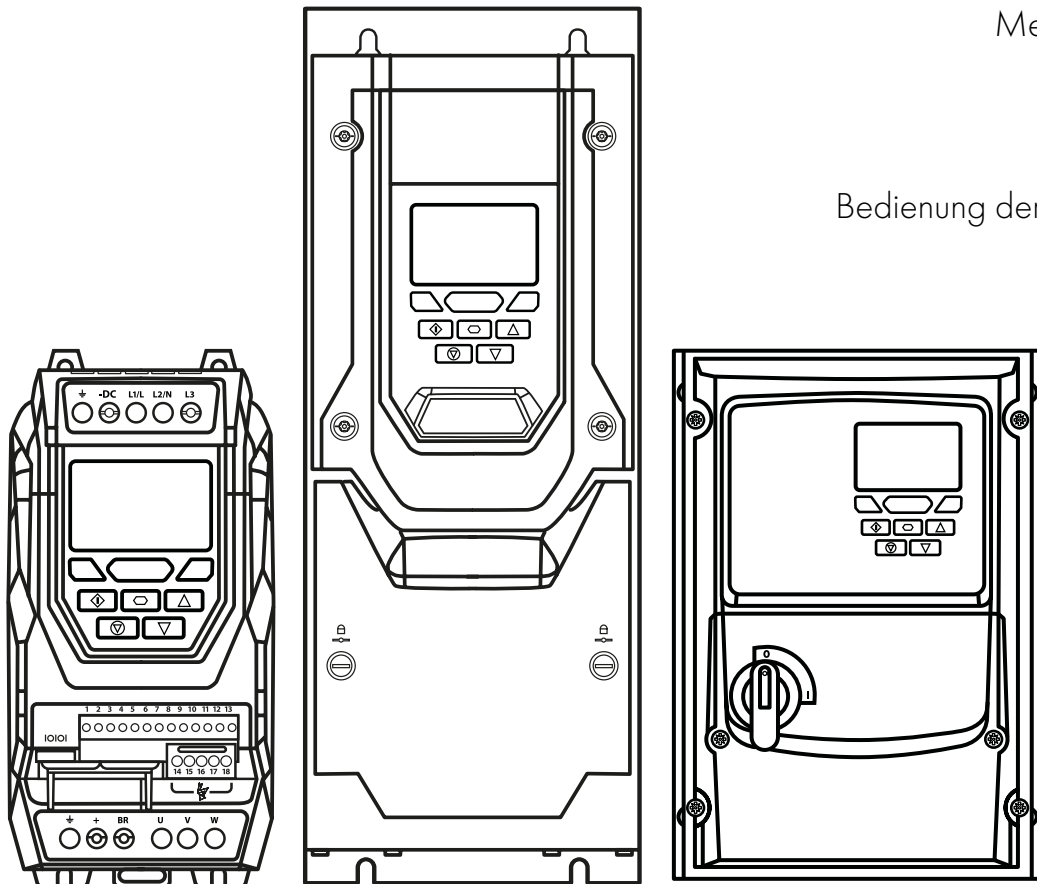


OPTIDRIVE™ eco

AC-Frequenzumrichter

0,75 – 250 kW/1 – 350 PS

200-600V Ein-/Dreiphasen-Eingang



Einleitung	1
Allgemeine Informationen und Bemessungsdaten	2
Mechanische Installation	3
Elektrische Installation	4
Bedienung der Tastatur und Anzeige	5
Inbetriebnahme	6
Parameter	7
Digitaleingangsfunktionen	8
Erweiterte Parameter	9
Serielle Kommunikation	10
Technische Daten	11
Problembehebung	12
Energieeffizienzklassifizierung	13

