustand im EEPROM-Speicher des Umrichters abgelegt.

Sicherheits- informationen	Produkt- informationen	Mechanische Installation	Elektrische Installation	Bedienung und Softwarestruktur	Basis- parameter	Inbetrieb- nahme	Optimierung	NV- Medienkarte	Onboard- SPS	Erweiterte Parameter	Diagnose	UL- Zertifikat
-------------------------------	---------------------------	-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------	---------------------	-------------	--------------------	-----------------	-------------------------	----------	-------------------

Tabelle 11-3 Übersicht der Parameter und Menüs, die Einfluss auf die Funktion haben

Eigenschaften	Parameter												
Beschleunigungszeiten	02.010	02.011 bis 02.019		02.032	02.033	02.034	02.002						
Analoge Ein- und Ausgänge	Menü 7												
Analogeingang 1	07.001	07.007	07.008	07.009	07.010	07.028	07.051	07.030	07.061	07.062	07.063	07.064	
Analogeingang 2	07.002	07.011	07.012	07.013	07.014		07.031	07.052	07.065	07.066	07.067	07.068	
Analogausgang 1	07.019	07.020			07.055	07.099							
Analoger Sollwert 1	01.036	07.010	07.001	07.007	07.008	07.009	07.028	07.051	07.030	07.061	07.062	07.063	07.064
Analoger Sollwert 2	01.037	07.014	01.041	07.002	07.011	07.012	07.013	07.032	07.031	07.065	07.066	07.067	07.068
Anwendungsmenü	Menü 18				Menü 20								
Anzeigebit ‚Frequenz erreicht‘	03.006	03.007	03.009	10.006	10.005	10.007							
Automatisches Reset	10.034	10.035	10.036	10.001									
Autotune	05.012		05.017	05.021	05.024	05.025	05.010	05.029	05.030	05.062	05.063	05.059	05.060
Binärcodierer	09.029	09.030	09.031	09.032	09.033	09.034							
Bipolarer Sollwert	01.010												
Bremsensteuerung	12,040 bis 12,047			12.050	12.051								
Bremse	10.011	10.010	10.030	10.031	06.001	02.004	02.002	10.012	10.039	10.040			
Fangfunktion	06.009	05.040											
Stop mit Austrudeln	06.001												
Kopieren	11.042	11,036 bis 11,039											
Kosten - pro kWh Strom	06.016	06.017	06.024	06.025	06.026		06.027						
Stromregler	04.013	04.014											
Stromistwert	04.001	04.002	04.017	04.004		04.020		04.024	04.026	10.008	10.009	10.017	
Stromgrenzen	04.005	04.006	04.007	04.018	04.015	04.019	04.016	05.007	05.010	10.008	10.009	10.017	
DC-Zwischenkreisspannung	05.005	02.008											
Gleichstrombremsung	06.006	06.007	06.001										
Verzögerungszeiten	02.020	02.021 bis 02.029		02.004	02.035 bis 02.037		02.002	02.008	06.001	10.030	10.031	10.039	02.009
Standardwerte	11.043	11.046											
Digitale E/A	Menü 8												
Statuswort digitale E/A	08.020												
Digital-EA Kl. 10	08.001	08.011	08.021	08.031	08.081	08.091	08.121						
Digitaleingang Kl. 11	08.002	08.012	08.022		08.082	08.122							
Digitaleingang Kl. 12	08.003	08.013	08.023		08.083	08.123							
Digitaleingang Kl. 13	08.004	08.014	08.024	08.084	08.124								
Digitaleingang Kl. 14	08.005	08.015	08.025		08.035	08.085	08.125						
Richtung	10.013	06.030	06.031	01.003	10.014	02.001	03.002	08.003	08.004	10.040			
Umrichter bestromt	10.002	10.040											
Umrichter-Derivat	11.028												
Betriebsbereit	10.001	08.028	08.008	08.018	10.036	10.040							
Dynamisches Regelungsverhalten	05.026												
Dynamische U/f-Kennlinie	05.013												
Freigabe	06.015				06.038								
Anzeige: Frequenzistwert	03.002	03.003	03.004										
Externe Fehlerabschaltung	10.032												
Lüfterdrehzahl	06.045												
Feldschwächung - Asynchronmotor	05.029	05.030	01.006	05.028	05.062	05.063							
Filterwechsel	06.019	06.018	06.021	06.022	06.023								

Sicherheits- informationen	Produkt- informationen	Mechanische Installation	Elektrische Installation	Bedienung und Softwarestruktur	Basis- parameter	Inbetrieb- nahme	Optimierung	NV- Medienkarte	Onboard- SPS	Erweiterte Parameter	Diagnose	UL- Zertifikat
-------------------------------	---------------------------	-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------	---------------------	-------------	--------------------	-----------------	-------------------------	----------	-------------------

Eigenschaften	Parameter												
Firmware-Version	11.029	11.035											
Frequenzregler	03.010 bis 03.017												
Frequenzsollwertauswahl	01.014	01.015											
Slave-Frequenz	03.001	03.013	03.014	03.015	03.016	03.017	03.018						
Harter Frequenzsollwert	03.022	03.023											
Nennwert bei hoher Überlast (Heavy Duty)	05.007	11.032											
Hochstabile Raumvektormodulation	05.019												
E/A-Ansteuerlogik	06.004	06.030	06.031	06.032	06.033	06.034	06.042	06.043	06.041				
Massenträgheits- kompensation	02.038		04.022	03.018									
Sollwert für Tippbetrieb	01.005	02.019	02.029										
Keypad-Sollwert	01.017	01.014	01.043	01.051	06.012	06.013							
Endschalter	06.035	06.036											
Netzausfall-Erkennung	06.003	10.015	10.016	05.005	06.046	06.048	06.051						
Logikfunktion 1	09.001	09.004	09.005	09.006	09.007	09.008	09.009	09.010					
Logikfunktion 2	09.002	09.014	09.015	09.016	09.017	09.018	09.019	09.020					
Max. Drehzahl	01.006												
Menü 0 Konfiguration				Menü 22									
Sollwertbegrenzung (Minimum)	01.007	10.004											
Motorparametersatz	05.006	05.007	05.008	05.009	05.010	05.011							
Motorparametersatz 2	Menü 21		11.045										
Motorpoti	09.021	09.022	09.023	09.024	09.025	09.026	09.027	09.028	09.003				
NV-Medienkarte	11.036 bis 11.039			11.042									
Offset-Sollwert	01.004	01.038	01.009										
Open-Loop-Vektormodus	05.014	05.017	05.088										
Betriebsart		11.031		05.014									
Ausgang	05.001	05.002	05.003	05.004									
Überfrequenz- Schwellenwert	03.008												
Freigabe Übermodulation	05.020												
PID-Regler	Menü 14												
Beim Einschalten angezeigter Parameter	11.022												
Festsollwerte für Drehzahlen	01.015	01.021 bis 01.028				01.014	01.042	01.045 bis 01.047			01.050		
Programmierbare Logik	Menü 9												
Rampenmodus (Beschleunigung/ Verzögerung)	02.004	02.008	06.001	02.002	02.003	10.030	10.031	10.039					
Sollwert auswählen	01.014	01.015	01.049	01.050	01.001								
Generatorische Stromgrenze	10.010	10.011	10.030	10.031	06.001	02.004	02.002	10.012	10.039	10.040			
Relaisausgang	08.008	08.018	08.028										
Reset	10.001		10.033	10.034	10.035	10.036	10.038						
RFC-Modus				05.040									
S-Rampe	02.006	02.007											
Abtastfrequenzen	05.018												
Sicherheitscode	11.030	11.044											
Serielle Kommunikation	11.023 bis 11.027		11.099	11.020									
Sollwerte übergehen	01.029	01.030	01.031	01.032	01.033	01.034	01.035						

Sicherheits- informationen	Produkt- informationen	Mechanische Installation	Elektrische Installation	Bedienung und Softwarestruktur	Basis- parameter	Inbetrieb- nahme	Optimierung	NV- Medienkarte	Onboard- SPS	Erweiterte Parameter	Diagnose	UL- Zertifikat
-------------------------------	---------------------------	-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------	---------------------	-------------	--------------------	-----------------	-------------------------	----------	-------------------

Eigenschaften	Parameter												
Schlupfkompensation	05.027	05.008	05.033	05.036	05.084								
Statuswort	10.040												
Versorgung	05.005	06.003	06.046	06.048	06.051	06.058	06.059						
Taktfrequenz	05.018	05.035	07.034	07.035									
Thermischer Schutz - Umrichter	05.018	05.035	07.004	07.005			07.035	10.018					
Thermischer Schutz - Motor	04.015	05.007	04.019	04.016	04.025		08.035						
Thermistoreingang	07.046	07.047	07.048	07.049	07.050	08.035							
Schwellwertschalter 1	12.001	12.003 bis 12.007											
Schwellwertschalter 2	12.002	12.023 bis 12.027											
Zeit - Filterwechsel	06.019	06.018	06.021	06.022	06.023								
Zeitstempel für ‚Gerät an Spannung‘	06.020			06.019	06.017	06.018	06.084						
Zeitstempel für ‚Gerät freigegeben‘				06.019	06.017	06.018	06.084						
Drehmoment	04.003	04.026	05.032										
Modus Momentenregelung	04.008	04.011											
Fehlerabschaltungs- erkennung	10.037	10.038	10.020 bis 10.029										
Fehlerprotokoll	10.020 bis 10.029			10.041 bis 10.060				10.070 bis 10.079					
Unterspannung	05.005	10.016	10.015	10.068									
U/f-Modus	05.015	05.014											
Variablenselektor 1	12.008 bis 12.016												
Variablenselektor 2	12.028 bis 12.036												
Spannungsregler	05.031												
Spannungsmodus	05.014	05.017		05.015									
Nennspannung	11.033	05.009	05.005										
Spannungsversorgung		06.046	05.005										
Warnung	10.019	10.012	10.017	10.018	10.040								
Anzeigebit ‚Nullzahl‘	03.005	10.003											

11.1 Parameterbereiche und Höchst-/Mindestwerte für Variablen:

Einige Parameter des Umrichters haben einen Variablenbereich mit einem Variablen-Mindestwert und einem Variablen-Höchstwert, die von einem der Folgenden abhängen:

- Die Einstellungen anderer Parameter
- Den Umrichternennwerten
- Dem Umrichtermodus
- Eine Kombination aus den Obenstehenden

In der folgenden Tabelle finden Sie eine Definition der Mindest-/Höchstwerte und dem maximalen Bereich der Variablen.

VM_AC_VOLTAGE		Der Bereich gilt für Parameter, die eine Wechselspannung anzeigen
Einheiten	V	
[MIN]-Bereich	0	
[MAX]-Bereich	0 bis 930	
Definition	VM_AC_VOLTAGE[MAX] ist von der Umrichternennspannung abhängig. Siehe Tabelle 11-4. VM_AC_VOLTAGE[MIN] = 0	

VM_AC_VOLTAGE_SET		Der Bereich gilt für die Konfigurationsparameter der Wechselspannung
Einheiten	V	
[MIN]-Bereich	0	
[MAX]-Bereich	0 bis 765	
Definition	VM_AC_VOLTAGE_SET[MAX] ist von der Umrichter-Nennspannung abhängig. Siehe Tabelle 11-4. VM_AC_VOLTAGE_SET[MIN] = 0	

VM_ACCEL_RATE		Höchstwert, der auf Parameter für Rampenzeiten angewendet wird
Einheiten	s / 100 Hz, s/1000 Hz, s/Maximalfrequenz	
[MIN]-Bereich	Open-Loop: 0,0 RFC-A: 0,0	
[MAX]-Bereich	Open-Loop: 0,0 bis 32000,0 RFC-A: 0,0 bis 32000,0	
Definition	<p>Für die Rampenratenparameter muss ein Maximalwert festgelegt werden, da die Einheit die Zeit für die Drehzahländerung von null bis zu einem definierten Wert oder bis zur Höchstdrehzahl angibt. Wenn die Drehzahländerung der Höchstdrehzahl entspricht, führt eine Änderung der Höchstdrehzahl für einen gegebenen Rampenraten-Parameterwert zu einer Änderung der tatsächlichen Rampenrate. Durch die Maximalwertberechnung für Variablen wird sichergestellt, dass die längste Rampenrate (Maximalwert des Parameters) nicht langsamer ist als die Rate mit dem festgelegten Wert, d. h. 32000,0 s/100 Hz.</p> <p>Die Maximalfrequenz wird aus <i>Sollwertbegrenzung (Maximum)</i> (01.006) übernommen, wenn <i>Auswahl Motorparametersatz 2</i> (11.045) = 0, bzw. aus <i>Sollwertbegrenzung (Maximum) M2</i> (21.001), wenn <i>Auswahl Motorparametersatz 2</i> (11.045) = 1.</p> <p>VM_ACCEL_RATE[MIN] = 0,0</p> <p>Wenn Rampenzeit-Einheiten (02.039) = 0: VM_ACCEL_RATE[MAX] = 32000,0</p> <p>Sonst: VM_ACCEL_RATE[MAX] = 32000,0 x Max. Frequenz / 100,0</p>	

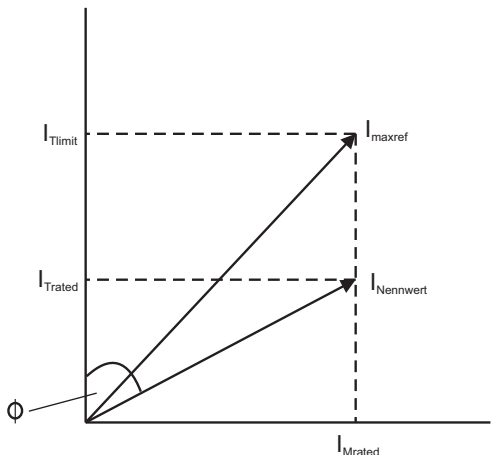
VM_DC_VOLTAGE		Der Bereich gilt für die Sollwertparameter der Gleichspannung
Einheiten	V	
[MIN]-Bereich	0	
[MAX]-Bereich	0 bis 1190	
Definition	<p>VM_DC_VOLTAGE[MAX] ist der Maximalwert des Istwerts der DC-Zwischenkreisspannung (Abschaltsschwelle Überspannung) für den Umrichter. Dieser Wert ist von der Umrichter-Nennspannung abhängig. Siehe Tabelle 11-4.</p> <p>VM_DC_VOLTAGE[MIN] = 0</p>	

VM_DC_VOLTAGE_SET		Der Bereich gilt für die Sollwertparameter der Gleichspannung
Einheiten	V	
[MIN]-Bereich	0	
[MAX]-Bereich	0 bis 1150	
Definition	<p>VM_DC_VOLTAGE_SET[MAX] ist von der Umrichter-Nennspannung abhängig. Siehe Tabelle 11-4.</p> <p>VM_DC_VOLTAGE_SET[MIN] = 0</p>	

VM_DRIVE_CURRENT		Der Bereich gilt für Parameter, die einen Strom in A anzeigen
Einheiten	A	
[MIN]-Bereich	-9999,99 bis 0,00	
[MAX]-Bereich	0,00 bis 9999,99	
Definition	VM_DRIVE_CURRENT[MAX] entspricht dem Maximalwert (Abschaltsschwelle Überstrom) für den Umrichter und wird durch <i>Maximalwert Stromskalierung-Kc</i> (11.061) angegeben. VM_DRIVE_CURRENT[MIN] = - VM_DRIVE_CURRENT[MAX]	

VM_FREQ		Der Bereich gilt für Parameter, welche die Frequenz anzeigen
Einheiten	Hz	
[MIN]-Bereich	-1100.00	
[MAX]-Bereich	1100.00	
Definition	Die Min-/Maxwerte dieser Variablen definieren den Bereich der Drehzahlanzeigeparameter. Um eine Überswingreserve zu ermöglichen, ist der Bereich auf den doppelten Wert der Sollwertbegrenzung gesetzt. VM_FREQ[MIN] = 2 x VM_SPEED_FREQ_REF[MIN] VM_FREQ[MAX] = 2 x VM_SPEED_FREQ_REF[MAX]	

VM_MAX_SWITCHING_FREQUENCY		Der Bereich gilt für die Parameter Maximale Taktfrequenz
Einheiten	Benutzereinheiten	
[MIN]-Bereich	Open-Loop: 0 (0,667 kHz) RFC-A: 2 (2 kHz)	
[MAX]-Bereich	Open-Loop: 8 (16 kHz) RFC-A: 8 (16 kHz)	
Definition	VM_SWITCHING_FREQUENCY[MAX] = Leistungsstufenabhängig VM_SWITCHING_FREQUENCY[MIN] = 0 Dieser variable Höchstwert wird von <i>Minimale Taktfrequenz</i> (05.038) als Grenzwert für die minimale Taktfrequenz verwendet, wenn das thermische Umrichtermodell aufgrund der Temperatur die Taktfrequenz aktiv verringert. Der Parameter <i>Maximale Taktfrequenz</i> (05.018) hat Vorrang vor dem Parameter <i>Minimale Taktfrequenz</i> (05.038), sodass er nicht durch den Wert in Parameter <i>Minimale Taktfrequenz</i> (05.038) beschränkt wird. Der tatsächlich verwendete Grenzwert für die minimale Taktfrequenz ist der kleinere Wert von <i>Maximale Taktfrequenz</i> (05.018) und <i>Minimale Taktfrequenz</i> (05.038).	

VM_MOTOR1_CURRENT_LIMIT		Der auf die Parameter für die Stromgrenzen angewandte Bereich (Motor 1)
Einheiten	%	
[MIN]-Bereich	0,0	
[MAX]-Bereich	0,0 bis 1000,0	
Definition	 <p>VM_MOTOR1_CURRENT_LIMIT[MAX] ist abhängig vom Umrichter-Nennwert und den Motorkonfigurationsparametern. VM_MOTOR1_CURRENT_LIMIT[MIN] = 0,0 Open-Loop VM_MOTOR1_CURRENT_LIMIT[MAX] = $(I_{Tlimit} / I_{Trated}) \times 100 \%$ wobei: $I_{Tlimit} = I_{MaxRef} \times \cos(\sin^{-1}(I_{Mrated} / I_{MaxRef}))$ $I_{Mrated} = Pr \text{ 05.007 } \sin \phi$ $I_{Trated} = Pr \text{ 05.007 } \times \cos \phi$ $\cos \phi = Pr \text{ 05.010 }$ I_{MaxRef} ist 0,7 x Pr 11.061, wenn der Motornennstrom in Pr 05.007 kleiner oder gleich Pr 11.032 ist (d.h. Betrieb mit hoher Überlast, Heavy Duty), anderenfalls ist er niedriger als 0,7 x Pr 11.061 oder 1,1 x Pr 11.060 (d. h. Betrieb mit normaler Überlast, Normal Duty).</p>	
	$MOTOR1_CURRENT_LIMIT_MAX = \frac{\sqrt{\left[\frac{\text{Maximum current}}{\text{Motor rated current}}\right]^2 + (PF)^2 - 1}}{PF} \times 100\%$	
	wobei: Der Motor-Nennstrom ist in Pr 05.007 gespeichert. PF ist der Motorleistungsfaktor, der in Pr 05.010 gespeichert ist. Der Wert MOTOR2_CURRENT_LIMIT_MAX wird aus den Parametern in Motorparametersatz 2 berechnet. Die maximale Stromstärke ist (1,5 x Umrichter-Nennstrom), wenn der in Pr 05.007 festgelegte Nennstrom kleiner oder gleich dem im Pr 11.032 angegebenen maximalen Nennstrom bei hoher Überlast entspricht, anderenfalls ist es (1,1 x maximaler Motornennstrom). So ist beispielsweise bei einem Motor, der dieselbe Nennleistung wie der Umrichter und einen Leistungsfaktor von 0,85 hat, die maximale Stromgrenze 165,2 %. Der Nennwirkstrom und der Nennmagnetisierungsstrom werden folgendermaßen aus dem Leistungsfaktor (Pr 05.010) und dem Motornennstrom (Pr 05.007) berechnet: Nennwirkstrom = Leistungsfaktor x Motornennstrom Nennmagnetisierungsstrom = $\sqrt{(1 - \text{Leistungsfaktor}^2)} \times \text{Motornennstrom}$	
	RFC-A VM_MOTOR1_CURRENT_LIMIT[MAX] = $(I_{Tlimit} / I_{Trated}) \times 100 \%$ wobei: $I_{Tlimit} = I_{MaxRef} \times \cos(\sin^{-1}(I_{Mrated} / I_{MaxRef}))$ $I_{Mrated} = Pr \text{ 05.007 } \times \sin \phi_1$ $I_{Trated} = Pr \text{ 05.007 } \times \cos \phi_1$ $\phi_1 = \cos^{-1} (Pr \text{ 05.010 }) + \phi_2$. ϕ_1 wird während eines Autotune berechnet. Weitere Informationen zu ϕ_2 finden Sie in den Minimal-/Maximalwertberechnung für Variablen im <i>Parameter-Referenzleitfaden</i> . I_{MaxRef} ist 0,9 x Pr 11.061, wenn der Motornennstrom in Pr 05.007 kleiner oder gleich Pr 11.032 ist (d. h. Betrieb mit hoher Überlast, Heavy Duty), anderenfalls ist er niedriger als 0,9 x Pr 11.061 oder 1,1 x Pr 11.060 (d. h. Betrieb mit normaler Überlast, Normal Duty).	

VM_MOTOR2_CURRENT_LIMIT		Der auf die Parameter für die Stromgrenzen angewandte Bereich (Motor 2)
Einheiten	%	
[MIN]-Bereich	0,0	
[MAX]-Bereich	0,0 bis 1000,0	
Definition	<p>VM_MOTOR2_CURRENT_LIMIT[MAX] ist abhängig vom Umrichter-Nennwert und den Motorkonfigurationsparametern.</p> <p>VM_MOTOR2_CURRENT_LIMIT[MIN] = 0,0</p> <p>Weitere Informationen finden Sie unter VM_MOTOR1_CURRENT_LIMIT. Bei VM_MOTOR2_CURRENT_LIMIT[MAX] verwenden Sie Pr 21.007 anstelle von Pr 05.007 und Pr 21.010 anstelle von Pr 05.010.</p>	

VM_NEGATIVE_REF_CLAMP1		Grenzwerte für die negative Frequenz- oder Drehzahlbegrenzung (Motor 1)		
Einheiten	Hz			
[MIN]-Bereich	-550,00 bis 0,00			
[MAX]-Bereich	0,00 bis 550,00			
Definition	Dieser variable Höchst-/Mindestwert definiert den Bereich der negativen Frequenz- oder Drehzahlbegrenzung für Motorparametersatz 1 (<i>Sollwertbegrenzung (Minimum)</i> (01.007)). Minimum und Maximum sind von den Werten in <i>Freigabe negative Sollwertbegrenzung</i> (01.008), <i>Freigabe bipolarer Sollwert</i> (01.010) und <i>Sollwertbegrenzung (Maximum)</i> (01.006) abhängig, wie in nachstehender Tabelle gezeigt.			
	<i>Freigabe negative Sollwertbegrenzung (01.008)</i>	<i>Freigabe bipolarer Sollwert (01.010)</i>	VM_NEGATIVE_REF_CLAMP1[MIN]	VM_NEGATIVE_REF_CLAMP1[MAX]
	0	0	0,00	Pr 01.006
	0	1	0,00	0,00
	1	X	-VM_POSITIVE_REF_CLAMP[MAX]	0,00

VM_NEGATIVE_REF_CLAMP2		Grenzwerte für die negative Frequenz- oder Drehzahlbegrenzung (Motor 2)	
Einheiten	Hz		
[MIN]-Bereich	-550,00 bis 0,00		
[MAX]-Bereich	0,00 bis 550,00		
Definition	Dieser variable Höchst-/Mindestwert definiert den Bereich der negativen Frequenz- oder Drehzahlbegrenzung für Motorparametersatz 2 (<i>Sollwertbegrenzung (Minimum)</i> M2 (21.002)). Er wird genauso definiert wie VM_NEGATIVE_REF_CLAMP1, mit dem Unterschied, dass hier <i>Sollwertbegrenzung (Maximum)</i> M2 (21.001) an Stelle von <i>Sollwertbegrenzung (Maximum)</i> (01.006) verwendet wird.		

VM_POSITIVE_REF_CLAMP		Grenzwerte für die positive Frequenz- oder Sollwertbegrenzung
Einheiten	Hz	
[MIN]-Bereich	0,00	
[MAX]-Bereich	550,00	
Definition	VM_POSITIVE_REF_CLAMP[MAX] definiert den Bereich der positiven Sollwertbegrenzung, <i>Sollwertbegrenzung (Maximum)</i> (01.006), der seinerseits die Sollwerte begrenzt.	

VM_POWER		Bereich gilt für Parameter, die Leistung eingeben oder anzeigen
Einheiten	kW	
[MIN]-Bereich	-9999,99 bis 0,00	
[MAX]-Bereich	0,00 bis 9999,99	
Definition	VM_POWER[MAX] ist nennwertabhängig, um die maximale Leistung zu berücksichtigen, die vom Umrichter bei maximaler AC-Ausgangsspannung, maximalem geregeltem Strom und Leistungsfaktor ausgegeben werden kann. VM_POWER[MAX] = $\sqrt{3} \times VM_AC_VOLTAGE[MAX] \times VM_DRIVE_CURRENT[MAX] / 1000$ VM_POWER[MIN] = -VM_POWER[MAX]	

VM_RATED_CURRENT		Der Bereich gilt für die Nennstrom-Parameter
Einheiten	A	
[MIN]-Bereich	0,00	
[MAX]-Bereich	0,00 bis 9999,99	
Definition	VM_RATED_CURRENT [MAX] = <i>Maximaler Nennstrom</i> (11.060) und ist von der Umrichterleistung abhängig. VM_RATED_CURRENT [MIN] = 0,00	

VM_SPEED_FREQ_REF		Bereich für die Frequenzsollwertparameter	
Einheiten	Hz		
[MIN]-Bereich	-550,00 bis 0,00		
[MAX]-Bereich	0,00 bis 550,00		
Definition	Dieser Variablen-Mindest-/Höchstwert gilt für das gesamte Frequenz- und Drehzahl-Sollwertsystem, sodass die Sollwerte im Bereich zwischen unterer und oberer Begrenzung schwanken können.		
	Freigabe negative Sollwertbegrenzung (01.008)	VM_SPEED_FREQ_REF[MAX] bei Auswahl Motorparametersatz 2 (11.045) = 0	VM_SPEED_FREQ_REF[MAX] bei Auswahl Motorparametersatz 2 (11.045) = 1
	0	Sollwertbegrenzung (Maximum) (01.006)	Sollwertbegrenzung (Maximum) M2 (21.001)
	1	Größerer Wert von Sollwertbegrenzung (Maximum) (01.006) oder Sollwertbegrenzung (Minimum) (01.007)	Größerer Wert von Sollwertbegrenzung (Maximum) M2 (21.001) oder Sollwertbegrenzung (Minimum) M2 (21.002)
	-VM_SPEED_FREQ_REF[MIN] = VM_SPEED_FREQ_REF[MAX].		

VM_SPEED_FREQ_REF_UNIPOLAR		Unipolare-Anzeige von VM_SPEED_FREQ_REF
Einheiten	Hz	
[MIN]-Bereich	0,00	
[MAX]-Bereich	0,00 bis 550,00	
Definition	VM_SPEED_FREQ_REF_UNIPOLAR[MAX] = VM_SPEED_FREQ_REF[MAX] VM_SPEED_FREQ_REF_UNIPOLAR[MIN] = 0,00	

VM_SPEED_FREQ_USER_REFS		Bereich für analoge Sollwertparameter	
Einheiten	Hz		
[MIN]-Bereich	-550,00 bis 550,00		
[MAX]-Bereich	0,00 bis 550,00		
Definition	Dieser variable Höchstwert gilt für <i>Analoger Sollwert 1</i> (01.036), <i>Analoger Sollwert 2</i> (01.037) und <i>Keypad-Sollwert</i> (01.017). Das für diese Parameter geltende Maximum entspricht den anderen Frequenz-Referenzparametern. VM_SPEED_FREQ_USER_REFS [MAX] = VM_SPEED_FREQ_REF[MAX] Das Minimum ist jedoch abhängig von <i>Freigabe negative Sollwertbegrenzung</i> (01.008) und <i>Freigabe bipolarer Sollwert</i> (01.010).		
	<i>Freigabe negative Sollwertbegrenzung</i> (01.008)	<i>Freigabe bipolarer Sollwert</i> (01.010)	VM_SPEED_FREQ_USER_REFS[MIN]
	0	0	Wenn <i>Auswahl Motorparametersatz 2</i> (11.045) = 0, dann <i>Sollwertbegrenzung (Minimum)</i> (01.007), anderenfalls <i>Sollwertbegrenzung (Minimum) M2</i> (21.002)
	0	1	-VM_SPEED_FREQ_REF[MAX]
	1	0	0,00
	1	1	-VM_SPEED_FREQ_REF[MAX]

VM_SUPPLY_LOSS_LEVEL		Der Bereich gilt für den Netzausfall-Grenzwert
Einheiten	V	
[MIN]-Bereich	0 bis 1150	
[MAX]-Bereich	0 bis 1150	
Definition	VM_SUPPLY_LOSS_LEVEL[MAX] = VM_DC_VOLTAGE_SET[MAX] VM_SUPPLY_LOSS_LEVEL[MIN] ist von der Umrichter-Nennspannung abhängig. Siehe Tabelle 11-4.	

VM_TORQUE_CURRENT		Der Bereich gilt für die Drehmoment- und drehmomenterzeugenden Stromparameter	
Einheiten	%		
[MIN]-Bereich	-1000,0 bis 0,0		
[MAX]-Bereich	0,0 bis 1000,0		
Definition			
	Auswahl Motorparametersatz 2 (11.045)	VM_TORQUE_CURRENT[MAX]	
	0	VM_MOTOR1_CURRENT_LIMIT[MAX]	
	1	VM_MOTOR2_CURRENT_LIMIT[MAX]	
	-VM_TORQUE_CURRENT[MIN] = VM_TORQUE_CURRENT[MAX]		

VM_TORQUE_CURRENT_UNIPOLAR		Unipolare-Anzeige von VM_TORQUE_CURRENT
Einheiten	%	
[MIN]-Bereich	0,0	
[MAX]-Bereich	0,0 bis 1000,0	
Definition	<p>VM_TORQUE_CURRENT_UNIPOLAR[MAX] = VM_TORQUE_CURRENT[MAX] VM_TORQUE_CURRENT_UNIPOLAR[MIN] = 0,0 <i>Maximale Skalierung Anwenderstrom</i> (04.024) legt die variablen Höchst- und Mindestwerte VM_USER_CURRENT und VM_USER_CURRENT_HIGH_RES fest, die für <i>Prozentuale Last</i> (04.020), <i>Drehmomentsollwert</i> (04.008) und Drehmoment-Offset (04.008) gelten. Dies ist für die Weiterleitung dieser Parameter zu einem Analogausgang nützlich, da der Anwender den maximalen Ausgangswert festlegen kann. Dieser Höchstwert wird durch MOTOR1_CURRENT_LIMIT bzw. MOTOR2_CURRENT_LIMIT begrenzt, je nachdem, welcher Motorparametersatz gerade aktiv ist.</p> <p>Mit den standardmäßigen Parametern variiert der Maximalwert (VM_TORQUE_CURRENT_UNIPOLAR [MAX]) je nach Umrichtergröße. Für einige Umrichtergrößen kann der Standardwert unter den durch die Parameterbereichsbeschränkung vorgegebenen Wert verringert werden.</p>	

VM_USER_CURRENT		Der Bereich gilt für den Parameter Drehmoment Sollwert und prozentuale Last mit einer Dezimalstelle
Einheiten	%	
[MIN]-Bereich	-1000,0 bis 0,0	
[MAX]-Bereich	0,0 bis 1000,0	
Definition	<p>VM_USER_CURRENT[MAX] = <i>Maximale Skalierung Anwenderstrom</i> (04.024) VM_USER_CURRENT[MIN] = -VM_USER_CURRENT[MAX] <i>Maximale Skalierung Anwenderstrom</i> (04.024) legt die variablen Höchst- und Mindestwerte VM_USER_CURRENT und VM_USER_CURRENT_HIGH_RES fest, die für <i>Prozentuale Last</i> (04.020), <i>Drehmomentsollwert</i> (04.008) und Drehmoment-Offset (04.008) gelten. Dies ist für die Weiterleitung dieser Parameter zu einem Analogausgang nützlich, da der Anwender den maximalen Ausgangswert festlegen kann. Dieser Höchstwert wird durch MOTOR1_CURRENT_LIMIT bzw. MOTOR2_CURRENT_LIMIT begrenzt, je nachdem, welcher Motorparametersatz gerade aktiv ist.</p> <p>Mit den standardmäßigen Parametern variiert der Maximalwert (VM_TORQUE_CURRENT_UNIPOLAR [MAX]) je nach Umrichtergröße. Für einige Umrichtergrößen kann der Standardwert unter den durch die Parameterbereichsbeschränkung vorgegebenen Wert verringert werden.</p>	

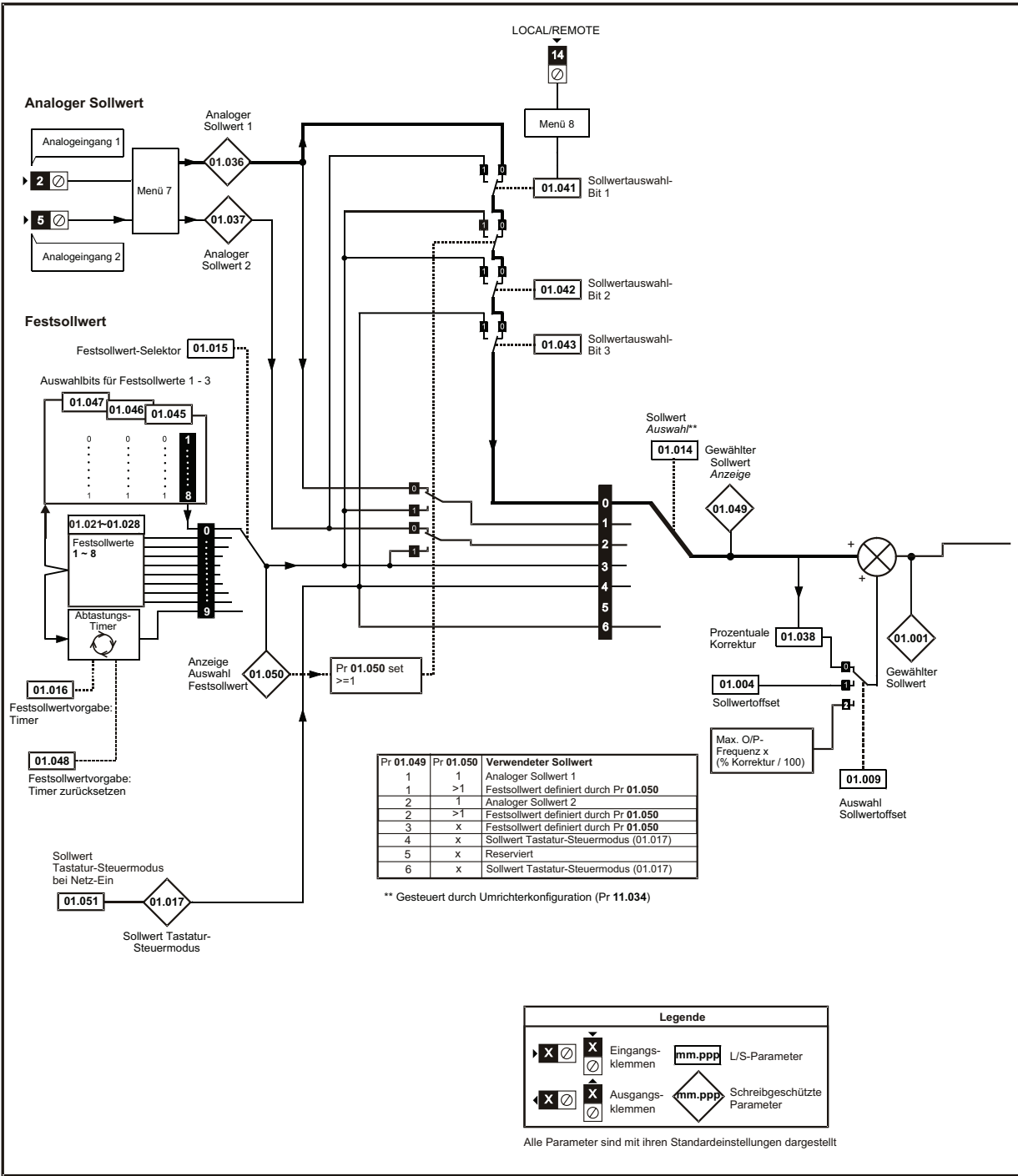
Tabelle 11-4 Von der Nennspannung abhängige Werte

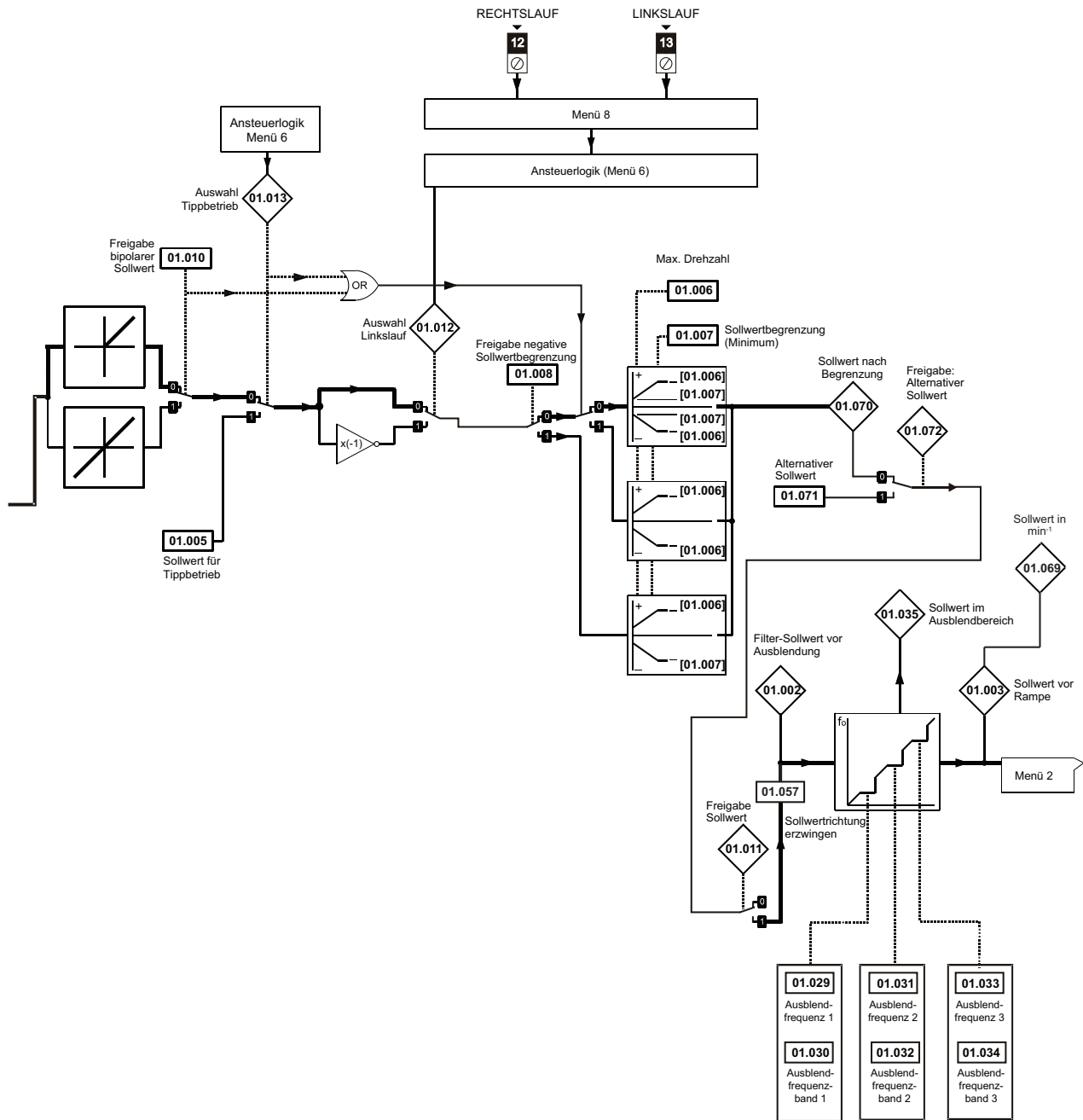
Variable min/max	Spannungspegel			
	100 V	200 V	400 V	575 V
VM_DC_VOLTAGE_SET[MAX]	400		800	955
VM_DC_VOLTAGE[MAX] Baugröße 1 bis 4	510		870	n. v.
VM_DC_VOLTAGE[MAX] Baugröße 5 bis 9	415		830	990
VM_AC_VOLTAGE_SET[MAX] Baugröße 1 bis 4	240		480	n. v.
VM_AC_VOLTAGE_SET[MAX] Baugröße 5 bis 9	265		530	635
VM_AC_VOLTAGE[MAX]	325		650	780
VM_STD_UNDER_VOLTS[MIN]	175		330	435
VM_SUPPLY_LOSS_LEVEL[MIN]	205		410	540

Sicherheits- informationen	Produkt- informationen	Mechanische Installation	Elektrische Installation	Bedienung und Softwarestruktur	Basis- parameter	Inbetrieb- nahme	Optimierung	NV- Medienkarte	Onboard- SPS	Erweiterte Parameter	Diagnose	UL- Zertifikat
-------------------------------	---------------------------	-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------	---------------------	-------------	--------------------	-----------------	---------------------------------	----------	-------------------

11.2 Menü 1: Sollfrequenz

Abbildung 11-1 Menü 1: Logikdiagramm





Sicherheits- informationen	Produkt- informationen	Mechanische Installation	Elektrische Installation	Bedienung und Softwarestruktur	Basis- parameter	Inbetrieb- nahme	Optimierung	NV- Medienkarte	Onboard- SPS	Erweiterte Parameter	Diagnose	UL- Zertifikat
-------------------------------	---------------------------	-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------	---------------------	-------------	--------------------	-----------------	-------------------------	----------	-------------------

