

Schritt	Aktion
1	Konfiguration der Parameter des verwendeten Encoders

RDY +28.6Hz 0.00A Term  
 17:28

5	Vollständige Einst.
5.13	Allg. Monitoring
5.14	Eingang/Ausgang
5.15	Encoder-Konfigur.
5.16	Handh. Fehler/Warn.
5.17	Wartung



2	Stellen Sie [Regelungsart Motor] $L E E$ auf einen anderen Wert als [FVC] $F V E$ ein, selbst wenn dies die gewünschte Konfiguration ist. Verwenden Sie beispielsweise [SVC V] $V V E$ für einen Asynchronmotor und [Sync. mot.] $S Y n$ für einen Synchronmotor.
---	---

RDY +28.6Hz 0.00A Term  
 17:27

5	Vollständige Einst.
5.1	Makro Konfiguration
5.2	Motorparameter
5.3	System Einh def
5.4	Befehl und Sollwert
5.5	Funktionen Pumpe



RDY +28.6Hz 0.00A Term  
 17:28

5.2	Motorparameter
Dual Rating	Normale Überlast
Regelungsart Motor	SVC V
Motordaten	
Motor Monitoring	
Motorregelung	



3	<p>Konfigurieren Sie die Motorparameter entsprechend den Angaben auf dem Motortypenschild.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Asynchronmotor: [Nennleistung Motor] <math>n P r</math>, [Nennspannung Motor] <math>u n S</math>, [Nennstrom Motor] <math>n I r</math>, [Nennfrequenz Motor] <math>F r S</math>, [Nennzahl Motor] <math>n S P</math>.</li> <li>Synchronmotor: [I-Nenn. Synchr.mot] <math>n I r S</math>, [Nennzahl. SyncMot] <math>n S P S</math>, [Polpaar] <math>P P n S</math>, [Syn. EMK-Konstante] <math>P H S</math>, [Autotng L d-Achse] <math>L d S</math>, [Autotng. L q-Achse] <math>L q S</math>, [Stator R SyncMot] <math>r S H S</math>. Die [Strombegrenzung] <math>L L</math>, darf den Maximalstrom des Motors übersteigen, da sonst die Gefahr der Entmagnetisierung besteht.</li> </ul>
---	---

RDY +28.6Hz 0.00A Term  
 17:55

5.2	Motorparameter
Dual Rating	Normale Überlast
Regelungsart Motor	SVC V
Motordaten	
Motor Monitoring	
Motorregelung	



RDY +28.6Hz 0.00A Term  
 17:55

Daten	
Motor-Standard	50 Hz IEC
Motor Nennleistung	0.37kW
Nennspannung Motor	230v
Nennstrom Motor	1.84 A
Nennfrequenz Motor	50.0Hz

Daten

Tuning

4 Setzen Sie [Encoder aktiv] *E n U* auf [Nein] *n D.*

RDY +28.6Hz 0.00A Term  
 17:56

5.15 Encoder-Konfigur.	
Encoder-Typ	AB
Spg Encoder	12 V DC
Anzahl Impulse	1024
Encoder Test	ausgeführt
Encoder aktiv	Nein

5 Führen Sie eine Motormessung durch.

RDY +28.6Hz 0.00A Term  
 17:55

5.2 Motorparameter	
Dual Rating	Normale Überlast
Regelungsart Motor	SVC V
Motordaten	
Motor Monitoring	
Motorregelung	



RDY +28.6Hz 0.00A Term  
 17:55


Motortuning	
Autotuning	Keine Aktion
Status Autotuning	Nicht ausgeführt
Verwend. Autotuning	Nein
Fehlerreak. Tuning	Stopp Freilauf
Zuord. Autotuning	Nicht zugeordnet

Daten

Tuning

RDY +28.6Hz 0.00A Term  
 17:55

Autotuning	
Keine Aktion	✓
Autotuning anwenden	
Autotuning löschen	

RDY +28.6Hz 0.00A Term  
 17:55

Motortuning	
Autotuning	Keine Aktion
Status Autotuning	Autotuning abgesc.
Verwend. Autotuning	Nein
Fehlerreak. Tuning	Stopp Freilauf
Zuord. Autotuning	Nicht zugeordnet

Daten


Tuning

6 Setzen Sie [Encoder Test] *E n C* auf [Ja] *Y E S.*

RDY +28.6Hz 0.00A Term  
 17:28


5.15 Encoder-Konfigur.	
Encoder-Typ	AB
Spg Encoder	12 V DC
Anzahl Impulse	1024
Encoder Test	Ja
Encoder aktiv	Nein

7	Stellen Sie bei stabiler Motordrehzahl für mindestens drei Sekunden einen Wert von ca. 15 % der Nenndrehzahl ein und überwachen Sie mithilfe des Menüs <b>[Anzeige] P O N</b> das Verhalten des Motors.
8	Bei einer Auslösung von <b>[Encoder] E n F</b> wechselt <b>[Encoder Test] E n C</b> auf <b>[Nein] n o</b> . <ul style="list-style-type: none"> <li>• Prüfen Sie die Parametereinstellungen (siehe Schritt 1 bis 5 oben).</li> <li>• Prüfen Sie den mechanischen und elektrischen Betrieb des Encoders sowie die Spannungsversorgung und alle Anschlüsse.</li> <li>• Wechseln Sie die Drehrichtung des Motors (Parameter <b>[Ph.drehung Ausg.] P H r</b>) oder die Signale des Encoders.</li> </ul>
9	Wiederholen Sie dieses Verfahren ab Schritt 6, bis <b>[Encoder Test] E n C</b> auf <b>[ausgeführt] d o n E</b> wechselt.

RDY +28.6Hz 0.00A HMI  
 17:32

<b>5.15 Encoder-Konfigur.</b>	
Encoder-Typ	AB
Spg Encoder	12 V DC
Anzahl Impulse	1024
<b>Encoder Test</b>	<b>ausgeführt</b>
Encoder aktiv	Nein

10	Falls, erforderlich, setzen Sie <b>[Regelungsart Motor] C E E</b> auf <b>[FVC] F V C</b> oder <b>[Synchronregelung] F 5 Y</b> .
----	---

RDY +28.6Hz 0.00A HMI  
 17:33

<b>Regelungsart Motor</b>	
SVC V	✓
<b>FVC</b>	
UfVS 5 Pkte	
Sync.motor	
Energieeinspar.	