1. Einleitung	4	6. Inbetriebnahme	38
1.1. Wichtige Sicherheitsinformationen	4	6.1. Allgemeines	38
2. Allgemeine Informationen und Bemessungsdaten	5	7. Parameter	39
2.1. Umrichter-Modellnummern	5	7.1. Parametersatz – Überblick	39
2.2. Identifikation des Umrichters nach Modellnummer	8	7.2. Parametergruppe 1 – Standardparameter	39
3. Mechanische Installation	9	8. Digitaleingangsfunktionen	41
3.1. Vor der Installation	9	8.1. Konfigurationsparameter für Digitaleingänge P1-13	41
3.2. Allgemeines	9	9. Erweiterte Parameter	42
3.3. UL-konforme Installation	9	9.1. Parametergruppe 2 – erweiterte Parameter	42
3.4. Installation nach einer Lagerzeit	9	9.2. Parametergruppe 3 – PID-Steuerung	47
3.5. Mechanische Abmessungen/Gewicht	10	9.3. Parametergruppe 4 – Hochleistungs-Motorsteuerung	49
3.6. Anweisungen für die Gehäusemontage (IP20 Einheiten)	13	9.4. Parametergruppe 5 – Kommunikationsparameter	50
3.7. Umrichtermontage – IP20 Einheiten	14	9.5. Erweiterte Parameter	51
3.8. Dimensionierung des Antriebsgehäuse	14	9.6. Parametergruppe 8 – Anwendungsfunktionsspezifische Parameter	53
3.9. Montageanweisungen für IP55 Einheiten	15	9.7. Brandmodus	55
3.10. Richtlinien für die Montage (IP66-Geräten)	16	9.8. Parametergruppe 9 – Benutzereingangs- und Ausgangsprogrammierung	55
3.11. Kabeldurchführungsplatte	16	9.9. Parametergruppe 0 – Überwachungsparameter (schreibgeschützt)	56
3.12. Installieren des IP66 Sonnenschutz	17	10. Serielle Kommunikation	59
3.13. Entfernen der Anschlussabdeckung	18	10.1. RS-485 Kommunikation	59
3.14. Routinemäßige Wartung	18	10.2. Modbus RTU-Kommunikation	60
3.15. IP66 (Nema 4X) Durchführungsplatte und Verriegelung	19	10.3. BACnet MSTP	62
4. Elektrische Installation	20	11. Technische Daten	68
4.1. Schaltplan	20	11.1. Umgebung	68
4.2. Erdung des Umrichters	21	11.2. Eingangsspannungsbereiche	68
4.3. EMV-konforme Installation	22	11.3. Eingangsspannungsbereiche	68
4.4. Stromversorgungsanschlüsse	24	11.4. Phasenasymmetrie	68
4.5. Optionale Eingangsdrosseln	24	11.5. Ausgangsleistungs- und -stromwerte	68
4.6. Anschluss von Umrichter und Motor	25	11.6. Zusätzliche Informationen zur UL-Konformität	73
4.7. Anschlüsse des Motorklemmkastens	25	11.7. Interner EMV-Filter und Varistoren - Trennverfahren	74
4.8. Thermischer Motorüberlastschutz	26	11.8. Abstufungsinformationen	75
4.9. Verkabelung der Steuerklemmen	26	12. Problembehebung	76
4.10. Steuerklemmenanschlüsse	28	12.1. Fehlermeldungen	76
4.11. Safe Torque Off - Sicher abgeschaltetes Moment	29	12.2. Fehler zurücksetzen	78
5. Bedienung der Tastatur und Anzeige	33	13. Energieeffizienzklassifizierung	79
5.1. Tastatur-Layout und -Funktion	33		
5.2. Auswahl der Sprache auf der TFT Anzeige	33		
5.3. Zusätzliche Anzeige Nachrichten	34		
5.4. Zugriff auf/Ändern von Parameterwerten	35		
5.5. Parameter Werkseinstellungen / Benutzereinstellungen zurücksetzen	35		
5.6. Zurücksetzen des Antriebs nach einem Fehler	35		
5.7. Umschalten zwischen den Modi „Hand“ und „Auto“	36		
5.8. Tastaturkürzel	36		

Konformitätserklärung:

Invertex Drives Ltd erklärt hiermit, dass die Optidrive Eco Produktreihe den einschlägigen Sicherheitsbestimmungen der Niederspannungsrichtlinie: 2014/30/EU (EMC) und 2014/35/EU (LVD) entspricht und gemäß folgenden harmonisierten EU-Normen entwickelt und hergestellt wurde:

EN 61800-5-1: 2003	Drehzahlveränderbare elektrische Antriebe. Anforderungen an die Sicherheit. Elektrische, thermische und energetische Anforderungen.
EN 61800-3 2. Ausgabe: 2004	Drehzahlveränderbare elektrische Antriebe. EMV-Anforderungen einschließlich spezieller Prüfverfahren.
EN61000-3-12	Grenzwerte für Oberschwingungsströme, verursacht von an das Niederspannungsnetz angeschlossenen Geräten und Einrichtungen mit einem Eingangsstrom > 16 A und <= 75 A pro Phase. Dreiphasige 200V und dreiphasige 400V Optidrive Eco Produkte entsprechen IEC 61000-3-12 in Bezug auf die THC ohne die Notwendigkeit von Netzdröseln, vorausgesetzt, dass die Kurzschlussleistung S_{SC} größer oder gleich $S_{SC(min)}$ ist an der Schnittstelle zwischen der Versorgung des Benutzers und dem öffentlichen System. Es liegt in der Verantwortung des Installateurs oder Benutzer der Ausrüstung, um nach Rücksprache mit dem Verteilernetzbetreiber, falls erforderlich, sicherzustellen, dass die Ausrüstung nur an eine Versorgung mit einer Kurzschlussleistung S_{SC} angeschlossen ist, die größer oder gleich $S_{SC(min)}$ ist, berechnet als: $S_{SC(min)} = 320 \times V_{rated} \times I_{rated}$ Dabei ist V_{rated} die Nennspannung des Frequenzumrichters (Phase zu Phase) und I_{rated} der Nennstrom des Frequenzumrichters (pro Phase).
EN 55011: 2007	Grenzwerte und Messverfahren zur Bestimmung elektromagnetischer Abstrahlungen (EMV) von industriellen, wissenschaftlichen und medizinischen (ISM) Geräten.
EN60529: 1992	Spezifikationen für Schutzarten durch Gehäuse.

Safe Torque OFF („STO“) -Funktion

Der Optidrive Eco verfügt über eine Hardware-STO-Funktion (Safe Torque Off), die gemäß den unten aufgeführten Standards entwickelt wurde.