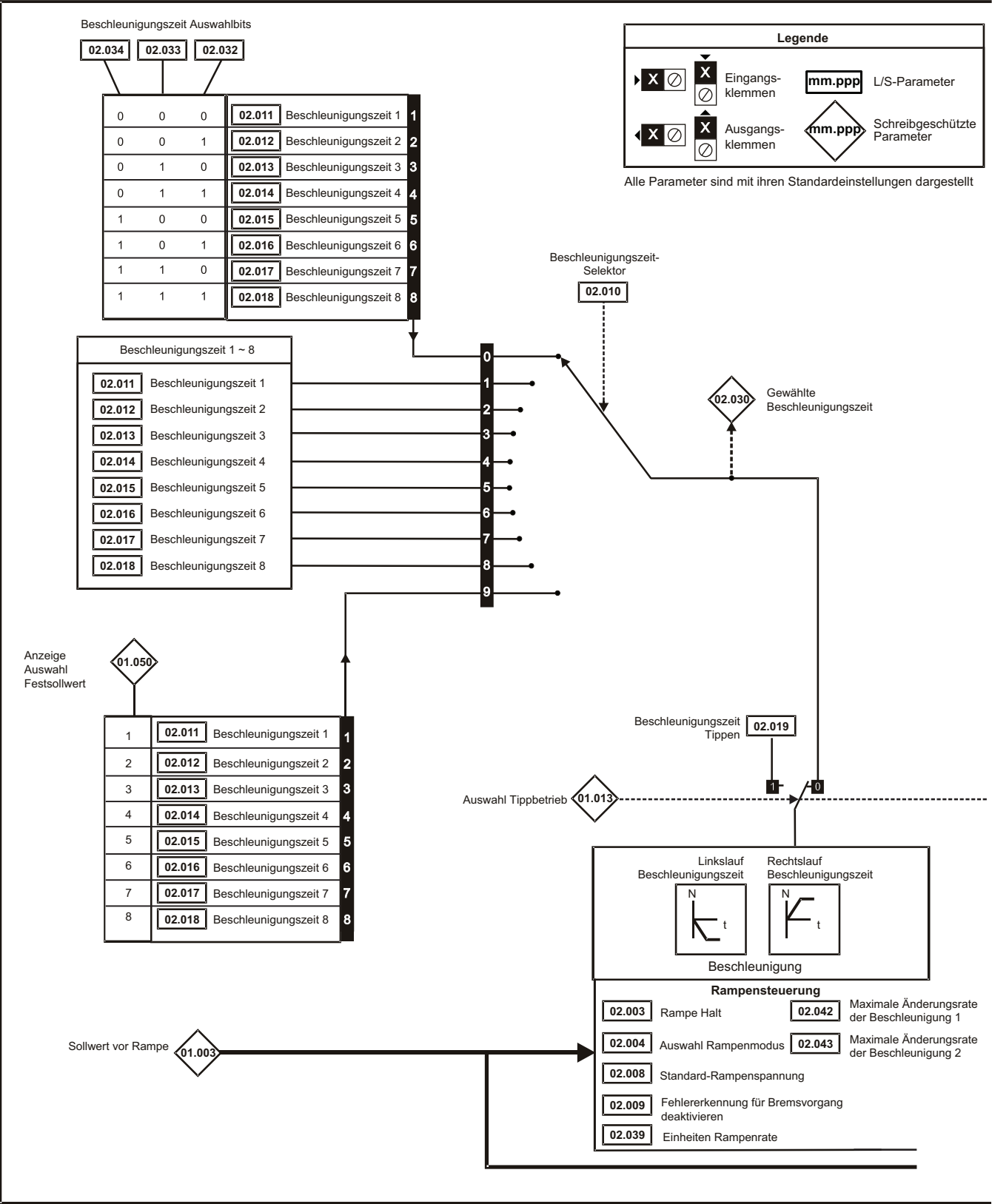
Parameter		Bereich (⌘)		Standardwerte (⇔)		Typ					
		OL	RFC-A	OL	RFC-A						
01.001	Gewählter Sollwert	0,00 bis Pr 01.006 Hz				RO	Num	ND	NC	PT	
01.002	Filter-Sollwert vor Ausblendung	0,00 bis Pr 01.006 Hz				RO	Num	ND	NC	PT	
01.003	Sollwert vor Rampe	0,00 bis Pr 01.006 Hz				RO	Num	ND	NC	PT	
01.004	Sollwertoffset	0,00 bis Pr 01.006 Hz		0,00 Hz		RW	Num				US
01.005	Sollwert für Tippbetrieb	0,00 bis 300,00 Hz		1,50 Hz		RW	Num				US
01.006	Max. Drehzahl	0,00 bis 550,00 Hz		50Hz: 50,00 Hz 60Hz: 60,00 Hz		RW	Num				US
01.007	Min. Drehzahl	0,00 bis Pr 01.006 Hz		0,00 Hz		RW	Num				US
01.008	Freigabe negative Sollwertbegrenzung	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
01.009	Auswahl Sollwertoffset	0 bis 2		0		RW	Num				US
01.010	Freigabe bipolarer Sollwert	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
01.011	Freigabe Sollwert	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
01.012	Auswahl Linkslauf	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
01.013	Auswahl Tippbetrieb	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
01.014	Auswahl Sollwert	A1.A2 (0), A1.Pr (1), A2.Pr (2), PrESt (3), PAd (4), rES (5), PAd.rEF (6)		A1.A2 (0)		RW	Txt				US
01.015	Festsollwert-Selektor	0 bis 9		0		RW	Num				US
01.016	Festsollwertvorgabe: Timer	0 bis 400,0 s		10,0 s		RW	Num				US
01.017	Sollwert Tastatur-Steuermodus	VM_SPEED_FREQ_USER_REFS Hz		0,00 Hz		RO	Num		NC	PT	PS
01.021	Festsollwert 1	0,00 bis Pr 01.006 Hz		0,00 Hz		RW	Num				US
01.022	Festsollwert 2	0,00 bis Pr 01.006 Hz		0,00 Hz		RW	Num				US
01.023	Festsollwert 3	0,00 bis Pr 01.006 Hz		0,00 Hz		RW	Num				US
01.024	Festsollwert 4	0,00 bis Pr 01.006 Hz		0,00 Hz		RW	Num				US
01.025	Festsollwert 5	0,00 bis Pr 01.006 Hz		0,00 Hz		RW	Num				US
01.026	Festsollwert 6	0,00 bis Pr 01.006 Hz		0,00 Hz		RW	Num				US
01.027	Festsollwert 7	0,00 bis Pr 01.006 Hz		0,00 Hz		RW	Num				US
01.028	Festsollwert 8	0,00 bis Pr 01.006 Hz		0,00 Hz		RW	Num				US
01.029	Ausblendfrequenz 1	0,00 bis 550,00 Hz		0,00 Hz		RW	Num				US
01.030	Ausblendfrequenzband 1	0,00 bis 25,00 Hz		0,50 Hz		RW	Num				US
01.031	Ausblendfrequenz 2	0,00 bis 550,00 Hz		0,00 Hz		RW	Num				US
01.032	Ausblendfrequenzband 2	0,00 bis 25,00 Hz		0,50 Hz		RW	Num				US
01.033	Ausblendfrequenz 3	0,00 bis 550,00 Hz		0,00 Hz		RW	Num				US
01.034	Ausblendfrequenzband 3	0,00 bis 25,00 Hz		0,50 Hz		RW	Num				US
01.035	Sollwert im Ausblendbereich	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
01.036	Analoger Sollwert 1	VM_SPEED_FREQ_USER_REFS Hz		0,00 Hz		RO	Num		NC		
01.037	Analoger Sollwert 2	VM_SPEED_FREQ_USER_REFS Hz		0,00 Hz		RO	Num		NC		
01.038	Prozentuale Korrektur	±100,00 %		0,00 %		RW	Num		NC		
01.041	Sollwertauswahl-Bit 1	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit		NC		
01.042	Sollwertauswahl-Bit 2	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit		NC		
01.043	Sollwertauswahl-Bit 3	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit		NC		
01.045	Festsollwert-Auswahlbit 1	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit		NC		
01.046	Festsollwert-Auswahlbit 2	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit		NC		
01.047	Festsollwert-Auswahlbit 3	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit		NC		
01.048	Festsollwertvorgabe: Timer zurücksetzen	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit		NC		
01.049	Anzeige Gewählter Sollwert	1 bis 6				RO	Num	ND	NC	PT	
01.050	Auswahl Festsollwert	1 bis 8				RO	Num	ND	NC	PT	
01.051	Sollwert Tastatur-Steuermodus bei Netz-Ein	rESEt (0), LAsI (1), PrESEt (2)		rESEt (0)		RW	Txt				US
01.057	Sollwertrichtung erzwingen	NonE (0), For (1), rEv (2)		NonE (0)		RW	Txt				
01.069	Sollwert in min-1	±33000,0 min ⁻¹				RO	Num	ND	NC	PT	
01.070	Sollwert nach Begrenzung	0,00 bis Pr 01.006 Hz				RO	Num	ND	NC	PT	
01.071	Alternativer Sollwert	0,00 bis Pr 01.006 Hz		0,00 Hz		RW	Num		NC	PT	
01.072	Freigabe: Alternativer Sollwert	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	

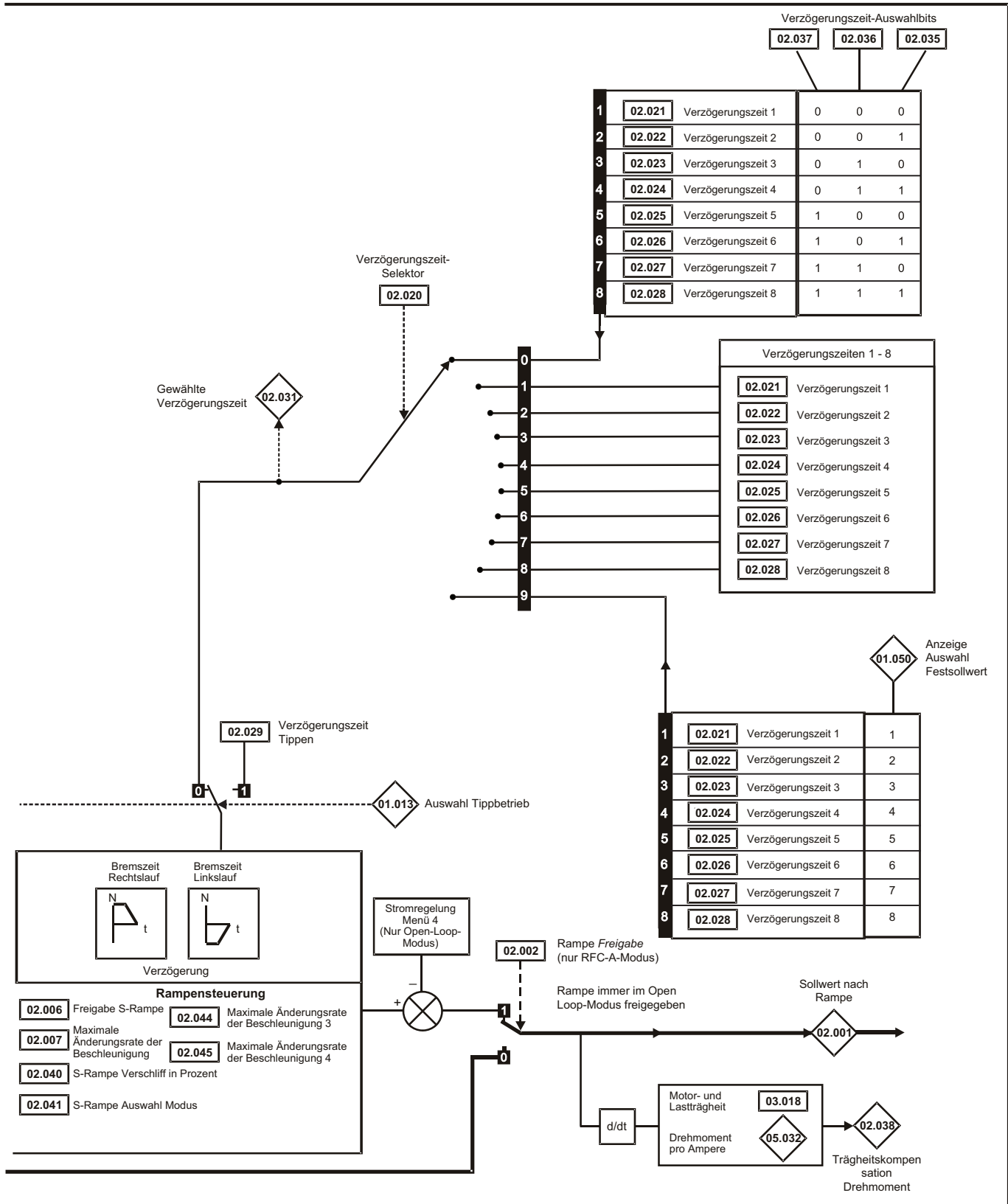
RW	Lesen/ Schreiben	RO	Nur lesen	Num	Numerischer Parameter	Bit	Bitparameter	Txt	Text	Bin	Binärer Parameter	FI	Gefiltert
ND	Kein Standardwert	NC	Nicht kopiert	PT	Geschützter Parameter	RA	Nennwertabhängig	US	Anwender- speicherung	PS	Speicherung beim Ausschalten	DE	Ziel

Sicherheits- informationen	Produkt- informationen	Mechanische Installation	Elektrische Installation	Bedienung und Softwarestruktur	Basis- parameter	Inbetrieb- nahme	Optimierung	NV- Medienkarte	Onboard- SPS	Erweiterte Parameter	Diagnose	UL- Zertifikat
-------------------------------	---------------------------	-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------	---------------------	-------------	--------------------	-----------------	-------------------------	----------	-------------------

11.3 Menü 2: Rampen

Abbildung 11-2 Menü 2: Logikdiagramm





Sicherheits- informationen	Produkt- informationen	Mechanische Installation	Elektrische Installation	Bedienung und Softwarestruktur	Basis- parameter	Inbetrieb- nahme	Optimierung	NV- Medienkarte	Onboard- SPS	Erweiterte Parameter	Diagnose	UL- Zertifikat
-------------------------------	---------------------------	-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------	---------------------	-------------	--------------------	-----------------	-------------------------	----------	-------------------

Parameter		Bereich (⌘)		Standardwerte (⇒)		Typ					
		OL	RFC-A	OL	RFC-A						
02.001	Sollwert nach Rampe	0,00 bis Pr 01.006 Hz				RO	Num	ND	NC	PT	
02.002	Freigabe Rampe		Aus (0) oder Ein (1)		Ein (1)	RW	Bit				US
02.003	Rampe Halt	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
02.004	Auswahl Rampenmodus	FAST (0), Std (1), Std.bSt (2), FSt.bSt (3)		Std (1)		RW	Txt				US
02.005	Rampenausgang deaktivieren		Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)	RW	Bit				US
02.006	Freigabe S-Rampe	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
02.007	Maximale Änderungsrate der Beschleunigung	0,0 bis 300,0 s²/100Hz		3,1 s²/100 Hz		RW	Num				US
02.008	Standard-Rampenspannung	0 bis 1150 V		110-V-Umrichter: 375 V 200-V-Umrichter: 375 V 400-V-Umrichter 50 Hz: 750 V 400-V-Umrichter 60 Hz: 775 V 575-V-Umrichter: 895 V		RW	Num		RA		US
02.009	Fehlererkennung für Bremsvorgang deaktivieren	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
02.010	Beschleunigungszeit-Selektor	0 bis 9		0		RW	Num				US
02.011	Beschleunigungszeit 1	0,0 bis 32000,0 s/Maximalfrequenz		5,0 s/Maximalfrequenz		RW	Num				US
02.012	Beschleunigungszeit 2					RW	Num				US
02.013	Beschleunigungszeit 3					RW	Num				US
02.014	Beschleunigungszeit 4					RW	Num				US
02.015	Beschleunigungszeit 5					RW	Num				US
02.016	Beschleunigungszeit 6					RW	Num				US
02.017	Beschleunigungszeit 7					RW	Num				US
02.018	Beschleunigungszeit 8					RW	Num				US
02.019	Beschleunigungszeit Tippen	0,0 bis 32000,0 s/Maximalfrequenz		0,2 s/Maximalfrequenz		RW	Num				US
02.020	Verzögerungszeit-Selektor	0 bis 9		0		RW	Num				US
02.021	Verzögerungszeit 1	0,0 bis 32000,0 s/Maximalfrequenz		10,0 s/Maximalfrequenz		RW	Num				US
02.022	Verzögerungszeit 2					RW	Num				US
02.023	Verzögerungszeit 3					RW	Num				US
02.024	Verzögerungszeit 4					RW	Num				US
02.025	Verzögerungszeit 5					RW	Num				US
02.026	Verzögerungszeit 6					RW	Num				US
02.027	Verzögerungszeit 7					RW	Num				US
02.028	Verzögerungszeit 8					RW	Num				US
02.029	Verzögerungszeit Tippen	0,0 bis 32000,0 s/Maximalfrequenz		0,2 s/Maximalfrequenz		RW	Num				US
02.030	Gewählte Beschleunigungszeit	0 bis 8				RO	Num	ND	NC	PT	
02.031	Gewählte Verzögerungszeit	0 bis 8				RO	Num	ND	NC	PT	
02.032	Beschleunigungszeit Auswahlbit 0	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit		NC		
02.033	Beschleunigungszeit Auswahlbit 1	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit		NC		
02.034	Beschleunigungszeit Auswahlbit 2	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit		NC		
02.035	Verzögerungszeit Auswahlbit 0	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit		NC		
02.036	Verzögerungszeit Auswahlbit 1	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit		NC		
02.037	Verzögerungszeit Auswahlbit 2	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit		NC		
02.038	Drehmoment Massenträgheitskompensation		±1000,0 %			RO	Num	ND	NC	PT	
02.039	Einheiten Rampenrate	0 (s/100 Hz), 1 (s/Maximalfrequenz), 2 (s/1000 Hz)		1 (s/Maximalfrequenz)		RW	Num				US
02.040	S-Rampe: Verschleiß in Prozent	0,0 bis 50,0 %		0,0 %		RW	Num				US
02.041	S-Rampe: Auswahl Modus	0 bis 2		0		RW	Num				US
02.042	Maximale Änderungsrate der Beschleunigung 1	0,0 bis 300,0 s²/100 Hz		0,0 s²/100 Hz		RW	Num				US
02.043	Maximale Änderungsrate der Beschleunigung 2	0,0 bis 300,0 s²/100 Hz		0,0 s²/100 Hz		RW	Num				US
02.044	Maximale Änderungsrate der Beschleunigung 3	0,0 bis 300,0 s²/100 Hz		0,0 s²/100 Hz		RW	Num				US
02.045	Maximale Änderungsrate der Beschleunigung 4	0,0 bis 300,0 s²/100 Hz		0,0 s²/100 Hz		RW	Num				US

RW	Lesen/ Schreiben	RO	Nur lesen	Num	Numerischer Parameter	Bit	Bitparameter	Txt	Text	Bin	Binärer Parameter	FI	Gefiltert
ND	Kein Standardwert	NC	Nicht kopiert	PT	Geschützter Parameter	RA	Nennwertabhängig	US	Anwender- speicherung	PS	Speicherung beim Ausschalten	DE	Ziel

11.4 Menü 3: Frequenzsteuerung

Abbildung 11-3 Logikdiagramm für Menü 3 (Open Loop-Modus)

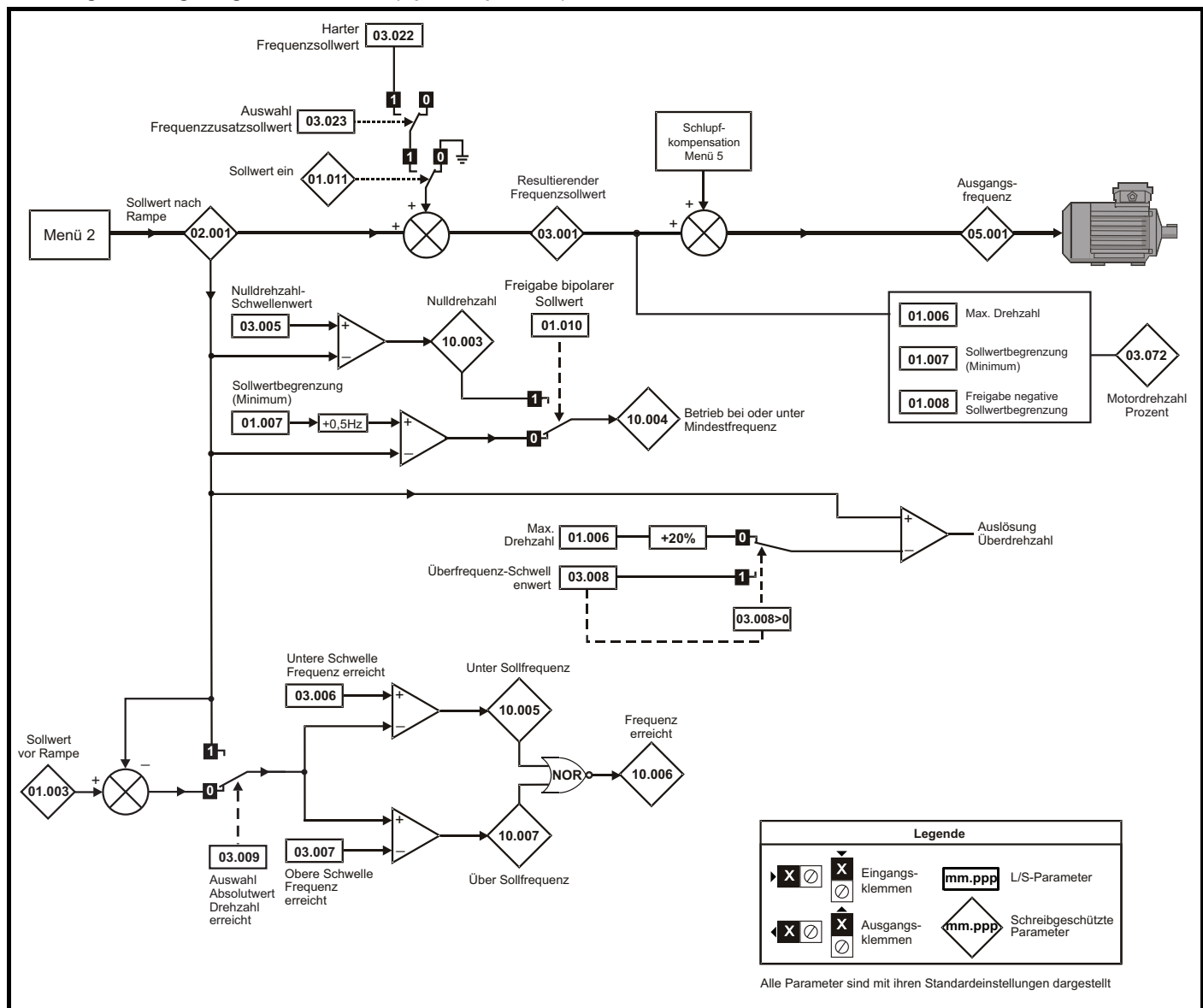
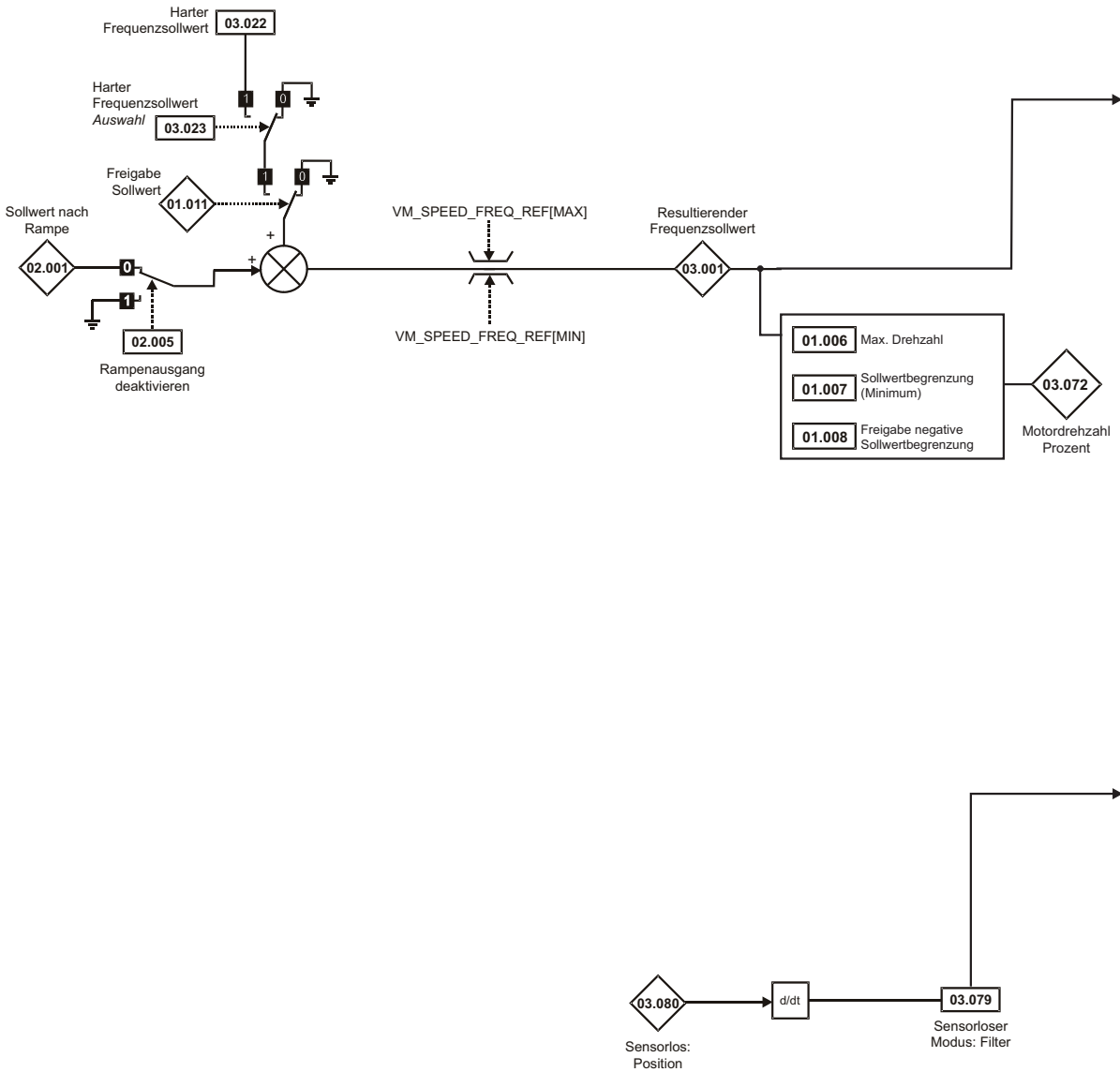


Abbildung 11-4 Menü 3 RFC-A Logikdiagramm



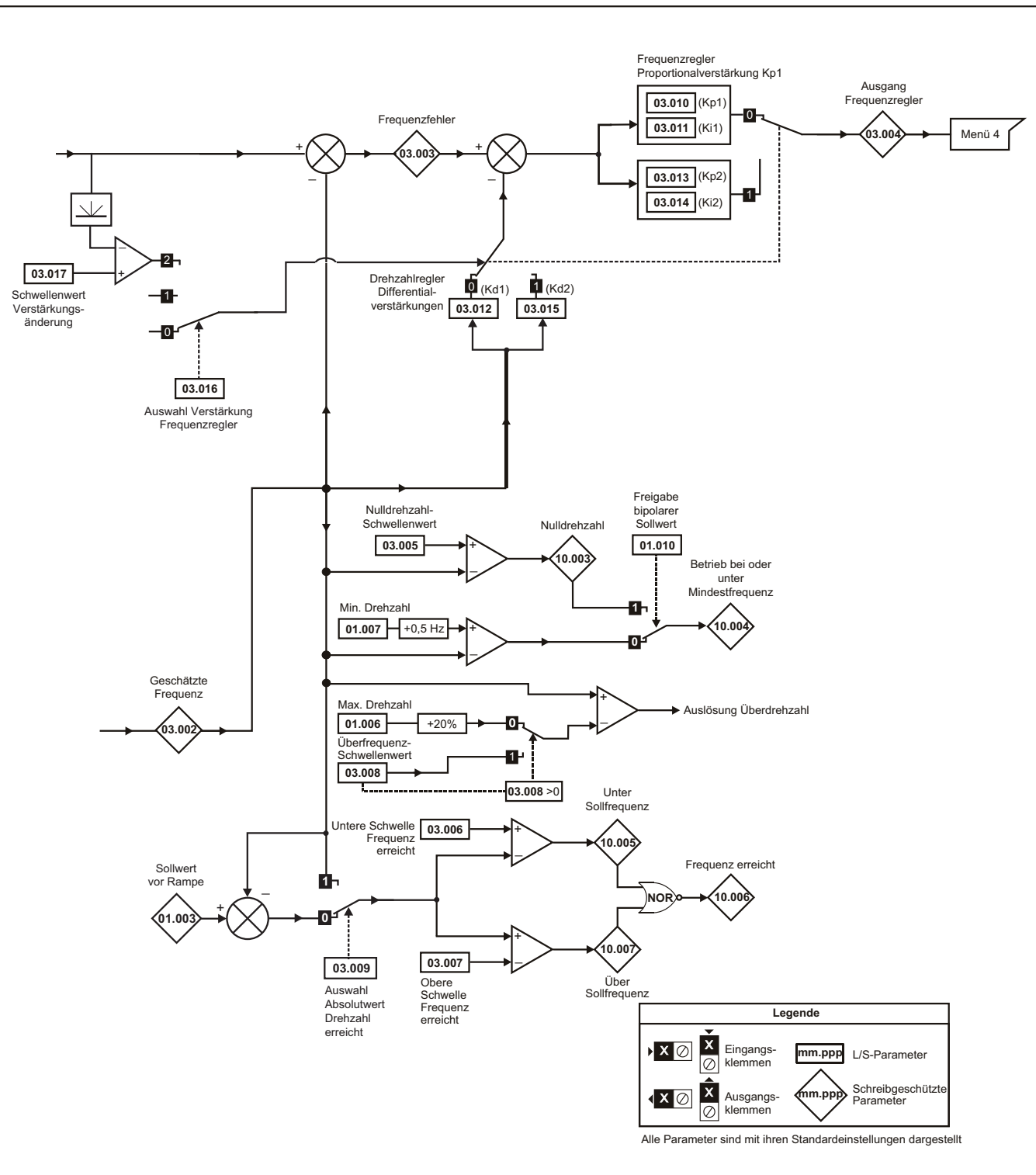
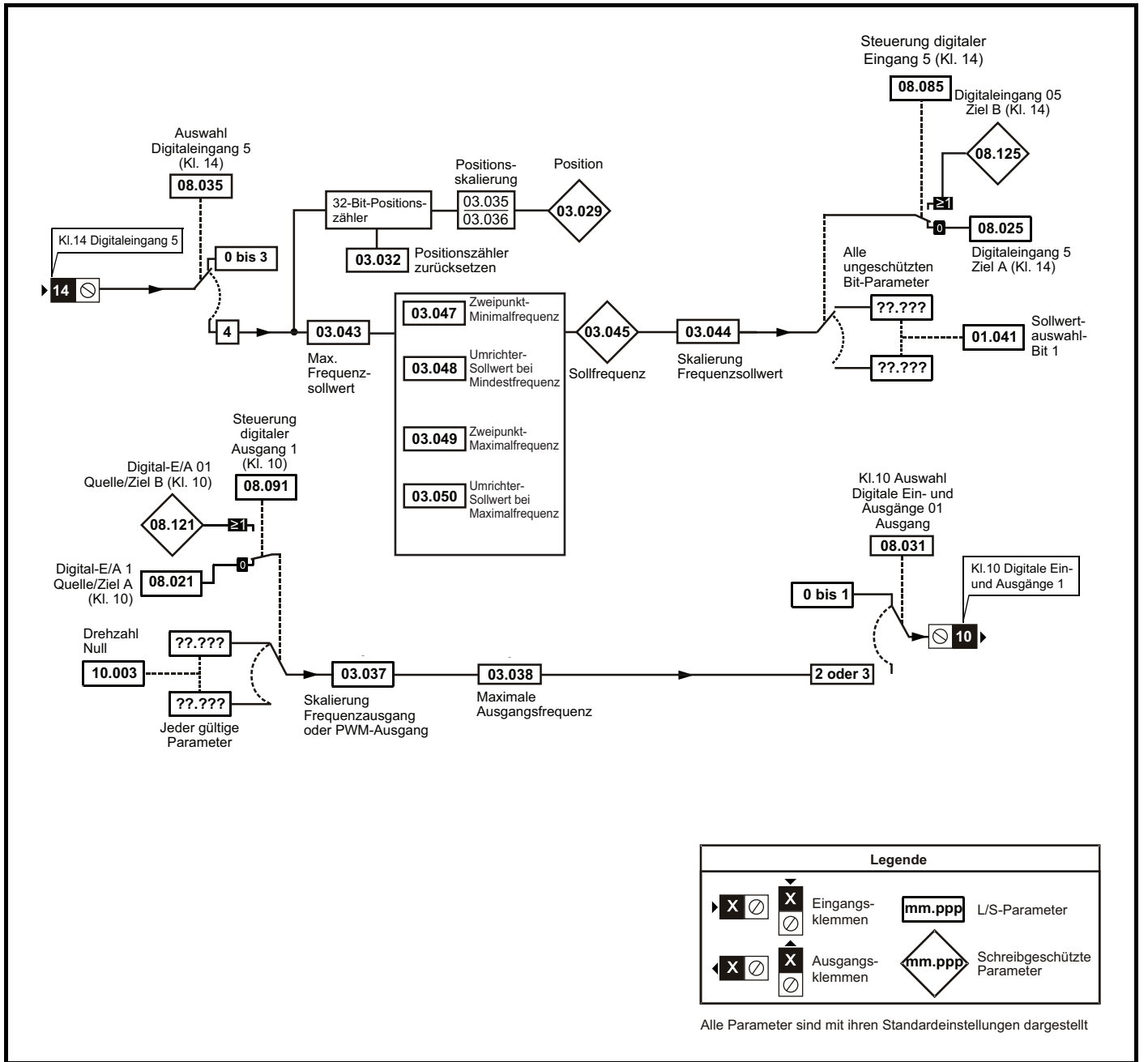


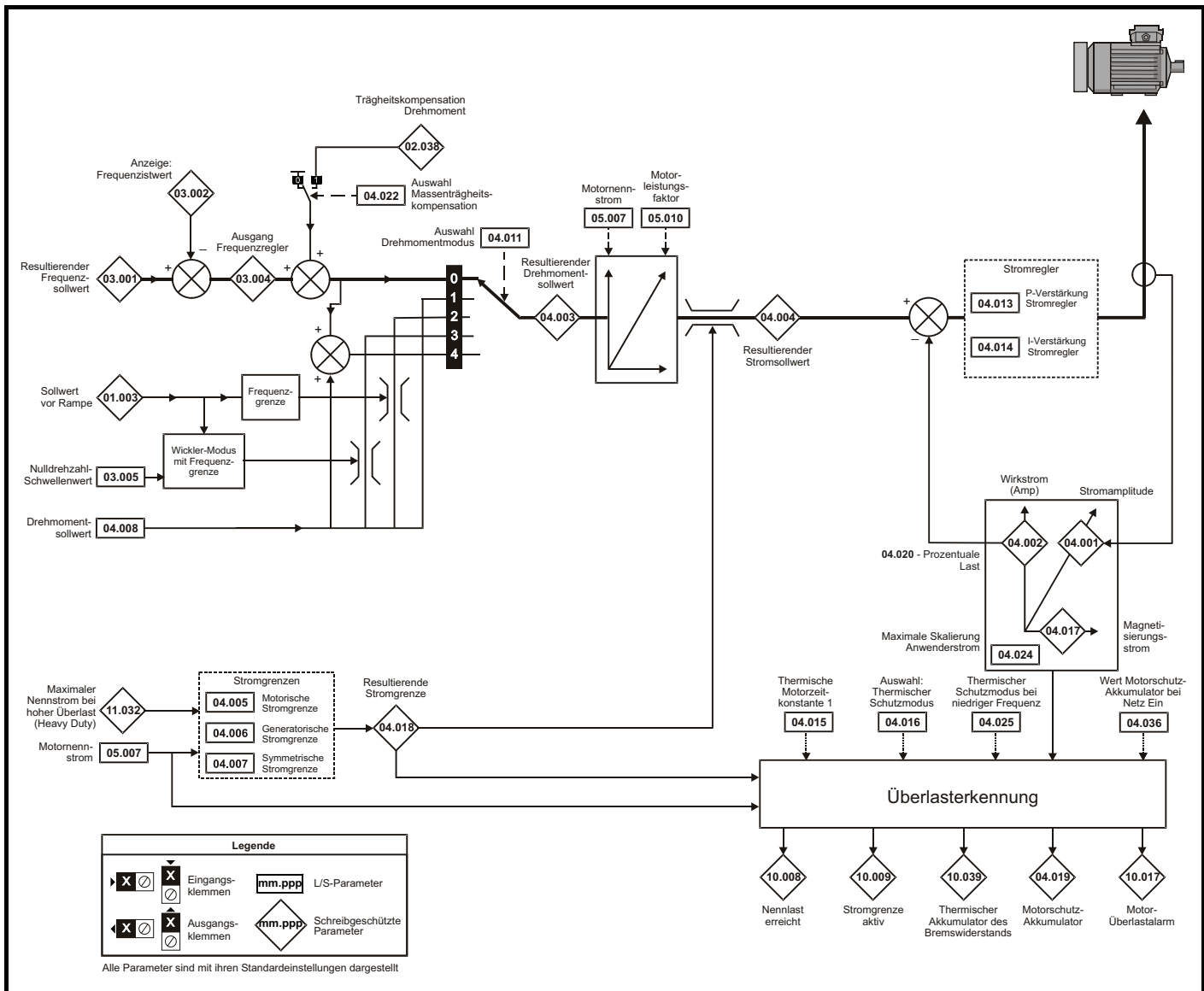
Abbildung 11-5 Menü 3: Logikdiagramm



Parameter		Bereich (⌘)		Standardwerte (⇌)		Typ					
		OL	RFC-A	OL	RFC-A						
03.001	Resultierender Frequenzsollwert	-Pr 01.006 bis Pr 01.006 oder Pr 01.007 bis Pr 01.006 Hz				RO	Num	ND	NC	PT	FI
03.002	Geschätzte Frequenz		-Pr 01.006 bis Pr 01.006 oder Pr 01.007 bis Pr 01.006 Hz			RO	Num	ND	NC	PT	FI
03.003	Frequenzfehler		-Pr 01.006 bis Pr 01.006 oder Pr 01.007 bis Pr 01.006 Hz			RO	Num	ND	NC	PT	FI
03.004	Ausgang Frequenzregler		VM_TORQUE_CURRENT %			RO	Num	ND	NC	PT	FI
03.005	Nulldrehzahl-Schwellenwert	0,00 bis 20,00 Hz		2,00 Hz		RW	Num				US
03.006	Untere Schwelle Frequenz erreicht	0,00 bis 550,00 Hz		1,00 Hz		RW	Num				US
03.007	Obere Schwelle Frequenz erreicht	0,00 bis 550,00 Hz		1,00 Hz		RW	Num				US
03.008	Überfrequenz-Schwellenwert	0,00 bis 550,00 Hz		0,00 Hz		RW	Num				US
03.009	Auswahl Absolute Frequenz erreicht	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
03.010	Frequenzregler Proportionalverstärkung Kp1		0,000 bis 200,000 s/rad		0,100 s/rad	RW	Num				US
03.011	Frequenzregler Integralverstärkung Ki1		0,00 bis 655,35 s²/rad		0,10 s²/rad	RW	Num				US
03.012	Frequenzregler Differentialverstärkung Kd1		0,00000 bis 0,65535 1/rad		0,00000 1/rad	RW	Num				US
03.013	Frequenzregler Proportionalverstärkung Kp2		0,000 bis 200,000 s/rad		0,100 s/rad	RW	Num				US
03.014	Frequenzregler Integralverstärkung Ki2		0,00 bis 655,35 s²/rad		0,10 s²/rad	RW	Num				US
03.015	Frequenzregler Differentialverstärkung Kd2		0,00000 bis 0,65535 1/rad		0,00000 1/rad	RW	Num				US
03.016	Auswahl Verstärkung Frequenzregler		0 bis 2		0	RW	Num				US
03.017	Schwellenwert Verstärkungsänderung		0,00 bis 550,00 Hz		0,00 Hz	RW	Num				FI
03.018	Motor- und Lastträgheit		0,00 bis 1000,00 kgm²		0,00 kgm²	RW	Num				US
03.022	Harter Frequenzsollwert	0,00 bis Pr 01.006 Hz		0,00 Hz		RW	Num				US
03.023	Auswahl Frequenzzusatzsollwert	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
03.029	Position (Kl. 14)	0 bis 65535				RO	Num	ND	NC	PT	FI
03.032	Positionszähler zurücksetzen (Kl. 14)	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit		NC		
03.035	Positionsskalierung Zähler (Kl. 14)	0,000 bis 1,000		1,000		RW	Num				US
03.036	Positionsskalierung Nenner (Kl. 14)	0,000 bis 100,000		1,000		RW	Num				US
03.037	Skalierung des Frequenzausgangs oder PWM Ausgangs (Kl. 10)	0,000 bis 4,000		1,000		RW	Num				US
03.038	Maximale Ausgangsfrequenz (Kl. 10)	1 (0), 2 (1), 5 (2), 10 (3) kHz		5 (2) kHz		RW	Txt				US
03.042	Hochpräzisions-Frequenzeingang	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
03.043	Max. Frequenzsollwert (Kl. 14)	0,00 bis 100,00 kHz		10,00 kHz		RW	Num				US
03.044	Sollfrequenz Skalierung (Kl. 14)	0,000 bis 4,000		1,000		RW	Num				US
03.045	Sollfrequenz (Kl. 14)	0,00 bis 100,00 %				RO	Num	ND	NC	PT	FI
03.047	Zwei Punkt Minimum Frequenz (Kl. 14)	0,00 bis 100,00 %		0,00 %		RW	Num				US
03.048	Umrichter- Sollwert bei minimaler Frequenz (Kl. 14)	0,00 bis 100,00 %		0,00 %		RW	Num				US
03.049	Zwei Punkt Maximum Frequenz (Kl. 14)	0,00 bis 100,00 %		100,00 %		RW	Num				US
03.050	Umrichtersollwert bei max. Frequenz (Kl. 14)	0,00 bis 100,00 %		100,00 %		RW	Num				US
03.072	Motordrehzahl Prozent	±150,0 %				RO		ND	NC	PT	FI
03.079	Sensorloser Modus: Filter		4 (0), 5 (1), 6 (2), 8 (3), 12 (4), 20 (5) ms		4 (0) ms	RW	Txt				US
03.080	Anzeige: Sensorloser Betrieb Position		0 bis 65535			RO	Num	ND	NC	PT	

RW	Lesen/ Schreiben	RO	Nur lesen	Num	Numerischer Parameter	Bit	Bitparameter	Txt	Text	Bin	Binärer Parameter	FI	Gefiltert
ND	Kein Standardwert	NC	Nicht kopiert	PT	Geschützter Parameter	RA	Nennwertabhängig	US	Anwender- speicherung	PS	Speicherung beim Ausschalten	DE	Ziel

Abbildung 11-7 Logikdiagramm für Menü 4 (RFC-A-Modus)



Sicherheits- informationen	Produkt- informationen	Mechanische Installation	Elektrische Installation	Bedienung und Softwarestruktur	Basis- parameter	Inbetrieb- nahme	Optimierung	NV- Medienkarte	Onboard- SPS	Erweiterte Parameter	Diagnose	UL- Zertifikat
-------------------------------	---------------------------	-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------	---------------------	-------------	--------------------	-----------------	-------------------------	----------	-------------------

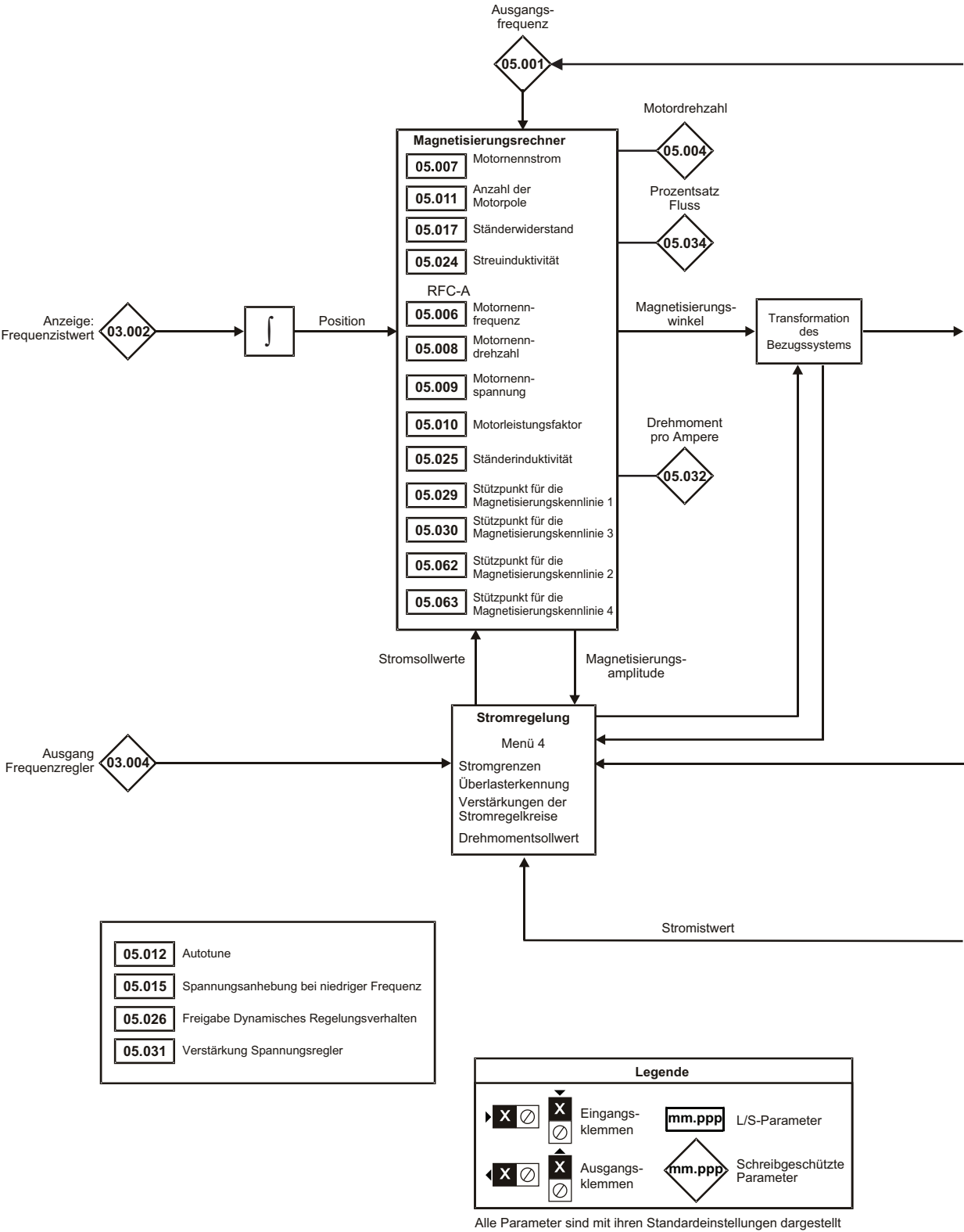
Parameter		Bereich (↯)		Standardwerte (⇨)		Typ					
		OL	RFC-A	OL	RFC-A						
04.001	Stromamplitude	0 bis max. Umrichterstrom (A)				RO	Num	ND	NC	PT	FI
04.002	Wirkstrom	± max. Umrichterstrom (A)				RO	Num	ND	NC	PT	FI
04.003	Resultierender Drehmomentsollwert	VM_TORQUE_CURRENT %				RO	Num	ND	NC	PT	FI
04.004	Resultierender Stromsollwert	VM_TORQUE_CURRENT %				RO	Num	ND	NC	PT	FI
04.005	Motorische Stromgrenze	0,0 bis VM_MOTOR1_CURRENT_LIMIT %		165,0 %*	175,0 %**	RW	Num		RA		US
04.006	Generatorische Stromgrenze	0,0 bis VM_MOTOR1_CURRENT_LIMIT %		165,0 %*	175,0 %**	RW	Num		RA		US
04.007	Symmetrische Stromgrenze	0,0 bis VM_MOTOR1_CURRENT_LIMIT %		165,0 %*	175,0 %**	RW	Num		RA		US
04.008	Drehmomentsollwert	VM_USER_CURRENT %		0,0 %		RW	Num				US
04.011	Auswahl Drehmomentmodus	0 bis 1	0 bis 5	0		RW	Num				US
04.013	Stromregler Kp-Verstärkung	0,00 bis 4000,00		20,00		RW	Num				US
04.014	Stromregler Ki-Verstärkung	0,000 bis 600,000		40,000		RW	Num				US
04.015	Thermische Motorzeitkonstante 1	1 bis 3000 s		179 s		RW	Num				US
04.016	Thermischer Schutzmodus	0 (0) bis 3 (3)		0 (0)		RW	Bin				US
04.017	Magnetisierungsstrom	0 bis max. Umrichterstrom (A)				RO	Num	ND	NC	PT	FI
04.018	Resultierende Stromgrenze	VM_TORQUE_CURRENT %				RO	Num	ND	NC	PT	
04.019	Motorschutz-Akkumulator	0,0 bis 100,0 %				RO	Num	ND	NC	PT	PS
04.020	Prozentuale Last	VM_USER_CURRENT %				RO	Num	ND	NC	PT	FI
04.022	Auswahl Massenträgheitskompensation		Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)	RW	Bit				US
04.024	Maximale Skalierung Anwenderstrom	0,0 bis VM_TORQUE_CURRENT_UNIPOLAR %		165,0 %*	175,0 %**	RW	Num		RA		US
04.025	Thermischer Schutzmodus bei niedriger Frequenz	0 bis 1		0		RW	Num				US
04.026	Prozentuales Drehmoment	VM_USER_CURRENT %				RO	Num	ND	NC	PT	FI
04.036	Wert Motorschutz-Akkumulator bei Netz Ein	Pr.dn (0), 0 (1), rEAL t (2)		Pr.dn (0)		RW	Txt				US
04.041	Benutzerdefinierte Überstromabschaltung	0 bis 100 %		100 %		RW	Num		RA		US