Standard	Klassifikation	Unabhängige Prüfstelle
EN 61800-5-2:2016	Typ 2	TÜV
EN ISO 13849-1:2015	PL "d"	
EN61508 (Teil 1 bis 7) 2010	SIL 2	
EN60204-1:2006 + A1:2009 + AC: 2010	Unkontrollierter Stopp „Kategorie 0“	
EN 62061:2005/A2:2015	SIL CL 2	

Elektromagnetische Kompatibilität

Alle Optidrive Systeme wurden unter Berücksichtigung striktester EMV-Richtlinien entwickelt. Alle für einen Einsatz in der EU vorgesehenen Geräte sind mit einem internen EMV-Filter ausgestattet. Dieser soll die über die Verkabelung zurück in die Stromversorgung geleiteten Emissionen zwecks Erfüllung harmonisierter EU-Normen reduzieren.

Der Installateur hat sicherzustellen, dass die Ausrüstung bzw. das System, in die das Produkt integriert wird, den EMV-Normen des jeweiligen Landes entspricht. Dieses Benutzerhandbuch enthält Anleitungen, um sicherzustellen, dass die geltenden Standards erreicht werden.

Urheberrecht Invertex Drives Ltd © 2021

Alle Rechte vorbehalten. Ohne ausdrückliche schriftliche Genehmigung des Herausgebers darf kein Teil dieser Bedienungsanleitung in irgendeiner Form bzw. mit Hilfe irgendwelcher Mittel, ob elektrischer oder mechanischer Art, vervielfältigt oder übertragen werden; Dies schließt das Fotokopieren, das Aufzeichnen sowie den Einsatz von Informationsspeicher- oder Datenwiedergewinnungssystemen mit ein.

2-Jahres-Garantie: Alle Invertex Optidrive Eco Geräte sind mit einer 2-Jahres-Garantie ab Kaufdatum gegen Defekte gewährleistet. Der Hersteller haftet nicht für Schäden, die während oder aufgrund des Transports, des Empfangs, der Installation oder Inbetriebnahme entstehen. Eine Haftung ist ebenfalls ausgeschlossen bei Schäden und Folgen, die durch unsachgemäße, fahrlässige oder inkorrekte Installation oder Einstellung der Betriebsparameter des Frequenzumrichters, einer inkorrekten Installation, inakzeptable Staubanhäufungen, Feuchtigkeit, korrodierende Substanzen, übermäßige Vibrationen/Erschütterungen oder Umgebungstemperaturen entstehen, die außerhalb der Konstruktionspezifikation liegen.





Der regional zuständige Vertriebshändler kann nach seinem Ermessen andere Bedingungen und Konditionen anbieten und ist in sämtlichen die Garantie betreffenden Fällen erster Ansprechpartner.

Diese Bedienungsanleitung enthält die Originalanweisungen. Alle nicht-englischen Versionen sind Übersetzungen dieser Originalanweisungen.

Zum Zeitpunkt der Drucklegung dieser Anleitung waren sämtliche darin enthaltenen Angaben korrekt. Im Interesse seines Engagements für kontinuierliche Verbesserungen behält sich der Hersteller das Recht vor, Spezifikationen oder Leistung des Produkts oder den Inhalt dieser Bedienungsanleitung ohne vorherige Ankündigung zu ändern.

Diese Bedienungsanleitung gilt für die Firmware-Version 2.50. Die Firmware-Version kann im Parameter P0-28 eingesehen werden. Bedienungsanleitung Revision 3.11

Invertex Drives Ltd verfolgt eine Politik der kontinuierlichen Verbesserung, und obgleich alle Anstrengungen unternommen wurden, um präzise und aktuelle Angaben zur Verfügung zu stellen, dienen die in dieser Bedienungsanleitung enthaltenen Informationen lediglich der Orientierung und stellen keinen Teil irgendeines Vertrages dar.

	Bei der Installation des Frequenzumrichters an einem Netzteil, bei dem die Phase-Masse-Spannung die Phase-Phase-Spannung überschreiten kann (normalerweise IT-Versorgungsnetze oder Schiffe), ist es wichtig, dass die interne Masse des EMV-Filters und die Masse des Überspannungsschutz-Varistors (sofern vorhanden) getrennt sind. Im Zweifelsfall wenden Sie sich an Ihren Vertriebspartner, um weitere Informationen zu erhalten.
	Dieses Handbuch dient als Leitfaden für die ordnungsgemäße Installation. Invertex Drives Ltd kann keine Verantwortung für die Einhaltung oder Nichteinhaltung einer nationalen, lokalen oder sonstigen Vorschrift für die ordnungsgemäße Installation dieses Antriebs oder der zugehörigen Geräte übernehmen. Es besteht die Gefahr von Personen- und / oder Geräteschäden, wenn Vorschriften während der Installation ignoriert werden.
	Dieser Optidrive enthält Hochspannungskondensatoren, deren Entladung nach dem Entfernen der Hauptversorgung einige Zeit in Anspruch nimmt. Stellen Sie vor Arbeiten am Antrieb sicher, dass die Hauptversorgung von den Leitungseingängen getrennt ist. Warten Sie zehn (10) Minuten, bis sich die Kondensatoren auf einen sicheren Spannungspegel entladen haben. Die Nichtbeachtung dieser Vorsichtsmaßnahme kann zu schweren Körperverletzungen oder zum Tod führen.
	Nur qualifiziertes elektrisches Personal, das mit der Konstruktion und dem Betrieb dieses Geräts und den damit verbundenen Gefahren vertraut ist, darf dieses Gerät installieren, einstellen, betreiben oder warten. Lesen und verstehen Sie dieses Handbuch und andere anwendbare Handbücher vollständig, bevor Sie fortfahren. Die Nichtbeachtung dieser Vorsichtsmaßnahme kann zu schweren Körperverletzungen oder zum Tod führen.

1. Einleitung

1.1. Wichtige Sicherheitsinformationen

Lesen und beachten Sie die folgenden WICHTIGEN SICHERHEITSINFORMATIONEN sowie alle Warn- und Vorsichtshinweise an anderen Stellen sorgfältig durch.



Gefahr: Weist auf die Gefahr eines elektrischen Schlages hin, die ohne entsprechende Vorbeugungsmaßnahmen zu Schäden an der Ausrüstung oder gar Verletzungen und Tod führen kann.

Dieser Frequenzumrichter (Optidrive) ist für die Integration in komplette Ausrüstungen oder Systeme als Teil einer festen Installation vorgesehen. Bei unsachgemäßer Installation kann das Gerät ein Sicherheitsrisiko darstellen. Der Optidrive Umrichter verwendet hohe elektrische Spannungen und Ströme, führt ein hohes Maß an gespeicherter elektrischer Energie und wird für das Steuern und Regeln von Maschinen und Anlagen genutzt, die aufgrund ihrer Bauart Verletzungen verursachen können. Elektroinstallation und Systemdesign erfordern besondere Aufmerksamkeit, damit Gefahren sowohl beim normalen Betrieb als auch im Falle einer Funktionsstörung vermieden werden können. Dieses Produkt darf nur von qualifizierten Elektrikern eingebaut und gewartet werden.

Systemdesign, Installation und Inbetriebnahme darf nur Personen erfolgen, die aufgrund ihrer Kenntnisse und praktischen Erfahrung dazu geeignet sind. Diese Sicherheitsinformationen und die Anweisungen dieser Anleitung sind sorgfältig durchzulesen und alle Informationen im Hinblick auf den Transport, die Lagerung und Verwendung des Optidrive Umrichters zu beachten, einschließlich der angegebenen Umweltbeschränkungen.

Führen Sie keine Durchschlagprüfung oder Stehspannungsprüfung am Optidrive Umrichter durch. Vor jeglichen elektrischen Messungen ist das Gerät von der Stromversorgung zu trennen. Das Produkt ist mit internen Überspannungsableitern ausgestattet, die es gegen leitungsgebundene Überspannungen schützen soll, die wiederum ein Scheitern des Hochspannungstests verursachen.

Gefahr eines elektrischen Schlages! Vor dem Beginn jeglicher Arbeiten den Optidrive Umrichter SPANNUNGSFREI machen. Die Klemmen und Innenkomponenten des Geräts stehen bis zu 10 Minuten nach der Trennung vom Netz immer noch unter Hochspannung. Prüfen Sie vor dem Beginn jeglicher Arbeiten mit einem Multimeter, ob alle Leistungsklemmen spannungsfrei sind.

Wenn der Umrichter über Steckverbinder mit dem Netz verbunden ist, darf die Verbindung frühestens 10 Minuten nach der Netzabschaltung getrennt werden.

Überprüfen Sie die Kabelverbindungen und die korrekte Erdung gemäß örtlichen Vorschriften oder Empfehlungen. Der Fehlerstrom des Umrichters kann bei 3,5 mA und darüber liegen; dazu muss das Erdungskabel für den maximalen Netzfehlerstrom ausgelegt sein, der normalerweise durch Sicherungen oder Motorschutzschalter begrenzt wird. In der Netzversorgung zum Umrichter müssen ausreichend bemessene Sicherungen oder Leitungsschutzschalter gemäß den regional geltenden Gesetzen bzw. Bestimmungen eingebaut sein.

Nicht an den Steuerleitungen arbeiten, solange Strom am Frequenzumrichter oder externen Steuerleitungen anliegt.



Gefahr: Weist auf eine potenzielle Gefahrensituation (außer elektrisch) hin, die ohne entsprechende Vorbeugungsmaßnahmen zu Sachschäden führen kann.

In der Europäischen Union müssen alle Geräte, Anlagen und Maschinen, in denen dieses Produkt zur Anwendung kommt, der Maschinensicherheitsrichtlinie 98/37/EC entsprechen. Vor allem der Maschinenhersteller ist dafür verantwortlich, einen Haupt-Netzschalter zur Verfügung zu stellen und zu gewährleisten, dass die elektrische Anlage der Norm EN60204-1 entspricht.

Das durch die Steuereingabefunktionen des Optidrive Umrichters, wie z. B. Stopp/Start, Vorwärts/Rückwärts und Höchstdrehzahl, gegebene Maß an Integrität reicht für den Einsatz bei sicherheitskritischen Anwendungen ohne unabhängige Schutzkanäle nicht aus. Alle Anwendungen, bei denen eine Fehlfunktion zu Verletzungen oder Tod führen kann, müssen einer Risikobewertung unterzogen und ggf. durch zusätzliche Maßnahmen gesichert werden.

Der angetriebene Motor kann, wenn das Freigabesignal aktiv ist, beim Einschalten der Stromversorgung starten.

Die STOPP-Funktion führt nicht zur Beseitigung einer potenziell tödlichen Hochspannung. Machen Sie den Umrichter SPANNUNGSFREI und warten Sie 10 Minuten, bevor Sie irgendwelche Arbeiten daran vornehmen. Führen Sie niemals irgendwelche Arbeiten an Umrichter, Motor oder Motorkabeln durch, während der Eingangsstrom noch anliegt.