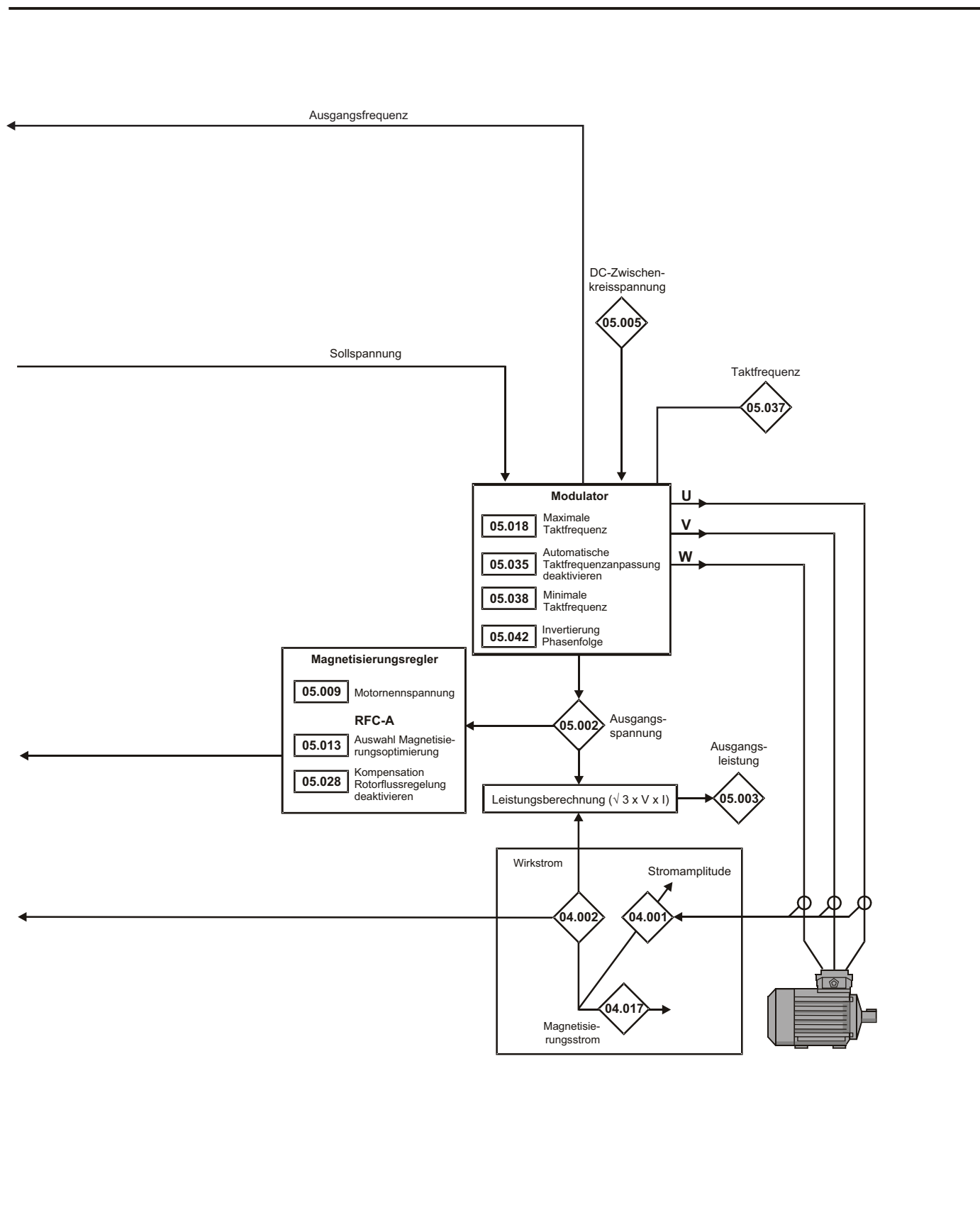
** Bei Baugröße 9 ist der Standardwert 141,9 %

*** Bei Baugröße 9 ist der Standardwert 150,0 %

RW	Lesen/ Schreiben	RO	Nur lesen	Num	Numerischer Parameter	Bit	Bitparameter	Txt	Text	Bin	Binärer Parameter	FI	Gefiltert
ND	Kein Standardwert	NC	Nicht kopiert	PT	Geschützter Parameter	RA	Nennwertabhängig	US	Anwender- speicherung	PS	Speicherung beim Ausschalten	DE	Ziel

Abbildung 11-9 Logikdiagramm für Menü 5 (RFC-A-Modus)





Sicherheits- informationen	Produkt- informationen	Mechanische Installation	Elektrische Installation	Bedienung und Softwarestruktur	Basis- parameter	Inbetrieb- nahme	Optimierung	NV- Medienkarte	Onboard- SPS	Erweiterte Parameter	Diagnose	UL- Zertifikat
-------------------------------	---------------------------	-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------	---------------------	-------------	--------------------	-----------------	-------------------------	----------	-------------------

Parameter		Bereich (⇅)		Standardwerte (⇒)		Typ					
		OL	RFC-A	OL	RFC-A						
05.001	Ausgangsfrequenz	±550,00 Hz				RO	Num	ND	NC	PT	FI
05.002	Ausgangsspannung	0 bis 930 V				RO	Num	ND	NC	PT	FI
05.003	Ausgangsleistung	VM_POWER kW				RO	Num	ND	NC	PT	FI
05.004	Motordrehzahl	±33000,0 min ⁻¹				RO	Num	ND	NC	PT	FI
05.005	Zwischenkreisspannung	0 bis 1190 V				RO	Num	ND	NC	PT	FI
05.006	Motornennfrequenz	0,00 bis 550,00 Hz		50 Hz: 50,00 Hz, 60 Hz: 60,00 Hz		RW	Num		RA		US
05.007	Motornennstrom	0,00 bis Umrchternennstrom A		Maximaler Nennstrom bei hoher Überlast (11.032)		RW	Num		RA		US
05.008	Motornennndrehzahl	0,0 bis 33000,0 min ⁻¹		50 Hz: 1500,0 min ⁻¹ 60 Hz: 1800,0 min ⁻¹	50 Hz: 1450,0 min ⁻¹ 60 Hz: 1750,0 min ⁻¹	RW	Num				US
05.009	Motornennspannung	0 bis 765 V		110-V-Umrichter: 230 V, 200-V-Umrichter: 230 V 400-V-Umrichter 50Hz: 400 V 400-V-Umrichter 60Hz: 460 V 575-V-Umrichter: 575 V		RW	Num		RA		US
05.010	Motorleistungsfaktor	0,00 bis 1,00		0,85		RW	Num		RA		US
05.011	Anzahl der Motorpole *	Auto (0) bis 32 (16)		Auto (0)		RW	Num				US
05.012	Autotune	0 bis 2	0 bis 3	0		RW	Num		NC		
05.013	Auswahl dynamische U/f-Kennlinie / Auswahl Flussoptimierung	0 bis 1		0		RW	Num				US
05.014	Auswahl Spannungsmodus	Ur.S (0), Ur (1), Fd (2), Ur.Auto (3), Ur.I (4), SrE (5), Fd.tAP (6)		Fd (2)		RW	Txt				US
05.015	Spannungsanhebung bei niedriger Frequenz	0,0 bis 25,0 %		3,0 %		RW	Num				US
05.017	Ständerwiderstand	0,0000 bis 99,9999 Ω		0,0000 Ω		RW	Num		RA		US
05.018	Maximale Taktfrequenz	0,667 (0), 1 (1), 2 (2), 3 (3), 4 (4), 6 (5), 8 (6), 12 (7), 16 (8) kHz	2 (2), 3 (3), 4 (4), 6 (5), 8 (6), 12 (7), 16 (8) kHz	3 (3) kHz		RW	Txt		RA		US
05.019	Hochstabile Raumvektormodulation	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
05.020	Freigabe Übermodulation	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
05.021	Niveau d. mech. Belastungsprüfung	0 bis 100 %		0 %		RW	Bit				US
05.024	Streuinduktivität	0,000 bis 500,000 mH		0,000 mH		RW	Num		RA		US
05.025	Ständerinduktivität	0,00 bis 5000,00 mH		0,00 mH		RW	Num		RA		US
05.026	Freigabe Dynamisches Regelungsverhalten	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
05.027	Freigabe Schlupfkompensation	±150,0 %		100,0 %		RW	Num				US
05.028	Kompensation Rotorflussregelung deaktivieren	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
05.029	Magnetisierungskennlinie Stützpunkt 1	0,0 bis 100,0 %		50,0 %		RW	Num				US
05.030	Magnetisierungskennlinie Stützpunkt 3	0,0 bis 100,0 %		75,0 %		RW	Num				US
05.031	Verstärkung Spannungsregler	1 bis 30		1		RW	Num				US
05.032	Drehmoment pro Ampere	0,00 bis 500,00 Nm/A				RO	Num	ND	NC	PT	
05.033	Schlupfkompensation: Grenzwert	0,00 bis 10,00 Hz		10,00 Hz		RW	Num				US
05.034	Prozentsatz Fluss	0,0 bis 150,0 %				RO	Num	ND	NC	PT	
05.035	Automatische Taktfrequenzanpassung deaktivieren	0 bis 1		0		RW	Num				US
05.036	Schlupfkompensation: Filterzeit	64 (0), 128 (1), 256 (2), 512 (3) ms		128 (1) ms		RW	Txt				US
05.037	Taktfrequenz	0,667 (0), 1 (1), 2 (2), 3 (3), 4 (4), 6 (5), 8 (6), 12 (7), 16 (8) kHz	2 (2), 3 (3), 4 (4), 6 (5), 8 (6), 12 (7), 16 (8) kHz			RO	Txt	ND	NC	PT	
05.038	Minimale Taktfrequenz	0 bis VM_MAX_SWITCHING_FREQUENCY kHz		0,667 (0) kHz	2 kHz (2)	RW	Txt		RA		
05.040	Spannungsanhebung bei niedriger Frequenz	0,0 bis 10,0		1,0		RW	Num				US
05.042	Invertierung Phasenfolge	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
05.059	Maximale Totzeit-Kompensation	0,000 bis 10,000 µs				RO	Num		NC	PT	US
05.060	Strom bei maximaler Totzeit-Kompensation	0,00 bis 100,00 %				RO	Num		NC	PT	US
05.061	Totzeit-Kompensation deaktivieren	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
05.062	Magnetisierungskennlinie Stützpunkt 2	0,0 bis 100,0 %		0,0 %		RW	Num				US
05.063	Magnetisierungskennlinie Stützpunkt 4	0,0 bis 100,0 %		0,0 %		RW	Num				US
05.074	Spannung Ende Spannungsanhebung	0,0 bis 100,0 %		50,0 %		RW	Num				US
05.075	Frequenz Ende Spannungsanhebung	0,0 bis 100,0 %		50,0 %		RW	Num				US
05.076	Spannung zweiter Punkt	0,0 bis 100,0 %		55,0 %		RW	Num				US
05.077	Frequenz zweiter Punkt	0,0 bis 100,0 %		55,0 %		RW	Num				US
05.078	Spannung dritter Punkt	0,0 bis 100,0 %		75,0 %		RW	Num				US
05.079	Frequenz dritter Punkt	0,0 bis 100,0 %		75,0 %		RW	Num				US
05.080	Freigabe Geräuschreduktion	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US

Sicherheits- informationen	Produkt- informationen	Mechanische Installation	Elektrische Installation	Bedienung und Softwarestruktur	Basis- parameter	Inbetrieb- nahme	Optimierung	NV- Medienkarte	Onboard- SPS	Erweiterte Parameter	Diagnose	UL- Zertifikat
-------------------------------	---------------------------	-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------	---------------------	-------------	--------------------	-----------------	-------------------------	----------	-------------------

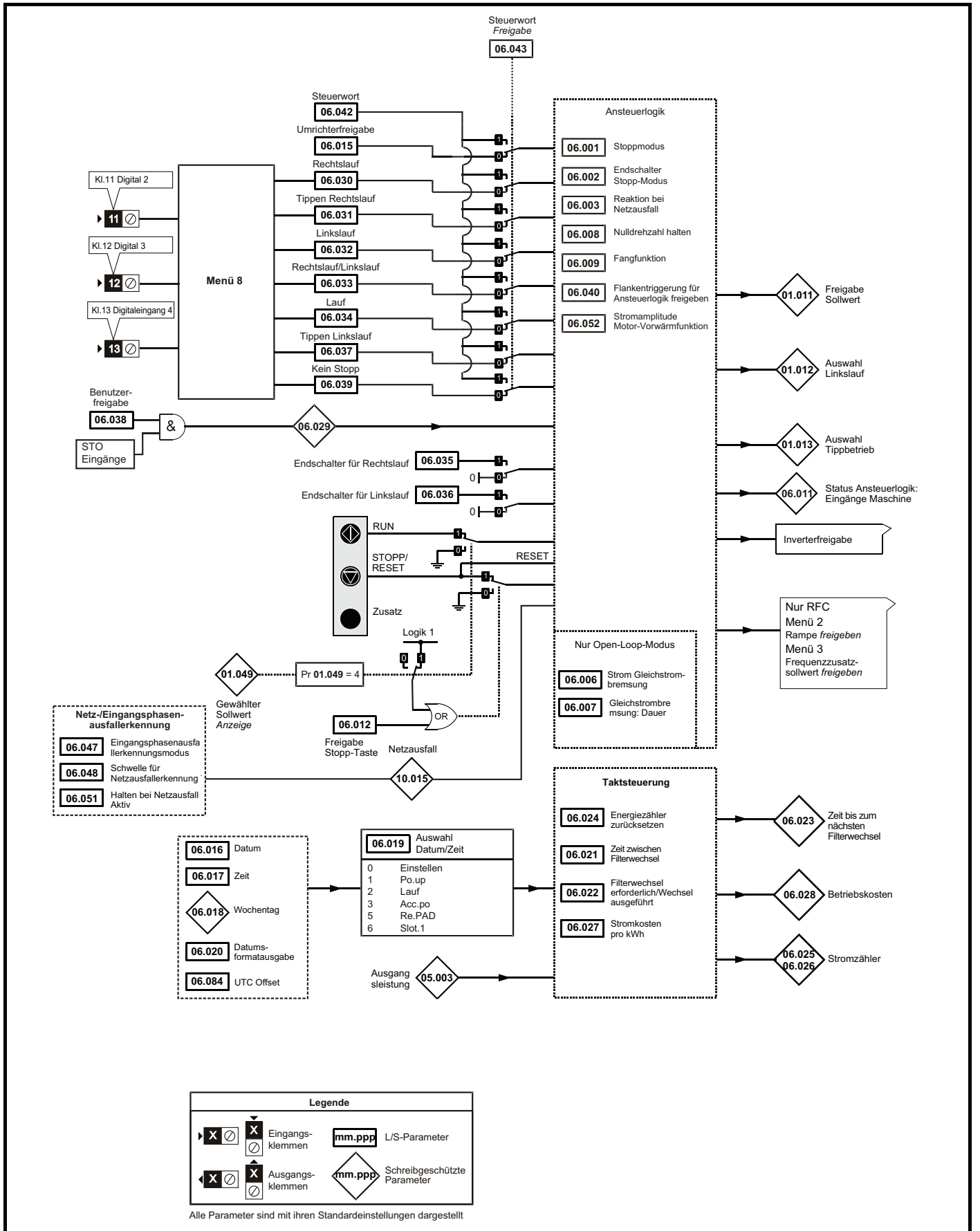
Parameter		Bereich (⌘)		Standardwerte (⇔)		Typ					
		OL	RFC-A	OL	RFC-A						
05.081	Bei niedrigem Ausgangsstrom auf max. Umrücker-Taktfrequenz umschalten	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
05.083	Auswahl Zwischenkreisspannungsmessung nur bei aktivem Umrücker	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
05.084	Spannungsanhebung bei niedriger Frequenz	0,0 bis 100,0 %		0,0 %		RW	Num				US
	Unterer Schwellenwert Frequenzschätzer		0,0 bis 100,0 %		0,0 %	RW	Num				US
05.088	Verzögerung Vorfluss Ur-Modus	0,0 bis 0,7 s		0,1 s		RW	Num				US

*Wenn dieser Parameter über eine serielle Kommunikation gelesen wird, zeigt er die Polpaare an.

RW	Lesen/Schreiben	RO	Nur lesen	Num	Numerischer Parameter	Bit	Bitparameter	Txt	Text	Bin	Binärer Parameter	FI	Gefiltert
ND	Kein Standardwert	NC	Nicht kopiert	PT	Geschützter Parameter	RA	Nennwertabhängig	US	Anwender- speicherung	PS	Speicherung beim Ausschalten	DE	Ziel

11.7 Menü 6: Ansteuerlogik und Betriebsstundenzähler

Abbildung 11-10 Menü 6: Logikdiagramm



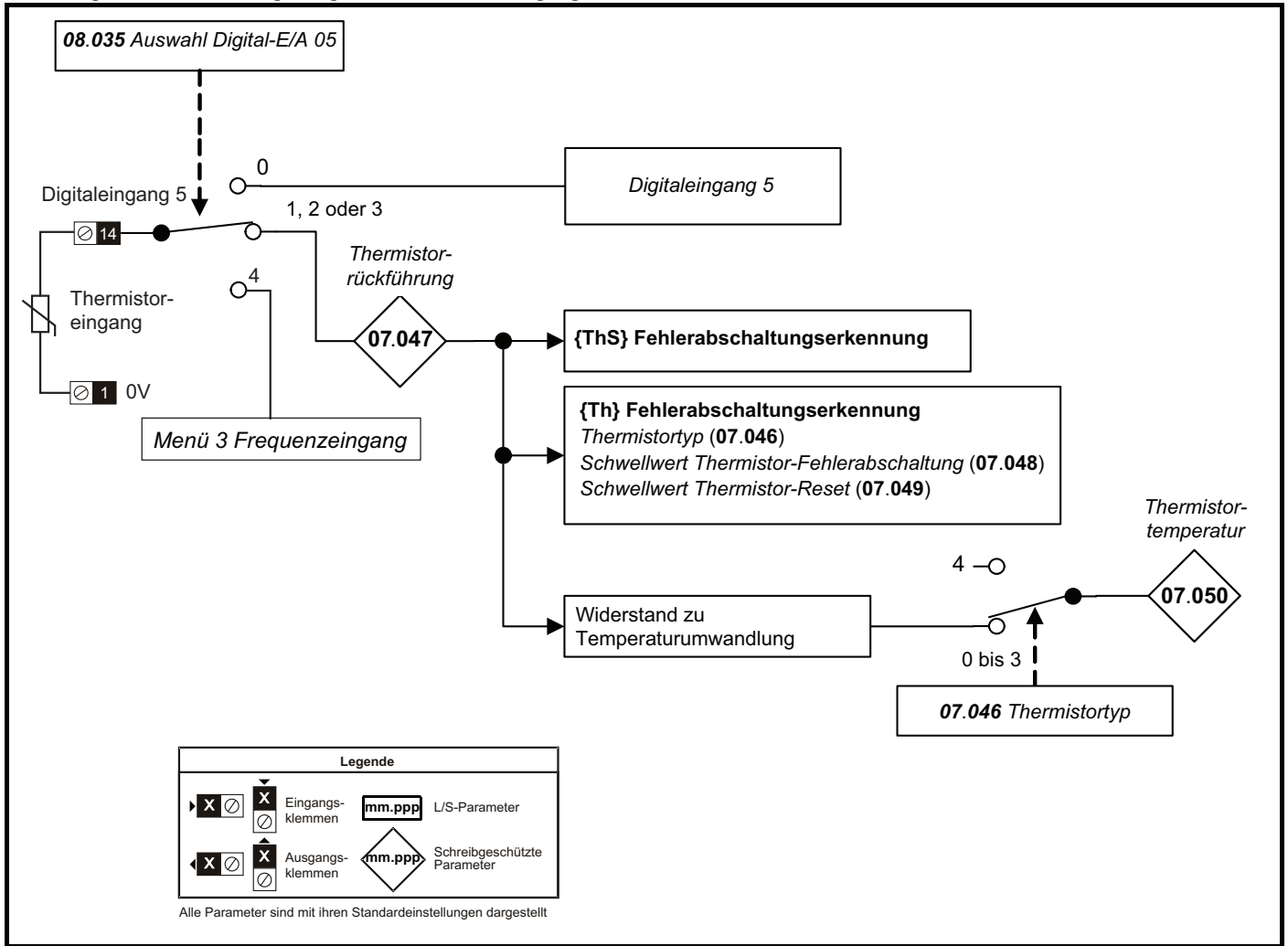
Parameter		Bereich (⇅)		Standardwerte (⇒)		Typ					
		OL	RFC-A	OL	RFC-A						
06.001	Stoppmodus	CoASt (0), rP (1), rP.dc I (2), dc I (3), td.dc I (4), diS (5)	CoASt (0), rP (1), rP.dc I (2), dc I (3), td.dc I (4), diS (5), No.rP (6)	rP (1)		RW	Txt				US
06.002	Endschalter Stopp-Modus	StoP (0), rP (1)		rP (1)		RW	Txt				US
06.003	Reaktion bei Netzausfall	diS (0), rP.StoP (1), riE.th (2), Lt.StoP (3)		diS (0)		RW	Txt				US
06.004	Logikauswahl Start/Stopp	0 bis 6		5		RW	Num				US
06.006	Strom Gleichstrombremsung	0,0 bis 150,0 %		100,0 %		RW	Num		RA		US
06.007	Gleichstrombremsung: Dauer	0,0 bis 100,0 s		1,0 s		RW	Num				US
06.008	Nulldrehzahl halten	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
06.009	Fangfunktion	diS (0), EnAbLE (1), Fr.OnLy (2), rv.OnLy (3)		diS (0)		RW	Txt				US
06.010	Freigabebedingungen	0 bis 4087				RO	Bin	ND	NC	PT	
06.011	Status Ansteuerlogik: Eingänge Maschine	0 bis 127				RO	Bin	ND	NC	PT	
06.012	Freigabe Stopp Taste	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
06.013	Auswahl Modus Zusatztaete	diS (0), Fd.rv (1), rEv (2)		diS (0)		RW	Txt				US
06.014	Automatisches Reset bei Freigabe deaktivieren	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
06.015	Umrichterfreigabe	Aus (0) oder Ein (1)		Ein (1)		RW	Bit				US
06.016	Datum	00-00-00 bis 31-12-99				RW	Datu m	ND	NC	PT	
06.017	Zeit	00:00:00 bis 23:59:59				RW	Zeit	ND	NC	PT	
06.018	Wochentag	Sun (0), Non (1), tuE (2), UeD (3),thu (4), Fri (5), SAT (6)				RO	Txt	ND	NC	PT	
06.019	Auswahl Datum/Zeit	SEt (0), Po.uP (1), run (2), Acc.Po (3), rE.PAd (5), SLot.1 (6)		Po.uP (1)		RW	Txt				US
06.020	Datumsformat	Std (0), US (1)		Std (0)		RW	Txt				US
06.021	Zeit zwischen Filterwechsel	0 bis 30000 Stunden		0 Stunden		RW	Num				US
06.022	Filterwechsel erforderlich / Wechsel ausgeführt	Aus (0) oder Ein (1)				RW	Bit	ND	NC		
06.023	Zeit bis zum nächsten fälligen Filterwechsel	0 bis 30000 Stunden				RO	Num	ND	NC	PT	PS
06.024	Stromzähler zurücksetzen	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				
06.025	Stromzähler: MWh	±999,9 MWh				RO	Num	ND	NC	PT	PS
06.026	Stromzähler: kWh	±99,99 kWh				RO	Num	ND	NC	PT	PS
06.027	Stromkosten pro kWh	0,0 bis 600,0		0,0		RW	Num				US
06.028	Betriebskosten	±32000				RO	Num	ND	NC	PT	
06.029	Hardware-Freigabe	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
06.030	Rechtslauf	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit		NC		
06.031	Tippen Rechtslauf	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit		NC		
06.032	Linkslauf	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit		NC		
06.033	Rechtslauf/Linkslauf	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit		NC		
06.034	Lauf	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit		NC		
06.035	Endschalter für Rechtslauf	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit		NC		
06.036	Endschalter für Linkslauf	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit		NC		
06.037	Tippen Linkslauf	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit		NC		
06.038	Benutzerfreigabe	Aus (0) oder Ein (1)		Ein (1)		RW	Bit		NC		
06.039	Kein Stopp	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit		NC		
06.040	Flankentriggerung für Ansteuerlogik freigeben	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
06.041	Umrichterereignis-Flags	0 bis 3		0		RW	Bin		NC		
06.042	Steuerwort	0 bis 32767		0		RW	Bin		NC		
06.043	Steuerwort freigeben	0 bis 1		0		RW	Num				US
06.045	Lüftersteuerung	0 bis 5		2		RW	Num				US
06.047	Eingangsphasenausfallerkennungsmodus	FuLL (0), riPPLE (1), diS (2)		FuLL (0)		RW	Txt				US
06.048	Schwelle für Netzausfallerkennung	0 bis VM_SUPPLY_LOSS_LEVEL V		110-V-Umrichter: 205 V, 200-V-Umrichter: 205 V 400-V-Umrichter: 410 V, 575-V-Umrichter: 540 V		RW	Num		RA		US
06.051	Halten bei Netzausfall Aktiv	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit		NC		
06.052	Stromamplitude Motor-Vorwärmfunktion	0 bis 100 %		0 %		RW	Num				US
06.058	Dauer Ausgangsphasenausfallerkennung	0,5 (0) bis 4 (3) s		0,5 (0) s		RW	Txt				US
06.059	Freigabe Motorphasenausfallerkennung	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
06.060	Standby-Modus freigeben	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
06.061	Standby-Modus Maske	0 bis 15		0		RW	Bin				US
06.071	Freigabe langsame Gleichrichterladerate	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
06.073	Bremschopper: Schwellwert 1	0 bis VM_DC_VOLTAGE_SET V		110-V-Umrichter: 390 V, 200-V-Umrichter: 390 V 400-V-Umrichter: 780 V, 575-V-Umrichter: 930 V		RW	Num		RA		US
06.074	Bremschopper: Schwellwert 2	0 bis VM_DC_VOLTAGE_SET V		110-V-Umrichter: 390 V, 200-V-Umrichter: 390 V 400-V-Umrichter: 780 V, 575-V-Umrichter: 930 V		RW	Num		RA		US

Sicherheits- informationen	Produkt- informationen	Mechanische Installation	Elektrische Installation	Bedienung und Softwarestruktur	Basis- parameter	Inbetrieb- nahme	Optimierung	NV- Medienkarte	Onboard- SPS	Erweiterte Parameter	Diagnose	UL- Zertifikat
-------------------------------	---------------------------	-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------	---------------------	-------------	--------------------	-----------------	-------------------------	----------	-------------------

Parameter		Bereich (⌘)		Standardwerte (⇔)		Typ					
		OL	RFC-A	OL	RFC-A						
06.075	Niederspannungsmodus: Bremschopper Schwellwert 1	0 bis VM_DC_VOLTAGE_SET V		0 V		RW	Num		RA		US
06.076	Auswahl Niederspannungsmodus: Bremschopper Schwellwert 1	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				
06.077	Auswahl Niederspannungsmodus	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
06.084	UTC Offset	±24,00 Stunden		0,00 Stunden		RW	Num				US
06.089	Gleichstrombremsung aktiv	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	US

RW	Lesen/ Schreiben	RO	Nur lesen	Num	Numerischer Parameter	Bit	Bitparameter	Txt	Text	Bin	Binärer Parameter	FI	Gefiltert
ND	Kein Standardwert	NC	Nicht kopiert	PT	Geschützter Parameter	RA	Nennwertabhängig	US	Anwender- speicherung	PS	Speicherung beim Ausschalten	DE	Ziel
IP	IP-Adresse	Mac	MAC-Adresse	Datum	Datumsparameter	Zeit	Uhrzeitparameter	SMP	Slot, Menü, Parameter	Chr	Zeichenparameter	Ver	Versionsnummer

Abbildung 11-12 Menü 7 Logikdiagramm: Thermistoreingang



Sicherheits- informationen	Produkt- informationen	Mechanische Installation	Elektrische Installation	Bedienung und Softwarestruktur	Basis- parameter	Inbetrieb- nahme	Optimierung	NV- Medienkarte	Onboard- SPS	Erweiterte Parameter	Diagnose	UL- Zertifikat
-------------------------------	---------------------------	-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------	---------------------	-------------	--------------------	-----------------	-------------------------	----------	-------------------

Parameter		Bereich (⚡)		Standardwerte (⇄)		Typ					
		OL	RFC-A	OL	RFC-A						
07.001	Analogeingang 1 (T2)	0,00 bis 100,00 %				RO	Num	ND	NC	PT	FI
07.002	Analogeingang 2 (T5)	0,00 bis 100,00 %				RO	Num	ND	NC	PT	FI
07.004	Temperatur Kühlkörper	±250 °C				RO	Num	ND	NC	PT	
07.005	Temperatur Zusatzmodul	±250 °C				RO	Num	ND	NC	PT	
07.007	Analogeingang 1 Modus (T2)	4-20.S (-6), 20-4.S (-5), 4-20.L (-4), 20-4.L (-3), 4-20.H (-2), 20-4.H (-1), 0-20 (0), 20-0 (1), 4-20.tr (2), 20-4.tr (3), 4-20 (4), 20-4 (5), VoLt (6)		VoLt (6)		RW	Txt				US
07.008	Analogeingang 1 Skalierung (T2)	0,000 bis 10,000		1,000		RW	Num				US
07.009	Invertierung Analogeingang 1 (T2)	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
07.010	Analogeingang 1 Zielparameter A (T2)	0,000 bis 30,999		1,036		RW	Num	DE		PT	US
07.011	Analogeingang 2 Modus (T5)	VoLt (6), dIg (7)		VoLt (6)		RW	Txt				US
07.012	Analogeingang 2 Skalierung (T5)	0,000 bis 10,000		1,000		RW	Num				US
07.013	Invertierung Analogeingang 2 (T5)	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
07.014	Analogeingang 2 Zielparameter A (T5)	0,000 bis 30,999		1,037		RW	Num	DE		PT	US
07.019	Analogausgang 1 Quelle A (Kl. 7)	0,000 bis 30,999		2,001		RW	Num			PT	US
07.020	Skalierung Analogausgang 1 (T7)	0,000 bis 40,000		1,000		RW	Num				US
07.026	Voreinstellung bei Unterbrechung der Stromschleife Analogeingang 1 (Kl. 2)	4,00 bis 20,00		4,00		RW	Num				US
07.028	Unterbrechung Stromschleife Analogeingang 1 (Kl. 2)	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
07.030	Offset Analogeingang 1 (T2)	±100,00 %		0,00 %		RW	Num				US
07.031	Offset Analogeingang 2 (T5)	±100,00 %		0,00 %		RW	Num				US
07.034	Umrichtertemperatur	±250 °C				RO	Num	ND	NC	PT	
07.035	Prozentwert der Auslöseschwelle für die thermische Fehlerabschaltung DC-Zwischenkreis	0 bis 100 %				RO	Num	ND	NC	PT	
07.036	Prozentwert der Auslöseschwelle für die thermische Fehlerabschaltung des Umrichters	0 bis 100 %				RO	Num	ND	NC	PT	
07.037	Temperatur am nächsten an Auslöseschwellwert	0 bis 1999				RO	Num	ND	NC	PT	
07.046	Thermistortyp	d44081 (0), 84 (1), Pt1000 (2), Pt2000 (3), othEr (4)		d44081 (0)		RW	Txt				US
07.047	Thermistorrückführung	0 bis 4000 Ω				RO	Num	ND	NC	PT	FI
07.048	Schwellwert Thermistor-Fehlerabschaltung	0 bis 4000 Ω		3300 Ω		RW	Num				US
07.049	Schwellwert Thermistor-Reset	0 bis 4000 Ω		1800 Ω		RW	Num				US
07.050	Thermistortemperatur	-50 bis 300 °C				RO	Num	ND	NC	PT	FI
07.051	Steuerung Analogeingang 1 (T2)	0 bis 5		0		RW	Num				US
07.052	Steuerung Analogeingang 2 (T5)	0 bis 5		0		RW	Num				US
07.055	Steuerung Analogausgang 1 (Kl. 7)	0 bis 15		0		RW	Num				US
07.061	Analogeingang 1 Minimaler Sollwert (Kl. 2)	0,00 bis 100,00 %		0,00 %		RW	Num				US
07.062	Analogeingang 1 bei minimalem Sollwert (Kl. 2)	±100,00 %		0,00 %		RW	Num				US
07.063	Analogeingang 1 Maximaler Sollwert (Kl. 2)	0,00 bis 100,00 %		100,00 %		RW	Num				US
07.064	Analogeingang 1 bei maximalem Sollwert (Kl. 2)	±100,00 %		100,00 %		RW	Num				US
07.065	Analogeingang 2 Minimaler Sollwert (Kl. 5)	0,00 bis 100,00 %		0,00 %		RW	Num				US
07.066	Analogeingang 2 bei minimalem Sollwert (Kl. 5)	±100,00 %		0,00 %		RW	Num				US
07.067	Analogeingang 2 Maximaler Sollwert (Kl. 5)	0,00 bis 100,00 %		100,00 %		RW	Num				US
07.068	Analogeingang 2 bei maximalem Sollwert (Kl. 5)	±100,00 %		100,00 %		RW	Num				US
07.090	Analogeingang 1 Ziel B (Kl. 2)	0,000 bis 30,999				RO	Num	DE		PT	US
07.094	Analogeingang 2 Ziel B (Kl. 5)	0,000 bis 30,999				RO	Num	DE		PT	US
07.099	Analogausgang 1 Quelle B (Kl. 7)	0,000 bis 30,999				RO	Num			PT	US

RW	Lesen/ Schreiben	RO	Nur lesen	Num	Numerischer Parameter	Bit	Bitparameter	Txt	Text	Bin	Binärer Parameter	FI	Gefiltert
ND	Kein Standardwert	NC	Nicht kopiert	PT	Geschützter Parameter	RA	Nennwertabhängig	US	Anwender- speicherung	PS	Speicherung beim Ausschalten	DE	Ziel

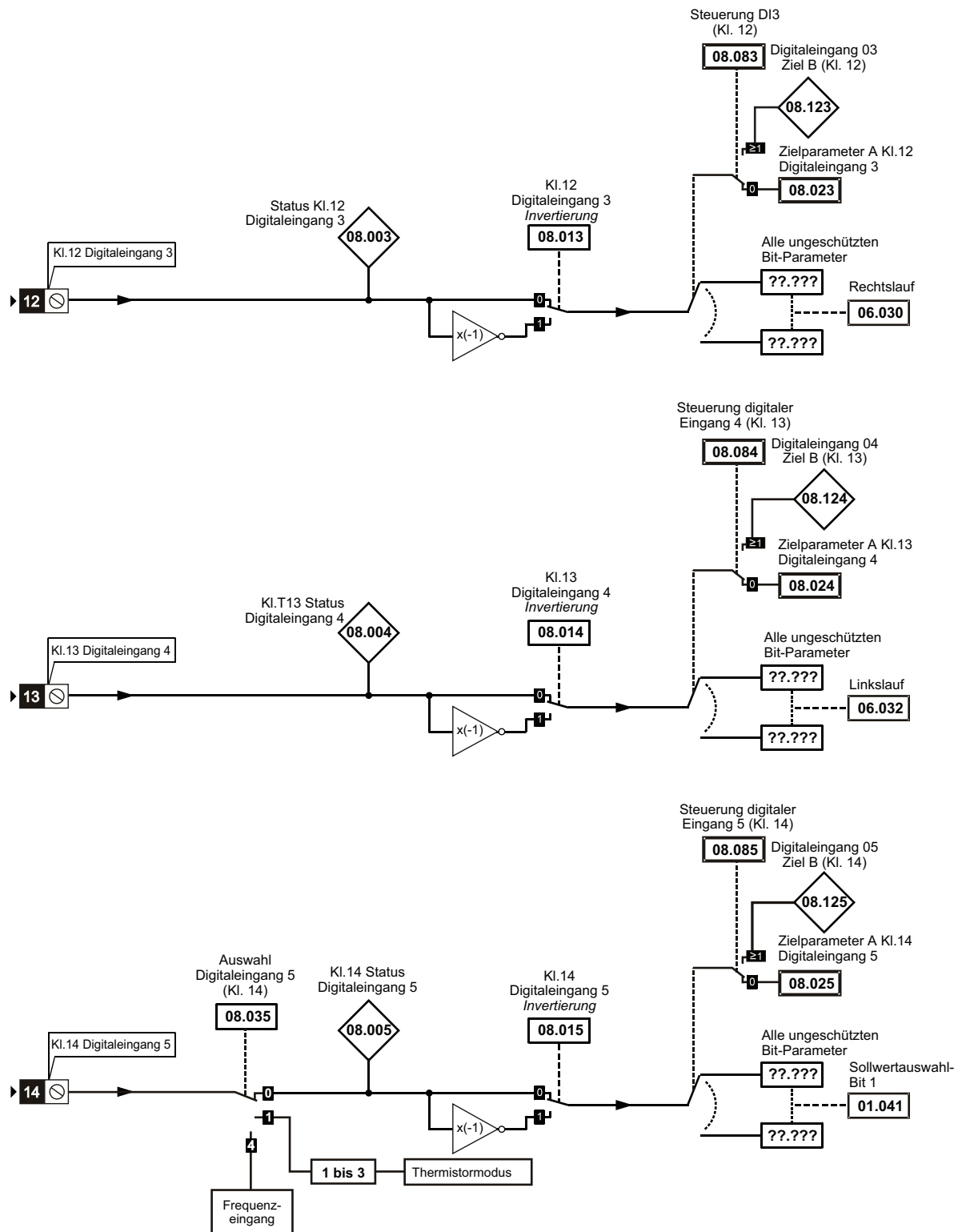


Abbildung 11-14 Menü 8 Logik (Relais)

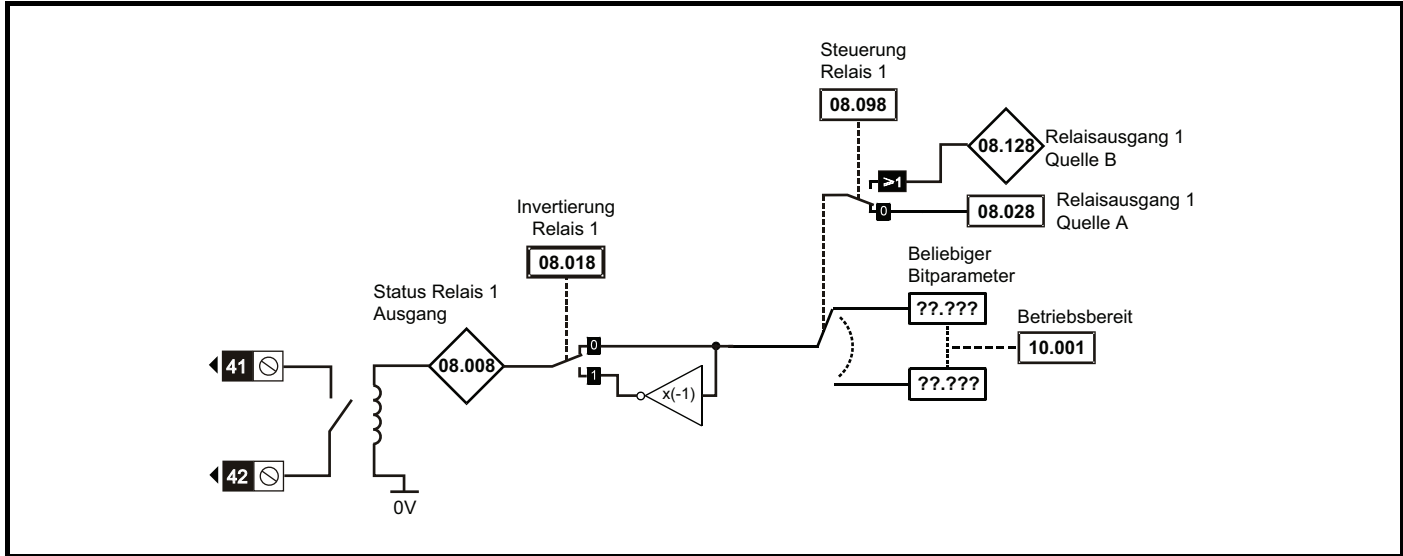


Abbildung 11-15 Safe Torque Off Logikdiagramm (Baugröße 1 bis 4)

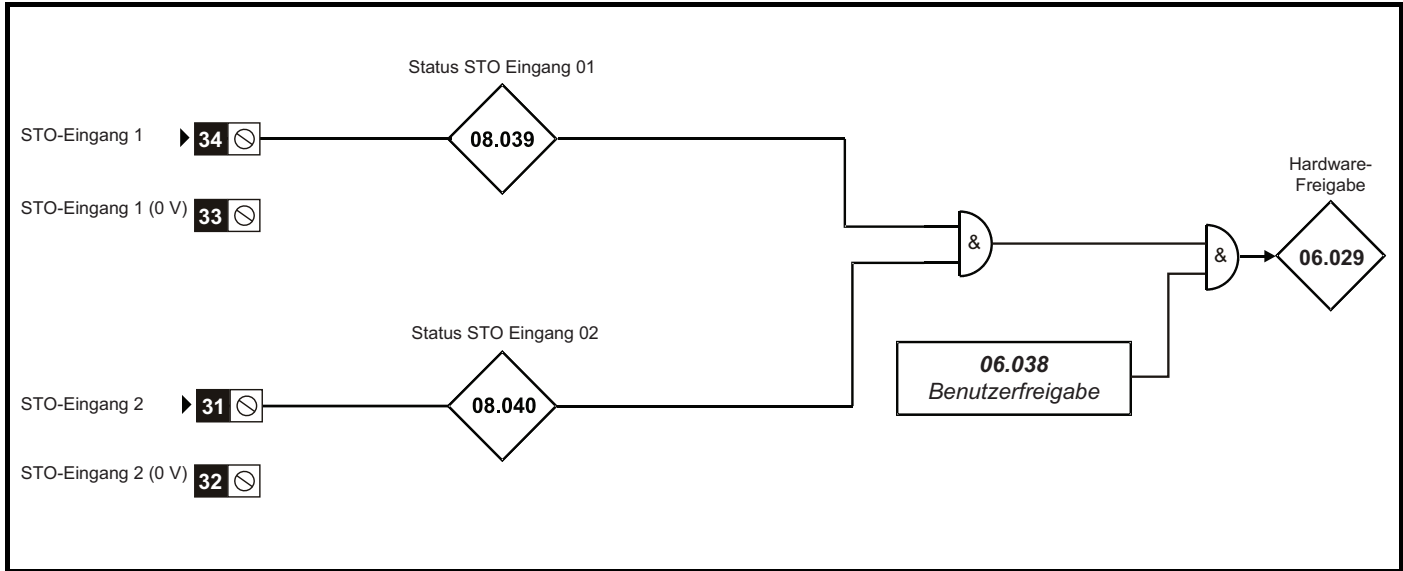


Abbildung 11-16 Safe Torque Off Logikdiagramm (Baugröße 5 bis 9)

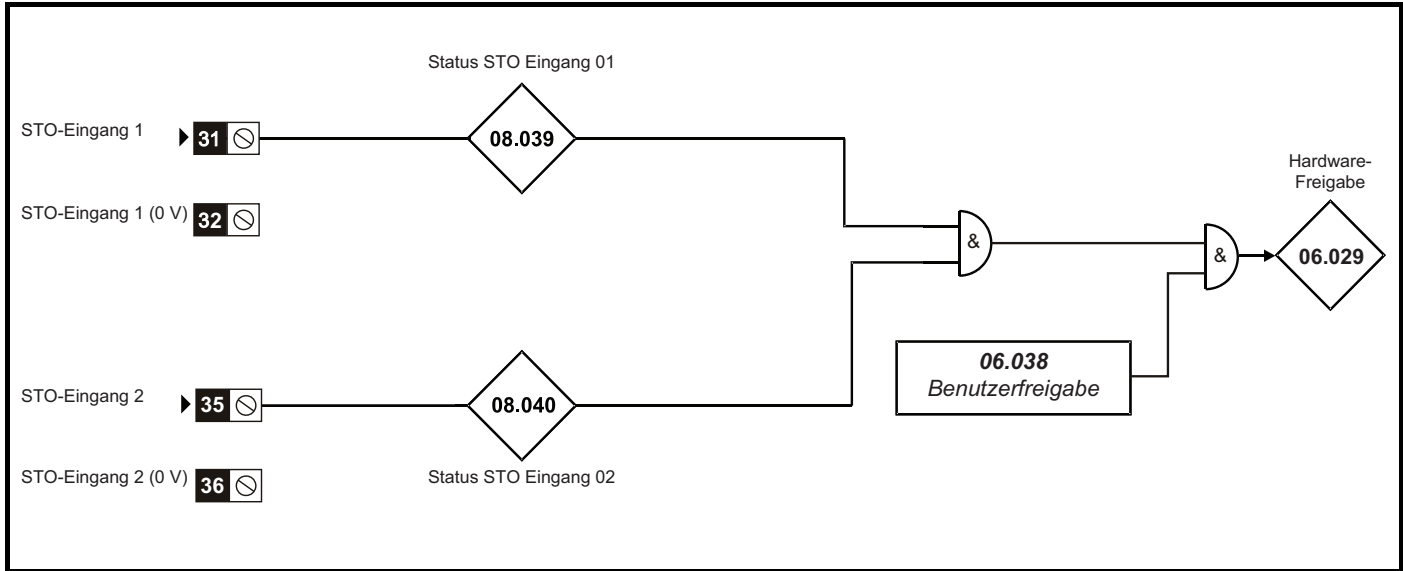
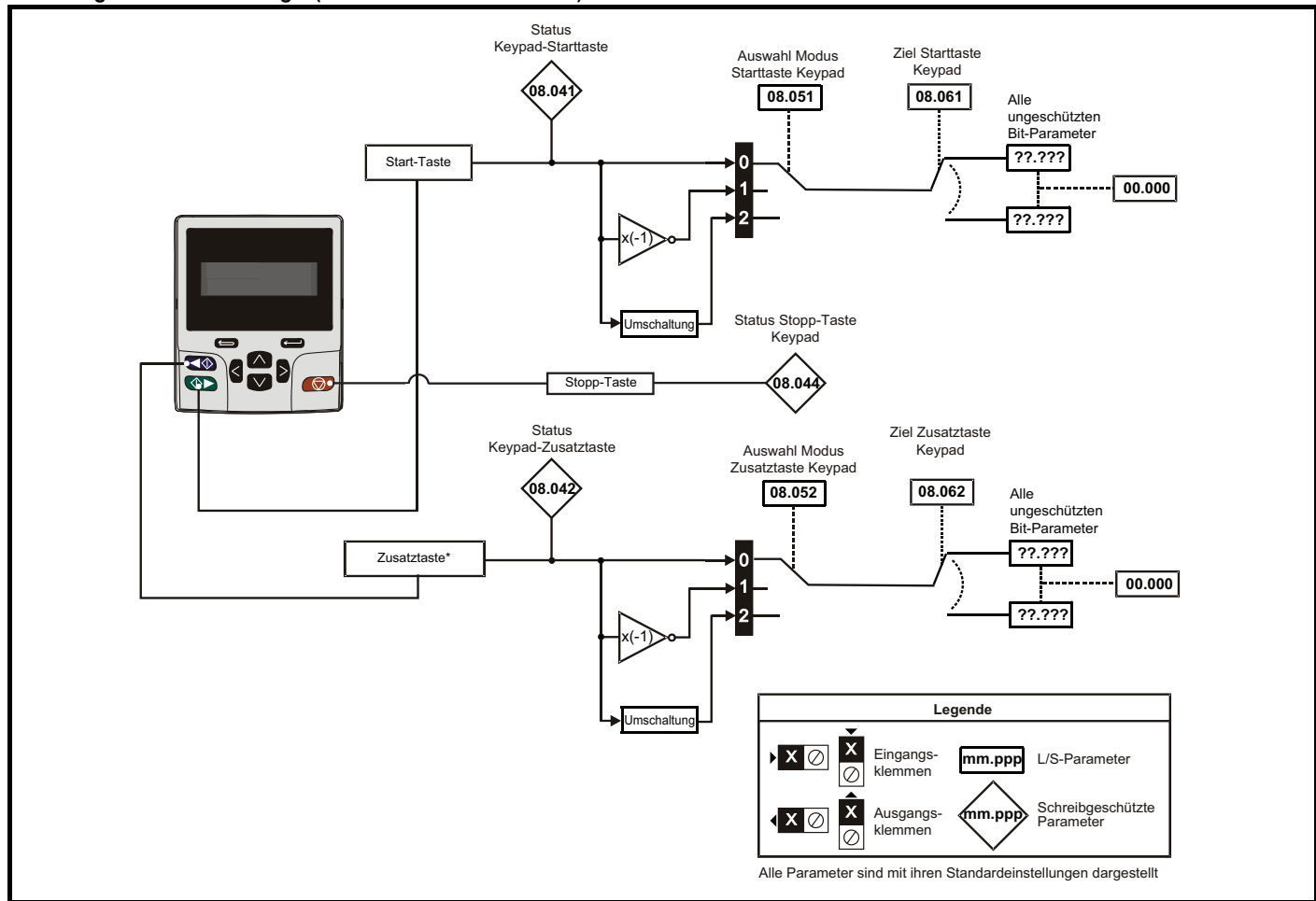


Abbildung 11-17 Menü 8 Logik (Externe Bedieneinheit RTC)



* Die Zusatztaste befindet sich am Remote Keypad RTC.