Der Optidrive Umrichter lässt sich so programmieren, dass der angetriebene Motor mit einer Drehzahl oberhalb oder unterhalb des Wertes betrieben wird, der erreicht wird, wenn der Motor direkt an die Netzversorgung angeschlossen ist. Holen Sie die Bestätigung der Hersteller des Motors und der angetriebenen Maschine hinsichtlich der Eignung für den Betrieb oberhalb des beabsichtigten Drehzahlbereichs ein, bevor Sie die Maschine in Betrieb nehmen.

Vermeiden Sie die Aktivierung der automatischen Fehler-Reset-Funktion für Systeme, wenn dies zu einer potenziell gefährlichen Situation führen kann.

IP55-Antriebe können in einer Umgebung mit Verschmutzungsgrad 2 installiert werden. IP66-Antriebe für den Außenbereich können in einer Umgebung mit Verschmutzungsgrad 4 installiert werden. IP20-Antriebe müssen in einer Umgebung mit Verschmutzungsgrad 1 installiert werden. Wenn IP20-Antriebe in einer Umgebung mit einem höheren Verschmutzungsgrad installiert werden müssen, muss der Antrieb in einem Gehäuse installiert werden, das dem Antrieb eine Umgebung mit einem Verschmutzungsgrad 1 bietet.

Optidrives sind nur für den Innenbereich bestimmt. Sie sind nicht speziell für die Installation im Freien geeignet und müssen gemäß den Richtlinien des Herstellers installiert werden.

Stellen Sie beim Einbau des Umrichters sicher, dass für ausreichend Kühlung gesorgt ist. Führen Sie, wenn sich der Umrichter in Einbauposition befindet, keine Bohrarbeiten durch, da Bohrstaub und Bohrspäne zu einer Beschädigung führen können.

Das Eindringen leitfähiger oder entflammbarer Fremdkörper ist zu verhindern. Es dürfen keine brennbaren Materialien in der Nähe des Umrichters gelagert werden. Die relative Feuchtigkeit darf 95 % (nicht-kondensierend) nicht übersteigen.

Versorgungsspannung, -frequenz und Anzahl der Phasen (1 oder 3) müssen den Werkseinstellungen des Optidrive Umrichters entsprechen. In keinem Fall die Hauptstromversorgung an die Ausgangsklemmen U, V oder W anschließen.

Installieren Sie keinerlei automatische Schaltgeräte zwischen Umrichter und Motor. Dies kann zu einer Auslösung des Motorschutzes und einem Betriebsausfall führen.

Wenn sich Steuerleitungen in der Nähe von Leistungskabeln befinden, so muss ein Mindestabstand von 100 mm eingehalten werden. Die Leitungen sollten sich zudem in einem Winkel von 90° kreuzen. Alle Klemmen müssen mit dem vorgesehenen Drehmoment angezogen werden.

Führen Sie niemals Reparaturen am Optidrive Umrichter durch. Kontaktieren Sie bei vermuteten Fehlern oder Störungen Ihren regionalen Invertek Drives Vertriebspartner zur weiteren Unterstützung.

2. Allgemeine Informationen und Bemessungsdaten

2.1. Umrichter-Modellnummern

2.1.1. IP20 Einheiten

200 – 240 Volt, einphasige Modelle					
Modellcode	Baugröße	kW	PS	Strom	Niedrige Harmonische
ODV-3-220043-1F12-MN	2	0,75	1	4,3	Nein
ODV-3-220070-1F12-MN	2	1,5	2	7	Nein
ODV-3-220105-1F12-MN	2	2,2	3	10,5	Nein
200 – 240 Volt, dreiphasige Modelle					
Modellcode	Baugröße	kW	PS	Strom	Niedrige Harmonische
ODV-3-220043-3F12-MN	2	0,75	1	4,3	Ja
ODV-3-220070-3F12-MN	2	1,5	2	7	Ja
ODV-3-220105-3F12-MN	2	2,2	3	10,5	Ja
ODV-3-320180-3F12-MN	3	4	5	18	Ja
ODV-3-320240-3F12-MN	3	5,5	7,5	24	Ja
ODV-3-420300-3F12-MN	4	7,5	10	30	Ja
ODV-3-420460-3F12-MN	4	11	15	46	Ja
ODV-3-520610-3F12-MN	5	15	20	61	Ja
ODV-3-520720-3F12-MN	5	18,5	25	72	Ja
ODV-3-520900-3F12-MN	5	22	30	90	Ja
ODV-3-621100-3F12-MN	6A	30	40	110	Nein
ODV-3-621500-3F12-MN	6A	37	50	150	Nein
ODV-3-621800-3F12-MN	6B	45	60	180	Nein
380 – 480 Volt, dreiphasige Modelle					
Modellcode	Baugröße	kW	PS	Strom	Niedrige Harmonische
ODV-3-240022-3F12-MN	2	0,75	1	2,2	Ja
ODV-3-240041-3F12-MN	2	1,5	2	4,1	Ja
ODV-3-240058-3F12-MN	2	2,2	3	5,8	Ja
ODV-3-240095-3F12-MN	2	4	5	9,5	Ja
ODV-3-340140-3F12-MN	3	5,5	7,5	14	Ja
ODV-3-340180-3F12-MN	3	7,5	10	18	Ja
ODV-3-340240-3F12-MN	3	11	15	24	Ja
ODV-3-440300-3F12-MN	4	15	20	30	Ja
ODV-3-440390-3F12-MN	4	18,5	25	39	Ja
ODV-3-440460-3F12-MN	4	22	30	46	Ja
ODV-3-540610-3F12-MN	5	30	40	61	Ja
ODV-3-540720-3F12-MN	5	37	50	72	Ja
ODV-3-540900-3F12-MN	5	45	60	90	Ja
ODV-3-641100-3F12-MN	6A	55	75	110	Nein
ODV-3-641500-3F12-MN	6A	75	100	150	Nein
ODV-3-641800-3F12-MN	6B	90	150	180	Nein
ODV-3-642020-3F12-MN	6B	110	175	202	Nein
ODV-3-843700-3F12-TN	8	200	300	370	Nein
ODV-3-844500-3F12-TN	8	250	400	450	Nein