Sicherheits- informationen	Produkt- informationen	Mechanische Installation	Elektrische Installation	Bedienung und Softwarestruktur	Basis- parameter	Inbetrieb- nahme	Optimierung	NV- Medienkarte	Onboard- SPS	Erweiterte Parameter	Diagnose	UL- Zertifikat
-------------------------------	---------------------------	-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------	---------------------	-------------	--------------------	-----------------	-------------------------	----------	-------------------

Parameter		Bereich (⌘)		Standardwerte (⇔)		Typ					
		OL	RFC-A	OL	RFC-A						
08.001	Status Digitale Ein- und Ausgänge 1 (Kl.10)	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
08.002	Status Digitaler Eingang 2 (Kl.11)	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
08.003	Status Digitaler Eingang 3 (Kl.12)	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
08.004	Status Digitaler Eingang 4 (Kl.13)	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
08.005	Status Digitaler Eingang 5 (Kl.14)	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
08.008	Status Ausgang Relais 1	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
08.011	Invertierung Digitale Ein- und Ausgänge 1 (Kl.10)	Not.Inv (0), InvErt (1)		Not.Inv (0)		RW	Txt				US
08.012	Invertierung Digitaler Eingang 2 (Kl.11)	Not.Inv (0), InvErt (1)		Not.Inv (0)		RW	Txt				US
08.013	Invertierung Digitaler Eingang 3 (Kl.12)	Not.Inv (0), InvErt (1)		Not.Inv (0)		RW	Txt				US
08.014	Invertierung Digitaler Eingang 4 (Kl.13)	Not.Inv (0), InvErt (1)		Not.Inv (0)		RW	Txt				US
08.015	Invertierung Digitaler Eingang 5 (Kl.14)	Not.Inv (0), InvErt (1)		Not.Inv (0)		RW	Txt				US
08.018	Invertierung Relais 1	Not.Inv (0), InvErt (1)		Not.Inv (0)		RW	Txt				US
08.020	Statuswort digitale E/A	0 bis 2048				RO	Num	ND	NC	PT	
08.021	Digital-E/A1 Quelle / Ziel A (Kl. 10)	0,000 bis 30,999		10,003		RW	Num	DE		PT	US
08.022	Digitaleingang 02 Ziel A (Kl.11)	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num	DE		PT	US
08.023	Digitaleingang 03 Ziel A (Kl.12)	0,000 bis 30,999		6,030		RW	Num	DE		PT	US
08.024	Digitaleingang 04 Ziel A (Kl.13)	0,000 bis 30,999		6,032		RW	Num	DE		PT	US
08.025	Digitaleingang 05 Ziel A (Kl. 14)	0,000 bis 30,999		1,041		RW	Num	DE		PT	US
08.028	Relaisausgang 1 Quelle A	0,000 bis 30,999		10,001		RW	Num			PT	US
08.031	Digitale Ein- und Ausgänge 01 Ausgangsmodus (Kl.10)	InPut (0), OutPut (1), Fr (2), PuLSE (3)		OutPut (1)		RW	Txt				US
08.035	Auswahl Digitaler Eingang 5 (Kl.14)	InPut (0), th.Sct (1), th (2), th.Notr (3), Fr (4)		InPut (0)		RW	Txt				US
08.039	Status STO Eingang 01	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
08.040	Status STO Eingang 02	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
08.041	Status Keypad-Starttaste	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
08.042	Status Keypad-Zusatztaste	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
08.043	Status 24-V-Eingang	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
08.044	Status Stopp-Taste Keypad	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
08.051	Auswahl Modus Starttaste Keypad	Not.Inv (0), InvErt (1), toggLE (2)		Not.Inv (0)		RW	Txt				US
08.052	Auswahl Modus Zusatztaste Keypad	Not.Inv (0), InvErt (1), toggLE (2)		Not.Inv (0)		RW	Txt				US
08.053	Invertierung 24-V-Ausgang	Not.Inv (0), InvErt (1),		Not.Inv (0)		RW	Txt				US
08.061	Ziel Starttaste Keypad	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num	DE		PT	US
08.062	Ziel Zusatztaste Keypad	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num	DE		PT	US
08.063	Ziel 24-V-Ausgang	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num	DE		PT	US
08.081	Steuerung digitaler Eingang 1 (Kl. 10)	0 bis 26		0		RW	Num				US
08.082	Steuerung Digitaleingang 2 (Kl. 11)	0 bis 26		0		RW	Num				US
08.083	Steuerung Digitaleingang 3 (Kl. 12)	0 bis 26		0		RW	Num				US
08.084	Steuerung digitaler Eingang 4 (Kl. 13)	0 bis 26		0		RW	Num				US
08.085	Steuerung digitaler Eingang 5 (Kl. 14)	0 bis 26		0		RW	Num				US
08.091	Steuerung digitaler Ausgang 1 (Kl. 10)	0 bis 21		0		RW	Num				US
08.098	Steuerung Relais 1	0 bis 21		0		RW	Num				US
08.121	Digitaler E/A 01 Quelle / Ziel B (Kl. 10)	0,000 bis 30,999				RO	Num	DE	NC	PT	US
08.122	Digitaleingang 02 Ziel B (Kl. 11)	0,000 bis 30,999				RO	Num	DE	NC	PT	US
08.123	Digitaleingang 03 Ziel B (Kl. 12)	0,000 bis 30,999				RO	Num	DE	NC	PT	US
08.124	Digitaleingang 04 Ziel B (Kl. 13)	0,000 bis 30,999				RO	Num	DE	NC	PT	US
08.125	Digitaleingang 05 Ziel B (Kl. 14)	0,000 bis 30,999				RO	Num	DE	NC	PT	US
08.128	Relaisausgang 01 Quelle B	0,000 bis 30,999		0,000		RO	Num		NC	PT	US

RW	Lesen/ Schreiben	RO	Nur lesen	Num	Numerischer Parameter	Bit	Bitparameter	Txt	Text	Bin	Binärer Parameter	FI	Gefiltert
ND	Kein Standardwert	NC	Nicht kopiert	PT	Geschützter Parameter	RA	Nennwertabhängig	US	Anwender- speicherung	PS	Speicherung beim Ausschalten	DE	Ziel

11.10 Menü 9: Programmierbare Logik, Motorpoti, Binärcodierer und Zeitglieder

Abbildung 11-18 Menü 9: Logikdiagramm: Programmierbare Logik

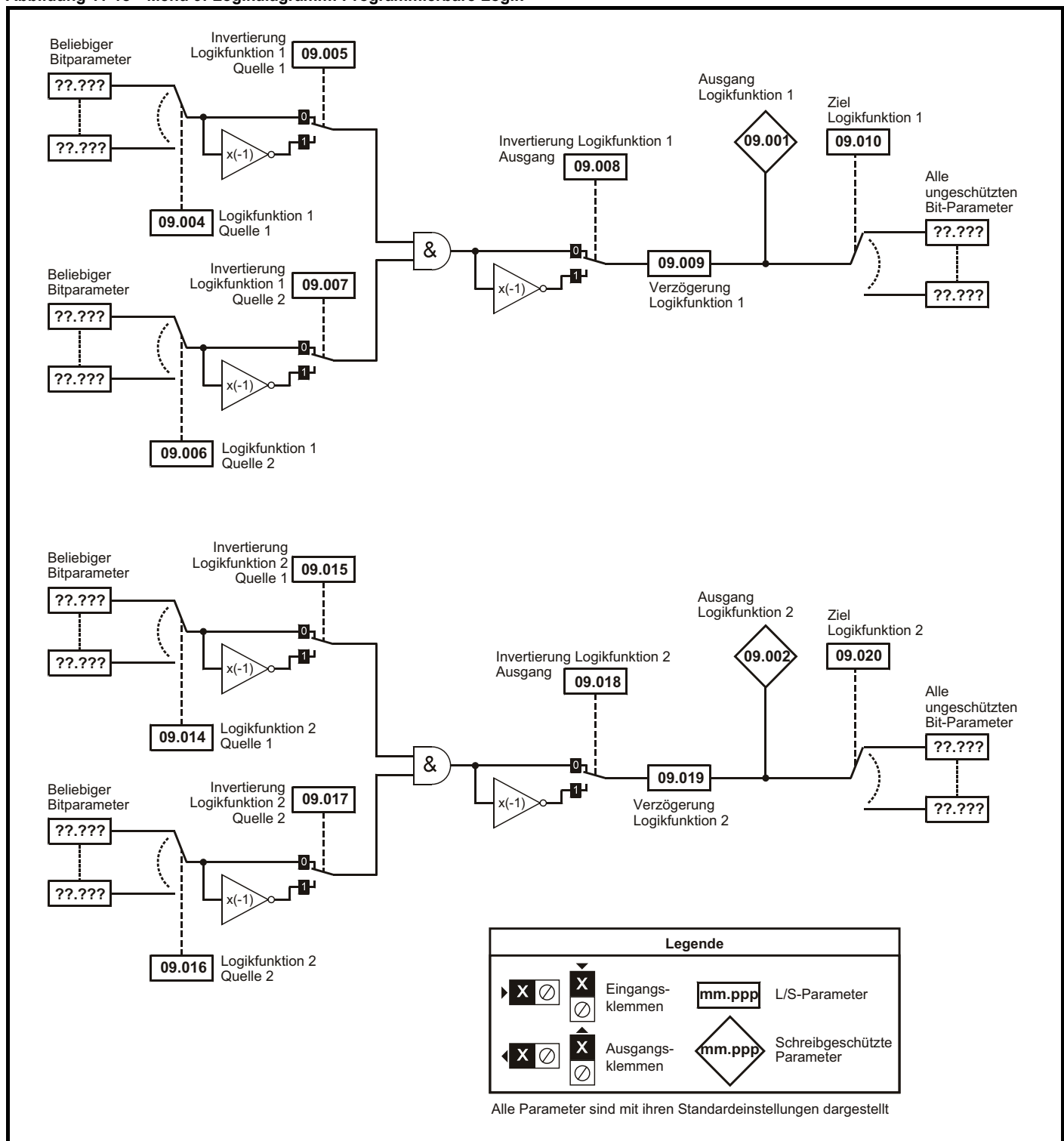


Abbildung 11-19 Menü 9: Logikdiagramm: Motorpoti und Binärcodierer

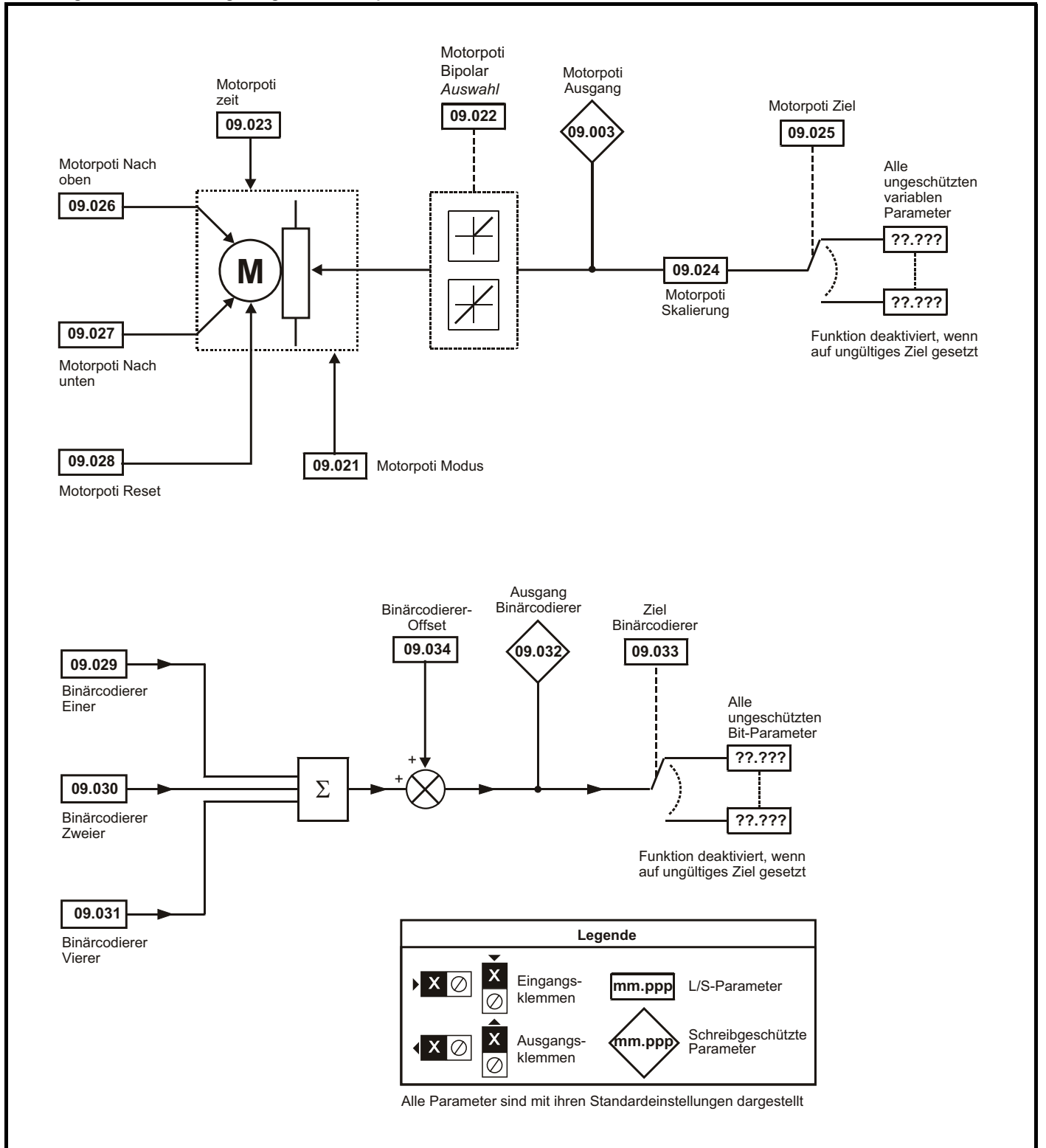
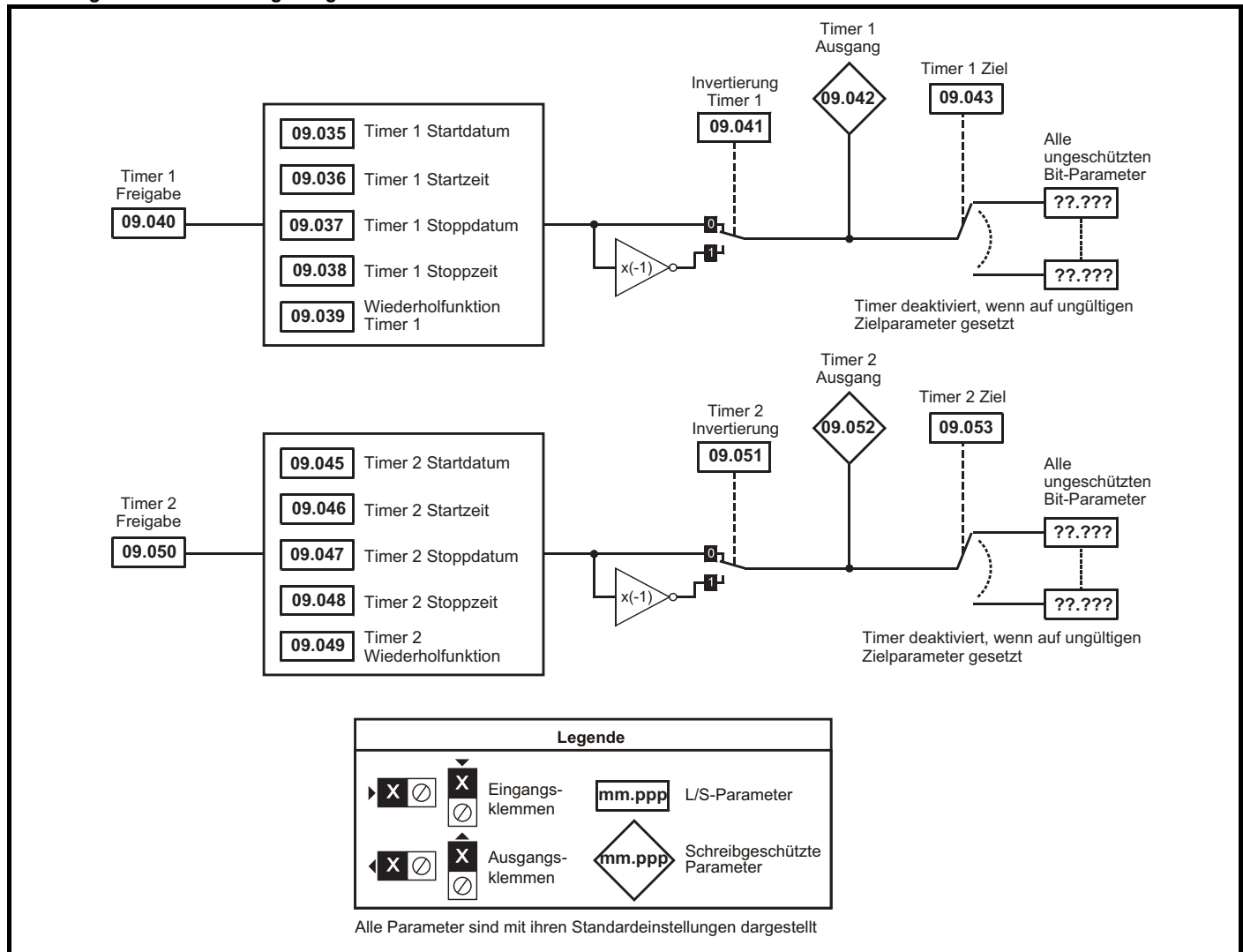


Abbildung 11-20 Menü 9: Logikdiagramm: Timer



Sicherheits- informationen	Produkt- informationen	Mechanische Installation	Elektrische Installation	Bedienung und Softwarestruktur	Basis- parameter	Inbetrieb- nahme	Optimierung	NV- Medienkarte	Onboard- SPS	Erweiterte Parameter	Diagnose	UL- Zertifikat
-------------------------------	---------------------------	-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------	---------------------	-------------	--------------------	-----------------	-------------------------	----------	-------------------

Parameter		Bereich (⇧)		Standardwerte (⇨)		Typ					
		OL	RFC-A	OL	RFC-A						
09.001	Ausgang Logikfunktion 1	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
09.002	Ausgang Logikfunktion 2	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
09.003	Ausgang Motorpoti	±100,00 %				RO	Num	ND	NC	PT	PS
09.004	Logikfunktion 1 Quelle 1	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num			PT	US
09.005	Invertierung Logikfunktion 1 Quelle 1	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
09.006	Logikfunktion 1 Quelle 2	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num			PT	US
09.007	Invertierung Logikfunktion 1 Quelle 2	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
09.008	Invertierung Logikfunktion 1 Ausgang	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
09.009	Verzögerung Logikfunktion 1	±25,0 s		0,0 s		RW	Num				US
09.010	Ziel Logikfunktion 1	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num	DE		PT	US
09.014	Logikfunktion 2 Quelle 1	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num			PT	US
09.015	Invertierung Logikfunktion 2 Quelle 1	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
09.016	Logikfunktion 2 Quelle 2	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num			PT	US
09.017	Invertierung Logikfunktion 2 Quelle 2	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
09.018	Invertierung Logikfunktion 2 Ausgang	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
09.019	Verzögerung Logikfunktion 2	±25,0 s		0,0 s		RW	Num				US
09.020	Ziel Logikfunktion 2	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num	DE		PT	US
09.021	Motorpoti-Modus	0 bis 4		0		RW	Num				US
09.022	Auswahl Motorpoti bipolar	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
09.023	Motorpoti Rampe	0 bis 250 s		20 s		RW	Num				US
09.024	Motorpoti Skalierung	0,000 bis 4,000		1,000		RW	Num				US
09.025	Ziel Motorpoti	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num	DE		PT	US
09.026	Motorpoti Auf	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit		NC		
09.027	Motorpoti Ab	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit		NC		
09.028	Motorpoti Zurücksetzen	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit		NC		
09.029	Binärcodierer Einer	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				
09.030	Binärcodierer Zweier	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				
09.031	Binärcodierer Vierer	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				
09.032	Ausgang Binärcodierer	0 bis 255				RO	Num	ND	NC	PT	
09.033	Ziel Binärcodierer	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num	DE		PT	US
09.034	Binärcodierer Offset	0 bis 248		0		RW	Num				US
09.035	Timer 1 Startdatum	00-00-00 bis 31-12-99		00-00-00		RW	Datum				US
09.036	Timer 1 Startzeit	00:00:00 bis 23:59:59		00:00:00		RW	Zeit				US
09.037	Timer 1 Stoppdatum	00-00-00 bis 31-12-99		00-00-00		RW	Datum				US
09.038	Timer 1 Stoppzeit	00:00:00 bis 23:59:59		00:00:00		RW	Zeit				US
09.039	Wiederholfunktion Timer 1	NonE (0), 1 (1), 2 (2), 3 (3), 4 (4), 5 (5), 6 (6), 7 (7)		NonE (0)		RW	Txt				US
09.040	Timer 1 Freigabe	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
09.041	Invertierung Timer 1	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
09.042	Timer 1 Ausgang	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
09.043	Timer 1 Ziel	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num	DE		PT	US
09.045	Timer 2 Startdatum	00-00-00 bis 31-12-99		00-00-00		RW	Datum				US
09.046	Timer 2 Startzeit	00:00:00 bis 23:59:59		00:00:00		RW	Zeit				US
09.047	Timer 2 Stoppdatum	00-00-00 bis 31-12-99		00-00-00		RW	Datum				US
09.048	Timer 2 Stoppzeit	00:00:00 bis 23:59:59		00:00:00		RW	Zeit				US
09.049	Wiederholfunktion Timer 2	NonE (0), 1 (1), 2 (2), 3 (3), 4 (4), 5 (5), 6 (6), 7 (7)		NonE (0)		RW	Txt				US
09.050	Timer 2 Freigabe	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
09.051	Invertierung Timer 2	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
09.052	Timer 2 Ausgang	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
09.053	Timer 2 Ziel	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num	DE		PT	US

RW	Lesen/ Schreiben	RO	Nur lesen	Num	Numerischer Parameter	Bit	Bitparameter	Txt	Text	Bin	Binärer Parameter	FI	Gefiltert
ND	Kein Standardwert	NC	Nicht kopiert	PT	Geschützter Parameter	RA	Nennwertabhängig	US	Anwender- speicherung	PS	Speicherung beim Ausschalten	DE	Ziel
IP	IP-Adresse	Mac	MAC-Adresse	Datum	Datumsparameter	Zeit	Uhrzeitparameter	SMP	Slot, Menü, Parameter	Chr	Zeichenparameter	Ver	Versionsnummer

11.11 Menü 10: Statusmeldungen und Fehlerabschaltungen

Parameter		Bereich (⇅)		Standardwerte (⇒)		Typ					
		OL	RFC-A	OL	RFC-A						
10.001	Antrieb OK	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
10.002	Umrichter bestromt	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
10.003	Nulldrehzahl	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
10.004	Betrieb bei oder unter Mindestfrequenz	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
10.005	Unter Sollfrequenz	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
10.006	Bei Nennfrequenz	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
10.007	Überschreitung d. eingestellten Frequenz	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
10.008	Nennlast erreicht	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
10.009	Stromgrenze aktiv	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
10.010	Generatorische Stromgrenze	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
10.011	Bremschopper aktiv	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
10.012	Alarm Bremswiderstand	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
10.013	Auswahl Linkslauf	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
10.014	Linkslauf	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
10.015	Netzausfall	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
10.016	Unterspannung aktiv	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
10.017	Alarm Motor-Überlast	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
10.018	Alarm Umrichter-Übertemperatur	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
10.019	Umrichterwarnung	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
10.020	Fehlerabschaltung 0	0 bis 255				RO	Txt	ND	NC	PT	PS
10.021	Fehlerabschaltung 1	0 bis 255				RO	Txt	ND	NC	PT	PS
10.022	Fehlerabschaltung 2	0 bis 255				RO	Txt	ND	NC	PT	PS
10.023	Fehlerabschaltung 3	0 bis 255				RO	Txt	ND	NC	PT	PS
10.024	Fehlerabschaltung 4	0 bis 255				RO	Txt	ND	NC	PT	PS
10.025	Fehlerabschaltung 5	0 bis 255				RO	Txt	ND	NC	PT	PS
10.026	Fehlerabschaltung 6	0 bis 255				RO	Txt	ND	NC	PT	PS
10.027	Fehlerabschaltung 7	0 bis 255				RO	Txt	ND	NC	PT	PS
10.028	Fehlerabschaltung 8	0 bis 255				RO	Txt	ND	NC	PT	PS
10.029	Fehlerabschaltung 9	0 bis 255				RO	Txt	ND	NC	PT	PS
10.030	Nennleistung des Bremswiderstands	0,0 bis 99999,9 kW		0,0 kW		RW	Num				US
10.031	Thermische Zeitkonstante des Bremswiderstands	0,00 bis 1500,00 s		0,00 s		RW	Num				US
10.032	Externe Fehlerabschaltung	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit		NC		
10.033	Umrichter zurücksetzen	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit		NC		
10.034	Anzahl der automatischen Reset-Versuche	NonE (0), 1 (1), 2 (2), 3 (3), 4 (4), 5 (5), inF (6)		NonE (0)		RW	Txt				US
10.035	Verzögerung automatisches Zurücksetzen	0,0 bis 600,0 s		1,0 s		RW	Num				US
10.036	Umrichter während Auto-Reset betriebsbereit halten	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
10.037	Maßnahme bei Erkennung einer Fehlerabschaltung	0 bis 31		0		RW	Num				US
10.038	Benutzerspezifische Fehlerabschaltung	0 bis 255				RW	Num	ND	NC		
10.039	Thermischer Akkumulator des Bremswiderstands	0,0 bis 100,0 %				RO	Num	ND	NC	PT	
10.040	Statuswort	0 bis 32767				RO	Num	ND	NC	PT	
10.041	Datum Fehlerabschaltung 0	00-00-00 bis 31-12-99				RO	Datum	ND	NC	PT	PS
10.042	Zeit Fehlerabschaltung 0	00:00:00 bis 23:59:59				RO	Zeit	ND	NC	PT	PS
10.043	Datum Fehlerabschaltung 1	00-00-00 bis 31-12-99				RO	Datum	ND	NC	PT	PS
10.044	Zeit Fehlerabschaltung 1	00:00:00 bis 23:59:59				RO	Zeit	ND	NC	PT	PS
10.045	Datum Fehlerabschaltung 2	00-00-00 bis 31-12-99				RO	Datum	ND	NC	PT	PS
10.046	Zeit Fehlerabschaltung 2	00:00:00 bis 23:59:59				RO	Zeit	ND	NC	PT	PS
10.047	Datum Fehlerabschaltung 3	00-00-00 bis 31-12-99				RO	Datum	ND	NC	PT	PS
10.048	Zeit Fehlerabschaltung 3	00:00:00 bis 23:59:59				RO	Zeit	ND	NC	PT	PS
10.049	Datum Fehlerabschaltung 4	00-00-00 bis 31-12-99				RO	Datum	ND	NC	PT	PS
10.050	Zeit Fehlerabschaltung 4	00:00:00 bis 23:59:59				RO	Zeit	ND	NC	PT	PS
10.051	Datum Fehlerabschaltung 5	00-00-00 bis 31-12-99				RO	Datum	ND	NC	PT	PS
10.052	Zeit Fehlerabschaltung 5	00:00:00 bis 23:59:59				RO	Zeit	ND	NC	PT	PS
10.053	Datum Fehlerabschaltung 6	00-00-00 bis 31-12-99				RO	Datum	ND	NC	PT	PS
10.054	Zeit Fehlerabschaltung 6	00:00:00 bis 23:59:59				RO	Zeit	ND	NC	PT	PS
10.055	Datum Fehlerabschaltung 7	00-00-00 bis 31-12-99				RO	Datum	ND	NC	PT	PS
10.056	Zeit Fehlerabschaltung 7	00:00:00 bis 23:59:59				RO	Zeit	ND	NC	PT	PS
10.057	Datum Fehlerabschaltung 8	00-00-00 bis 31-12-99				RO	Datum	ND	NC	PT	PS
10.058	Zeit Fehlerabschaltung 8	00:00:00 bis 23:59:59				RO	Zeit	ND	NC	PT	PS
10.059	Datum Fehlerabschaltung 9	00-00-00 bis 31-12-99				RO	Datum	ND	NC	PT	PS
10.060	Zeit Fehlerabschaltung 9	00:00:00 bis 23:59:59				RO	Zeit	ND	NC	PT	PS
10.061	Bremswiderstandswert	0,00 bis 10000,00 Ω		0,00 Ω		RW	Num				US
10.064	Remote Keypad Batterie schwach	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
10.065	Autotune aktiv	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	

Sicherheits- informationen	Produkt- informationen	Mechanische Installation	Elektrische Installation	Bedienung und Softwarestruktur	Basis- parameter	Inbetrieb- nahme	Optimierung	NV- Medienkarte	Onboard- SPS	Erweiterte Parameter	Diagnose	UL- Zertifikat
-------------------------------	---------------------------	-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------	---------------------	-------------	--------------------	-----------------	-------------------------	----------	-------------------

Parameter		Bereich (¤)		Standardwerte (⇒)		Typ					
		OL	RFC-A	OL	RFC-A						
10.066	Endschalter aktiv	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
10.068	Umrichter bei Unterspannung in Betrieb halten	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
10.069	Zusätzliche Status-Bits	0 bis 2047				RO	Num	ND	NC	PT	
10.070	Fehlerabschaltung 0 Sub-Fehlernummer	0 bis 65535				RO	Num	ND	NC	PT	PS
10.071	Fehlerabschaltung 1 Sub-Fehlernummer	0 bis 65535				RO	Num	ND	NC	PT	PS
10.072	Fehlerabschaltung 2 Sub-Fehlernummer	0 bis 65535				RO	Num	ND	NC	PT	PS
10.073	Fehlerabschaltung 3 Sub-Fehlernummer	0 bis 65535				RO	Num	ND	NC	PT	PS
10.074	Fehlerabschaltung 4 Sub-Fehlernummer	0 bis 65535				RO	Num	ND	NC	PT	PS
10.075	Fehlerabschaltung 5 Sub-Fehlernummer	0 bis 65535				RO	Num	ND	NC	PT	PS
10.076	Fehlerabschaltung 6 Sub-Fehlernummer	0 bis 65535				RO	Num	ND	NC	PT	PS
10.077	Fehlerabschaltung 7 Sub-Fehlernummer	0 bis 65535				RO	Num	ND	NC	PT	PS
10.078	Fehlerabschaltung 8 Sub-Fehlernummer	0 bis 65535				RO	Num	ND	NC	PT	PS
10.079	Fehlerabschaltung 9 Sub-Fehlernummer	0 bis 65535				RO	Num	ND	NC	PT	PS
10.080	Motor stoppen	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
10.081	Phasenausfall	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
10.090	Anzeige Umrichter bereit (ohne Start)	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
10.101	Umrichterstatus	Inh (0), rdy (1), StoP (2), rES (3), rES (4), S.LoSS (5), rES (6), dc.inJ (7), rES (8), Error (9), Active (10), rES (11), rES (12), rES (13), HEAt (14), UU (15)				RO	Txt	ND	NC	PT	
10.102	Fehlerabschaltung zurücksetzen Quelle	0 bis 1023				RO	Num	ND	NC	PT	PS
10.103	Identifikator Uhrzeit Fehlerabschaltung	-2147483648 bis 2147483647 ms				RO	Num	ND	NC	PT	
10.104	Aktiver Alarm	NonE (0), br.rES (1), OV.Ld (2), rES (3), d.OV.Ld (4), tuning (5), LS (6), rES (7), rES (8), OPT.AL (9), rES (10), rES (11), rES (12), Lo.AC (13), I.AC.Lt (14), 24.LoSt (15)				RO	Txt	ND	NC	PT	
10.106	Potenzielle Umrichter-Schadensbedingungen	0 bis 3				RO	Bin	ND	NC	PT	PS
10.107	Niederspannungsalarm	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
10.108	Falsche Drehrichtung Kühllüfter	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	

RW	Lesen/ Schreiben	RO	Nur lesen	Num	Numerischer Parameter	Bit	Bitparameter	Txt	Text	Bin	Binärer Parameter	FI	Gefiltert
ND	Kein Standardwert	NC	Nicht kopiert	PT	Geschützter Parameter	RA	Nennwertabhängig	US	Anwender- speicherung	PS	Speicherung beim Ausschalten	DE	Ziel
IP	IP-Adresse	Mac	MAC-Adresse	Datum	Datumsparameter	Zeit	Uhrzeitparameter	SMP	Slot, Menü, Parameter	Chr	Zeichenparameter	Ver	Versionsnummer

Sicherheits- informationen	Produkt- informationen	Mechanische Installation	Elektrische Installation	Bedienung und Softwarestruktur	Basis- parameter	Inbetrieb- nahme	Optimierung	NV- Medienkarte	Onboard- SPS	Erweiterte Parameter	Diagnose	UL- Zertifikat
-------------------------------	---------------------------	-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------	---------------------	-------------	--------------------	-----------------	-------------------------	----------	-------------------

11.12 Menü 11: Allgemeine Umrichterkonfiguration

Parameter		Bereich (§)		Standardwerte (⇒)		Typ					
		OL	RFC-A	OL	RFC-A						
11.018	Statusmodus Parameter 1	0,000 bis 30,999		2,001		RW	Num			PT	US
11.019	Statusmodus Parameter 2	0,000 bis 30,999		4,020		RW	Num			PT	US
11.020	Serielle Kommunikation zurücksetzen	Aus (0) oder Ein (1)				RW	Bit	ND	NC		
11.021	Anwenderdefinierte Skalierung	0,000 bis 10,000		1,000		RW	Num				US
11.022	Beim Einschalten angezeigter Parameter	0,000 bis 0,095		0,010		RW	Num			PT	US
11.023	Serielle Adresse	1 bis 247		1		RW	Num				US
11.024	Serieller Modus	8.2NP (0), 8.1NP (1), 8.1EP (2), 8.1OP (3), 8.2NP E (4), 8.1NP E (5), 8.1EP E (6), 8.1OP E (7), 7.1EP (8), 7.1OP (9), 7.1EP E (10), 7.1OP E (11)		8.2NP (0)		RW	Txt				US
11.025	Serielle Baud-Rate	600 (1), 1200 (2), 2400 (3), 4800 (4), 9600 (5), 19200 (6), 38400 (7), 57600 (8), 76800 (9), 115200 (10)		19200 (6)		RW	Txt				US
11.026	Minimale Sendeverzögerung Kommunikation	0 bis 250 ms		2 ms		RW	Num				US
11.027	Stumme Periode	0 bis 250 ms		0 ms		RW	Num				US
11.028	Umrichter-Derivat	0 bis 255				RO	Num	ND	NC	PT	
11.029	Softwareversion	00.00.00 bis 99.99.99				RO	Ver	ND	NC	PT	
11.030	Benutzersicherheitscode	0 bis 9999				RW	Num	ND		PT	US
11.031	Umrichter-Betriebsart	OPEn.LP (1), rFC-A (2)				RW	Txt	ND	NC	PT	US
11.032	Maximaler Nennstrom bei hoher Überlast (Heavy Duty)	0,00 bis Umrichternennstrom HD A				RO	Num	ND	NC	PT	
11.033	Umrichter-Nennspannung	110V (0), 200V (1), 400V (2), 575V (3)				RO	Txt	ND	NC	PT	
11.034	Umrichterkonfiguration	AV (0), AI (1), AV.Pr (2), AI.Pr (3), PrSET (4), PAd (5), PAd.rEF (6), E.Pot (7), torque (8), Pid (9)		AV (0)*		RW	Txt			PT	US
11.035	Softwareversion der Netzversorgung	00.00.00 bis 99.99.99				RO	Ver	ND	NC	PT	
11.036	Datei der NV-Medienkarte zuvor geladen	0 bis 999		0		RO	Num		NC	PT	
11.037	NV-Medienkarte Dateinummer	0 bis 999		0		RW	Num				
11.038	NV-Medienkarte Dateityp	NonE (0), OPEn.LP (1), rFC-A (2)				RO	Txt	ND	NC	PT	
11.039	NV-Medienkarte Dateiversion	0 bis 9999				RO	Num	ND	NC	PT	
11.042	Parameter klonen	NonE (0), rEAd (1), Prog (2), Auto (3), boot (4)		NonE (0)		RW	Txt			NC	US
11.043	Standardwerte laden	NonE (0), Std (1), US (2)		NonE (0)		RW	Txt		NC		
11.044	Benutzersicherheitsstatus	LEVEL.1 (0), LEVEL.2 (1), ALL (2), StAtUS (3), no.Acc (4)		LEVEL.1 (0)		RW	Txt	ND		PT	
11.045	Auswahl Motorparametersatz 2	1 (0), 2 (1)		1 (0)		RW	Txt				US
11.046	Zuvor geladene Standardwerte	0 bis 2000				RO	Num	ND	NC	PT	US
11.047	Onboard-Anwenderprogramm: Freigabe	Stopp (0), Lauf (1)		Lauf (1)		RW	Txt				US
11.048	Onboard-Anwenderprogramm: Status	-2147483648 bis 2147483647				RO	Num	ND	NC	PT	
11.049	Onboard-Anwenderprogramm: Programmier-Events	0 bis 65535				RO	Num	ND	NC	PT	
11.050	Onboard-Anwenderprogramm: Freilaufende Tasks pro Sekunde	0 bis 65535				RO	Num	ND	NC	PT	
11.051	Onboard-Anwenderprogramm: Clock-Task-Zeit verwendet	0,0 bis 100,0 %				RO	Num	ND	NC	PT	
11.052	Seriennummer LS	0 bis 999999				RO	Num	ND	NC	PT	
11.053	Seriennummer MS	0 bis 999999				RO	Num	ND	NC	PT	
11.054	Umrichter-Datumscode	0 bis 9999				RO	Num	ND	NC	PT	
11.055	Onboard-Anwenderprogramm: Clock-Task Zykluszeit	0 bis 262128				RO	Num	ND	NC	PT	
11.060	Maximaler Nennstrom	0,0 bis 266,0 A				RO	Num	ND	NC	PT	
11.061	Vollausschlag Strom Kc	0,0 bis 498,0 A				RO	Num	ND	NC	PT	
11.063	Produkttyp	0 bis 255				RO	Num	ND	NC	PT	
11.064	Produkt-Identifikationszeichen	300				RO	Chr	ND	NC	PT	
11.065	Baugröße und Spannungscode	0 bis 999				RO	Num	ND	NC	PT	
11.066	Leistungsendstufe Bezeichner	0 bis 255				RO	Num	ND	NC	PT	
11.067	Steuerplatine Bezeichner	0 bis 255				RO	Num	ND	NC	PT	
11.068	Nennstrom Stromrichter	0 bis 2240				RO	Num	ND	NC	PT	
11.070	Version Hauptparameterdatenbank	0,00 bis 99,99				RO	Num	ND	NC	PT	
11.072	NV-Medienkarte Spezialdatei erstellen	0 bis 1		0		RW	Num		NC		
11.073	NV-Medienkarte Dateityp	NonE (0), rES (1), Sd.CArD (2)				RO	Num	ND	NC	PT	
11.075	NV-Medienkarte Schreibgeschützt-Flag	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
11.076	NV-Medienkarte Warnungsunterdrückungs-Flag	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
11.077	NV-Medienkarte erforderliche Dateiversion	0 bis 9999				RW	Num	ND	NC	PT	
11.079	Umrichterbezeichnung Zeichen 1-4	---- (-2147483648) bis ---- (-2147483647)		---- (757935405)		RW	Chr			PT	US
11.080	Umrichterbezeichnung Zeichen 5-8	---- (-2147483648) bis ---- (-2147483647)		---- (757935405)		RW	Chr			PT	US
11.081	Umrichterbezeichnung Zeichen 9-12	---- (-2147483648) bis ---- (-2147483647)		---- (757935405)		RW	Chr			PT	US
11.082	Umrichterbezeichnung Zeichen 13-16	---- (-2147483648) bis ---- (-2147483647)		---- (757935405)		RW	Chr			PT	US
11.084	Umrichtermodus	OPEn.LP (1), rFC-A (2)				RO	Txt	ND	NC	PT	
11.085	Sicherheitsstatus	NonE (0), rOnLy.A (1), StAtUS (2), no.Acc (3)				RO	Txt	ND	NC	PT	PS
11.086	Status Menüzugriff	LEVEL.1 (0), LEVEL.2 (1), ALL (2)				RO	Txt	ND	NC	PT	PS
11.091	Zusätzliche Identifikationszeichen 1	(-2147483648) bis (2147483647)				RO	Chr	ND	NC	PT	
11.092	Zusätzliche Identifikationszeichen 2	(-2147483648) bis (2147483647)				RO	Chr	ND	NC	PT	

Sicherheits- informationen	Produkt- informationen	Mechanische Installation	Elektrische Installation	Bedienung und Softwarestruktur	Basis- parameter	Inbetrieb- nahme	Optimierung	NV- Medienkarte	Onboard- SPS	Erweiterte Parameter	Diagnose	UL- Zertifikat
-------------------------------	---------------------------	-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------	---------------------	-------------	--------------------	-----------------	-------------------------	----------	-------------------

Parameter		Bereich (⌘)		Standardwerte (⇔)		Typ					
		OL	RFC-A	OL	RFC-A						
11.093	Zusätzliche Identifikationszeichen 3	(-2147483648) bis (2147483647)				RO	Chr	ND	NC	PT	
11.094	Zeichenfolgenmodus deaktivieren	Aus (0) oder Ein (1)			Aus (0)	RW	Bit			PT	US
11.097	ANTWORTKENNUNGSCODES	NonE (0), Sd.CArD (1), rS-485 (2), boot (3), rS-485 (4)				RO	Txt	ND	NC	PT	
11.098	24V Alarm Verlust aktivieren	Aus (0) oder Ein (1)			Aus (0)	RW	Bit				US
11.099	Konvertierung Modbus-Parameter	0000 bis 1111			0000	RW	Bin				US

RW	Lesen/ Schreiben	RO	Nur lesen	Num	Numerischer Parameter	Bit	Bitparameter	Txt	Text	Bin	Binärer Parameter	FI	Gefiltert
ND	Kein Standardwert	NC	Nicht kopiert	PT	Geschützter Parameter	RA	Nennwertabhängig	US	Anwender- speicherung	PS	Speicherung beim Ausschalten	DE	Ziel
IP	IP-Adresse	Mac	MAC-Adresse	Datum	Datumsparameter	Zeit	Uhrzeitparameter	SMP	Slot, Menü, Parameter	Chr	Zeichenparameter	Ver	Versionsnummer

11.13 Menü 12: Schwellwertschalter, Variablenselektoren und Bremsensteuerung

Abbildung 11-21 Menü 12: Logikdiagramm

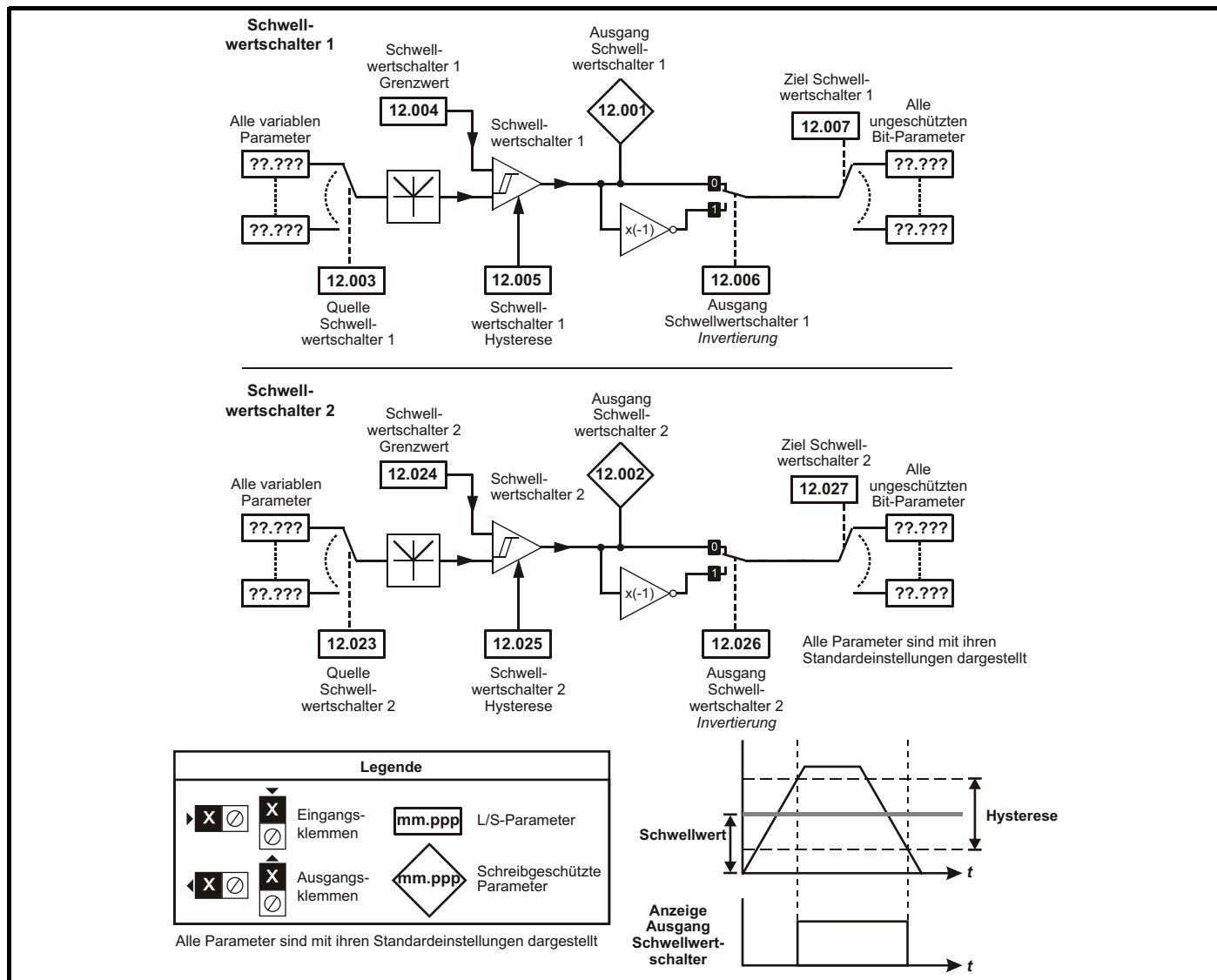
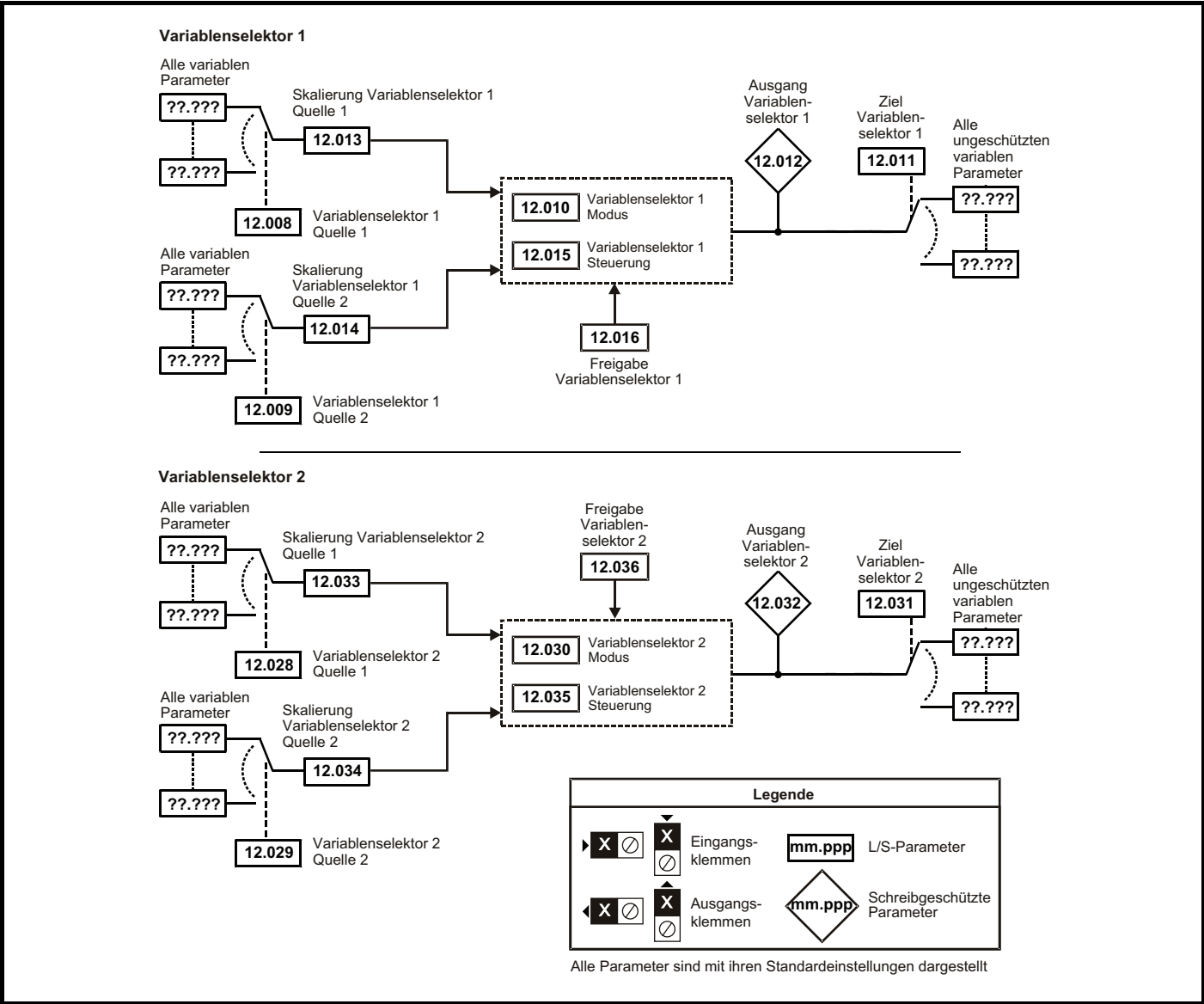


Abbildung 11-22 Menü 12: Logikdiagramm (Fortsetzung)





Die Bremsensteuerung ermöglicht den koordinierten Betrieb einer externen Bremse mit dem Umrichter. Obwohl Hardware und Software für hohe Qualitätsstandards und Robustheit konzipiert sind, eignen sie sich jedoch nicht für die Verwendung als Sicherheitsfunktionen, d. h. für Situationen, in denen ein Fehler oder Ausfall zu einem Verletzungsrisiko führen würde. Für Anwendungen, in denen die falsche Bedienung oder ein fehlerhafter Betriebszustand der Bremsensteuerung zu einer Verletzung führen könnte, sind zusätzlich unabhängige Schutzeinrichtungen von bewährter Integrität vorzusehen.



Der Relaiskontakt an den Steuerklemmen kann als Ausgang gewählt werden, um eine Bremse zu öffnen. Wird ein Umrichter auf diese Weise eingerichtet, und ein Austausch des Umrichters findet statt, kann die Bremse geöffnet werden, bevor der Umrichter beim ersten Einschalten programmiert wird.

Beim Programmieren der Anschlussklemmen des Umrichters auf nicht standardmäßige Einstellungen muss das Ergebnis falscher oder verzögerter Programmierung berücksichtigt werden. Der Einsatz einer NV-Medienkarte im Boot-Modus kann sicherstellen, dass Umrichterparameter sofort programmiert werden, um diese Situation zu vermeiden.

Abbildung 11-23 Bremsfunktion Open-Loop

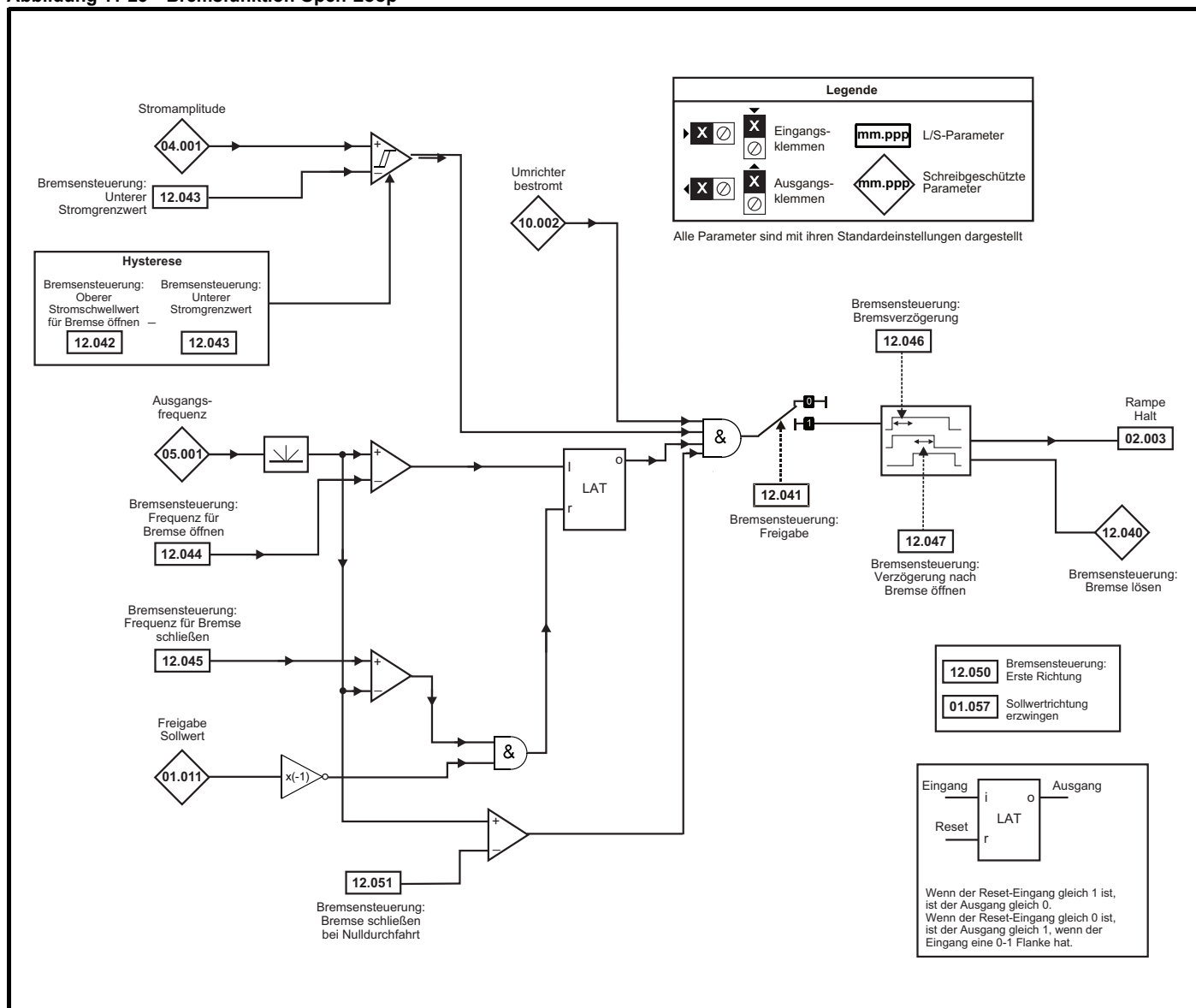


Abbildung 11-24 Bremsensequenz

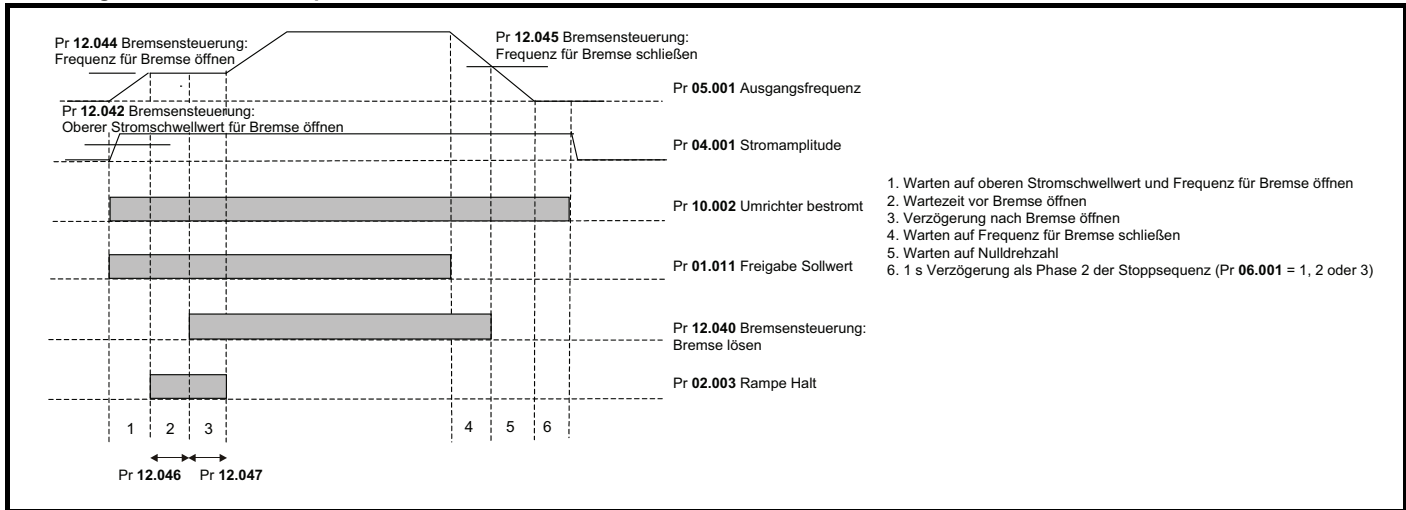
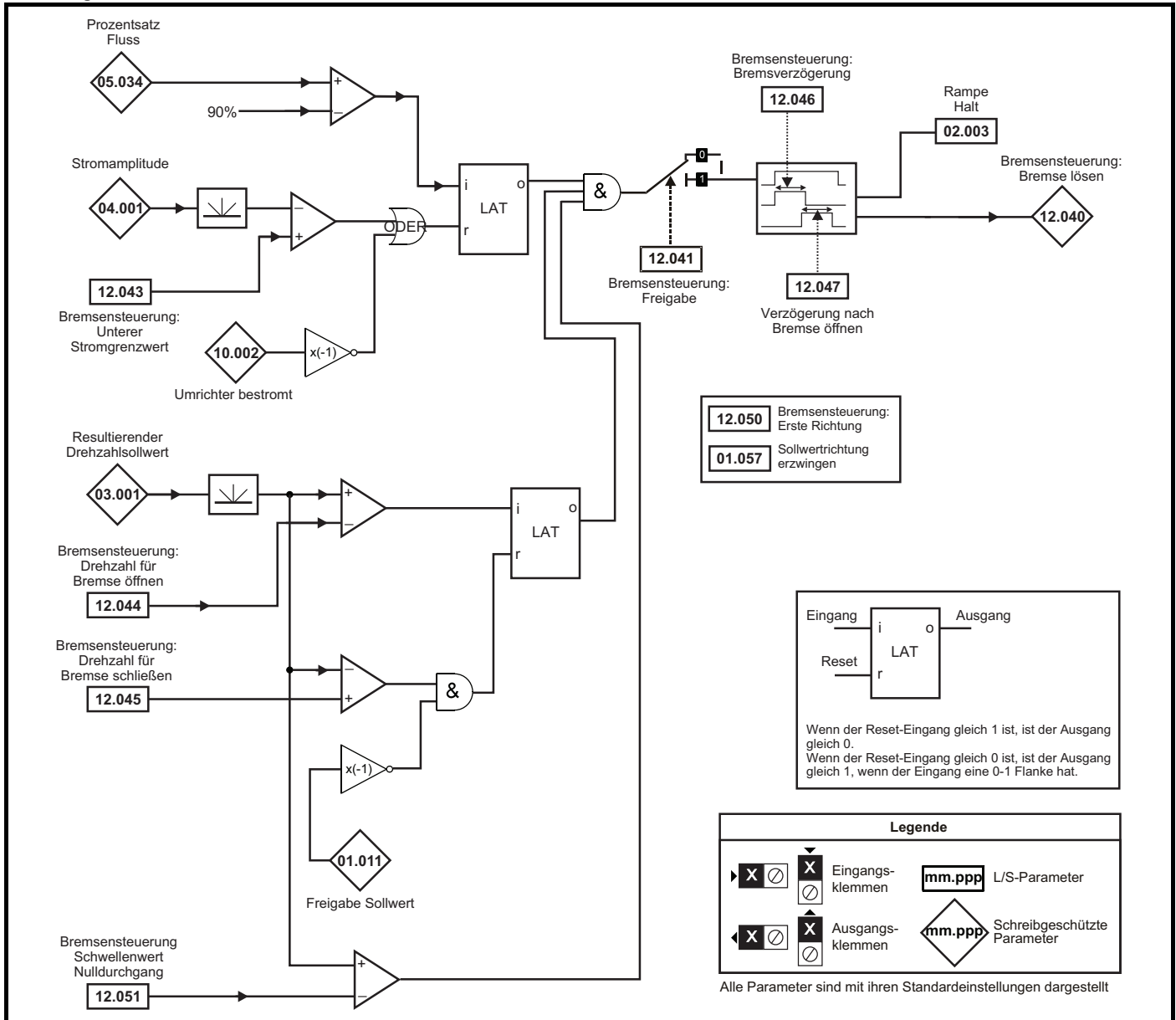


Abbildung 11-25 Bremsfunktion RFC-A

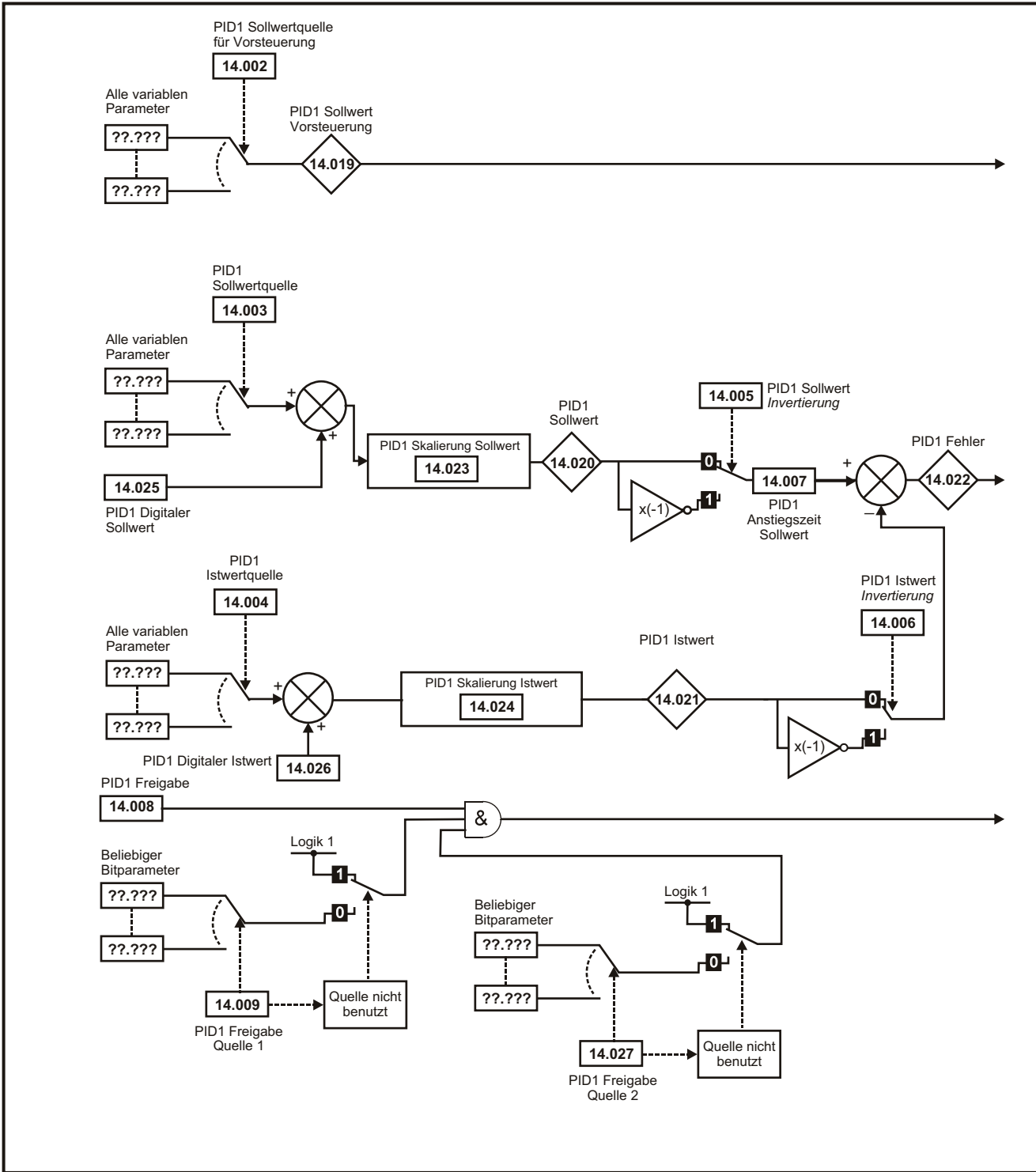


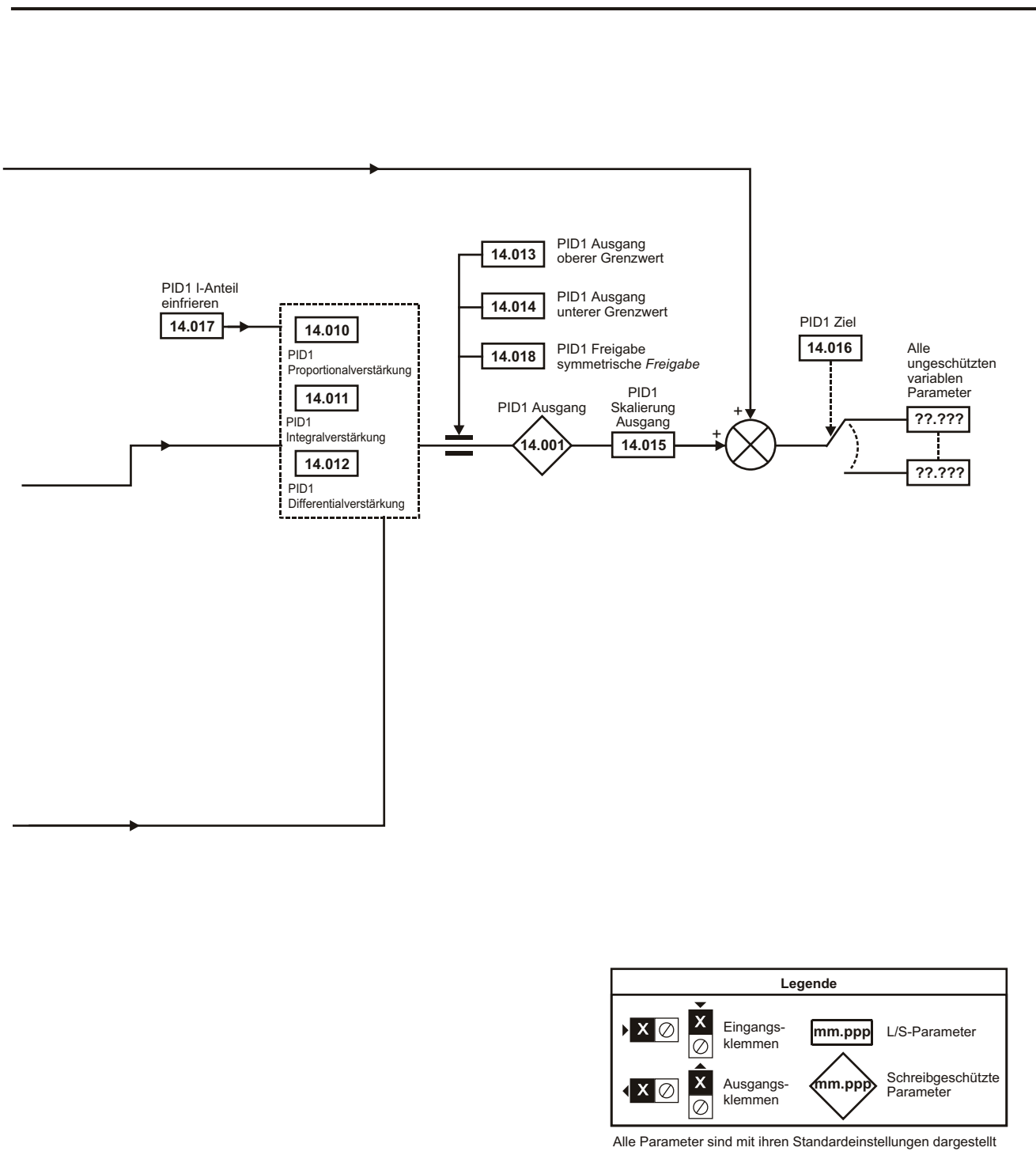
Parameter		Bereich (⌘)		Standardwerte (⇔)		Typ					
		OL	RFC-A	OL	RFC-A						
12.001	Ausgang Schwellwertschalter 1	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
12.002	Ausgang Schwellwertschalter 2	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
12.003	Quelle Schwellwertschalter 1	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num			PT	US
12.004	Schwellwertschalter 1 Grenzwert	0,00 bis 100,00 %		0,00 %		RW	Num				US
12.005	Schwellwertschalter 1 Hysterese	0,00 bis 25,00 %		0,00 %		RW	Num				US
12.006	Ausgang invertieren Schwellwertschalter 1	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
12.007	Ziel Schwellwertschalter 1	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num	DE		PT	US
12.008	Variablenselektor 1 Quelle 1	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num			PT	US
12.009	Variablenselektor 1 Quelle 2	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num			PT	US
12.010	Variablenselektor 1 Modus	0 (0), 1 (1), 2 (2), 3 (3), 4 (4), 5 (5), 6 (6), 7 (7), 8 (8), 9 (9)		0 (0)		RW	Txt				US
12.011	Ziel Variablenselektor 1	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num	DE		PT	US
12.012	Ausgang Variablenselektor 1	±100,00 %				RO	Num	ND	NC	PT	
12.013	Skalierung Variablenselektor 1 Quelle 1	±4,000		1,000		RW	Num				US
12.014	Skalierung Variablenselektor 1 Quelle 2	±4,000		1,000		RW	Num				US
12.015	Variablenselektor 1 Steuerung	0,00 bis 100,00		0,00		RW	Num				US
12.016	Freigabe Variablenselektor 1	Aus (0) oder Ein (1)		Ein (1)		RW	Bit				US
12.023	Quelle Schwellwertschalter 2	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num			PT	US
12.024	Schwellwertschalter 2 Grenzwert	0,00 bis 100,00 %		0,00 %		RW	Num				US
12.025	Schwellwertschalter 2 Hysterese	0,00 bis 25,00 %		0,00 %		RW	Num				US
12.026	Ausgang invertieren Schwellwertschalter 2	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
12.027	Ziel Schwellwertschalter 2	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num	DE		PT	US
12.028	Variablenselektor 2 Quelle 1	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num			PT	US
12.029	Variablenselektor 2 Quelle 2	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num			PT	US
12.030	Variablenselektor 2 Modus	0 (0), 1 (1), 2 (2), 3 (3), 4 (4), 5 (5), 6 (6), 7 (7), 8 (8), 9 (9)		0 (0)		RW	Txt				US
12.031	Ziel Variablenselektor 2	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num	DE		PT	US
12.032	Ausgang Variablenselektor 2	±100,00 %				RO	Num	ND	NC	PT	
12.033	Skalierung Variablenselektor 2 Quelle 1	±4,000		1,000		RW	Num				US
12.034	Skalierung Variablenselektor 2 Quelle 2	±4,000		1,000		RW	Num				US
12.035	Variablenselektor 2 Steuerung	0,00 bis 100,00		0,00		RW	Num				US
12.036	Freigabe Variablenselektor 2	Aus (0) oder Ein (1)		Ein (1)		RW	Bit				US
12.040	Bremsensteuerung: Bremsenfreigabe	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
12.041	Bremsensteuerung: Freigabe	diS (0), rELAy (1), dig IO (2), USEr (3)		diS (0)		RW	Txt				US
12.042	Bremsensteuerung: Oberer Stromschwellwert für Bremse öffnen	0 bis 200 %		50 %		RW	Num				US
12.043	Bremsensteuerung: Unterer Stromschwellwert für Bremse öffnen	0 bis 200 %		10 %		RW	Num				US
12.044	Bremsensteuerung: Frequenz für Bremse öffnen	0,00 bis 20,00 Hz		1,00 Hz		RW	Num				US
12.045	Bremsensteuerung: Frequenz für Bremse schließen	0,00 bis 20,00 Hz		2,00 Hz		RW	Num				US
12.046	Bremsensteuerung: Bremsverzögerung	0,0 bis 25,0 s		1,0 s		RW	Num				US
12.047	Bremsensteuerung: Verzögerung nach Lösen der Bremse	0,0 bis 25,0 s		1,0 s		RW	Num				US
12.050	Bremsensteuerung: Anfängliche Richtung	rEf (0), For (1), rEv (2)		rEf (0)		RW	Txt				US
12.051	Bremsensteuerung: Bremse schließen bei Nulldurchgang	0,00 bis 25,00 Hz		1,00 Hz		RW	Num				US

RW	Lesen/ Schreiben	RO	Nur lesen	Num	Numerischer Parameter	Bit	Bitparameter	Txt	Text	Bin	Binärer Parameter	FI	Gefiltert
ND	Kein Standardwert	NC	Nicht kopiert	PT	Geschützter Parameter	RA	Nennwertabhängig	US	Anwender- speicherung	PS	Speicherung beim Ausschalten	DE	Ziel

11.14 Menü 14: PID-Regler

Abbildung 11-26 Menü 14: Logikdiagramm





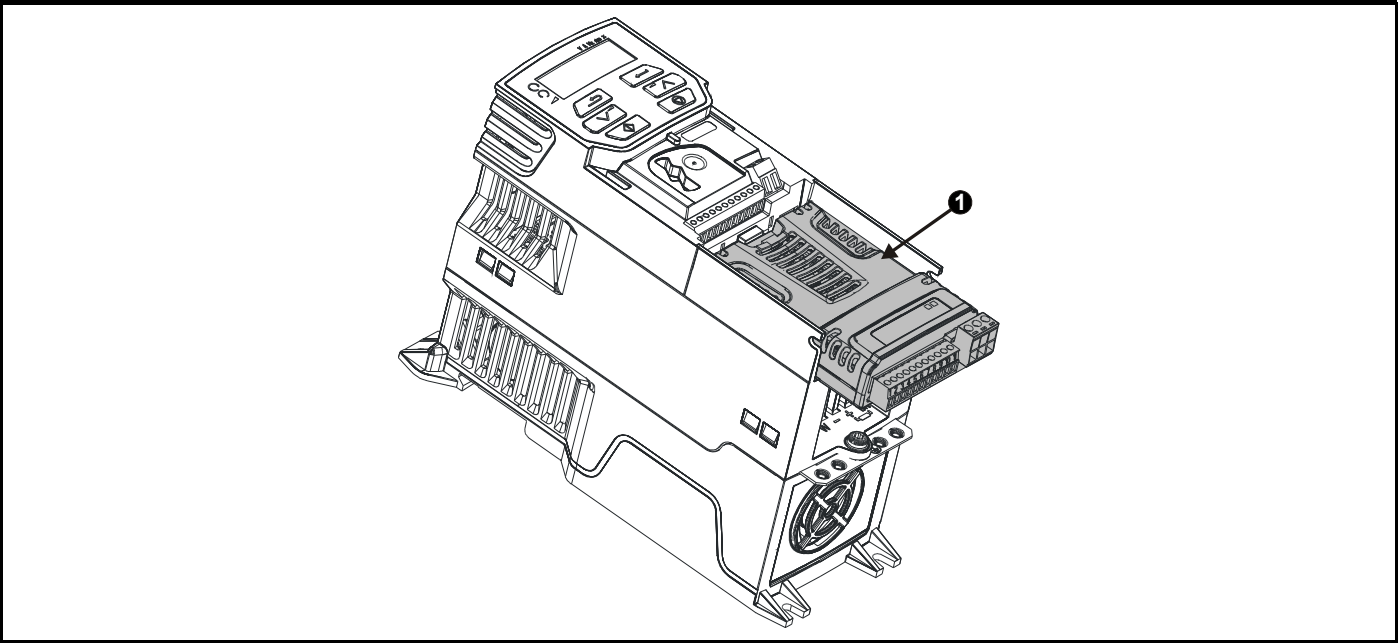
Sicherheits- informationen	Produkt- informationen	Mechanische Installation	Elektrische Installation	Bedienung und Softwarestruktur	Basis- parameter	Inbetrieb- nahme	Optimierung	NV- Medienkarte	Onboard- SPS	Erweiterte Parameter	Diagnose	UL- Zertifikat
-------------------------------	---------------------------	-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------	---------------------	-------------	--------------------	-----------------	-------------------------	----------	-------------------

Parameter		Bereich (⇅)		Standardwerte (⇔)		Typ					
		OL	RFC-A	OL	RFC-A						
14.001	PID1 Ausgang	±100,00 %				RO	Num	ND	NC	PT	
14.002	PID1 Sollwertquelle für Vorsteuerung	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num			PT	US
14.003	PID1 Sollwertquelle	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num			PT	US
14.004	PID1 Istwert Quellparameter	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num			PT	US
14.005	Invertierung PID1 Sollwertquelle	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
14.006	PID1 Istwert Invertierung	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
14.007	PID1 Anstiegszeit Sollwert	0,0 bis 3200,0 s		0,0 s		RW	Num				US
14.008	PID1 Freigabe	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
14.009	PID1 Freigabe Quelle 1	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num			PT	US
14.010	PID1 Proportionalverstärkung	0,000 bis 4,000		1,000		RW	Num				US
14.011	PID1 Integralverstärkung	0,000 bis 4,000		0,500		RW	Num				US
14.012	PID1 Differentialverstärkung	0,000 bis 4,000		0,000		RW	Num				US
14.013	PID1 Ausgang oberer Grenzwert	0,00 bis 100,00 %		100,00 %		RW	Num				US
14.014	PID1 Ausgang unterer Grenzwert	±100,00 %		-100,00 %		RW	Num				US
14.015	PID1 Ausgang Skalierung	0,000 bis 4,000		1,000		RW	Num				US
14.016	PID1 Zielparameter	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num	DE		PT	US
14.017	PID1 Integral Halten	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				
14.018	PID1 Freigabe symmetrische Grenze	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
14.019	PID1 Sollwert Vorsteuerung	±100,00 %				RO	Num	ND	NC	PT	
14.020	PID1 Sollwert	±100,00 %				RO	Num	ND	NC	PT	
14.021	PID1 Istwert	±100,00 %				RO	Num	ND	NC	PT	
14.022	PID1 Fehler	±100,00 %				RO	Num	ND	NC	PT	
14.023	PID1 Sollwert Skalierung	0,000 bis 4,000		1,000		RW	Num				US
14.024	PID1 Istwert Skalierung	0,000 bis 4,000		1,000		RW	Num				US
14.025	PID1 Digitaler Sollwert	±100,00 %		0,00 %		RW	Num				US
14.026	PID1 Digitaler Istwert	±100,00 %		0,00 %		RW	Num				US
14.027	PID1 Freigabe Quelle 2	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num			PT	US

RW	Lesen/ Schreiben	RO	Nur lesen	Num	Numerischer Parameter	Bit	Bitparameter	Txt	Text	Bin	Binärer Parameter	FI	Gefiltert
ND	Kein Standardwert	NC	Nicht kopiert	PT	Geschützter Parameter	RA	Nennwertabhängig	US	Anwender- speicherung	PS	Speicherung beim Ausschalten	DE	Ziel

11.15 Menü 15: Konfiguration von Optionsmodulen

Abbildung 11-27 Position des Optionsmodulsteckplatzes und dessen entsprechende Menünummer



1. Optionsmodul-Steckplatz 1 – Menü 15

11.15.1 Gemeinsame Parameter für alle Kategorien

Parameter		Bereich (⇅)	Standardwerte (⇒)	Typ					
15.001	Modul-ID	0 bis 65535		RO	Num	ND	NC	PT	
15.002	Softwareversion	00.00.00 bis 99.99.99		RO	Ver	ND	NC	PT	
15.003	Hardwareversion	0,00 bis 99,99		RO	Num	ND	NC	PT	
15.004	Seriennummer LS	0 bis 999999		RO	Num	ND	NC	PT	
15.005	Seriennummer MS			RO	Num	ND	NC	PT	
15.006	Modulstatus	-2 bis 3		RO	Txt	ND	NC	PT	
15.007	Modulreset	Aus (0) oder Ein (1)	Aus (0)	RW	Bit		NC		

Die Kennung des Optionsmoduls gibt den im jeweiligen Steckplatz befindlichen Modultyp an. Weitere Informationen zum Modul finden Sie in der entsprechenden Optionsmodul-Betriebsanleitung.

Optionsmodul-ID	Modul	Kategorie
0	Kein Modul installiert	
209	SI-I/O	Automationsmodul (E/A-Erweiterungsmodul)
431	SI-EtherCAT	Feldbus
433	SI-Ethernet	
434	SI-PROFINET V2	
443	SI-PROFIBUS	
447	SI-DeviceNet	
448	SI-CANopen	

Sicherheits- informationen	Produkt- informationen	Mechanische Installation	Elektrische Installation	Bedienung und Softwarestruktur	Basis- parameter	Inbetrieb- nahme	Optimierung	NV- Medienkarte	Onboard- SPS	Erweiterte Parameter	Diagnose	UL- Zertifikat
-------------------------------	---------------------------	-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------	---------------------	-------------	--------------------	-----------------	-------------------------	----------	-------------------

11.16 Menü 18: Anwendungsmenü 1

Parameter		Bereich (⇄)		Standardwerte (⇒)		Typ					
		OL	RFC-A	OL	RFC-A						
18.001	Anwendungsmenü 1, beim Ausschalten gespeichert, Integer	-32768 bis 32767		0		RW	Num				PS
18.002	Anwendungsmenü 1, Nur lesen, Integer, 2					RO	Num	ND	NC		
18.003	Anwendungsmenü 1, Nur lesen, Integer, 3					RO	Num	ND	NC		
18.004	Anwendungsmenü 1, Nur lesen, Integer, 4					RO	Num	ND	NC		
18.005	Anwendungsmenü 1, Nur lesen, Integer 5					RO	Num	ND	NC		
18.006	Anwendungsmenü 1, Nur lesen, Integer, 6					RO	Num	ND	NC		
18.007	Anwendungsmenü 1, Nur lesen, Integer, 7					RO	Num	ND	NC		
18.008	Anwendungsmenü 1, Nur lesen, Integer, 8					RO	Num	ND	NC		
18.009	Anwendungsmenü 1, Nur lesen, Integer 9					RO	Num	ND	NC		
18.010	Anwendungsmenü 1, Nur lesen, Integer 10					RO	Num	ND	NC		
18.011	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Integer, 11			0		RW	Num				US
18.012	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Integer, 12					RW	Num				US
18.013	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Integer, 13					RW	Num				US
18.014	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Integer, 14					RW	Num				US
18.015	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Integer, 15					RW	Num				US
18.016	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Integer, 16					RW	Num				US
18.017	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Integer, 17					RW	Num				US
18.018	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Integer, 18					RW	Num				US
18.019	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Integer, 19					RW	Num				US
18.020	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Integer, 20					RW	Num				US
18.021	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Integer, 21					RW	Num				US
18.022	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Integer, 22					RW	Num				US
18.023	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Integer, 23					RW	Num				US
18.024	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Integer, 24					RW	Num				US
18.025	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Integer, 25					RW	Num				US
18.026	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Integer, 26					RW	Num				US
18.027	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Integer, 27					RW	Num				US
18.028	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Integer, 28					RW	Num				US
18.029	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Integer, 29					RW	Num				US
18.030	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Integer, 30					RW	Num				US
18.031	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Bit 31	Aus (0) oder Ein (1)		Aus (0)		RW	Bit				US
18.032	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Bit 32					RW	Bit				US
18.033	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Bit 33					RW	Bit				US
18.034	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Bit 34					RW	Bit				US
18.035	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Bit 35					RW	Bit				US
18.036	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Bit 36					RW	Bit				US
18.037	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Bit 37					RW	Bit				US
18.038	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Bit 38					RW	Bit				US
18.039	Anwendungsmenü 1 Lesen/Schreiben, Bit 39					RW	Bit				US
18.040	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Bit 40					RW	Bit				US
18.041	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Bit 41					RW	Bit				US
18.042	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Bit 42					RW	Bit				US
18.043	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Bit 43					RW	Bit				US
18.044	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Bit 44					RW	Bit				US
18.045	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Bit 45					RW	Bit				US
18.046	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Bit 46					RW	Bit				US
18.047	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Bit 47					RW	Bit				US
18.048	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Bit 48					RW	Bit				US
18.049	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Bit 49					RW	Bit				US
18.050	Anwendungsmenü 1, Lesen/Schreiben, Bit 50					RW	Bit				US
18.051	Anwendungsmenü 1 Beim Ausschalten gespeicherte lange Ganzzahl	-2147483648 bis 2147483647		0		RW	Num				PS
18.052	Anwendungsmenü 1 Beim Ausschalten gespeicherte lange Ganzzahl	-2147483648 bis 2147483647		0		RW	Num				PS
18.053	Anwendungsmenü 1 Beim Ausschalten gespeicherte lange Ganzzahl	-2147483648 bis 2147483647		0		RW	Num				PS
18.054	Anwendungsmenü 1 Beim Ausschalten gespeicherte lange Ganzzahl	-2147483648 bis 2147483647		0		RW	Num				PS

RW	Lesen/ Schreiben	RO	Nur lesen	Num	Numerischer Parameter	Bit	Bitparameter	Txt	Text	Bin	Binärer Parameter	FI	Gefiltert
ND	Kein Standardwert	NC	Nicht kopiert	PT	Geschützter Parameter	RA	Nennwertabhängig	US	Anwender- speicherung	PS	Speicherung beim Ausschalten	DE	Ziel

11.17 Menü 20: Anwendungsmenü 2

Parameter		Bereich (⇅)		Standardwerte (⇒)		Typ					
		OL	RFC-A	OL	RFC-A						
20.021	Anwendungsmenü 2 Lange Ganzzahl mit Lese- und Schreibzugriff 21	-2147483648 bis 2147483647		0		RW	Num				
20.022	Anwendungsmenü 2 Lange Ganzzahl mit Lese- und Schreibzugriff 22					RW	Num				
20.023	Anwendungsmenü 2 Lange Ganzzahl mit Lese- und Schreibzugriff 23					RW	Num				
20.024	Anwendungsmenü 2 Lange Ganzzahl mit Lese- und Schreibzugriff 24					RW	Num				
20.025	Anwendungsmenü 2 Lange Ganzzahl mit Lese- und Schreibzugriff 25					RW	Num				
20.026	Anwendungsmenü 2 Lange Ganzzahl mit Lese- und Schreibzugriff 26					RW	Num				
20.027	Anwendungsmenü 2 Lange Ganzzahl mit Lese- und Schreibzugriff 27					RW	Num				
20.028	Anwendungsmenü 2 Lange Ganzzahl mit Lese- und Schreibzugriff 28					RW	Num				
20.029	Anwendungsmenü 2 Lange Ganzzahl mit Lese- und Schreibzugriff 29					RW	Num				
20.030	Anwendungsmenü 2 Lange Ganzzahl mit Lese- und Schreibzugriff 30					RW	Num				

RW	Lesen/ Schreiben	RO	Nur lesen	Num	Numerischer Parameter	Bit	Bitparameter	Txt	Text	Bin	Binärer Parameter	FI	Gefiltert
ND	Kein Standardwert	NC	Nicht kopiert	PT	Geschützter Parameter	RA	Nennwertabhängig	US	Anwender- speicherung	PS	Speicherung beim Ausschalten	DE	Ziel

11.18 Menü 21: Zweiter Motorparametersatz

Parameter		Bereich (⌘)		Standardwerte (⇒)		Typ					
		OL	RFC-A	OL	RFC-A						
21.001	Sollwertbegrenzung (Maximum) M2	0,00 bis 550,00 Hz		50Hz: 50,00 Hz, 60Hz: 60,00 Hz		RW	Num				US
21.002	Sollwertbegrenzung (Minimum) M2	0,00 bis Pr 21.001 Hz		0,00 Hz		RW	Num				US
21.003	M2 Auswahl Sollwert	A1.A2 (0), A1.Pr (1), A2.Pr (2), PRESet (3), PAd (4), rES (5), PAd.rEF (6)		A1.A2 (0)		RW	Txt				US
21.004	M2 Beschleunigungszeit 1	0,0 bis 32000,0 s/Maximalfrequenz		5,0 s/Maximalfrequenz		RW	Num				US
21.005	M2 Verzögerungszeit 1	0,0 bis 32000,0 s/Maximalfrequenz		10,0 s/Maximalfrequenz		RW	Num				US
21.006	M2 Motornennfrequenz	0,00 bis 550,00 Hz		50Hz: 50,00 Hz 60Hz: 60,00 Hz		RW	Num		RA		US
21.007	M2 Motornennstrom	0,00 bis Umrichternennstrom A		Maximaler Nennstrom bei hoher Überlast (11.032)		RW	Num		RA		US
21.008	M2 Motornendrehzahl	0,0 bis 33000,0 min ⁻¹		50 Hz: 1500,0 min ⁻¹ 60 Hz: 1800,0 min ⁻¹	50 Hz: 1450,0 min ⁻¹ 60 Hz: 1750,0 min ⁻¹	RW	Num				US
21.009	M2 Motornennspannung	0 bis 765 V		110-V-Umrichter: 230 V 200-V-Umrichter: 230 V 400-V-Umrichter 50Hz: 400 V 400-V-Umrichter 60Hz: 460 V 575-V-Umrichter: 575 V		RW	Num		RA		US
21.010	M2 Motorleistungsfaktor	0,00 bis 1,00		0,85		RW	Num		RA		US
21.011	M2 Anzahl der Motorpole*	Auto (0) bis 32 (16)		Auto (0)		RW	Num				US
21.012	M2 Ständerwiderstand	0,0000 bis 99,9999 Ω		0,0000 Ω		RW	Num		RA		US
21.014	M2 Streuinduktivität	0,000 bis 500,000 mH		0,000 mH		RW	Num		RA		US
21.015	Motor 2 aktiv	Aus (0) oder Ein (1)				RO	Bit	ND	NC	PT	
21.016	M2 Thermische Motorzeitkonstante 1	1 bis 3000 s		179 s	179 s	RW	Num				US
21.017	M2 Drehzahlregler Proportionalverstärkung Kp1		0,000 bis 200,000 s/rad		0,100 s/rad	RW	Num				US
21.018	M2 Drehzahlregler Integralverstärkung Ki1		0,00 bis 655,35 s ² /rad		0,10 s ² /rad	RW	Num				US
21.019	M2 Frequenzregler Differenzialrückführung Verstärkung Kd1		0,00000 bis 0,65535 1/rad		0,00000 1/rad	RW	Num				US
21.022	M2 Stromregler Kp-Verstärkung	0,00 bis 4000,00		20,00		RW	Num				US
21.023	M2 Stromregler Ki-Verstärkung	0,000 bis 600,000		40,000		RW	Num				US
21.024	M2 Ständerinduktivität	0,00 bis 5000,00 mH		0,00 mH		RW	Num		RA		US
21.025	M2 Stützpunkte für die Magnetisierungskennlinie 1		0,0 bis 100,0 %		50,0 %	RW	Num				US
21.026	M2 Stützpunkte für die Magnetisierungskennlinie 3		0,0 bis 100,0 %		75,0 %	RW	Num				US
21.027	M2 Motorische Stromgrenze	0,0 bis VM_MOTOR2_CURRENT_LIMIT %		165,0 %**	175,0 %***	RW	Num		RA		US
21.028	M2 generatorische Stromgrenze	0,0 bis VM_MOTOR2_CURRENT_LIMIT %		165,0 %**	175,0 %***	RW	Num		RA		US
21.029	M2 Symmetrische Stromgrenze	0,0 bis VM_MOTOR2_CURRENT_LIMIT %		165,0 %**	175,0 %***	RW	Num		RA		US
21.033	M2 Thermischer Schutz, Modus Niederdrehzahl	0 bis 1		0		RW	Num				US
21.041	M2 Stützpunkte für die Magnetisierungskennlinie 2		0,0 bis 100,0 %		0,0 %	RW	Num				US
21.042	M2 Stützpunkte für die Magnetisierungskennlinie 4		0,0 bis 100,0 %		0,0 %	RW	Num				US

* Wenn dieser Parameter über eine serielle Kommunikation gelesen wird, zeigt er die Polpaare an.