500 – 600 Volt, dreiphasige Modelle

Modellcode	Baugröße	kW	PS	Strom	Niedrige Harmonische
ODV-3-260021-3012-MN	2	0,75	1	2,1	Nein
ODV-3-260031-3012-MN	2	1,5	2	3,1	Nein
ODV-3-260041-3012-MN	2	2,2	3	4,1	Nein
ODV-3-260065-3012-MN	2	4	5	6,5	Nein
ODV-3-260090-3012-MN	2	5,5	7,5	9	Nein
ODV-3-360120-3012-MN	3	7,5	10	12	Nein
ODV-3-360170-3012-MN	3	11	15	17	Nein
ODV-3-360220-3012-MN	3	15	20	22	Nein
ODV-3-460280-3012-MN	4	18,5	25	28	Nein
ODV-3-460340-3012-MN	4	22	30	34	Nein
ODV-3-460430-3012-MN	4	30	40	43	Nein
ODV-3-560540-3012-MN	5	37	50	54	Nein
ODV-3-560650-3012-MN	5	45	60	65	Nein

2.1.2. Outdoor-Geräte in Schutzart IP66**200 – 240 Volt, einphasige Modelle**

Nicht geschaltet	Mit Netztrennschalter	Baugröße	kW	PS	Strom	Niedrige Harmonische
ODV-3-220043-1F1A-MN	ODV-3-220043-1F1E-MN	2	0,75	1	4,3	No
ODV-3-220070-1F1A-MN	ODV-3-220070-1F1E-MN	2	1,5	2	7	No
ODV-3-220105-1F1A-MN	ODV-3-220105-1F1E-MN	2	2,2	3	10,5	No

200 – 240 Volt, dreiphasige Modelle

Nicht geschaltet	Mit Netztrennschalter	Baugröße	kW	PS	Strom	Niedrige Harmonische
ODV-3-220043-3F1A-MN	ODV-3-220043-3F1E-MN	2	0,75	1	4,3	Yes
ODV-3-220070-3F1A-MN	ODV-3-220070-3F1E-MN	2	1,5	2	7	Yes
ODV-3-220105-3F1A-MN	ODV-3-220105-3F1E-MN	2	2,2	3	10,5	Yes
ODV-3-320180-3F1A-MN	ODV-3-320180-3F1E-MN	3	4	5	18	Yes
ODV-3-320240-3F1A-MN	ODV-3-320240-3F1E-MN	3	5,5	7,5	24	Yes
ODV-3-320300-3F1A-MN	ODV-3-320300-3F1E-MN	3	7,5	10	30	Yes
ODV-3-420460-3F1A-MN	ODV-3-420460-3F1E-MN	4	11	15	46	Yes

380 – 480 Volt, dreiphasige Modelle

Nicht geschaltet	Mit Netztrennschalter	Baugröße	kW	PS	Strom	Niedrige Harmonische
ODV-3-240022-3F1A-MN	ODV-3-240022-3F1E-MN	2	0,75	1	2,2	Yes
ODV-3-240041-3F1A-MN	ODV-3-240041-3F1E-MN	2	1,5	2	4,1	Yes
ODV-3-240058-3F1A-MN	ODV-3-240058-3F1E-MN	2	2,2	3	5,8	Yes
ODV-3-240095-3F1A-MN	ODV-3-240095-3F1E-MN	2	4	5	9,5	Yes
ODV-3-240140-3F1A-MN	ODV-3-240140-3F1E-MN	2A	5,5	7,5	14	Yes
ODV-3-340180-3F1A-MN	ODV-3-340180-3F1E-MN	3	7,5	10	18	Yes
ODV-3-340240-3F1A-MN	ODV-3-340240-3F1E-MN	3	11	15	24	Yes
ODV-3-340300-3F1A-MN	ODV-3-340300-3F1E-MN	3	15	20	30	Yes
ODV-3-440390-3F1A-MN	ODV-3-440390-3F1E-MN	4	18,5	25	39	Yes
ODV-3-440460-3F1A-MN	ODV-3-440460-3F1E-MN	4	22	30	46	Yes