** Bei Baugröße 9 ist der Standardwert 141,9 %

*** Bei Baugröße 9 ist der Standardwert 150,0 %

RW	Lesen/ Schreiben	RO	Nur lesen	Num	Numerischer Parameter	Bit	Bitparameter	Txt	Text	Bin	Binärer Parameter	FI	Gefiltert
ND	Kein Standardwert	NC	Nicht kopiert	PT	Geschützter Parameter	RA	Nennwertabhängig	US	Anwender- speicherung	PS	Speicherung beim Ausschalten	DE	Ziel

11.19 Menü 22: Zusatzkonfiguration Menü 0

Parameter		Bereich (€)		Standardwerte (⇒)		Typ					
		OL	RFC-A	OL	RFC-A						
22.011	Konfiguration für Parameter 00.011	0,000 bis 30,999		6,004		RW	Num			PT	US
22.012	Konfiguration für Parameter 00.012	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num			PT	US
22.013	Konfiguration für Parameter 00.013	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num			PT	US
22.014	Konfiguration für Parameter 00.014	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num			PT	US
22.015	Konfiguration für Parameter 00.015	0,000 bis 30,999		1,005		RW	Num			PT	US
22.016	Konfiguration für Parameter 00.016	0,000 bis 30,999		7,007		RW	Num			PT	US
22.017	Konfiguration für Parameter 00.017	0,000 bis 30,999		1,010		RW	Num			PT	US
22.018	Konfiguration für Parameter 00.018	0,000 bis 30,999		1,021		RW	Num			PT	US
22.019	Konfiguration für Parameter 00.019	0,000 bis 30,999		1,022		RW	Num			PT	US
22.020	Konfiguration für Parameter 00.020	0,000 bis 30,999		1,023		RW	Num			PT	US
22.021	Konfiguration für Parameter 00.021	0,000 bis 30,999		1,024		RW	Num			PT	US
22.022	Konfiguration für Parameter 00.022	0,000 bis 30,999		11,019		RW	Num			PT	US
22.023	Konfiguration für Parameter 00.023	0,000 bis 30,999		11,018		RW	Num			PT	US
22.024	Konfiguration für Parameter 00.024	0,000 bis 30,999		11,021		RW	Num			PT	US
22.025	Konfiguration für Parameter 00.025	0,000 bis 30,999		11,030		RW	Num			PT	US
22.026	Konfiguration für Parameter 00.026	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num			PT	US
22.027	Konfiguration für Parameter 00.027	0,000 bis 30,999		1,051		RW	Num			PT	US
22.028	Konfiguration für Parameter 00.028	0,000 bis 30,999		2,004		RW	Num			PT	US
22.029	Konfiguration für Parameter 00.029	0,000 bis 30,999		0,000	2,002	RW	Num			PT	US
22.030	Konfiguration für Parameter 00.030	0,000 bis 30,999		11,042		RW	Num			PT	US
22.031	Konfiguration für Parameter 00.031	0,000 bis 30,999		6,001		RW	Num			PT	US
22.032	Konfiguration für Parameter 00.032	0,000 bis 30,999		5,013		RW	Num			PT	US
22.033	Konfiguration für Parameter 00.033	0,000 bis 30,999		6,009		RW	Num			PT	US
22.034	Konfiguration für Parameter 00.034	0,000 bis 30,999		8,035		RW	Num			PT	US
22.035	Konfiguration für Parameter 00.035	0,000 bis 30,999		8,091		RW	Num			PT	US
22.036	Konfiguration für Parameter 00.036	0,000 bis 30,999		7,055		RW	Num			PT	US
22.037	Konfiguration für Parameter 00.037	0,000 bis 30,999		5,018		RW	Num			PT	US
22.038	Konfiguration für Parameter 00.038	0,000 bis 30,999		5,012		RW	Num			PT	US
22.039	Konfiguration für Parameter 00.039	0,000 bis 30,999		5,006		RW	Num			PT	US
22.040	Konfiguration für Parameter 00.040	0,000 bis 30,999		5,011		RW	Num			PT	US
22.041	Konfiguration für Parameter 00.041	0,000 bis 30,999		5,014		RW	Num			PT	US
22.042	Konfiguration für Parameter 00.042	0,000 bis 30,999		5,015		RW	Num			PT	US
22.043	Konfiguration für Parameter 00.043	0,000 bis 30,999		11,025		RW	Num			PT	US
22.044	Konfiguration für Parameter 00.044	0,000 bis 30,999		11,023		RW	Num			PT	US
22.045	Konfiguration für Parameter 00.045	0,000 bis 30,999		11,020		RW	Num			PT	US
22.046	Konfiguration für Parameter 00.046	0,000 bis 30,999		12,042		RW	Num			PT	US
22.047	Konfiguration für Parameter 00.047	0,000 bis 30,999		12,043		RW	Num			PT	US
22.048	Konfiguration für Parameter 00.048	0,000 bis 30,999		12,044		RW	Num			PT	US
22.049	Konfiguration für Parameter 00.049	0,000 bis 30,999		12,045		RW	Num			PT	US
22.050	Konfiguration für Parameter 00.050	0,000 bis 30,999		12,046		RW	Num			PT	US
22.051	Konfiguration für Parameter 00.051	0,000 bis 30,999		12,047		RW	Num			PT	US
22.052	Konfiguration für Parameter 00.052	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num			PT	US
22.053	Konfiguration für Parameter 00.053	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num			PT	US
22.054	Konfiguration für Parameter 00.054	0,000 bis 30,999		12,051		RW	Num			PT	US
22.055	Konfiguration für Parameter 00.055	0,000 bis 30,999		12,041		RW	Num			PT	US
22.056	Konfiguration für Parameter 00.056	0,000 bis 30,999		10,020		RW	Num			PT	US
22.057	Konfiguration für Parameter 00.057	0,000 bis 30,999		10,021		RW	Num			PT	US
22.058	Konfiguration für Parameter 00.058	0,000 bis 30,999		10,022		RW	Num			PT	US
22.059	Konfiguration für Parameter 00.059	0,000 bis 30,999		11,047		RW	Num			PT	US
22.060	Konfiguration für Parameter 00.060	0,000 bis 30,999		11,048		RW	Num			PT	US
22.061	Konfiguration für Parameter 00.061	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num			PT	US
22.062	Konfiguration für Parameter 00.062	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num			PT	US
22.063	Konfiguration für Parameter 00.063	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num			PT	US
22.064	Konfiguration für Parameter 00.064	0,000 bis 30,999		02,039		RW	Num			PT	US
22.065	Konfiguration für Parameter 00.065	0,000 bis 30,999		0,000	3,010	RW	Num			PT	US
22.066	Konfiguration für Parameter 00.066	0,000 bis 30,999		0,000	3,011	RW	Num			PT	US

Sicherheits- informationen	Produkt- informationen	Mechanische Installation	Elektrische Installation	Bedienung und Softwarestruktur	Basis- parameter	Inbetrieb- nahme	Optimierung	NV- Medienkarte	Onboard- SPS	Erweiterte Parameter	Diagnose	UL- Zertifikat
-------------------------------	---------------------------	-----------------------------	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------	---------------------	-------------	--------------------	-----------------	-------------------------	----------	-------------------

Parameter		Bereich (↕)		Standardwerte (↔)		Typ					
		OL	RFC-A	OL	RFC-A						
22.067	Konfiguration für Parameter 00.067	0,000 bis 30,999		0,000	3,079	RW	Num			PT	US
22.068	Konfiguration für Parameter 00.068	0,000 bis 30,999		0,000	0,000	RW	Num			PT	US
22.069	Konfiguration für Parameter 00.069	0,000 bis 30,999		5,040		RW	Num			PT	US
22.070	Konfiguration für Parameter 00.070	0,000 bis 30,999		14,001		RW	Num			PT	US
22.071	Konfiguration für Parameter 00.071	0,000 bis 30,999		14,010		RW	Num			PT	US
22.072	Konfiguration für Parameter 00.072	0,000 bis 30,999		14,011		RW	Num			PT	US
22.073	Konfiguration für Parameter 00.073	0,000 bis 30,999		14,006		RW	Num			PT	US
22.074	Konfiguration für Parameter 00.074	0,000 bis 30,999		14,013		RW	Num			PT	US
22.075	Konfiguration für Parameter 00.075	0,000 bis 30,999		14,014		RW	Num			PT	US
22.076	Konfiguration für Parameter 00.076	0,000 bis 30,999		10,037		RW	Num			PT	US
22.077	Konfiguration für Parameter 00.077	0,000 bis 30,999		11,032		RW	Num			PT	US
22.078	Konfiguration für Parameter 00.078	0,000 bis 30,999		11,029		RW	Num			PT	US
22.079	Konfiguration für Parameter 00.079	0,000 bis 30,999		11,031		RW	Num			PT	US
22.080	Konfiguration für Parameter 00.080	0,000 bis 30,999		0,000		RW	Num			PT	US

RW	Lesen/ Schreiben	RO	Nur lesen	Num	Numerischer Parameter	Bit	Bitparameter	Txt	Text	Bin	Binärer Parameter	FI	Gefiltert
ND	Kein Standardwert	NC	Nicht kopiert	PT	Geschützter Parameter	RA	Nennwertabhängig	US	Anwender- speicherung	PS	Speicherung beim Ausschalten	DE	Ziel

11.20 Menü 24: Optionsmodul-Anwendung

12 Diagnose

Auf dem Display des Keypads werden verschiedene Informationen zum Antriebsstatus angezeigt. Diese können in die folgenden Kategorien unterteilt werden:

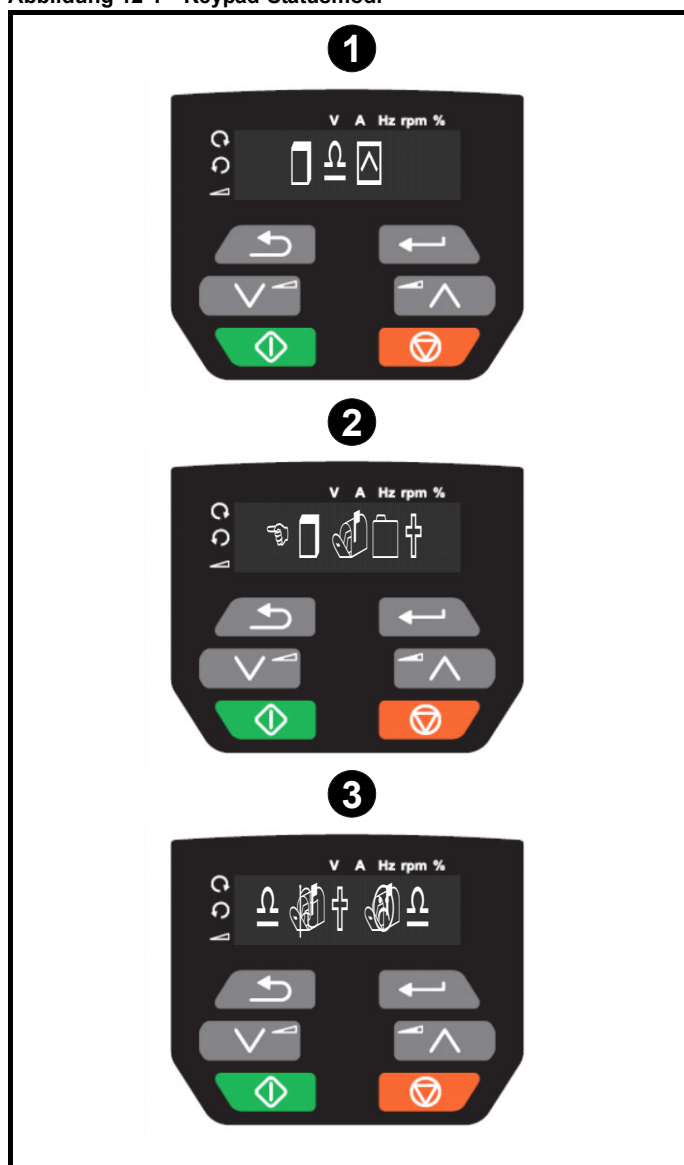
- Fehlerabschaltungsanzeigen
- Alarmmeldungen
- Statusanzeigen



Anwender dürfen nicht versuchen, fehlerhafte Umrichter zu reparieren, und nur die in diesem Kapitel beschriebenen Methoden zur Fehlerdiagnose anwenden. Fehlerhafte Umrichter müssen zur Reparatur an einen autorisierten Control Techniques-Distributor geschickt werden.

12.1 Anzeige der verschiedenen Statuskategorien

Abbildung 12-1 Keypad-Statusmodi



- 1 Betriebsbereit-Status
- 2 Fehlerzustand
- 3 Alarmzustand

12.2 Fehlerabschaltungsanzeigen

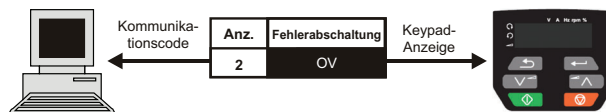
Bei einer Fehlerabschaltung des Umrichters aus beliebigen Gründen wird dessen Ausgang deaktiviert, so dass der Motor nicht mehr vom Umrichter gesteuert wird. Wenn der Motor beim Auftreten einer Fehlerabschaltung dreht, wird er bis zum Stillstand abgebremst.

Bei einem Fehlerabschaltungszustand zeigt das Display an, dass ein Fehlerabschaltungszustand aufgetreten ist, und das Keypad zeigt den Fehlercode an. Einige Fehlerabschaltungen verfügen über eine Sub-Fehlernummer, über die zusätzliche Informationen zum Fehler angezeigt werden. Wenn der Fehlerabschaltungszustand eine Sub-Fehlernummer enthält, blinkt die Sub-Fehlernummer abwechselnd mit der Fehlernummer.

Alle Fehlerabschaltungen sind alphabetisch geordnet in Tabelle 12-2 aufgeführt. Alternativ kann der Status des Umrichters mithilfe der Kommunikationsprotokolle in Pr 10.001 'Betriebsbereit' angezeigt werden. Die zuletzt aufgetretene Fehlerabschaltung kann in Pr 10.020 als ein Zahlenwert abgelesen werden. Die Hardware-Fehlerabschaltungen (HF01 bis HF23) besitzen keine Fehlernummern (außer HF08, HF11, HF12 und HF18; diese haben Sub-Fehlernummern). Die Fehlernummer muss in Tabelle 12-2 geprüft werden, um die spezielle Fehlerabschaltung zu identifizieren.

Beispiel

1. Von Pr 10.020 wird über die serielle Schnittstelle der Fehlerabschaltungscode 2 gelesen.
2. Eine Überprüfung von Tabelle 12-3 zeigt, dass die Fehlerabschaltung 2 eine OV-Abschaltung ist.



3. Schlagen Sie OV in Tabelle 12-2 nach.
4. Führen Sie die unter *Fehlerdiagnose* beschriebenen Prüfungen durch.

12.3 Identifizieren einer Fehlerabschaltung/Ursache einer Fehlerabschaltung

Einige Fehlerabschaltungen enthalten nur einen Fehlerabschaltungstext, während andere Fehlerabschaltungen einen Fehlerabschaltungstext zusammen mit einer Sub-Fehlernummer anzeigen, die dem Anwender zusätzliche Informationen zur Fehlerabschaltung bieten.

Eine Fehlerabschaltung kann von einem Steuermodul oder vom Leistungsmodul erzeugt werden. Die der Fehlerabschaltung zugeordnete Sub-Fehlernummer wird in Tabelle 12-1 in der Syntax xxyzz aufgeführt und hilft dabei, die Ursache der Fehlerabschaltung zu ermitteln.

Tabelle 12-1 Fehlerabschaltungen mit einer xxyzz Sub-Fehlernummer

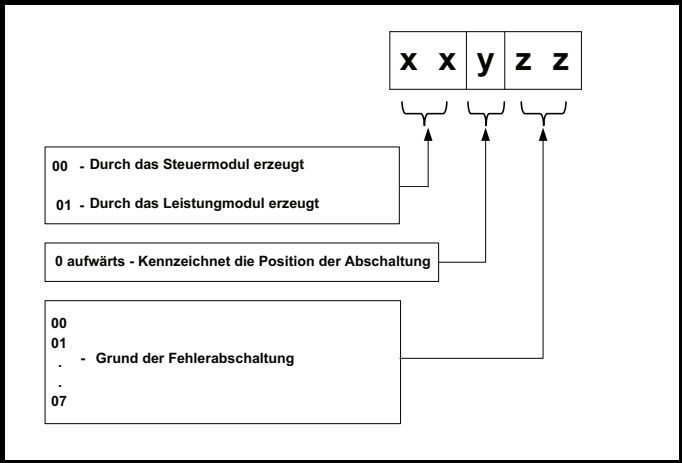
OV	PH.Lo
PSU	Ol.Sn
Oht.I	tH.Fb
Oht.P	P.dAt
Oh.dc	

Die Ziffern xx lauten 00 bei einer Fehlerabschaltung, die vom Steuermodul erzeugt wurde. Bei einem Umrichter lässt sich die Fehlerabschaltung dem Leistungsmodul zuordnen, wenn xx den Wert 01 aufweist und alle führenden Nullen unterdrückt werden.

Bei einer Fehlerabschaltung durch die Steuerelektronik (xx ist gleich Null) ist die Ziffer y wichtig für die Definition der Fehlerabschaltung. Anderenfalls weist die Ziffer y den Wert Null auf.

Die Ziffern zz geben die Ursache für den Fehler an und werden in jeder Beschreibung der Fehlerabschaltung genauer definiert.

Abbildung 12-2 Schlüssel der Sub-Fehlernummern



12.4 Fehlerabschaltungen, Sub-Fehlernummern

Tabelle 12-2 Fehlerabschaltungsanzeigen

Fehlerabschaltung	Diagnose								
C.Acc	Schreiben auf die NV-Medienkarte fehlgeschlagen.								
185	<p>Eine Abschaltung aufgrund des Fehlers C.Acc bedeutet, dass der Umrichter nicht auf die NV-Medienkarte zugreifen konnte. Wenn die Fehlerabschaltung während einer Datenübertragung auf die Karte aufgetreten ist, ist die Datei wahrscheinlich beschädigt. Wenn die Fehlerabschaltung während einer Datenübertragung auf den Umrichter aufgetreten ist, ist die Datenübertragung wahrscheinlich unvollständig. Wenn eine Parameterdatei auf den Umrichter übertragen wurde und die Fehlerabschaltung während der Übertragung aufgetreten ist, wurden die Parameter nicht im nichtflüchtigen Speicher abgelegt. Das heißt, die ursprünglichen Parameter können durch Herunter- und Hochfahren des Umrichters wiederhergestellt werden.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Prüfen Sie, ob die NV-Medienkarte korrekt eingesteckt/positioniert ist. • Tauschen Sie die NV-Medienkarte aus. 								
C.by	Es ist kein Zugriff auf die NV-Medienkarte möglich, da gerade von einem Optionsmodul auf die Karte zugegriffen wird.								
178	<p>Eine Abschaltung aufgrund des Fehlers C.by bedeutet, dass versucht wurde, auf eine Datei auf der NV-Medienkarte zuzugreifen, zum gleichen Zeitpunkt aber ein Zugriff auf die NV-Medienkarte durch ein Optionsmodul erfolgte, zum Beispiel durch eines der Anwendungsmodule. Es werden keine Daten übertragen.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Warten Sie, bis das Optionsmodul den Zugriff auf die NV-Medienkarte beendet hat, und führen Sie die gewünschte Funktion erneut aus. 								
C.cPr	Die Datei bzw. die Daten auf der NV-Medienkarte weichen von denen auf dem Umrichter ab.								
188	<p>Es wurde ein Vergleich zwischen einer Datei auf der NV-Medienkarte und auf dem Umrichter ausgeführt. Der Fehler C.cPr wird ausgelöst, wenn die Parameter auf der NV-Medienkarte von denen auf dem Umrichter abweichen.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Setzen Sie Pr 00 auf 0 und setzen Sie die Fehlerabschaltung zurück. • Stellen Sie sicher, dass der richtige Datenblock auf der NV-Medienkarte für den Vergleich verwendet wurde. 								
C.d.E	Der Speicherblock auf der NV-Medienkarte enthält bereits Daten.								
179	<p>Der Fehler C.d.E bedeutet, dass versucht wurde, Daten in einem Datenblock auf einer NV-Medienkarte zu speichern, der bereits Daten enthält.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Löschen Sie die Daten in dem betreffenden Datenblock. • Schreiben Sie die Daten in einen anderen Datenblock. 								
C.dAt	Keine Daten auf der NV-Medienkarte gefunden.								
183	<p>Der Fehler C.dAt bedeutet, dass versucht wurde, auf eine nicht vorhandene Datei auf einer NV-Medienkarte zuzugreifen. Es werden keine Daten übertragen.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Stellen Sie sicher, dass die Dateinummer korrekt ist. 								
C.Err	Fehler in der Datenstruktur der NV-Medienkarte.								
182	<p>Der Fehler C.Err bedeutet, dass versucht wurde, auf eine NV-Medienkarte zuzugreifen, jedoch ein Fehler in der Datenstruktur auf der Karte erfasst wurde. Das Zurücksetzen des Fehlers führt dazu, dass der Umrichter die falsche Datenstruktur löscht und eine korrekte Ordnerstruktur erstellt. Auf einer SD-Karte werden fehlende Verzeichnisse erstellt, während die Fehlerabschaltung noch vorliegt; bei fehlender Header-Datei wird diese erstellt. Die Ursache dieses Fehlers kann anhand der Sub-Fehlernummer ermittelt werden.</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Sub-Fehlernummer</th><th>Ursache</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1</td><td>Der erforderliche Ordner und die Datenstruktur sind nicht vorhanden.</td></tr> <tr> <td>2</td><td>Die Datei 000.DAT ist beschädigt.</td></tr> <tr> <td>3</td><td>Zwei oder mehr Dateien in dem Ordner <MCDF> besitzen die gleiche Dateiidentifikationsnummer.</td></tr> </tbody> </table> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Löschen Sie den gesamten Datenblock und versuchen Sie, den Vorgang erneut auszuführen. • Vergewissern Sie sich, dass die Karte korrekt positioniert ist. • Tauschen Sie die NV-Medienkarte aus. 	Sub-Fehlernummer	Ursache	1	Der erforderliche Ordner und die Datenstruktur sind nicht vorhanden.	2	Die Datei 000.DAT ist beschädigt.	3	Zwei oder mehr Dateien in dem Ordner <MCDF> besitzen die gleiche Dateiidentifikationsnummer.
Sub-Fehlernummer	Ursache								
1	Der erforderliche Ordner und die Datenstruktur sind nicht vorhanden.								
2	Die Datei 000.DAT ist beschädigt.								
3	Zwei oder mehr Dateien in dem Ordner <MCDF> besitzen die gleiche Dateiidentifikationsnummer.								

Fehlerabschaltung		Diagnose
C.Ful	Die NV-Medienkarte ist voll.	
184	<p>Der Fehler <i>C.Ful</i> bedeutet, dass versucht wurde, einen Datenblock auf einer NV-Medienkarte zu erstellen, jedoch nicht genügend Speicherplatz auf der Karte vorhanden ist. Es werden keine Daten übertragen.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none">• Löschen Sie einen Datenblock oder die gesamte NV-Medienkarte, um Speicherplatz zu schaffen.• Verwenden Sie eine andere NV-Medienkarte.	
C.Opt	Fehlerabschaltung NV-Medienkarte; das installierte Optionsmodul in Quellumrichter und Zielumrichter ist nicht	
180	<p>Der Fehler <i>C.Opt</i> bedeutet, dass Parameterdaten von einer NV-Medienkarte an den Umrichter übertragen werden, die Kategorien der Optionsmodule sind jedoch zwischen Quell- und Zielumrichter abweichend. Bei diesem Fehler wird die Datenübertragung nicht gestoppt, es wird jedoch eine Warnung ausgegeben, dass die abweichenden Daten für das Optionsmodul auf die Standardwerte und nicht auf die Werte von der Karte gesetzt werden. Dieser Fehler wird auch ausgegeben, wenn ein Vergleich zwischen dem Datenblock auf einer NV-Medienkarte und dem Umrichter durchgeführt wird und die installierten Optionsmodule zwischen Quell- und Zielumrichter abweichend sind.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none">• Stellen Sie sicher, dass das korrekte Optionsmodul installiert ist.• Drücken Sie die rote Reset-Taste, um zu bestätigen, dass die Parameter für das installierte Optionsmodul auf die Standardwerte gesetzt werden.• Dieser Fehler kann durch Setzen von Pr 00 auf 9666 und Zurücksetzen des Umrichters unterdrückt werden.	
C.Pr	Die Datenblöcke der NV-Medienkarte sind nicht mit dem Umrichterderivat kompatibel.	
175	<p>Der Fehler <i>C.Pr</i> wird entweder beim Einschalten oder beim Zugriff auf die Karte ausgelöst, wenn <i>Umrichterderivat</i> (11.028) oder <i>Produkttyp</i> (Pr 11.063) auf Quell- und Zielumrichter voneinander abweichen. Dieser Fehler kann zurückgesetzt werden und die Daten von Umrichter auf die Karte oder umgekehrt übertragen werden.</p>	
	Sub-Fehlernummer	Ursache
	1	<i>Das Umrichterderivat</i> (11.028) weicht zwischen Quell- und Zielumrichtern ab. Diese Fehlerabschaltung wird beim Einschalten oder beim Zugriff auf die SD-Karte ausgelöst. Dieser Fehler kann zurückgesetzt werden und die Daten von Umrichter auf die Karte oder umgekehrt übertragen werden.
2	<i>Produkttyp</i> (11.063) ist auf Quell- und Zielumrichter nicht identisch oder die Datei ist beschädigt oder inkompatibel. Diese Fehlerabschaltung wird beim Einschalten oder beim Zugriff auf die SD-Karte ausgelöst. Dieser Fehler kann zurückgesetzt werden, es werden jedoch keine Daten vom Umrichter auf die Karte oder umgekehrt übertragen.	
<p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none">• Verwenden Sie eine andere NV-Medienkarte.• Dieser Fehler kann durch Setzen von Pr 00 auf 9666 und Zurücksetzen des Umrichters unterdrückt werden.• Bei Sub-Fehlernummer 2 wählen Sie eine Datei, die zwischen Quell- und Zielumrichter kompatibel ist.		
C.rdo	Das Schreibschutz-Bit für die NV-Medienkarte ist gesetzt.	
181	<p>Der Fehler <i>C.rdo</i> bedeutet, dass versucht wurde, Daten auf einer schreibgeschützten NV-Medienkarte oder einen schreibgeschützten Datenblock zu ändern. Eine NV-Medienkarte ist schreibgeschützt, wenn das Schreibschutz-Flag gesetzt wurde.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none">• Löschen Sie das Schreibschutz-Flag, indem Sie Pr 00 auf 9777 setzen und den Umrichter zurücksetzen. Auf diese Weise wird das Schreibschutz-Flag für alle Datenblöcke auf der NV-Medienkarte gelöscht.	
C.rtg	Fehler der NV-Medienkarte; Nennspannung und/oder Nennstrom des Quellumrichters und des Zielumrichters sind unterschiedlich.	
186	<p>Der Fehler <i>C.rtg</i> bedeutet, dass Parameterdaten von einer NV-Medienkarte zum Umrichter übertragen werden, aber die Nennspannung und/oder der Nennstrom des Quellumrichters und des Zielumrichters unterschiedlich sind. Dieser Fehler gilt auch, wenn ein Vergleich (mit Pr mm.000 auf 8yyy eingestellt) zwischen dem Datenblock auf einer NV-Medienkarte und dem Umrichter durchgeführt wird. Der Fehler <i>C.rtg</i> stoppt die Datenübertragung nicht, es wird aber eine Warnmeldung angezeigt, dass Parameter mit dem RA-Attribut, die die Nennspannung bzw. den Nennstrom betreffen, nicht an den Zielumrichter übertragen werden.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none">• Setzen Sie den Umrichter zurück, um den Fehler zu löschen.• Stellen Sie sicher, dass die von der Umrichter-Nennspannung abhängigen Parameter korrekt übertragen werden.• Dieser Fehler kann durch Setzen von Pr 00 auf 9666 und Zurücksetzen des Umrichters unterdrückt werden.	
C.SL	Fehler der NV-Medienkarte; die Übertragung einer Optionsmodul-Datei ist fehlgeschlagen.	
174	<p>Der Fehler <i>C.SL</i> wird ausgelöst, wenn der Transfer einer Optionsmoduldatei von oder zu einem Modul fehlgeschlagen ist, weil das Optionsmodul nicht entsprechend reagiert hat. Wenn dieser Fehler auftritt, kennzeichnet eine Sub-Fehlernummer den Steckplatz des Optionsmoduls.</p>	

Fehlerabschaltung	Diagnose
C.tyP	Der Parametersatz der NV-Medienkarte ist nicht mit der aktuellen Umrichterbetriebsart kompatibel.
187	<p>Der Fehler <i>C.tyP</i> wird ausgelöst, wenn die Umrichterbetriebsart im Datenblock auf der NV-Medienkarte nicht der aktuellen Umrichterbetriebsart entspricht. Außerdem wird dieser Fehler ausgelöst, wenn versucht wird, Parameter von einer NV-Medienkarte auf den Umrichter zu übertragen, und die Betriebsart im Datenblock nicht einer zulässigen Betriebsart des Zielumrichters entspricht.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Stellen Sie sicher, dass der Zielumrichter die Umrichterbetriebsart in der Parameterdatei unterstützt. • Löschen Sie den Wert in Pr 00 und setzen Sie den Umrichter zurück. • Stellen Sie sicher, dass die Betriebsart im Zielumrichter gleich mit der Quellparameterdatei ist.
cL.A1	Unterbrechung Stromschleife am analogen Eingang 1
28	<p>Der Fehler <i>cL.A1</i> bedeutet, dass eine Unterbrechung der Stromschleife am Analogeingang 1 (Klemme 2) erfasst wurde. In den 4 bis 20 mA- und 20 bis 4 mA-Modi wird eine Unterbrechung der Stromschleife erfasst, wenn der Strom unter 3 mA fällt.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Überprüfen Sie die korrekte Verdrahtung der Steuerklemmen. • Stellen Sie sicher, dass die Steuerungsverkabelung unbeschädigt ist. • Prüfen Sie den <i>Modus Analogeingang 1</i> (07.007). • Stromsignal ist vorhanden und größer als 3 mA.
CL.bt	Eine Fehlerabschaltung, die durch das Steuerwort (06.042) ausgelöst wurde.
35	<p>Der Fehler <i>CL.bt</i> wird durch Setzen von Bit 12 auf das Steuerwort in Pr 06.042 ausgelöst, wenn das Steuerwort freigegeben ist (Pr 06.043 = Ein).</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Überprüfen Sie den Wert von Pr 06.042. • Deaktivieren Sie das Steuerwort in <i>Steuerwort freigeben</i> (Pr 06.043). Ist Bit 12 des Steuerworts auf 1 gesetzt, löst der Umrichter eine Fehlerabschaltung aufgrund des Steuerworts aus. Wenn das Steuerwort freigegeben ist, kann der Fehler nur gelöscht werden, indem Bit 12 auf Null gesetzt wird.
Cur.c	Stromkalibrierbereich
231	<p>Stromkalibrierbereichfehler</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Hardware-Fehler – Wenden Sie sich an den Lieferanten des Umrichters.
Cur.O	Stromwandler Offset-Fehler
225	<p>Der Fehler <i>Cur.O</i> bedeutet, dass die ermittelte Abweichung des Offsets vom Stromwandler zu hoch ist, um ausgeglichen zu werden.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Stellen Sie sicher, dass keine Möglichkeit besteht, dass Strom in den Ausgangsphasen des Umrichters fließt, wenn der Umrichter nicht aktiviert ist. • Hardware-Fehler – wenden Sie sich an den Lieferanten des Umrichters.
d.Ch	Die Parameter des Umrichters wurden geändert.
97	<p>Eine Maßnahme des Benutzers oder der Schreibvorgang eines Dateisystems war aktiv und hat die Umrichterparameter geändert, so dass der Umrichter aktiviert wurde, d. h. <i>Umrichter bestromt</i> (10.002) = 1.</p> <p>Benutzerhandlungen, die Umrichterparameter ändern, sind das Laden von Standardwerten, die Änderung des Umrichtermodus oder die Übertragung von Daten von einer NV-Medienkarte auf den Umrichter. Dateisystemaktionen, die diese Fehlerabschaltung bei aktiviertem Umrichter während einer Übertragung auslösen, sind das Schreiben eines Parameters oder einer Makrodatei auf den Umrichter. Beachten Sie bitte, dass keine dieser Aktionen bei aktivem Umrichter gestartet werden kann. Daher wird diese Fehlerabschaltung nur ausgelöst, wenn die Aktion gestartet und dann der Umrichter aktiviert wird.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Stellen Sie sicher, dass der Umrichter nicht aktiviert ist, wenn einer der folgenden Vorgänge ausgeführt wird: Laden von Standardwerten Ändern des Umrichtermodus Übertragen von Daten von der NV-Medienkarte
dcct	dcct-Sollwert liegt außerhalb des zulässigen Bereichs (nur bei Baugröße 5 oder größer)
110	<p>Die Sub-Fehlernummer gibt den DCCT an, der die Fehlerabschaltung verursacht hat.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Hardware-Fehler – Wenden Sie sich an den Lieferanten des Umrichters.

Fehlerabschaltung	Diagnose		
dEr.E	Fehler in der Derivat-Datei		
246	Derivat-Dateifehler mit Sub-Fehlernummern:		
	Sub-Fehlernummer	Ursache	Anmerkungen
	1	Die Derivatdatei fehlt oder ist ungültig.	Tritt während des Hochfahrens des Umrichters auf. Laden Sie eine gültige Derivatdatei, die zur Steuerplatinen-Hardware passt.
	2	Die Derivatdatei passt nicht zur Steuerplatinen-Hardware.	Tritt während des Hochfahrens des Umrichters auf. Laden Sie eine gültige Derivatdatei, die zur Steuerplatinen-Hardware passt.
	3	Die Derivatdatei wurde durch eine Datei mit einer abweichenden Derivatnummer ersetzt.	Tritt auf, wenn der Umrichter hochgefahren oder die Datei programmiert wird. Die Datei-Tasks werden nicht ausgeführt.
Empfohlene Maßnahmen:			
<ul style="list-style-type: none"> Wenden Sie sich an den Lieferanten des Umrichters. 			

Fehlerabschaltung		Diagnose	
dEr.I	Fehler im Derivat-Produktimage		
248	Der Fehler <i>dEr.I</i> bedeutet, dass ein Fehler im Derivat-Produktimage erkannt wurde. Die Ursache der Abschaltung kann über die Sub-Fehlernummer ermittelt werden.		
	Sub-Fehler-nummer	Ursache	Anmerkungen
	1	Division durch Null.	
	2	Nicht definierte Fehlerabschaltung.	
	3	Versuch auf Parameter zuzugreifen, der nicht in der Konfiguration für Schnellzugriff existiert.	
	4	Versuchter Zugriff auf einen nicht vorhandenen Parameter.	
	5	Versuch, in einen schreibgeschützten Parameter zu schreiben.	
	6	Versuch, über den Wertebereich hinaus zu schreiben.	
	7	Versuch, einen Parameter ohne Lesezugriff abzufragen.	
	30	Das Image ist fehlgeschlagen, weil entweder die CRC falsch ist, das Image weniger als 6 Bytes enthält oder die Image-Headerversion niedriger als 5 ist.	Tritt auf, wenn der Umrichter hochgefahren oder das Image programmiert wird. Die Image-Tasks werden nicht ausgeführt.
	31	Das Image benötigt mehr RAM für Heap und Stack als vom Umrichter bereitgestellt werden können.	Wie 30
	32	Das Image benötigt einen BS-Funktionsaufruf, der höher als der zulässige Maximalwert ist.	Wie 30
	33	Der ID-Code innerhalb des Images ist ungültig.	Wie 30
	34	Das Derivat-Image wurde durch ein Image mit einer abweichenden Derivatnummer geändert.	Wie 30
	40	Der geplante Task wurde nicht rechtzeitig abgeschlossen und ausgesetzt.	Verringern Sie den Code in einem geplanten Task oder die Ausschalt-Wiederholrate.
	41	Es wurde eine nicht definierte Funktion aufgerufen, d. h. eine Funktion in der Vektortabelle des Hostsystems, die nicht zugewiesen wurde.	Wie 40
	51	Hauptmenü-Anpassungstabelle CRC-Prüfung fehlgeschlagen.	Wie 30
	52	Anpassungsmenütabelle, CRC-Prüfung fehlgeschlagen.	Wie 30
	53	Anpassungsmenütabelle geändert.	Tritt während des Hochfahrens des Umrichters auf, oder das Image ist bereits programmiert und die Tabelle wurde geändert. Es werden die Standardwerte für das Derivatmenü geladen, und der Fehler tritt weiter auf, bis die Umrichterparameter gespeichert wurden.
	61	Das in Steckplatz 1 installierte Optionsmodul ist mit dem Derivat-Image nicht gestattet.	Wie 30
	80	Das Image ist nicht mit der Steuerplatine kompatibel.	Aus dem Image-Code heraus initiiert.
	81	Das Image ist nicht mit der Seriennummer der Steuerplatine kompatibel.	Wie 80
dESt	Derselbe Zielparameter wird von zwei oder mehr Parametern beschrieben.		
199	Der Fehler <i>dESt</i> bedeutet, dass die Zielparameter von zwei oder mehr Funktionen (Menüs 7, 8, 9, 12 oder 14) innerhalb des Umrichters in den gleichen Parameter schreiben.		
	Empfohlene Maßnahmen: <ul style="list-style-type: none">• Setzen Sie Pr 00 auf ‚dest‘ oder 12001 und prüfen Sie alle sichtbaren Parameter in allen Menüs auf Konflikte beim Schreiben von Parametern.		

Fehlerabschaltung		Diagnose	
dr.CF		Umrichterkonfiguration	
232	Die Hardware-ID entspricht nicht der Benutzersoftware-ID.		
	Sub-Fehlernummer	Ursache	
	1	Die Hardware-ID entspricht nicht der Benutzersoftware-ID (nur Baugröße 5 oder größer).	
	2	Ungültige Hardware-ID.	
	3	Die Hardware-ID entspricht nicht der Benutzersoftware-ID (Baugröße 1 bis 4).	
Empfohlene Maßnahmen:			
• Hardware-Fehler – Wenden Sie sich an den Lieferanten des Umrichters.			
EEF		Die Standardparameter wurden geladen.	
31	Der Fehler <i>EEF</i> bedeutet, dass die Standardparameter geladen wurden. Die Ursache der Abschaltung kann über die Sub-Fehlernummer ermittelt werden.		
	Sub-Fehlernummer	Ursache	
	1	Die höchstwertige Stelle der Versionsnummer der internen Datenbank wurde geändert.	
	2	Die CRCs, die auf die im internen nichtflüchtigen Speicher abgelegten Parameterdaten angewendet wurden, zeigen an, dass ein gültiger Parametersatz nicht geladen werden kann.	
	3	Die vom internen nichtflüchtigen Speicher wiederhergestellt Umrichterbetriebsart liegt außerhalb des zulässigen Bereichs für das Produkt oder das abgeleitete Image gestattet die vorherige Umrichterbetriebsart nicht.	
	4	Das Derivat-Image des Umrichters wurde geändert.	
	5	Die Hardware des Leistungsteils wurde geändert.	
	6	Reserviert	
	7	Reserviert	
	8	Die Hardware der Steuerplatine wurde geändert.	
	9	Die Prüfsumme im nicht für Parameter verwendeten Bereich des EEPROM ist fehlgeschlagen.	
	Im nichtflüchtigen Speicher des Umrichters können zwei Anwenderspeicherungs-Parametersätze und zwei Parametersätze zur Speicherung beim Ausschalten gespeichert werden. Wenn der jeweilige letzte gespeicherte Parametersatz beschädigt ist, wird eine Fehlerabschaltung U.S oder Pd.S ausgelöst. Wenn eine dieser Fehlerabschaltungen auftritt, werden die letzten erfolgreich gespeicherten Parameterwerte verwendet. Die Speicherung der Parameter bei einer Benutzeranforderung kann einige Zeit dauern. Wenn während dieses Vorgangs die Stromzufuhr zum Umrichter unterbrochen wird, können die Daten im nichtflüchtigen Speicher beschädigt werden.		
	Wenn beide Anwenderspeicherungs-Parametersätze oder beide Parametersätze zur Speicherung beim Ausschalten beschädigt sind oder einer der anderen in der vorstehenden Tabelle aufgeführten Zustände eintritt, wird die Fehlerabschaltung EEF.xxx ausgelöst. Bei dieser Abschaltung können keine vorher gespeicherten Daten verwendet werden, weshalb die Standardparameter in den Umrichter geladen werden. Diese Fehlerabschaltung kann nur zurückgesetzt werden, wenn Parameter 00 (mm.000) auf 10, 11, 1233 oder 1244 gesetzt ist oder wenn ‚Standardwerte laden‘ (11.043) auf einen anderen Wert als Null gesetzt ist.		
Empfohlene Maßnahmen:			
• Setzen Sie den Umrichter auf die Standardwerte zurück und führen Sie einen Reset durch.			
• Lassen Sie ausreichend Zeit, um eine Speicherung vorzunehmen, bevor die Netzspannung des Umrichters ausgeschaltet wird.			
• Wenn der Fehler erneut auftritt, senden Sie den Umrichter an den Lieferanten zurück.			
Et		Es wurde eine externe Fehlerabschaltung ausgelöst	
6	Eine <i>Et</i> -Fehlerabschaltung ist aufgetreten. Die Ursache der Abschaltung kann über die Sub-Fehlernummer ermittelt werden, die hinter dem Fehlerabschaltungstext angezeigt wird. Siehe unten stehende Tabelle. Eine externe Fehlerabschaltung kann auch durch das Schreiben des Wertes 6 in Pr 10.038 ausgelöst werden.		
	Sub-Fehlernummer	Ursache	
	3	Externe Fehlerabschaltung (10.032) = 1	
Empfohlene Maßnahmen:			
• Überprüfen Sie den Wert von Pr 10.032 .			
• Wählen Sie in Pr 00 ‚dest‘ (oder geben Sie 12001 ein) und prüfen Sie, ob ein Parameter Pr 10.032 steuert.			
• Stellen Sie sicher, dass Pr 10.032 oder Pr 10.038 (= 6) nicht von einer seriellen Kommunikation beschrieben wird.			