500 – 600 Volt, dreiphasige Modelle

Nicht geschaltet	Mit Netztrennschalter	Baugröße	kW	PS	Strom	Niedrige Harmonische
ODV-3-260021-301A-MN	ODV-3-260021-301E-MN	2	0,75	1	2,1	No
ODV-3-260031-301A-MN	ODV-3-260031-301E-MN	2	1,5	2	3,1	No
ODV-3-260041-301A-MN	ODV-3-260041-301E-MN	2	2,2	3	4,1	No
ODV-3-260065-301A-MN	ODV-3-260065-301E-MN	2	4	5	6,5	No
ODV-3-260090-301A-MN	ODV-3-260090-301E-MN	2	5,5	7,5	9	No
ODV-3-360120-301A-MN	ODV-3-360120-301E-MN	3	7,5	10	12	No
ODV-3-360170-301A-MN	ODV-3-360170-301E-MN	3	11	15	17	No
ODV-3-360220-301A-MN	ODV-3-360220-301E-MN	3	15	20	22	No
ODV-3-460280-301A-MN	ODV-3-460280-301E-MN	4	18,5	25	28	No
ODV-3-460340-301A-MN	ODV-3-460340-301E-MN	4	22	30	34	No
ODV-3-460430-301A-MN	ODV-3-460430-301E-MN	4	30	40	43	No

2.1.3. IP55-Antriebe

200 – 240 Volt, dreiphasige Modelle					
Modellcode	Baugröße	kW	PS	Strom	Niedrige Harmonische
ODV-3-420300-3F1N-MN	4	7,5	10	30	Ja
ODV-3-420460-3F1N-MN	4	11	15	46	Ja
ODV-3-520610-3F1N-MN	5	15	20	61	Ja
ODV-3-520720-3F1N-MN	5	18,5	25	72	Ja
ODV-3-520900-3F1N-MN	5	22	30	90	Ja
ODV-3-621100-3F1N-MN	6	30	40	110	Nein
ODV-3-621500-3F1N-MN	6	37	50	150	Nein
ODV-3-621800-3F1N-MN	6	45	60	180	Nein
ODV-3-722020-3F1N-MN	7	55	75	202	Nein
ODV-3-722480-3F1N-MN	7	75	100	248	Nein
380 – 480 Volt, dreiphasige Modelle					
Modellcode	Baugröße	kW	PS	Strom	Niedrige Harmonische
ODV-3-440300-3F1N-MN	4	15	20	30	Ja
ODV-3-440390-3F1N-MN	4	18,5	25	39	Ja
ODV-3-440460-3F1N-MN	4	22	30	46	Ja
ODV-3-540610-3F1N-MN	5	30	40	61	Ja
ODV-3-540720-3F1N-MN	5	37	50	72	Ja
ODV-3-540900-3F1N-MN	5	45	60	90	Ja
ODV-3-641100-3F1N-MN	6	55	75	110	Nein
ODV-3-641500-3F1N-MN	6	75	100	150	Nein
ODV-3-641800-3F1N-MN	6	90	150	180	Nein
ODV-3-742020-3F1N-MN	7	110	175	202	Nein
ODV-3-742400-3F1N-MN	7	132	200	240	Nein
ODV-3-743020-3F1N-MN	7	160	250	302	Nein
500 – 600 Volt, dreiphasige Modelle					
Modellcode	Baugröße	kW	PS	Strom	Niedrige Harmonische
ODV-3-460220-301N-MN	4	15	20	22	Nein
ODV-3-460280-301N-MN	4	18,5	25	28	Nein
ODV-3-460340-301N-MN	4	22	30	34	Nein
ODV-3-460430-301N-MN	4	30	40	43	Nein
ODV-3-560540-301N-MN	5	37	50	54	Nein
ODV-3-560650-301N-MN	5	45	60	65	Nein
ODV-3-660780-301N-MN	6	55	75	78	Nein
ODV-3-661050-301N-MN	6	75	100	105	Nein
ODV-3-661300-301N-MN	6	90	125	130	Nein
ODV-3-661500-301N-MN	6	110	150	150	Nein