Fehlerabschaltung	Diagnose
FAn.F	Lüfterausfall
173	<p>Diese Fehlerabschaltung kann erst 10 s nach dem Auslösen der Fehlerabschaltung zurückgesetzt werden.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Stellen Sie sicher, dass der Lüfter installiert und korrekt angeschlossen ist. • Stellen Sie sicher, dass der Lüfter nicht blockiert ist. • Weitere Einzelheiten können Sie beim Lieferanten des Umrichters erfragen.
Fi.Ch	Datei geändert
247	<p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Schalten Sie den Umrichter aus und wieder ein.
Fi.In	Firmware-Inkompatibilität
237	<p>Der Fehler Fi.In bedeutet, dass die Benutzer-Firmware nicht mit der Hardware kompatibel ist.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <p>Programmieren Sie den Umrichter über Connect mit der neuesten Version der Firmware für den Commander C200/C300 neu.</p>
HF01	Datenverarbeitungsfehler: CPU-Hardware-Fehler
	<p>Der Fehler HF01 bedeutet, dass ein CPU-Adressfehler aufgetreten ist. Dieser Fehler deutet darauf hin, dass die Steuerelektronik im Umrichter ausgefallen ist.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Hardware-Fehler – wenden Sie sich an den Lieferanten des Umrichters.
HF02	Datenverarbeitungsfehler: CPU Speicherverwaltungsfehler
	<p>Der Fehler HF02 bedeutet, dass ein DMAC-Adressfehler aufgetreten ist. Dieser Fehler deutet darauf hin, dass die Steuerelektronik im Umrichter ausgefallen ist.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Hardware-Fehler – wenden Sie sich an den Lieferanten des Umrichters.
HF03	Datenverarbeitungsfehler: Die CPU hat einen Busfehler erfasst
	<p>Der Fehler HF03 bedeutet, dass ein Busfehler aufgetreten ist. Dieser Fehler deutet darauf hin, dass die Steuerelektronik im Umrichter ausgefallen ist.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Hardware-Fehler – wenden Sie sich an den Lieferanten des Umrichters.
HF04	Datenverarbeitungsfehler: Die CPU hat einen Nutzungsfehler erfasst
	<p>Der Fehler HF04 bedeutet, dass ein Nutzungsfehler aufgetreten ist. Dieser Fehler deutet darauf hin, dass die Steuerelektronik im Umrichter ausgefallen ist.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Hardware-Fehler – wenden Sie sich an den Lieferanten des Umrichters.
HF05	Reserviert
HF06	Reserviert
HF07	Datenverarbeitungsfehler: Watchdog-Fehler
	<p>Der Fehler HF07 bedeutet, dass ein Watchdog-Fehler aufgetreten ist. Dieser Fehler deutet darauf hin, dass die Steuerelektronik im Umrichter ausgefallen ist.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Hardware-Fehler – wenden Sie sich an den Lieferanten des Umrichters.
HF08	Datenverarbeitungsfehler: CPU-Interrupt-Absturz
	<p>Der Fehler HF08 bedeutet, dass ein CPU-Interrupt-Absturz aufgetreten ist. Dieser Fehler deutet darauf hin, dass die Steuerelektronik im Umrichter ausgefallen ist. Die Absturzebene kann über die Sub-Fehlernummer ermittelt werden.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Hardware-Fehler – wenden Sie sich an den Lieferanten des Umrichters.
HF09	Datenverarbeitungsfehler: Überlauf des freien Speichers
	<p>Der Fehler HF09 bedeutet, dass ein Überlauf des freien Speichers aufgetreten ist. Dieser Fehler deutet darauf hin, dass die Steuerelektronik im Umrichter ausgefallen ist.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Hardware-Fehler – wenden Sie sich an den Lieferanten des Umrichters.
HF10	Reserviert

Fehlerabschaltung	Diagnose		
HF11	Datenverarbeitungsfehler: Fehler in der nichtflüchtigen Speicherkommunikation		
	Der Fehler <i>HF11</i> bedeutet, dass ein Fehler in der nichtflüchtigen Speicherkommunikation aufgetreten ist. Dieser Fehler deutet darauf hin, dass die Steuerelektronik im Umrichter ausgefallen ist. Die Absturzebene kann über die Sub-Fehlernummer ermittelt werden.		
	Sub-Fehlernummer	Ursache	Empfohlene Maßnahme
	1	Fehler in der nichtflüchtigen Speicherkommunikation.	Hardware-Fehler – Wenden Sie sich an den Lieferanten des Umrichters.
	2	Die EEPROM-Größe ist nicht mit der Benutzer-Firmware kompatibel.	Programmieren Sie den Umrichter mit der kompatiblen Benutzer-Firmware neu.
HF12	Datenverarbeitungsfehler: Stack-Speicherüberlauf des Hauptprogramms		
	Der Fehler <i>HF12</i> bedeutet, dass ein Stack-Speicherüberlauf des Hauptprogramms aufgetreten ist. Der Stack kann über die Sub-Fehlernummer ermittelt werden. Dieser Fehler deutet darauf hin, dass die Steuerelektronik im Umrichter ausgefallen ist.		
	Sub-Fehlernummer	Ursache	
	1	Hintergrund-Stack-Speicherüberlauf im Derivat	
	2	Zeitgesteuerter Stack-Speicherüberlauf im Derivat	
	3	Stack-Speicherüberlauf im Hauptsystem-Interrupt	
	4	Hintergrund-Stack-Speicherüberlauf im Hauptsystem	
Empfohlene Maßnahmen:			
• Hardware-Fehler – wenden Sie sich an den Lieferanten des Umrichters.			
HF13	Reserviert		
HF14	Reserviert		
HF15	Reserviert		
HF16	Datenverarbeitungsfehler: RTOS-Fehler		
	Der Fehler <i>HF16</i> bedeutet, dass ein RTOS-Fehler aufgetreten ist. Dieser Fehler deutet darauf hin, dass die Steuerelektronik im Umrichter ausgefallen ist.		
	Empfohlene Maßnahmen:		
• Hardware-Fehler – wenden Sie sich an den Lieferanten des Umrichters.			
HF17	Reserviert		
HF18	Datenverarbeitungsfehler: Interner Flash-Speicher ist fehlgeschlagen.		
	Der Fehler <i>HF18</i> bedeutet, dass ein Fehler im internen Flash-Speicher aufgetreten ist, als Parameterdaten des Optionsmoduls geschrieben wurden. Die Ursache der Abschaltung kann über die Sub-Fehlernummer ermittelt werden.		
	Sub-Fehlernummer	Ursache	
	1	Programmierungsfehler beim Schreiben des Menüs in den Flash-Speicher.	
	2	Das Löschen eines Flash-Speicherblocks mit Konfigurationsmenüs ist fehlgeschlagen.	
	3	Das Löschen eines Flash-Speicherblocks mit Anwendungsmenüs ist fehlgeschlagen.	
	Empfohlene Maßnahmen:		
Hardware-Fehler – Wenden Sie sich an den Lieferanten des Umrichters.			
HF19	Datenverarbeitungsfehler: CRC-Prüfung der Firmware fehlgeschlagen		
	Der Fehler <i>HF19</i> bedeutet, dass eine CRC-Prüfung der Umrichter-Firmware fehlgeschlagen ist. Der Umrichter befindet sich im Bootloader-Modus und wartet darauf, ein neues Image über Connect herunterzuladen. Nach dem Herunterladen des neuen Images kann der Umrichter normal betrieben werden.		
	Empfohlene Maßnahmen:		
• Programmieren Sie den Umrichter über Connect mit der neuesten Version der Umrichter-Firmware neu.			
• Hardware-Fehler – Wenden Sie sich an den Lieferanten des Umrichters.			
HF23	Hardware-Fehler		
	Empfohlene Maßnahmen:		
• Wenden Sie sich bei Auftreten dieser Fehlerabschaltung an den Lieferanten des Umrichters.			

Fehlerabschaltung		Diagnose																	
It.Ac	Zeitüberschreitung bei Überlast des Ausgangsstroms (I²t).																		
20	<p>Der Fehler <i>It.Ac</i> bedeutet, dass eine thermische Überlastung des Motors basierend auf dem <i>Motornennstrom</i> (Pr 05.007) und der <i>Thermischen Motorzeitkonstante</i> (Pr 04.015) aufgetreten ist. Pr 04.019 zeigt die Temperatur der Kommutierungs-drossel als Prozentwert des Maximalwerts an. Der Umrichter führt eine <i>It.AC</i>-Fehlerabschaltung aus, wenn Pr 04.019) 100 % erreicht.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none">• Stellen Sie sicher, dass die Last nicht klemmt/stecken bleibt.• Stellen Sie sicher, dass sich die mechanische Belastung nicht geändert hat.• Gleichen Sie die Nenndrehzahl ab (Pr 05.008) (nur RFC-A-Modus).• Stellen Sie sicher, dass der Motornennstrom nicht auf Null gesetzt ist.																		
It.br	Zeitüberschreitung bei Überlastung des Bremswiderstands (I²t).																		
19	<p>Der Fehler <i>It.br</i> bedeutet, dass eine Zeitüberschreitung bei einer Überlastung des Bremswiderstands aufgetreten ist. Der Wert in <i>Thermischer Akkumulator des Bremswiderstands</i> (10.039) wird über die Parameter <i>Nennleistung des Bremswiderstands</i> (10.030), <i>Thermische Zeitkonstante des Bremswiderstands</i> (10.031) und <i>Bremswiderstandswert</i> (10.061) berechnet. Eine Abschaltung aufgrund des Fehlers <i>It.br</i> wird ausgelöst, wenn <i>Thermischer Akkumulator des Bremswiderstands</i> (10.039) 100 % erreicht.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none">• Stellen Sie sicher, dass die in Pr 10.030, Pr 10.031 und Pr 10.061 eingegebenen Werte korrekt sind.• Überprüfen Sie den Widerstandswert und die Nennleistung.• Wenn eine externe thermische Schutzvorrichtung verwendet und der Software-Überlastschutz für den Bremswiderstand nicht benötigt wird, setzen Sie Pr 10.030, Pr 10.031 oder Pr 10.061 auf 0, um die Fehlerabschaltung zu deaktivieren.																		
LF.Er	Die Kommunikation innerhalb des Leistungsteils ist ausgefallen / es wurden Kommunikationsfehler zwischen den Netz-, Steuerungs- und Gleichrichtermodul erfasst.																		
90	<p>Diese Fehlerabschaltung wird ausgelöst, wenn keine Kommunikation zwischen dem Netz-, Steuerungs- oder dem Gleichrichtermodul stattfindet oder wenn zu viele Kommunikationsfehler erfasst wurden. Die Ursache der Abschaltung kann über die Sub-Fehlernummer ermittelt werden.</p> <table><thead><tr><th>Quelle</th><th>xx</th><th>y</th><th>zz</th></tr></thead><tbody><tr><td>Steuerelektronik</td><td>00</td><td>0</td><td>01: Es findet keine Kommunikation zwischen der Steuerelektronik und dem Leistungsteil statt.</td></tr><tr><td>Steuerelektronik</td><td>00</td><td>0</td><td>02: Zu viele Kommunikationsfehler zwischen der Steuerelektronik und dem Leistungsteil.</td></tr><tr><td>Leistungsteil</td><td>01</td><td>1</td><td>00: Zu viele Kommunikationsfehler vom Gleichrichtermodul erfasst.</td></tr></tbody></table> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none">• Hardware-Fehler – Wenden Sie sich an den Lieferanten des Umrichters.			Quelle	xx	y	zz	Steuerelektronik	00	0	01: Es findet keine Kommunikation zwischen der Steuerelektronik und dem Leistungsteil statt.	Steuerelektronik	00	0	02: Zu viele Kommunikationsfehler zwischen der Steuerelektronik und dem Leistungsteil.	Leistungsteil	01	1	00: Zu viele Kommunikationsfehler vom Gleichrichtermodul erfasst.
Quelle	xx	y	zz																
Steuerelektronik	00	0	01: Es findet keine Kommunikation zwischen der Steuerelektronik und dem Leistungsteil statt.																
Steuerelektronik	00	0	02: Zu viele Kommunikationsfehler zwischen der Steuerelektronik und dem Leistungsteil.																
Leistungsteil	01	1	00: Zu viele Kommunikationsfehler vom Gleichrichtermodul erfasst.																
no.PS	Keine Leistungsplatine																		
236	<p>Keine Kommunikation zwischen den Leistungs- und Steuerplatinen.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none">• Hardware-Fehler – Wenden Sie sich an den Lieferanten des Umrichters.																		
O.Ld1	Überlast am Digitalausgang																		
26	<p>Dieser Fehler bedeutet, dass die gesamte Stromaufnahme über den 24-V-AI-Adapter oder vom digitalen Ausgang den Grenzwert überschritten hat.</p> <table><thead><tr><th>Sub-Fehlernummer</th><th>Ursache</th></tr></thead><tbody><tr><td>1</td><td>Last vom Digitalausgang oder von der 24-V-Stromversorgung zur Steuerklemme ist zu hoch.</td></tr><tr><td>2</td><td>Last vom 24-V-AI-Adapter ist zu hoch</td></tr></tbody></table> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none">• Prüfen Sie die Gesamtlast an den Digitalausgängen und an 24 V.• Überprüfen Sie die korrekte Verdrahtung der Steuerklemmen.• Stellen Sie sicher, dass die Verdrahtung an den Ausgängen unbeschädigt ist.			Sub-Fehlernummer	Ursache	1	Last vom Digitalausgang oder von der 24-V-Stromversorgung zur Steuerklemme ist zu hoch.	2	Last vom 24-V-AI-Adapter ist zu hoch										
Sub-Fehlernummer	Ursache																		
1	Last vom Digitalausgang oder von der 24-V-Stromversorgung zur Steuerklemme ist zu hoch.																		
2	Last vom 24-V-AI-Adapter ist zu hoch																		

Fehlerabschaltung		Diagnose													
O.SPd		Die Motorfrequenz hat den Schwellenwert für die Überfrequenz überschritten.													
7		<p>Überschreitet der <i>Sollwert nach Rampe</i> (02.001) im Open-Loop-Modus den im Parameter <i>Überfrequenz Schwellenwert</i> (03.008) festgelegten Schwellenwert in eine beliebige Richtung, wird die Fehlerabschaltung O.SPd ausgelöst. Überschreitet die <i>geschätzte Frequenz</i> (03.002) im RFC-A-Modus den in Pr 03.008 festgelegten Überfrequenz-Schwellenwert in eine beliebige Richtung, wird die Fehlerabschaltung O.SPd ausgelöst. Ist Pr 03.008 auf 0,00 gesetzt, entspricht der Schwellenwert 1,2 x dem Wert in Pr 01.006.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none">• Reduzieren Sie die <i>Frequenzregler-Proportionalverstärkung</i> (03.010), um das Überspringen zu verringern (nur RFC-A-Modus).• Stellen Sie sicher, dass der Motor nicht durch eine mechanische Last angetrieben wird.• Verringern Sie die <i>Ki-Verstärkung Stromregler</i> (04.014).													
Oht.C		Übertemperatur Steuerelektronik													
219		<p>Dieser Fehler bedeutet, dass eine Übertemperatur in der Steuerstufe erfasst wurde, wenn die Kühlflüstersteuerung (06.045) = 0.</p> <p>Dieser Fehler schaltet das Optionsmodul auf Standby und setzt Bit 1 für <i>Potenzielle Umrichter-Schadensbedingungen</i> (10.106).</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none">• Erhöhen Sie die Lüftung, indem Sie die Kühlflüstersteuerung (06.045) > 0 setzen.													
Oh.dc		Übertemperatur am DC-Bus													
27		<p>Der Fehler <i>Oh.dc</i> bedeutet, dass basierend auf einem thermischen Modell der Software eine zu hohe Temperatur an einer DC-Bus-Komponente aufgetreten ist. Der Umrichter verfügt über ein thermisches Schutzsystem, um die DC-Bus-Komponenten innerhalb des Umrichters zu schützen. Dies umfasst auch die Auswirkungen der Welligkeit des Ausgangsstrom und Zwischenkreis. Die geschätzte Temperatur wird als Prozentsatz vom Fehlerabschaltungswert in Pr 07.035 angezeigt. Wenn dieser Parameter 100 %, wird eine Fehlerabschaltung <i>Oh.dc</i> ausgelöst. Vor einer Fehlerabschaltung versucht der Umrichter, den Motor anzuhalten. Wenn der Motor nicht in 10 Sekunden anhält, wird sofort eine Fehlerabschaltung des Umrichters ausgelöst.</p> <table><tr><th>Quelle</th><th>xx</th><th>y</th><th>zz</th><th>Beschreibung</th></tr><tr><td>Steuerelektronik</td><td>00</td><td>2</td><td>00</td><td>Das thermische Modell des DC-Bus löst eine Fehlerabschaltung mit der Sub-Fehlernummer 0 aus.</td></tr></table> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none">• Prüfen Sie die Symmetrie und Höhe der AC-Versorgungsspannung.• Prüfen Sie die Welligkeit des DC-Bus.• Verringern Sie das Lastspiel.• Verringern Sie die Motorlast.• Prüfen Sie die Stabilität des Ausgangsstroms. Bei Instabilität:<ul style="list-style-type: none">Prüfen Sie die Einstellungen des Motorparametersatz anhand des Motortypenschildes (Pr 05.006, Pr 05.007, Pr 05.008, Pr 05.009, Pr 05.010, Pr 05.011) – (Alle Betriebsmodi).Deaktivieren Sie die Schlupfkompensation (Pr 05.027 = 0) – (Open-Loop).Deaktivieren Sie die dynamische U/f-Kennlinie (Pr 05.013 = 0) - (Open-Loop).Wählen Sie eine feste Spannungsanhebung (Boost) (Pr 05.014 = Fest) – (Open-Loop).Wählen Sie eine hochstabile Vektormodulation (Pr 05.019 = 1) – (Open-Loop).Trennen Sie die Last und führen Sie eine vollständige automatische Optimierung (Autotune) durch (Pr 05.012) – (RFC-A, RFC-S).Reduzieren Sie die Verstärkungen des Drehzahlregelkreises (Pr 03.010, Pr 03.011, Pr 03.012) – (RFC-A, RFC-S).				Quelle	xx	y	zz	Beschreibung	Steuerelektronik	00	2	00	Das thermische Modell des DC-Bus löst eine Fehlerabschaltung mit der Sub-Fehlernummer 0 aus.
Quelle	xx	y	zz	Beschreibung											
Steuerelektronik	00	2	00	Das thermische Modell des DC-Bus löst eine Fehlerabschaltung mit der Sub-Fehlernummer 0 aus.											
Oht.I		Übertemperatur des Umrichters (Ermittlung aus dem thermischen Modell).													
21		<p>Dieser Fehler bedeutet, dass basierend auf einem thermischen Software-Modell eine Übertemperatur an der IGBT-Sperrschicht ermittelt wurde. Der Fehler <i>Oht.I</i> wird ausgelöst, wenn die Temperatur basierend auf dem thermischen Modell 145 °C erreicht. Die Temperatur zum Zurücksetzen beträgt 139 °C.</p> <table><tr><th>Quelle</th><th>xx</th><th>y</th><th>zz</th><th>Beschreibung</th></tr><tr><td>Steuerelektronik</td><td>00</td><td>1</td><td>00</td><td>Das thermische Modell des Umrichters gibt die Fehlerabschaltung {Oht.I} mit der Sub-Fehlernummer 100 an.</td></tr></table> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none">• Verringern Sie die gewählte Umrichtertaktfrequenz.• Stellen Sie sicher, dass <i>Automatische Taktfrequenzanpassung deaktivieren</i> (05.035) auf Aus gesetzt ist.• Verringern Sie das Lastspiel.• Erhöhen Sie die Beschleunigungs-/Verzögerungswerte.• Verringern Sie die Motorlast.• Prüfen Sie die Welligkeit des Zwischenkreises.• Alle Netzphasen müssen anliegen und symmetrisch sein.				Quelle	xx	y	zz	Beschreibung	Steuerelektronik	00	1	00	Das thermische Modell des Umrichters gibt die Fehlerabschaltung {Oht.I} mit der Sub-Fehlernummer 100 an.
Quelle	xx	y	zz	Beschreibung											
Steuerelektronik	00	1	00	Das thermische Modell des Umrichters gibt die Fehlerabschaltung {Oht.I} mit der Sub-Fehlernummer 100 an.											

Fehlerabschaltung		Diagnose			
Oht.P	Übertemperatur im Leistungsteil				
22	Dieser Fehler bedeutet, dass eine zu hohe Temperatur im Leistungsteil erfasst wurde. In der Sub-Fehlernummer ‚xyzz‘ ist der Einbauort des Thermistors durch ‚zz‘ angegeben.				
	Quelle	xx	y	zz	Beschreibung
	Leistungsteil	01	0	zz	Der Einbauort des Thermistors im Umrichter ist durch zz angegeben.
	Umrichterbaugröße		Auslösetemperatur (°C)		Abschaltungs-Reset-Temperatur (°C)
	1 bis 4		95		90
	5		115		110
	06200XXX		115		110
	06400XXX		125		120
	06500XXX		120		115
	Empfohlene Maßnahmen:				
<ul style="list-style-type: none">• Überprüfen Sie, ob die Lüfter von Schaltschrank und Umrichter noch ordnungsgemäß funktionieren.• Erzwingen Sie die volle Drehzahl des Kühlgebläses.• Überprüfen Sie die Entlüftungsöffnungen am Schaltschrank.• Überprüfen Sie die Filter an der Schaltschrankschür.• Verbessern Sie die Belüftung.• Verringern Sie die Umrichtertaktfrequenz.• Verringern Sie das Lastspiel.• Erhöhen Sie die Beschleunigungs-/Verzögerungswerte.• Verwenden Sie die S-Rampe (Pr 02.006).• Verringern Sie die Motorlast.• Prüfen Sie die Leistungsreduzierungstabellen und bestätigen Sie, dass der Umrichter korrekt für die Anwendung ausgelegt ist.• Verwenden Sie einen Umrichter mit einer höheren Strom-/Nennleistung.					
OI.A1	Überstrom Analogeingang 1				
189	Der Strom am Analogeingang 1 übersteigt 24 mA.				
OI.AC	Kurzschluss im Umrichterausgang				
3	Die Momentanleistung des Umrichterausgangs hat VM_DRIVE_CURRENT_MAX überschritten. Diese Fehlerabschaltung kann erst 10 s nach dem Auslösen der Fehlerabschaltung zurückgesetzt werden.				
	Empfohlene Maßnahmen/Kontrollen: <ul style="list-style-type: none">• Erhöhen Sie die Beschleunigungs-/Verzögerungswerte.• Falls diese Fehlerabschaltung während der automatischen Optimierung (Autotune) auftritt, die Spannungsanhebung reduzieren.• Prüfen Sie auf einen eventuellen Kurzschluss in der Ausgangsverkabelung.• Prüfen Sie die Motorisolierung mit einem entsprechenden Gerät.• Entspricht die Länge des Motorkabels den für diese Baugröße X geltenden Werten?• Reduzieren Sie die Werte für die Verstärkung des Frequenzregelkreises – (Pr 03.010, 03.011, 03.012) oder (Pr 03.013, 03.014, 03.015).• Reduzieren Sie die Werte in den Stromreglerverstärkungsparametern.				
OI.br	Überstrom am Bremschopper: Kurzschlusschutz für Bremschopper wurde aktiviert.				
4	Der Fehler OI.br bedeutet, dass ein Überstrom im Bremschopper erfasst oder der Bremschopperschutz aktiviert wurde. Diese Fehlerabschaltung kann erst 10 s nach dem Auslösen der Fehlerabschaltung zurückgesetzt werden.				
	Empfohlene Maßnahmen: <ul style="list-style-type: none">• Prüfen Sie die Verkabelung des Bremswiderstands.• Stellen Sie sicher, dass der Bremswiderstandswert größer oder gleich dem Mindestwiderstandswert ist.• Überprüfen Sie die Bremswiderstandsisolierung.				
OI.SC	Ausgangsphase Kurzschluss				
228	Überstrom am aktiven Umrichterausgang erfasst. Möglicherweise Motor-Erdungsfehler.				
	Empfohlene Maßnahmen: <ul style="list-style-type: none">• Prüfen Sie auf einen eventuellen Kurzschluss in der Ausgangsverkabelung.• Prüfen Sie die Motorisolierung mit einem entsprechenden Gerät.• Entspricht die Länge des Motorkabels den für diese Baugröße X geltenden Werten?				

Fehlerabschaltung		Diagnose		
Ol.Sn	Kurzschluss am Snubber erfasst.			
92	Diese Fehlerabschaltung bedeutet, dass ein zu hoher Strom am Snubber-Stromkreis des Gleichrichters erfasst wurde. Die Ursachen der Abschaltung können über die Sub-Fehlernummer ermittelt werden.			
	Quelle	xx	y zz	
	Leistungsteil	01	1 00: Kurzschluss am Snubber-Stromkreis des Gleichrichters erfasst.	
	Empfohlene Maßnahmen: <ul style="list-style-type: none">• Stellen Sie sicher, dass ein internes EMV-Filter installiert ist.• Stellen Sie sicher, dass die Motorkabellänge den Maximalwert für die ausgewählte Schaltfrequenz nicht überschreitet.• Überprüfen Sie die Netzspannung auf Unsymmetrie.• Überprüfen Sie, ob Netzstörungen vorliegen, z. B. Kommutierungseinbrüche von einem DC-Stromrichter.• Prüfen Sie die Motor- und die Motorkabelisolierung mit einem Isolationsprüfer.• Installieren Sie eine Drosselspule oder ein Sinusfilter.			
Out.P	Motorphasenausfall erfasst.			
98	Der Fehler <i>Out.P</i> bedeutet, dass ein Phasenausfall am Umrichterausgang erfasst wurde. Bei aktiviertem Umrichter kann ein Test durchgeführt werden, um einen Phasenausfall zu erkennen. Ein Phasenausfall kann auch im laufenden Betrieb des Umrichters ermittelt werden, wie in <i>Freigabe Ausgangsphasenausfallerkennung</i> (06.059) festgelegt.			
	Sub-Fehlernummer	Ursache		
	1	U-Phase bei Aktivierung des Umrichters als getrennt erkannt.		
	2	V-Phase bei Aktivierung des Umrichters als getrennt erkannt.		
	3	W-Phase bei Aktivierung des Umrichters als getrennt erkannt.		
	4	Die Umrichter-Ausgangsfrequenz liegt über 4 Hz und eine Phase ist für die in <i>Dauer Ausgangsphasenausfallerkennung</i> (06.058) angegebene Zeit nicht verbunden.		
HINWEIS Wenn Pr 05.042 = 1, sind die physischen Ausgangsphasen umgekehrt, daher bezieht sich die Sub-Fehlerabschaltung 3 auf die physischen Ausgangsphase V und die Sub-Fehlerabschaltung 2 auf die physische Ausgangsphase W.				
Empfohlene Maßnahmen: <ul style="list-style-type: none">• Prüfen Sie die Motor- und Umrichteranschlüsse.• Zum Deaktivieren der Fehlerabschaltung setzen Sie <i>Motorphasenausfallerkennung</i> (06.059) = 0.				
OV	Die Zwischenkreisspannung hat den Spitzenwert für den maximalen Dauerpegel 15 Sekunden lang überschritten.			
2	Der Fehler <i>OV</i> bedeutet, dass die DC-Busspannung den Grenzwert VM_DC_VOLTAGE[MAX] oder VM_DC_VOLTAGE_SET[MAX] für mehr als 15 s überschritten hat. Der Grenzwert für diesen Fehler hängt von der Nennspannung des Umrichters ab. Siehe unten.			
	Nennspannung	VM_DC_VOLTAGE[MAX] Baugrößen 1 bis 4	VM_DC_VOLTAGE[MAX] Baugrößen 5 bis 9	VM_DC_VOLTAGE_SET[MAX]
	100	510	415	400
	200	510	415	400
	400	870	830	800
	575	n. v.	990	955
	Sub-Fehlernummern			
	Quelle	xx	y	zz
	Steuerelektronik	00	0	01: Sofortige Fehlerabschaltung, wenn die Zwischenkreisspannung VM_DC_VOLTAGE[MAX] überschreitet.
	Steuerelektronik	00	0	02: Eine verzögerte Fehlerabschaltung bedeutet, dass die Zwischenkreisspannung über VM_DC_VOLTAGE_SET[MAX] liegt.
	Leistungsteil	01	0	00: Sofortige Fehlerabschaltung, wenn die Zwischenkreisspannung VM_DC_VOLTAGE[MAX] überschreitet.
Empfohlene Maßnahmen: <ul style="list-style-type: none">• Erhöhen Sie die Bremsrampenzeit (Pr 04).• Reduzieren Sie den Bremswiderstandswert (neuer Wert muss jedoch über dem Mindestwiderstandswert liegen).• Überprüfen Sie die Netzspannung.• Prüfen Sie auf Schwankungen bei der Versorgungsspannung, die zu einem Anstieg im DC-Bus führen können.• Prüfen Sie die Motorisolierung mit einem Isolationsprüfer.				

Fehlerabschaltung		Diagnose			
P.dAt	Fehler der Konfigurationsdaten im Leistungsteil.				
220	Der Fehler <i>P.dAt</i> bedeutet, dass ein Fehler in den Konfigurationsdaten vorliegt, die im Leistungsteil gespeichert sind. Eine Fehlerabschaltung kann vom Umrichter-Steuersystem oder vom Leistungsteil erzeugt werden. Die Abschaltung steht im Zusammenhang mit der Tabelle, die vom Leistungsteil beim Einschalten hochgeladen wird.				
	Quelle	xx	y	zz	Beschreibung
	Steuerelektronik	00	0	01	Es wurden keine Daten von der Leistungsplatine empfangen.
	Steuerelektronik	00	0	02	Es gibt keine Datentabelle.
	Steuerelektronik	00	0	03	Die Datentabelle des Leistungsteils ist größer als der Speicherplatz, der im Steuersockel zur Verfügung steht.
	Steuerelektronik	00	0	04	Die in der Tabelle angegebene Tabellengröße ist falsch.
	Steuerelektronik	00	0	05	Tabelle CRC-Fehler.
	Steuerelektronik	00	0	06	Die Versionsnummer der Generatorsoftware, die die Tabelle erzeugt hat, ist zu niedrig.
	Steuerelektronik	0	0	07	Die Leistungsdatentabelle konnte nicht auf der Leistungsplatine gespeichert werden.
	Leistungsteil	01	0	00	Die Tabelle der Leistungsdaten, die vom Leistungsteil verwendet wird, weist einen Fehler auf.
	Leistungsteil	01	0	01	Die Tabelle der Leistungsdaten, die beim Einschalten zur Steuerelektronik hochgeladen wird, weist einen Fehler auf.
	Leistungsteil	01	0	02	Die Tabelle der Leistungsdaten, die vom Leistungsteil verwendet wird, entspricht nicht der Hardwareidentifikation.
	Empfohlene Maßnahmen:				
• Hardware-Fehler – wenden Sie sich an den Lieferanten des Umrichters.					
PAd	Das Keypad wurde entfernt, als der Umrichter den Sollwert vom Keypad empfangen hat.				
34	Der Fehler <i>PAd</i> bedeutet, dass sich der Umrichter im Tastaturmodus befindet [<i>Sollwert-Auswahl</i> (01.014) = 4 oder 6] und das Keypad entfernt oder elektrisch getrennt wurde.				
	Empfohlene Maßnahmen:				
• Installieren Sie das Keypad neu und führen Sie einen Reset durch.					
• Ändern Sie die <i>Sollwert-Auswahl</i> (01.014), um den Sollwert von einer anderen Quelle zu beziehen.					
Pb.bt	Leistungsplatine befindet sich im Bootloader-Modus				
245	Leistungsplatine befindet sich im Bootloader-Modus.				
	Empfohlene Maßnahmen:				
• Senden Sie mit Connect die Firmware-Datei für die Leistungsplatine, um die Leistungsplatine neu zu programmieren, und schalten Sie den Umrichter aus und wieder ein.					
Pb.Er	Die Kommunikation innerhalb des Leistungsteils ist ausgefallen / es wurden Kommunikationsfehler zwischen Steuerungs- und Leistungsprozessor erfasst.				
93	Die Fehlerabschaltung <i>Pb.Er</i> wird ausgelöst, wenn keine Kommunikation zwischen den Prozessoren von Steuerplatine und Leistungsplatine besteht. Die Ursache der Abschaltung kann über die Sub-Fehlernummer ermittelt werden.				
	Sub-Fehlernummer		Ursache		
	1		PLL Betriebsbereich außerhalb der Sperre.		
	2		Leistungsplatine kommuniziert nicht mehr mit der Anwender-Platine.		
	3		Anwender-Platine kommuniziert nicht mehr mit der Leistungsplatine.		
	4		Kommunikation CRC-Fehler.		
Empfohlene Maßnahmen:					
• Hardware-Fehler – wenden Sie sich an den Lieferanten des Umrichters.					
Pb.HF	Leistungsplatine HF				
235	Prozessor auf der Leistungsplatine erkennt einen Hardwarefehler. Die Sub-Fehlernummer ist der HF-Code.				
	Empfohlene Maßnahmen:				
• Hardware-Fehler – Wenden Sie sich an den Lieferanten des Umrichters.					
Pd.S	Fehler bei der Speicherung beim Ausschalten.				
37	Der Fehler <i>Pd.S</i> bedeutet, dass ein Fehler in den Parametern zur Speicherung beim Ausschalten erfasst wurde, die auf einem nicht flüchtigen Speicher abgelegt sind.				
	Empfohlene Maßnahmen:				
• Führen Sie eine 1001-Speicherung in Pr 00 durch, um sicherzustellen, dass diese Fehlerabschaltung nicht erneut auftritt, wenn der Umrichter das nächste Mal eingeschaltet wird.					

Fehlerabschaltung		Diagnose				
PH.Lo		Phasenausfall in der Versorgungsspannung.				
32	Der Fehler <i>PH.Lo</i> bedeutet, dass der Umrichter einen Eingangsphasenausfall oder hohe Unsymmetrien in der Versorgungsspannung erfasst hat. Vor Auslösen dieser Fehlerabschaltung versucht der Umrichter, den Motor zu stoppen. Wenn der Motor nicht in 10 Sekunden gestoppt werden kann, wird sofort eine Fehlerabschaltung des Umrichters ausgelöst. Die Fehlerabschaltung <i>PH.Lo</i> wird durch Überwachung der Spannungswelligkeit am DC-Bus des Umrichters dann ausgelöst, wenn der Schwellenwert überschritten wird. Potentielle Ursachen einer Spannungswelligkeit am DC-Bus sind der Ausfall einer Eingangsphase, hoher Scheinwiderstand in der Spannungsversorgung und hohe Instabilität des Ausgangsstroms.					
	Quelle	xx	y	zz		
	Steuerelektronik	00	0	00: Phasenausfall erfasst, basierend auf dem Istwert in der Steuerelektronik. Der Umrichter versucht, den Antrieb vor einer Fehlerabschaltung zu stoppen, es sei denn, Bit 2 von <i>Maßnahme bei Erkennung einer Fehlerabschaltung</i> (10.037) ist auf 1 gesetzt.		
	Leistungsteil	01	0	00: Phasenausfall vom Gleichrichtermodul erfasst.		
	Die Erfassung eines Eingangsphasenausfalls kann in <i>Eingangsphasenausfallerkennungsmodus</i> (06.047) deaktiviert werden, wenn der Umrichter über eine DC-Versorgung oder über eine einzelne Netzphase betrieben werden muss.					
Empfohlene Maßnahmen:						
<ul style="list-style-type: none">• Prüfen Sie die Symmetrie und Höhe der AC-Versorgungsspannung bei Volllast.• Prüfen Sie die Höhe der Spannungswelligkeit am DC-Bus mit einem isolierten Oszilloskop.• Prüfen Sie die Stabilität des Ausgangsstroms.• Prüfen Sie auf mechanische Resonanzen mit der Last.• Verringern Sie das Lastspiel.• Verringern Sie die Motorlast.• Deaktivieren Sie die Netzphasenausfallerfassung, indem Sie Pr 06.047 auf 2 setzen.						
PSU		Interner Netzteilfehler				
5	Der Fehler <i>PSU</i> bedeutet, das mindestens eine der internen Stromschienen im Leistungsteil außerhalb der Toleranzbereiche oder überlastet ist.					
	Quelle	xx	y	zz	Beschreibung	
	Steuerelektronik	00	0	00	Überlastung der internen Spannungsversorgung.	
	Leistungsteil	01	1			
	Empfohlene Maßnahmen:					
<ul style="list-style-type: none">• Entnehmen Sie das Optionsmodul und führen Sie einen Reset aus.• Hardware-Fehler innerhalb des Umrichters. Senden Sie den Umrichter an den Lieferanten zurück.						
r.All		RAM-Zuordnungsfehler				
227	Der Fehler <i>r.All</i> bedeutet, dass ein Optionsmodul, ein Derivate Image oder ein Anwenderprogrammimage mehr Parameter-RAM als zulässig angefordert hat. Die RAM-Zuordnung wird in der Reihenfolge der resultierenden Sub-Fehlernummer geprüft, daher wird der Fehler mit der höchsten Sub-Fehlernummer angegeben. Die Sub-Fehlernummer wird aus (Parametergröße) + (Parametertyp) + Sub-Arraynummer berechnet.					
	Parametergröße		Wert	Parametertyp		Wert
	1 Bit		1	Flüchtig		0
	8 Bit		2	Anwenderspeicherung		1
	16 Bit		3	Speicherung beim Ausschalten		2
	32 Bit		4			
	64 Bit		5			
	Die Menüs 18 und 20 können durch Derivate angepasst werden.					
	Sub-Array		Menüs		Wert	
	Anwendungsmenüs		18 – 20		1	
Derivat-Image		29		2		
Konfiguration von Optionsmodulsteckplatz 1		15		4		
Anwendung von Optionsmodulsteckplatz 1		25		5		

Fehlerabschaltung	Diagnose	
r.b.ht	Gleichrichter/Bremse heiß	
250	Übertemperatur am Eingangsgleichrichter oder am Bremschopper. Empfohlene Maßnahme: <ul style="list-style-type: none"> Erhöhen Sie die Lüftung, indem Sie die <i>Kühllüftersteuerung</i> (06.045) > 0 setzen. 	
Reserviert	Reservierte Fehlerabschaltungen	
01	Diese Fehlernummern sind für eine zukünftige Verwendung reserviert.	
09		
12		
14 - 17		
23, 29		
38 - 39		
91, 94 - 96		
99		
101 - 109		
111		
168 - 172		
176 - 177		
190 - 198		
205 - 217		
222 - 224		
229 - 230, 233		
238 - 244		
249		
251 - 254		

Fehlernummer	Beschreibung
01, 09, 12, 14-17, 23, 29, 38, 39	Reservierte rücksetzbare Fehlerabschaltung
91, 94 -96, 99	Reservierte rücksetzbare Fehlerabschaltung
101 - 109, 111	Reservierte rücksetzbare Fehlerabschaltung
168 - 172, 176 -177	Reservierte rücksetzbare Fehlerabschaltung
190 – 198	Reservierte rücksetzbare Fehlerabschaltung
205 - 217	Reservierte rücksetzbare Fehlerabschaltung
222 - 224	Reservierte nicht-rücksetzbare Fehlerabschaltung
229 - 230, 233	Reservierte nicht-rücksetzbare Fehlerabschaltung
238 - 244, 249	Reservierte nicht-rücksetzbare Fehlerabschaltung
251 - 254	Reservierte nicht-rücksetzbare Fehlerabschaltung

Fehlerabschaltung		Diagnose											
rS		Der gemessene Widerstand hat den Parameterbereich überschritten											
33	<p>Der Fehler rS bedeutet, dass der gemessene Ständerwiderstand des Motors während eines Autotune-Tests den zulässigen Maximalwert von <i>Ständerwiderstand</i> (05.017) überschritten hat.</p> <p>Wenn der gemessene Wert oder ein vom Anwender in diesen Parameter geschriebener Wert ($V_{FS}/\sqrt{2}$) / <i>Maximalwert Stromskalierung Kc</i> (11.061) überschreitet, wird diese Fehlerabschaltung ausgelöst, wobei V_{FS} der Maximalwert der DC-Zwischenkreisspannung ist.</p> <p>Das stationäre Autotune wurde mithilfe der Autotune-Funktion (Pr 05.012) oder im Open Loop-Vektormodus (Pr 05.014) beim ersten Start-Befehl oder nach dem Einschalten im Modus 4 (Ur_I) oder nach jedem Start-Befehl in den Modi 0 (Ur_S) oder 3 (Ur_Auto) initiiert. Diese Fehlerabschaltung kann auftreten, wenn der Motor im Vergleich zur Nennleistung des Umrichters sehr klein ist.</p> <p>Ist der Wert das Ergebnis einer vom Umrichter durchgeführten Messung, wird Sub-Fehlerabschaltung 0 ausgegeben; wenn die Abschaltung aufgrund einer Änderung des Parameters durch den Anwender erfolgt, wird Sub-Fehlerabschaltung 3 ausgegeben. Im Ständerwiderstandsteil des Autotune-Verfahrens wird ein zusätzlicher Test durchgeführt, um die Wechselrichterkermlinien des Umrichters zu messen, die für die Bereitstellung der erforderlichen Kompensation für Totzeiten benötigt werden. Schlägt die Messung der Wechselrichterkermlinie fehl, wird Sub-Fehlerabschaltung 2 ausgegeben.</p> <p>Die Ursache der Abschaltung kann über die Sub-Fehlernummer ermittelt werden.</p>												
	<table><tr><th>Sub-Fehlernummer</th><th>Ursache</th></tr><tr><td>0</td><td>Ständerwiderstand (5.017/21.012) ist größer als ($V_{FS} / \sqrt{2}$) / <i>Maximalwert Stromskalierung Kc</i> (11.061), wobei V_{FS} der Maximalwert der DC-Zwischenkreisspannung ist; oder das Ergebnis ist = 100 Ohm.</td></tr><tr><td>2</td><td>Die gemessene Streuinduktivität (5.024/21.014) ist größer als 500 mH oder die gemessene Ständerinduktivität (05.025/21.024) ist größer als 5000 mH.</td></tr><tr><td>3</td><td>Ein vom Anwender eingegebener Widerstandswert ist größer als ($V_{FS} / \sqrt{2}$) / <i>Maximalwert Stromskalierung Kc</i> (11.061), wobei V_{FS} der Maximalwert der DC-Zwischenkreisspannung ist. Löschen Sie diese Fehlerabschaltung, indem Sie <i>Ständerwiderstand</i> (05.017) auf einen Wert innerhalb des zulässigen Bereichs setzen und den Umrichter zurücksetzen.</td></tr><tr><td>4</td><td>Der gemessene Ständerwiderstand ist nicht größer als der Grenzwert für Sub-Fehlerabschaltung 0, liegt jedoch außerhalb des durch die Firmware nutzbaren Bereichs für diese Umrichterbaugröße.</td></tr></table>			Sub-Fehlernummer	Ursache	0	Ständerwiderstand (5.017/21.012) ist größer als ($V_{FS} / \sqrt{2}$) / <i>Maximalwert Stromskalierung Kc</i> (11.061), wobei V_{FS} der Maximalwert der DC-Zwischenkreisspannung ist; oder das Ergebnis ist = 100 Ohm.	2	Die gemessene Streuinduktivität (5.024/21.014) ist größer als 500 mH oder die gemessene Ständerinduktivität (05.025/21.024) ist größer als 5000 mH.	3	Ein vom Anwender eingegebener Widerstandswert ist größer als ($V_{FS} / \sqrt{2}$) / <i>Maximalwert Stromskalierung Kc</i> (11.061), wobei V_{FS} der Maximalwert der DC-Zwischenkreisspannung ist. Löschen Sie diese Fehlerabschaltung, indem Sie <i>Ständerwiderstand</i> (05.017) auf einen Wert innerhalb des zulässigen Bereichs setzen und den Umrichter zurücksetzen.	4	Der gemessene Ständerwiderstand ist nicht größer als der Grenzwert für Sub-Fehlerabschaltung 0, liegt jedoch außerhalb des durch die Firmware nutzbaren Bereichs für diese Umrichterbaugröße.
	Sub-Fehlernummer	Ursache											
	0	Ständerwiderstand (5.017/21.012) ist größer als ($V_{FS} / \sqrt{2}$) / <i>Maximalwert Stromskalierung Kc</i> (11.061), wobei V_{FS} der Maximalwert der DC-Zwischenkreisspannung ist; oder das Ergebnis ist = 100 Ohm.											
	2	Die gemessene Streuinduktivität (5.024/21.014) ist größer als 500 mH oder die gemessene Ständerinduktivität (05.025/21.024) ist größer als 5000 mH.											
	3	Ein vom Anwender eingegebener Widerstandswert ist größer als ($V_{FS} / \sqrt{2}$) / <i>Maximalwert Stromskalierung Kc</i> (11.061), wobei V_{FS} der Maximalwert der DC-Zwischenkreisspannung ist. Löschen Sie diese Fehlerabschaltung, indem Sie <i>Ständerwiderstand</i> (05.017) auf einen Wert innerhalb des zulässigen Bereichs setzen und den Umrichter zurücksetzen.											
4	Der gemessene Ständerwiderstand ist nicht größer als der Grenzwert für Sub-Fehlerabschaltung 0, liegt jedoch außerhalb des durch die Firmware nutzbaren Bereichs für diese Umrichterbaugröße.												
<p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none">• Stellen Sie sicher, dass der Ständerwiderstand des Motors innerhalb des Parameterbereichs des Umrichtermodells liegt. Die wahrscheinlichste Ursache für diese Fehlerabschaltung ist der Versuch, einen Motor zu messen, der deutlich kleiner ist als der Umrichter-Nennwert. Bei einem Verhältnis von Umrichterbaugröße zu Motorgröße von mehr als 15:1 ist die Wahrscheinlichkeit von Problemen relativ groß.• Prüfen Sie, dass der als Ständerwiderstand eingegebene Wert den (für den aktuell ausgewählten Motorparametersatz) zulässigen Bereich nicht überschreitet.• Prüfen Sie die Motorverkabelung/Anschlüsse.• Prüfen Sie die Integrität der Ständerwicklung mithilfe eines Isolationsprüfers.• Prüfen Sie den Widerstand zwischen den Motorphasen an den Umrichterklappen.• Prüfen Sie den Widerstand zwischen den Motorphasen an den Motorklappen.• Stellen Sie sicher, dass der Ständerwiderstand des Motors innerhalb des Parameterbereichs des Umrichtermodells liegt.• Wählen Sie eine feste Spannungsanhebung (Pr 05.014 = Fest) und prüfen Sie die Signalverläufe des Ausgangsstroms mit einem Oszilloskop.• Tauschen Sie den Motor aus.													
SCL		Es ist eine Zeitüberschreitung für den Steuerwort Watchdog aufgetreten.											
30	<p>Der Fehler SCL bedeutet, dass das Steuerwort freigegeben wurde und eine Zeitüberschreitung aufgetreten ist.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none">• Nachdem in Pr 06.042 Bit 14 von 0 auf 1 gesetzt wurde, um den Watchdog zu aktivieren, muss dies im Abstand von 1 s wiederholt werden; anderenfalls wird eine SCL- Fehlerabschaltung ausgelöst. Der Watchdog wird bei der Fehlerabschaltung deaktiviert und muss daher beim Zurücksetzen der Fehlerabschaltung ggf. wieder freigegeben werden.												

Fehlerabschaltung		Diagnose
SL.dF	Das Optionsmodul in Steckplatz 1 wurde geändert.	
204	Der Fehler <i>SL.dF</i> bedeutet, dass das Optionsmodul in Steckplatz 1 des Umrichters einen anderen Typ aufweist als den, der beim letzten Speichern auf dem Umrichter installiert war. Die Ursache der Abschaltung kann über die Sub-Fehlernummer ermittelt werden.	
	Sub-Fehlernummer	Ursache
	1	Es wurde zuvor kein Modul installiert.
	2	Es ist ein Modul mit der gleichen Identifikation installiert, aber das Konfigurationsmenü für diesen Optionsmodulsteckplatz wurde geändert, daher wurden die Standardparameter für dieses Menü geladen.
	3	Es ist ein Modul mit der gleichen Identifikation installiert, aber das Anwendungsmenü für diesen Optionsmodulsteckplatz wurde geändert, daher wurden die Standardparameter für dieses Menü geladen.
	4	Es ist ein Modul mit der gleichen Identifikation installiert, aber das Konfigurations- und Anwendungsmenü für diesen Optionsmodulsteckplatz wurden geändert, daher wurden die Standardparameter für diese Menüs geladen.
	> 99	Zeigt den Identifikator für das zuvor installierte Modul an.
Empfohlene Maßnahmen:		
<ul style="list-style-type: none">Schalten Sie die Netzspannung aus und stellen Sie sicher, dass das korrekte Optionsmodul im korrekten Steckplatz installiert ist, und schalten Sie die Netzspannung wieder ein.Bestätigen Sie, dass das momentan installierte Optionsmodul korrekt ist, stellen Sie sicher, dass die Optionsmodulparameter richtig konfiguriert sind. Führen Sie eine Anwenderspeicherung in Pr mm.000 durch.		
SL.Er	Das Optionsmodul in Steckplatz 1 hat einen Fehler erfasst.	
202	Der Fehler <i>SL.Er</i> bedeutet, dass das Optionsmodul in Steckplatz 1 einen Fehler erfasst hat. Die Ursache der Fehlerabschaltung kann über die Sub-Fehlernummer ermittelt werden. Standardmäßig wird die Sub-Fehlernummer als Zahl auf dem Display angezeigt. Das Optionsmodul kann Informationen zum Sub-Fehler jedoch auch als Zeichenfolge ausgeben, sofern eine entsprechende Zeichenfolge vorhanden ist.	
Empfohlene Maßnahmen:		
<ul style="list-style-type: none">Weitere Informationen zur Fehlerabschaltung finden Sie in der entsprechenden <i>Optionsmodul-Betriebsanleitung</i>.		
SL.HF	Hardware-Fehler im Optionsmodul 1	
200	Die Fehlerabschaltung <i>SL.HF</i> wird vom Umrichter ausgelöst. Die möglichen Ursachen der Abschaltung können über die Sub-Fehlernummer ermittelt werden.	
	Sub-Fehlernummer	Ursache
	1	Die Modulkategorie konnte nicht erkannt werden.
	2	Es wurden keine erforderlichen Informationen für die angepasste Menütabelle bereitgestellt oder die bereitgestellten Tabellen sind beschädigt.
	3	Es ist nicht genügend Speicherplatz verfügbar, um die Kommunikationspuffer für dieses Modul zuzuordnen.
	4	Das Modul hat nicht angezeigt, dass es während des Starts des Umrichters korrekt ausgeführt wird.
	5	Das Modul wurde nach dem Start entfernt oder es arbeitet nicht mehr.
	6	Das Modul hat nicht angezeigt, dass es des Zugriff auf Umrichterparameter während einer Betriebsartänderung des Umrichters ausgesetzt hat.
	7	Das Modul hat nicht bestätigt, dass eine Anforderung zum Zurücksetzen des Umrichterprozessors gestellt wurde.
	8	Der Umrichter hat die Menütabelle aus dem Modul während des Einschaltens nicht korrekt eingelesen.
	9	Der Umrichter hat die Menütabelle aus einem Modul nicht hochgeladen und es ist eine Zeitüberschreitung aufgetreten (5 s).
	10	Menütabelle-CRC ungültig.
Empfohlene Maßnahmen:		
<ul style="list-style-type: none">Stellen Sie sicher, dass das Optionsmodul korrekt eingesteckt ist.Tauschen Sie das Optionsmodul aus.Tauschen Sie den Umrichter aus.		

Fehlerabschaltung		Diagnose													
SL.nF	Das Optionsmodul in Steckplatz 1 wurde entfernt.														
203	Der Fehler <i>SL.nF</i> bedeutet, dass das Optionsmodul in Steckplatz 1 seit dem letzten Einschalten entfernt wurde. Die Sub-Fehlernummer gibt den ID-Code des ausgebauten Moduls an. Empfohlene Maßnahmen: <ul style="list-style-type: none">• Stellen Sie sicher, dass das Optionsmodul korrekt eingesteckt ist.• Setzen Sie das Optionsmodul erneut ein.• Führen Sie eine Sicherung in Pr 00 durch, um zu bestätigen, dass das ausgebaute Optionsmodul nicht länger benötigt wird.														
SL.tO	Service-Fehler der Watchdog-Funktion des Optionsmoduls.														
201	Der Fehler <i>SL.tO</i> bedeutet, dass das Optionsmodul in Steckplatz 1 die Option Watchdog-Funktion gestartet hat und der Watchdog dann nicht ordnungsgemäß gepflegt wurde. Empfohlene Maßnahmen: <ul style="list-style-type: none">• Tauschen Sie das Optionsmodul aus.														
So.St	Das Soft-Start-Relais hat nicht geschlossen, Überwachung des Ladevorganges ist fehlgeschlagen.														
226	<div>Der Fehler <i>So.St</i> bedeutet, dass das Soft-Start-Relais des Umrichters nicht geschlossen hat oder der Überwachungskreis für den Ladevorgang ist ausgefallen. Die Ursache der Abschaltung kann über die Sub-Fehlernummer ermittelt werden.</div> <table><tr><th>Sub-Fehlernummer</th><th>Ursache</th></tr><tr><td>1</td><td>Software-Startfehler</td></tr><tr><td>2</td><td>DC-Bus-Kondensatorfehler beim 110-V-Umrichter (nur Größe 2)</td></tr></table> Empfohlene Maßnahmen: <ul style="list-style-type: none">• Hardware-Fehler – wenden Sie sich an den Lieferanten des Umrichters.			Sub-Fehlernummer	Ursache	1	Software-Startfehler	2	DC-Bus-Kondensatorfehler beim 110-V-Umrichter (nur Größe 2)						
Sub-Fehlernummer	Ursache														
1	Software-Startfehler														
2	DC-Bus-Kondensatorfehler beim 110-V-Umrichter (nur Größe 2)														
St.HF	Während des letzten Abschaltvorgangs ist eine Hardware-Fehlerabschaltung aufgetreten.														
221	Der Fehler <i>St.HF</i> bedeutet, dass eine Hardware-Fehlerabschaltung (HF01 bis HF18) aufgetreten ist und der Umrichter aus- und wieder eingeschaltet wurde. Die Sub-Fehlernummer gibt die Hardware-Fehlerabschaltung an. Empfohlene Maßnahmen: <ul style="list-style-type: none">• Geben Sie 1299 in Pr 00 ein und setzen Sie das System zurück, um den Fehler zu löschen.														
Sto	Keine SAFE TORQUE OFF-Platine installiert														
234	STO-Platine ist nicht korrekt installiert. Empfohlene Maßnahmen: Hardware-Fehler – wenden Sie sich an den Lieferanten des Umrichters.														
th	Zu hohe Temperatur am Motorthermistor.														
24	<div>Der Fehler <i>th</i> bedeutet, dass der Motorthermistor an Klemme 14 (Digitaleingang 5) der Steueranschlüsse eine zu hohe Motortemperatur aufweist. Wenn Modus Digitaleingang 5 (08.035) 2 ist, wird eine <i>th</i>-Fehlerabschaltung ausgelöst, wenn der Feedback-Wert höher ist als der <i>Thermistor-Auslöseschwellenwert</i> (07.048).</div> Empfohlene Maßnahmen: <ul style="list-style-type: none">• Überprüfen Sie die Motortemperatur.• Überprüfen Sie den Schwellenwert (Pr 07.048).• Überprüfen Sie den Thermistor auf Durchgang.														
th.br	Zu hohe Temperatur des Bremswiderstands.														
10	<div>Die Fehlerabschaltung <i>th.br</i> wird ausgelöst, wenn die hardwaremäßige Temperaturüberwachung des Bremswiderstands angeschlossen ist und der Widerstand überhitzt. Wenn der Bremswiderstand nicht verwendet wird, muss diese Fehlerabschaltung mit dem Bit 3 von <i>Maßnahme bei Erkennung einer Fehlerabschaltung</i> (10.037) deaktiviert werden, um diese Fehlerabschaltung zu verhindern.</div> Empfohlene Maßnahmen: <ul style="list-style-type: none">• Prüfen Sie die Verkabelung des Bremswiderstands.• Stellen Sie sicher, dass der Bremswiderstandswert größer oder gleich dem Mindestwiderstandswert ist.• Überprüfen Sie die Bremswiderstandsisolierung.														
th.Fb	Ein interner Thermistor ist ausgefallen.														
218	<div>Die Fehlerabschaltung <i>th.Fb</i> bedeutet, dass ein interner Thermistor im Umrichter ausgefallen ist (d. h. Stromkreisunterbrechung oder Kurzschluss). Der Einbauort des Thermistors kann über die Sub-Fehlernummer ermittelt werden.</div> <table><tr><th>Quelle</th><th>xx</th><th>y</th><th>zz</th></tr><tr><td>Leistungsteil</td><td>01</td><td>0</td><td>Der Einbauort des Thermistors ist durch zz angegeben.</td></tr><tr><td>Leistungsteil</td><td>01</td><td>1</td><td>Die Thermistorposition ist durch zz im Gleichrichter definiert.</td></tr></table> Empfohlene Maßnahmen: <ul style="list-style-type: none">• Hardware-Fehler – wenden Sie sich an den Lieferanten des Umrichters.			Quelle	xx	y	zz	Leistungsteil	01	0	Der Einbauort des Thermistors ist durch zz angegeben.	Leistungsteil	01	1	Die Thermistorposition ist durch zz im Gleichrichter definiert.
Quelle	xx	y	zz												
Leistungsteil	01	0	Der Einbauort des Thermistors ist durch zz angegeben.												
Leistungsteil	01	1	Die Thermistorposition ist durch zz im Gleichrichter definiert.												

Fehlerabschaltung		Diagnose
thS	Motorthermistor-Kurzschluss	
25	<p>Der Fehler <i>thS</i> bedeutet, dass der Motorthermistor an Klemme 14 (Analogeingang 5) der Steueranschlüsse kurzgeschlossen ist oder eine zu niedrige Impedanz ($<50\ \Omega$) aufweist.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none">Überprüfen Sie den Thermistor auf Durchgang.Tauschen Sie den Motor/Motorthermistor aus.	
tun.S	Der Autotune-Test wurde gestoppt, bevor er abgeschlossen wurde.	
18	<p>Der Umrichter hat keinen vollständigen Autotune-Test durchgeführt, da entweder das Signal für die Umrichterfreigabe oder das Richtungssignal entfernt wurde.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none">Überprüfen Sie, ob das Umrichterfreigabesignal (Klemmen 31 und 34 bei den Baugrößen 1 bis 4 bzw. Klemmen 31 und 35 bei den Baugrößen 5 bis 9) während der automatischen Optimierung (Autotune) aktiv war.Überprüfen Sie, ob der Startbefehl im Status Digitaleingang 3 oder 4 (Pr 08.003 oder Pr 08.004) während des Autotune-Verfahrens aktiv war.	
tun.1	Die erforderliche Drehzahl konnte nicht erreicht werden.	
11	<p>Der Umrichter wurde während eines Autotune-Verfahrens abgeschaltet. Die Ursache der Abschaltung kann über die Sub-Fehlernummer ermittelt werden.</p>	
	Sub-Fehlernummer	Ursache
	2	Der Motor hat während des dynamischen Autotune oder der mechanischen Lastmessung die erforderliche Drehzahl nicht erreicht.
11	<p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none">Vergewissern Sie sich, dass der Motor sich frei drehen kann, d. h. dass die mechanisch Bremse gelöst ist.Stellen Sie sicher, dass <i>Niveau d. mech. Belastungsprüfung</i> (05.021) korrekt eingestellt ist.	
	tun.3	
	Das gemessene Trägheitsmoment hat den Parameterbereich überschritten (nur RFC-A-Modus).	
13	<p>Der Umrichter wurde während eines dynamischen Autotune oder einer mechanischen Lastmessung abgeschaltet. Die Ursache der Abschaltung kann über die Sub-Fehlernummer ermittelt werden.</p>	
	Sub-Fehlernummer	Ursache
	1	Das gemessene Trägheitsmoment hat während einer mechanischen Lastmessung den Parameterbereich überschritten.
	3	Der mechanische Lasttest konnte das Motorträgheitsmoment nicht identifizieren.
13	<p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none">Überprüfen Sie, dass der Motor korrekt verkabelt ist.	
	U.OI	
	User OI ac	
8	<p>Der Fehler U.OI wird ausgelöst, wenn der Ausgangsstrom des Umrichters die Auslöseschwelle überschreitet, die durch die <i>Benutzerdefinierte Überstromauslösung</i> (04.041) definiert ist.</p>	
U.S	Fehler bei der Anwenderspeicherung/Anwenderspeicherung nicht vollständig abgeschlossen	
36	<p>Der Fehler <i>U.S</i> bedeutet, dass ein Fehler in den Parametern zur Anwenderspeicherung erfasst wurde, die auf einem nichtflüchtigen Speicher abgelegt sind. Dieser Fehler tritt beispielsweise nach einem Anwenderspeicherungs-Befehl auf, wenn die Spannung vom Umrichter entfernt wurde, während die Anwenderparameter gespeichert wurden.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none">Führen Sie eine Anwenderspeicherung in Pr 00 durch, um sicherzustellen, dass diese Fehlerabschaltung nicht erneut auftritt, wenn der Umrichter das nächste Mal eingeschaltet wird.Stellen Sie sicher, dass der Umrichter ausreichend Zeit hat, den Speichervorgang abzuschließen, bevor die Spannung vom Umrichter getrennt wird.	
UP.uS	Fehlerabschaltung, die von einem Onboard-Anwenderprogramm ausgelöst wurde	
96	<p>Diese Fehlerabschaltung kann von einem integrierten Anwenderprogramm ausgelöst worden sein, das einen Funktionsaufruf verwendet, der die Sub-Fehlernummer definiert.</p> <p>Empfohlene Maßnahmen:</p> <ul style="list-style-type: none">Prüfen Sie das Anwenderprogramm.	

Fehlerabschaltung		Diagnose	
UPrG		Fehler des Onboard-Anwenderprogramms	
249	Im Onboard-Anwenderprogramm-Image wurde ein Fehler entdeckt. In der Teilabschaltung ist der Grund für die Fehlerabschaltung angezeigt.		
	Sub-Fehler-nummer	Ursache	Anmerkungen
	1	Division durch Null.	
	2	Nicht definierte Fehlerabschaltung.	
	3	Versuch auf Parameter zuzugreifen, der nicht in der Konfiguration für Schnellzugriff existiert.	
	4	Versuchter Zugriff auf einen nicht vorhandenen Parameter.	
	5	Versuch, in einen schreibgeschützten Parameter zu schreiben.	
	6	Versuch, über den Wertebereich hinaus zu schreiben.	
	7	Versuch, einen Parameter ohne Lesezugriff abzufragen.	
	30	Das Image ist fehlgeschlagen, weil entweder die CRC falsch ist oder das Image weniger als 6 Bytes hat oder die Image-Headerversion kleiner als 5 ist.	Tritt auf, wenn der Umrichter hochgefahren oder das Image programmiert wird. Die Image-Tasks werden nicht ausgeführt.
	31	Das Image benötigt mehr RAM für Heap und Stack als vom Umrichter bereitgestellt werden können.	As 30.
	32	Das Image benötigt einen BS-Funktionsaufruf, der höher als der zulässige Maximalwert ist.	As 30.
	33	Der ID-Code innerhalb des Images ist ungültig.	As 30.
	34	Das Anwenderprogramm-Image wurde durch ein Image mit einer abweichenden Anwenderprogramm-Nummer geändert.	As 30.
	40	Der geplante Task wurde nicht rechtzeitig abgeschlossen und ausgesetzt.	Onboard-Anwenderprogramm: Freigabe (11.047) wird auf Null zurückgesetzt, wenn dieser Fehler ausgelöst wird.
	41	Es wurde eine nicht definierte Funktion aufgerufen, d. h. eine Funktion in der Vektortabelle des Hostsystems, die nicht zugewiesen wurde.	As 40.
	52	Anpassungsmenütabelle, CRC-Prüfung fehlgeschlagen.	As 30.
	53	Anpassungsmenütabelle geändert.	Tritt während des Hochfahrens des Umrichters auf, oder das Image ist bereits programmiert und die Tabelle wurde geändert. Es werden die Standardwerte für das Anwenderprogramm-Menü geladen, und der Fehler tritt weiter auf, bis die Umrichterparameter gespeichert wurden.
	80	*Das Image ist nicht mit der Steuerplatine kompatibel	Aus dem Image-Code heraus initiiert.
	81	*Das Image ist nicht mit der Seriennummer der Steuerplatine kompatibel	
	100	Das Image hat einen versuchten Pointer-Zugriff von außerhalb des Heap-Bereichs der IEC-Aufgabe erfasst und verhindert.	
	101	Das Image hat eine falsche Pointer-Nutzung erfasst und verhindert.	
	102	Das Image hat eine Array-gebundene Verletzung erfasst und den Zugriff verhindert.	
	103	Das Image hat versucht, einen Datentyp aus oder in einen unbekannten Datentyp versucht, der Versuch ist fehlgeschlagen und das Image hat sich selbst heruntergefahren.	
	104	Das Image hat versucht, eine unbekannte Anwenderservice-Funktion zu verwenden	
	200	Das Anwenderprogramm hat einen Divisionsdienst mit einem Nenner von Null aufgerufen. (Dies wurde vom heruntergeladenen Image erhoben und hat deshalb eine eigene Fehlernummer erhalten, obwohl es sich grundsätzlich um das gleiche grundlegende Problem wie bei der Sub-Fehlernummer 1 handelt.)	
	201	Der Zugriff auf den Parameter wird nicht unterstützt. Versuch, eine andere Datenbank als die des Host-Umrichters zu lesen.	
	202	Parameter existiert nicht. Die Datenbank war die des Host-Umrichters, der angegebene Parameter ist jedoch nicht vorhanden.	
	203	Parameter ist schreibgeschützt.	
	204	Parameter kann nur beschrieben werden.	
	205	Unbekannter Parameterfehler.	
	206	Ungültiges Bit im Parameter. Der Parameter enthält nicht das vorgegebene Bit.	
	207	Nachschlagen des Parameterformats fehlgeschlagen. Abruf der Parameter-Informationsdaten fehlgeschlagen.	
	208	Es wurde versucht, über den Wertebereich hinaus zu schreiben.	
In der folgenden Tabelle sind die Differenzen im Vergleich zum Derivat-Produktimage angezeigt.			
Sub-Fehlernummer	Unterschied		
40,41	Onboard-Anwenderprogramm: Freigabe (11.047) wird auf Null zurückgesetzt, wenn dieser Fehler ausgelöst wird.		
51	Nicht anwendbar, da eine Anpassung des Kernmenüs nicht zulässig ist.		
6x	Nicht anwendbar, da Beschränkungen des Optionsmoduls nicht zulässig sind.		
7x	Nicht anwendbar, da Beschränkungen des Optionsmoduls nicht zulässig sind.		
100	Das Image hat einen versuchten Pointer-Zugriff von außerhalb des Heap-Bereichs der IEC-Aufgabe erfasst und verhindert.		
101	Das Image hat eine falsche Pointer-Nutzung erfasst und verhindert.		
102	Das Image hat eine Array-gebundene Verletzung erfasst und den Zugriff verhindert.		
103	Das Image hat versucht, einen Datentyp aus oder in einen unbekannten Datentyp versucht, der Versuch ist fehlgeschlagen und das Image hat sich selbst heruntergefahren.		
104	Das Image hat versucht, eine unbekannte Anwenderservice-Funktion zu verwenden		
200	Das Anwenderprogramm hat einen Divisionsdienst mit einem Nenner von Null aufgerufen. (Dies wurde vom heruntergeladenen Image erhoben und hat deshalb eine eigene Fehlernummer erhalten, obwohl es sich grundsätzlich um das gleiche grundlegende Problem wie bei der Sub-Fehlernummer 1 handelt.)		

Tabelle 12-3 Nachschlagetabelle die für serielle Kommunikation

Nein	Fehlerabschaltung	Nein	Fehlerabschaltung	Nein	Fehlerabschaltung
1	rES	90	LF.Er	199	dESst
2	OV	91	rES	200	SL.HF
3	Ol.AC	92	Ol.Sn	201	SL.to
4	Ol.br	93	Pb.Er	202	SL.Er
5	PSU	94 - 95	rES	203	SL.nF
6	Et	96	UP.uS	204	SL.dF
7	O.SPd	97	d.Ch	205 - 214	rES
8	U.Ol	98	Out.P	215	rES
9	rES	99	rES	216 - 217	rES
10	th.br	100	rESEt	218	th.Fb
11	tun.1	101	rES	219	Oht.C
12	rES	102	rES	220	P.dAt
13	tun.3	103 - 108	rES	221	St.HF
14 - 17	rES	109	rES	222	rES
18	tun.S	110	dcct	223 - 224	rES
19	lt.br	111	rES	225	Cur.O
20	lt.Ac	112 - 167	t112 - t167	226	So.St
21	Oht.l	168 - 172	rES	227	r.All
22	Oht.P	173	FAn.F	228	Ol.SC
23	rES	174	C.SL	229	rES
24	th	175	C.Pr	230	rES
25	thS	176	rES	231	Cur.c
26	O.Ld1	177	rES	232	dr.CF
27	Oh.dc	178	C.by	233	rES
28	cL.A1	179	C.d.E	234	Sto
29	rES	180	C.OPt	235	Pb.HF
30	SCL	181	C.rdo	236	no.PS
31	EEF	182	C.Err	237	FI.In
32	PH.Lo	183	C.dAt	238 - 244	rES
33	rS	184	C.Ful	245	Pb.bt
34	PAd	185	C.Acc	246	dEr.E
35	CL.bt	186	C.rtg	247	Fi.Ch
36	U.S	187	C.tyP	248	dEr.l
37	Pd.S	188	C.cPr	249	UPrG
38	rES	189	Ol.A1	250	r.b.ht
39	rES	190	rES	251 - 254	rES
40 - 89	t040 - t089	191 - 198	rES	255	rSt.L

Fehlerabschaltungen können in die folgenden Kategorien unterteilt werden. Beachten Sie, dass eine Fehlerabschaltung nur auftreten kann, wenn sich der Umrichter nicht im Fehlerzustand befindet oder sich in einem Fehlerzustand mit niedrigerer Priorität befindet.

Tabelle 12-4 Fehlerabschaltungskategorien

Priorität	Kategorie	Fehlerabschaltungen	Anmerkungen
1	Interne Fehler	HFxx	Diese Fehlerabschaltungen zeigen interne Fehler an und können nicht zurückgesetzt werden. Alle Funktionen des Umrichters werden bei Auftreten dieser Fehlerabschaltungen deaktiviert.
1	Gespeicherter HF-Fehlerabschaltungszustand	{St.HF}	Diese Fehlerabschaltung kann erst dann zurückgesetzt werden, wenn 1299 in <i>Parameter 00</i> eingegeben und ein Reset ausgeführt wird.
2	Nicht zurücksetzbare Fehlerabschaltungen	Fehlernummern 218 bis 247, {SL.HF}	Diese Fehlerabschaltungen können nicht zurückgesetzt werden.
3	Fehler des flüchtigen Speichers	{EEF}	Diese Fehlerabschaltung kann nur zurückgesetzt werden, wenn Parameter 00 auf 1233 oder 1244 gesetzt ist oder wenn <i>Standardwerte laden</i> (11.043) auf einen anderen Wert als Null gesetzt ist.
4	NV-Medienkarten-Abschaltungen	Fehlerabschaltungen 174, 175 und 177 bis 188	Diese Fehlerabschaltungen haben beim Einschalten die Priorität 5.
4	Interne 24 V	{PSU}	Gleichrichter 24 V
5	Fehlerabschaltungen mit verlängerten Reset-Zeiten	{OI.AC}, {OI.br} und {FAn.F}	Diese Fehlerabschaltungen können erst 10 s nach dem Auslösen der Fehlerabschaltung zurückgesetzt werden.
5	Phasenausfall und DC-Bus-Verbindung Überlastungsschutz	{PH.Lo} und {Oh.dc}	Bei einer {PH.Lo}-Fehlerabschaltung versucht der Umrichter, den Motor anzuhalten, sofern diese Funktion nicht deaktiviert wurde (siehe <i>Maßnahme bei Erkennung einer Fehlerabschaltung</i> (10.037)). Vor einer {Oh.dc}-Fehlerabschaltung versucht der Umrichter immer zunächst, den Motor anzuhalten.
5	Standard-Fehlerabschaltungen	Alle anderen Fehlerabschaltungen	

12.5 Interne/Hardware-Fehlerabschaltungen

Die Fehler {HF01} bis {HF23} sind interne Fehler, die mit Ausnahme von HF08, HF11, HF12 und HF18 keine Fehlernummern haben. Wenn eine dieser Fehlerabschaltungen auftritt, hat der Hauptprozessor einen nicht wiederherstellbaren Fehlerzustand erfasst. Alle Umrichterfunktionen werden angehalten und der Fehlertext wird im Display des Keypads angezeigt. Wenn eine nicht permanente Fehlerabschaltung auftritt, kann diese durch Aus- und Einschalten des Umrichters zurückgesetzt werden. Beim Einschalten nach einem Herunterfahren löst der Umrichter eine St.HF-Fehlerabschaltung aus (die Sub-Fehlernummer gibt den HF-Fehlercode an). Geben Sie 1299 in Pr **00** ein, um die gespeicherte HF-Fehlerabschaltung zu löschen.

12.6 Anzeige von Warnmeldungen

In jedem Modus wird eine Warnung auf dem Display angezeigt, indem die Zeichenfolge für die Bezeichnung der Warnung und die Zeichenfolge für den Umrichterstatus angezeigt werden. Wenn keine Vorkehrungen getroffen werden, eine Warnmeldung (außer ‚tuning‘, ‚LS‘ und ‚24.LoSt‘) zu beseitigen, kann der Umrichter schließlich eine Fehlerabschaltung auslösen. Warnungen werden nicht angezeigt, während ein Parameter bearbeitet wird.

Tabelle 12-5 Alarmmeldungen

Warnung	Beschreibung
br.res	Bremswiderstand - Überlastung. Der <i>thermische Speicher des Bremswiderstands</i> (10.039) im Umrichter hat 75,0 % des Wertes erreicht, bei dem am Umrichter eine Fehlerabschaltung ausgelöst wird.
OV.Ld	Der <i>Motorschutz-Akkumulator</i> (04.019) im Umrichter hat 75,0 % des Wertes erreicht, bei dem am Umrichter eine Fehlerabschaltung ausgelöst wird, und die Umrichterlast ist > 100 %.
d.OV.Ld	Umrichter-Übertemperatur. <i>Prozentwert der Auslöseschwelle für die thermische Überlast des Umrichters</i> (07.036) ist größer als 90 %.
tuning	Die Autotune-Funktion wurde initialisiert und das Autotune wird ausgeführt.
LS	Endschalter aktiv. Der Parameter für einen Endschalter ist aktiv und der Motor wird gestoppt.
Opt.AI	Alarm Optionsmodulsteckplatz.
Lo.AC	Niederspannungsmodus. Siehe <i>Niederspannungsalarm</i> (10.107).
I.AC.Lt	Stromgrenze aktiv. Siehe <i>Stromgrenze aktiv</i> (10.009).
24.LoSt	24-V-Backup nicht vorhanden. Siehe <i>24V Alarm Verlust aktivieren</i> (11.098).

12.7 Anzeige von Statusinformationen

Tabelle 12-6 Statusanzeigen

Textstring	Beschreibung	Ausgangsstufe des Umrichters
inh	Der Umrichter ist gesperrt und kann nicht betrieben werden. Das Signal „Safe Torque Off“ (sichere Drehmomentabschaltung) wird nicht auf die Klemme „Safe Torque Off“ gelegt oder Pr 06.015 ist auf 0 gesetzt.	Deaktiviert
rdy	Der Umrichter kann gestartet werden. Die Umrichterfreigabe ist aktiviert, aber der Umrichter ist nicht aktiv, weil der endgültige Startbefehl nicht aktiviert ist.	Deaktiviert
Stop	Der Umrichter ist gestoppt/wird auf Nulldrehzahl gehalten.	Freigegeben
S.Loss	Es wurde ein Verlust der Stromversorgung erfasst.	Freigegeben
dc.inj	Die Gleichstrombremsung ist aktiv.	Freigegeben
Er	Eine Fehlerabschaltung des Umrichters wurde ausgelöst, so dass der Motor nicht mehr vom Umrichter gesteuert wird. Der Fehlercode wird auf dem Display angezeigt.	Deaktiviert
UV	Der Umrichter hat Unterspannung, entweder im Niederspannungsmodus oder im normalen Spannungsmodus.	Deaktiviert
HEAt	Die Aufwärmfunktion des Motors ist aktiviert.	Freigegeben

Tabelle 12-7 Statusinformationen für Optionsmodul und andere Statusanzeigen beim Einschalten

Textstring	Status
PS.LOAD	Warte auf Leistungsstufe
Der Umrichter wartet darauf, dass der Prozessor in der Leistungsstufe nach dem Hochfahren reagiert.	
LOAD.Option	Warte auf ein Optionsmodul
Der Umrichter wartet darauf, dass die Optionsmodule nach dem Hochfahren reagieren.	
UPLOAD	Parameterdatenbank wird geladen
Beim Starten kann es erforderlich sein, die Parameterdatenbank hochzuladen, die auf dem Umrichter gespeichert ist, da ein Optionsmodul geändert wurde. Dies kann eine Datenübertragung zwischen dem Umrichter und dem Optionsmodul erforderlich machen. Währenddessen wird ‚UPLOAD‘ angezeigt.	
LOAD.I	Bootload der Umrichter-Firmware
Der Umrichter wartet darauf, dass die Bootloader-Datei zum Prozessor übertragen wird.	

12.8 Anzeige der bisherigen Fehlerabschaltungen

Der Umrichter speichert die zehn zuletzt aufgetretenen Fehlerabschaltungen. *Fehlerabschaltung 0* (10.020) bis *Fehlerabschaltung 9* (10.029) speichern die 10 zuletzt aufgetretenen Fehler, dabei ist *Fehlerabschaltung 0* (10.020) der zuletzt aufgetretene und *Fehlerabschaltung 9* (10.029) der älteste Fehler. Wenn eine neue Fehlerabschaltung auftritt, wird sie in *Fehlerabschaltung 0* (10.020) geschrieben, und die anderen Fehlerabschaltungen rücken eine Position im Speicher auf. Die älteste Fehlerabschaltung wird gelöscht. Das Datum und die Uhrzeit jeder Fehlerabschaltung werden ebenfalls im Speicher gespeichert, d. h. *Datum Fehlerabschaltung 0* (10.041) bis *Datum Fehlerabschaltung 9* (10.060). Das Datum und die Uhrzeit werden von *Datum* (06.016) und *Uhrzeit* (06.017) abgeleitet. Einige Fehlerabschaltungen weisen Sub-Fehlernummern auf, die weitere Informationen zu den Ursachen der Abschaltung enthalten. Wenn eine Fehlerabschaltung eine Sub-Fehlernummer aufweist, wird der Wert in dem Sub-Fehlerprotokoll gespeichert, d. h. *Fehlerabschaltung 0 Sub-Fehlernummer* (10.070) bis *Fehlerabschaltung 9 Sub-Fehlernummer* (10.079). Weist die Fehlerabschaltung keine Sub-Fehlernummer auf, wird eine Null im Sub-Fehlerprotokoll gespeichert.

Wenn Parameter zwischen Pr **10.020** und Pr **10.029** über die serielle Kommunikation gelesen werden, wird als Wert die in Tabelle 12-2 aufgeführte Fehlerabschaltungsnummer gesendet.

HINWEIS

Die Fehlerprotokolle können zurückgesetzt werden, indem der Wert 255 in Pr **10.038** geschrieben wird (nur über serielle Kommunikation).

12.9 Verhalten des Umrichters bei der Fehlerabschaltung

Bei einer Fehlerabschaltung des Umrichters wird dessen Ausgang deaktiviert, so dass die Last den Motor bis zum Stillstand abbremst. Beim Auftreten einer Fehlerabschaltung werden die folgenden Parameter eingefroren, bis die Fehlerabschaltung gelöscht wird. Hierdurch wird die Suche nach der Fehlerursache erleichtert.

Parameter	Beschreibung
01.001	Sollfrequenz
01.002	Filter-Sollwert vor Ausblendung
01.003	Sollwert vor Rampe
01.069	Sollwert in min-1
01.070	Sollwert nach Begrenzung
02.001	Sollwert nach Rampe
03.001	Endbedarfssollwert
03.002	Anzeige: Frequenzistwert
03.003	Frequenzfehler
03.004	Ausgang Frequenzregler
03.045	Sollfrequenz
04.001	Stromamplitude
04.002	Wirkstrom
04.017	Blindstrom
05.001	Ausgangsfrequenz
05.002	Ausgangsspannung
05.003	Einschalten
05.005	DC-Zwischenkreisspannung
07.001	Analogeingang 1
07.002	Analogeingang 2

Wenn die Parameter nicht eingefroren werden müssen, kann diese Funktion deaktiviert werden, indem Sie das Bit 4 in Pr **10.037** setzen.

13 UL-Zertifikat

13.1 UL-Registriernummer

Alle Modelle sind UL-gelistet und entsprechen den Anforderungen sowohl Kanadas als auch der USA. Die UL-Registriernummer lautet: NMMS/7.E171230.

Produkte mit STO-Funktion (Safe Torque Off) wurden von UL untersucht. Die UL-Registriernummer lautet: FSPC.E171230.

13.2 Optionsmodule, Kits und Zubehör

Alle Optionsmodule, Steuersockel und Installationskits für diese Umrichter sind UL-gelistet.

13.3 Schutzart

Alle Modelle entsprechen ab Werk dem Gerätetyp-Typ Open.

Das Umrichtergehäuse ist nicht als brandsicher klassifiziert. Ein separater Brandschutzschaltschrank ist vorzusehen. Es kann ein Schaltschrank UL/NEMA Typ 12 verwendet werden.

Bei Montage eines Kabelanschlusskastens erfüllen die Umrichter die Anforderungen für UL-Typ 1. Gehäuse des Typs 1 sind für den Innenbereich vorgesehen, hauptsächlich zum Schutz gegen begrenzte Mengen an herabfallendem Schmutz.

Bei Durchsteckmontage in einem Schaltschrank vom Typ 12 unter Verwendung des Dichtungssatzes und des High-IP-Einsatzes (sofern angeboten) erfüllen die Umrichter die Anforderungen für UL Typ 12.

Bei Durchsteckmontage sind die Umrichter für Umgebungstemperaturen bis 40 °C geeignet.

Externe Bedieneinheiten entsprechen dem UL-Typ 12, wenn sie mit den mitgelieferten Dichtungen und Befestigungskits montiert werden.

Bei Montage in einem Schaltschrank des Typs 1 oder 12 können die Umrichter in einem Raum mit klimatisierter Luft betrieben werden.

13.4 Aufstellung

Die Umrichter können mit den entsprechenden Befestigungselementen in Rückwandmontage, Durchsteckmontage oder in Seitenmontage (flach) montiert werden. Die Umrichter können einzeln oder mit geeignetem Zwischenraum nebeneinander montiert werden (Rackmontage).

13.5 Umgebung

Umrichter müssen in einer Umgebung mit der Verschmutzungsstufe 2 oder besser aufgestellt werden (trocken, nur nichtleitfähige Verschmutzung).

Die Umrichter sind für einen Einsatz bei Temperaturen bis 40 °C ausgelegt. Darüber hinaus können die Umrichter mit gedrosselter Ausgangsleistung bei Umgebungstemperaturen von 50 °C und 55 °C betrieben werden.

13.6 Elektrische Installation

ÜBERSPANNUNGSKATEGORIE

OVC III

VERSORGUNG

(Umrichter in den Baugrößen 1 bis 4)

Die Umrichter können in Stromkreisen verwendet werden, die bei Nennstrom nicht mehr als 10.000 RMS symmetrische Ampere liefern, wenn sie mit einer Sicherung gemäß Installationsanweisungen abgesichert sind.

Einige kleinere Umrichter können in Stromkreisen verwendet werden, die bei Nennstrom nicht mehr als 10.000 RMS symmetrische Ampere liefern, wenn sie mit einem Leistungsschalter abgesichert sind.

(Umrichter in den Baugrößen 5 bis 9)

Die Umrichter können in Stromkreisen verwendet werden, die bei Nennstrom nicht mehr als 100.000 RMS symmetrische Ampere liefern, wenn sie mit einer Sicherung gemäß Installationsanweisungen abgesichert sind.

KLEMMEN-ANZUGSMOMENT

Klemmen müssen mit dem in den Installationsanweisungen angegebenen Anzugsmoment angezogen werden.

VERDRAHTUNG DER KLEMMEN

Die Umrichter müssen mit Kabeln verdrahtet werden, die für eine Betriebstemperatur von 75 °C ausgelegt sind (ausschließlich Kupferkabel).

Wo möglich müssen für alle Feldverkabelungsanschlüsse UL-gelistete Closed-Loop-Steckverbinder in ausreichender Größe verwendet werden.

ANWEISUNGEN FÜR DIE ERDUNG

Für alle Erdungsanschlüsse müssen UL-gelistete Closed-Loop-Steckverbinder in ausreichender Größe verwendet werden.

SCHUTZ DER ABZWEIGKREISE

Die für den Schutz der Abzweigkreise erforderlichen Sicherungen und Leistungsschalter sind in den Installationsanweisungen aufgeführt.

AUSLÖSUNG DER SCHUTZVORRICHTUNG IM ABZWEIG

Das Auslösen der Schutzvorrichtung im Abzweig kann ein Hinweis auf eine Fehlerabschaltung sein. Um die Gefahr eines Brandes oder elektrischen Schlags zu verringern, muss der Regler untersucht und im Schadensfall ersetzt werden. Wenn das stromführende Element eines Überlastrelais durchbrennt, muss das Überlastrelais komplett ersetzt werden.

Der integrierte elektronische Schutz gegen Kurzschluss bietet keinen Schutz für den Abzweig. Der Schutz für die Abzweige muss in Übereinstimmung mit dem National Electrical Code (NEC), dem Canadian Electrical Code und allen in dem jeweiligen Land geltenden Bestimmungen ausgestattet werden.

DYNAMISCHES BREMSSEN

C200 & C300, Umrichter der Baugröße 1 bis 4 wurden für den Einsatz in Anwendungen mit dynamischer Bremse getestet. Andere Umrichtermodelle wurden nicht für den Einsatz in Anwendungen mit dynamischer Bremse getestet.

13.7 Motorüberlastschutz und Archivierung des thermischen Speichers

Alle Umrichter enthalten einen eingebauten Überlastschutz für die entsprechende Motorlast; daher ist der Einsatz eines externen Gerätes zum Schutz gegen Überlastung nicht erforderlich.

Der Überlastschutz ist anpassbar; die Anpassungsmethode ist in Abschnitt 8.4 *Thermischer Motorschutz* auf Seite 75 aufgeführt. Die maximale Stromüberlast ist abhängig von den in den Parametern für die Stromgrenzen eingegebenen Werten (motorische Stromgrenze, generatorische Stromgrenze und symmetrische Stromgrenze, eingegeben als Prozentsatz) sowie dem Motor-Nennstrom, eingegeben in Ampere.

Die Dauer der Überlast ist abhängig von der thermischen Zeitkonstante des Motors. Die maximal programmierbare Zeitkonstante ist abhängig vom Umrichtermodell. Die Methode zur Anpassung des Überlastschutzes ist angegeben.

Um den Motor im Falle eines Ausfalls des Motor-Kühlüfters vor Überhitzung zu schützen, sind die Umrichter mit Anwenderklemmen ausgestattet, die an einen Motorthermistor angeschlossen werden können.

13.8 Externe Stromversorgung Klasse 2

Die für den Betrieb des 24-V-Steuerkreises verwendete externe Stromversorgung sollte wie folgt gekennzeichnet sein: „UL Class 2“. Die Versorgungsspannung darf 24 VDC nicht überschreiten.

13.9 Modulare Umrichtersysteme

Umrichter mit DC+ und DC- Versorgungsanschlüssen und einer Versorgungs-Nennspannung von 230 V oder 480 V wurden erfolgreich auf die Verwendung in modularen Umrichter-Systemen geprüft, bei denen die Stromversorgung über Konvertermodule aus der Commander-Produktpalette erfolgte. In diesen Anwendungen müssen die Inverter durch zusätzliche Sicherungen zusätzlich geschützt werden.

Alternativ kann die Stromversorgung der Inverter auch über die Konvertermodelle Mentor MP25A, 45A, 75A, 105A, 155A oder 210A erfolgen.

Weitere Einzelheiten können Sie beim Lieferanten des Umrichters erfragen.

13.10 Anforderungen zur Unterdrückung von Einschwingspannungsschößen

Diese Anforderungen gelten nur für Umrichter der Baugröße 7 mit einer Nenn-Eingangsspannung von 575 V.

AUF DER PHASENSEITE DIESER AUSTRÜSTUNG MUSS EINE UNTERDRÜCKUNG VON EINSCHWINGSPANNUNGSSCHÖßEN MIT EINER NENNSPANUNG VON 575 VAC (PHASE ZU ERDE) BZW. 575 VAC (PHASE ZU PHASE) SOWIE EINER EIGNUNG FÜR DIE ÜBERSPANNUNGSKATEGORIE III INSTALLIERT WERDEN. AUSSERDEM MUSS DAS SYSTEM EINEN NENNSTOSSPANNUNGSSCHUTZ MIT EINEM SPITZENWERT VON 6 KV AUFWEISEN UND EINER KLEMMENSCHANNUNG VON MAXIMAL 2400 V WIDERSTEHEN.

Index

A

Alarm	176
Anschlüsse für die Inbetriebnahme	61
Anschlüsse für die Kommunikation	21
Anzeige von Warnmeldungen	176
Autotune	69

B

Bedieneinheit	28
Bedienung und Softwarestruktur	28
Benutzersicherheit	32
Beschleunigung	66, 67
Betrieb im Feldschwäcbereich (konstante Leistung)	76
Betriebsart (ändern)	32, 61
Betriebsarten	13
Bisherige Fehlerabschaltungen	177

D

Diagnose	153
Display	28
Displaymeldungen	31

E

Erweiterte Menüs	30
Erweiterte Parameter	89

F

Fehlerabschaltung	153
Fehlerabschaltungsanzeigen	153

G

Geschlossener Schaltschrank Dimensionierung 19	61
Grundlegende Anforderungen	61

H

Hinweise	9
Hinweise zur UL-Konformität	179

K

Kurzbeschreibungen	35
--------------------------	----

M

Magnetisierungsstrom	95
Mechanische Installation	17
Menü 0	30
Menü 01 – Frequenz- / Drehzahl Sollwert	100
Menü 02 - Rampen	104
Menü 03 - Slave-Frequenz, Drehzahlrückführung und Drehzahlregelung	107
Menü 04 - Drehmoment- und Stromregelung	112
Menü 05 - Motorsteuerung	115
Menü 06 – Ansteuerlogik und Betriebsstundenzähler	120
Menü 07 - Analoge Ein- und Ausgänge	123
Menü 08 - Digitale Ein- und Ausgänge	126
Menü 09	
Programmierbare Logik, Motorpoti und Binärcodierer 131	
Menü 10 - Status und Fehlerabschaltungen	135
Menü 11	

Allgemeine Umrichterkonfiguration 137

Menü 12 - Schwellwertschalter und Variablenselektoren	139
Menü 14 - Anwender-PID-Regler	144
Menü 18 - Anwendungsmenü 1	148
Menü 19 - Anwendungsmenü 2	149
Menü 20 - Anwendungsmenü 3	149
Menü 21 - Zweiter Motorparametersatz	150
Menü 22 - Zusatzkonfiguration für Menü 0	151
Menüstruktur	30
Mindestanforderungen für den Betrieb eines Motors in einer beliebigen Betriebsart	62
Modus mit linearer U/f-Kennlinie	13
Modusparameter	23
Motor (Inbetriebnahme)	61
Motor Polzahl	69
Motorleistungsfaktor	69, 95
Motornennendrehzahl	69
Motornennfrequenz	68
Motornennspannung	68
Motornennstrom	68
Motornennstrom (Maximum)	75

N

Nachschlagetabelle für die serielle Kommunikation	155
---	-----

O

Onboard-SPS	87
Open-Loop-Modus	13
Open-Loop-Vektormodus	13
Optimierung	68
Optionen	14
Optionsmodul - Ein- und Ausbau	17

P

Parameterbereiche	93
Parametersicherheit	32
Parameterzugangsebene	32
Produktinformationen	11

R

Relaiskontakte	25
RFC-A-Modus	13

S

Safe Torque Off	26
Safe Torque Off (Umrichterfreigabe)	25
Schnellstart-Inbetriebnahme	66, 67
Serielle Schnittstelle, Artikelnummer	22
Sicherheitsinformationen	9, 87
Spannungsmodus	70
Speichern von Parametern	32
Spezifikation für elektronische Anschlüsse	24
Standardwerte (Parameter wiederherstellen)	32
Status	177
Statusangaben	177
Steueranschlüsse	22
Stromgrenzen	75

T

Taktfrequenz	76
Thermischer Motorschutz	75

U

Umrichterfreigabe25

V

Verzögerung 66, 67

Vorsichtsmaßnahmen9

W

Warnungen 9, 88

Z

Zielparameter23



0478-0540-02