2.1.4. Varianten mit niedrigen Harmonischen

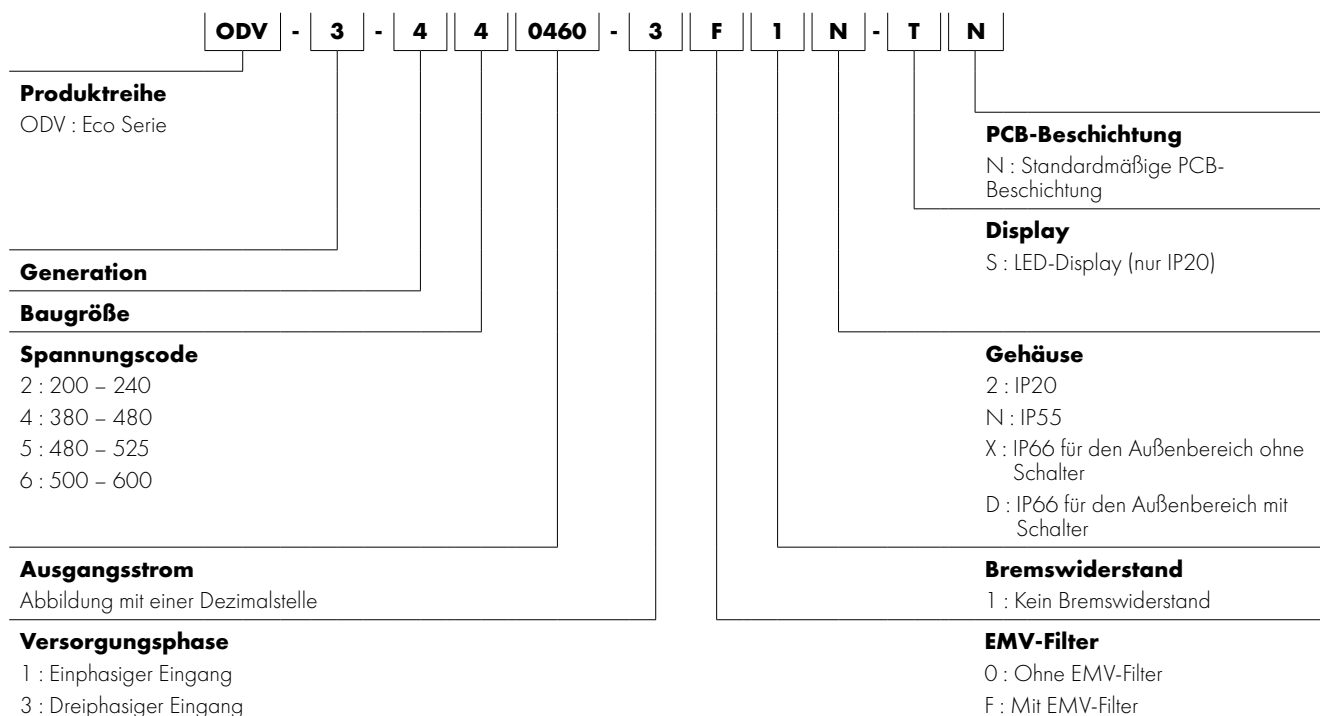
Der Großteil der Optidrive Eco Produktreihe basiert auf einer Low Harmonic Lösung mit Folienkondensator-Technologie zur Einhaltung der EN 61000-3-12 ohne zusätzliche Ausrüstung. Diese Norm legt Grenzwerte für die Oberschwingungsströme fest für Geräte, die an öffentliche Niederspannungsnetze mit Eingangsströmen > 16A und ≤ 75A pro Phase angeschlossen sind. Es ist wichtig zu verstehen welche Modelle aus der Produktreihe sind mit der niedrigen harmonischen Technologie ausgerüstet, die im Folgenden beschrieben wird.

Der Optidrive Eco dreiphasige 200V (200-240V) Eingang und der dreiphasige 400V (380-480V) Eingang die Baugröße 2 bis und einschließlich der Baugröße 5 sind Antriebe mit niedrigerer Oberschwingung unter Verwendung der Filmkondensator-Technologie. Bitte beachten Sie die Produktetabellen im Abschnitt 2.1. *Umrichter-Modellnummern mit Nachweis*.

Kurz gesagt bedeutet dies, dass die Low Harmonic-Antriebe keine Eingangsdrossel benötigen und diese nicht installiert sein sollte - Antriebe außerhalb der oben genannten Baugrößen und Versorgungsspannung / Anzahl der Phasen, sind mit Standard-Elektrolytkondensatoren ausgerüstet und könnten bei Verwendung von Eingangsdrosseln davon profitieren, wenn eine weitere Oberwellenreduktion erforderlich ist.

2.2. Identifikation des Umrichters nach Modellnummer

Jeder Umrichter kann über seine Modellnummer identifiziert werden, siehe unten. Diese Nummer finden Sie auf dem Lieferetikett sowie dem Typenschild. Die Modellnummer enthält Informationen zum Umrichter sowie werkseitig installierten Optionen.





3. Mechanische Installation

3.1. Vor der Installation

- Nehmen Sie den Optidrive Umrichter aus der Verpackung und prüfen Sie ihn auf eventuelle Beschädigungen. Sollten Sie welche feststellen, benachrichtigen Sie umgehend den Spediteur.
- Prüfen Sie das Leistungsschild des Umrichters, um sicherzustellen, dass er den richtigen Typ und die korrekten Leistungsanforderungen für Ihre Anwendung aufweist.
- Gewährleisten Sie, dass die in den Abschnitten 3.6. *Anweisungen für die Gehäusemontage (IP20 Einheiten) auf Seite 13*, 3.10. *Richtlinien für die Montage (IP66-Geräten) auf Seite 16* und 3.8. *Dimensionierung des Antriebsgehäuse auf Seite 14* beschriebenen minimalen Kühlluftzwischenräume stets frei bleiben.
- Die Umgebungstemperatur darf die in Abschnitt 11.1. *Umgebung* angegebenen Grenzwerte nicht überschreiten.
- Sorgen Sie für eine geeignete saubere Kühlluft, die frei von Feuchtigkeit und Verunreinigungen ist.

3.2. Allgemeines

- Packen Sie den Optidrive vorsichtig aus und prüfen Sie ihn auf Anzeichen von Beschädigungen. Benachrichtigen Sie den Versender unverzüglich, falls vorhanden.
- Überprüfen Sie das Typenschild, um sicherzustellen, dass es der richtige Typ ist und die Leistungsangaben den Anforderungen der Anwendung entsprechen.
- Um mögliche Unfälle oder Schäden zu vermeiden, lagern Sie den Optidrive Umrichter bis zur Verwendung in seiner Verpackung. Der Lagerort muss sauber und trocken sein und eine Umgebungstemperatur von -40 °C bis +60 °C aufweisen.

3.3. UL-konforme Installation

Beachten Sie Folgendes für eine UL-konforme Installation:

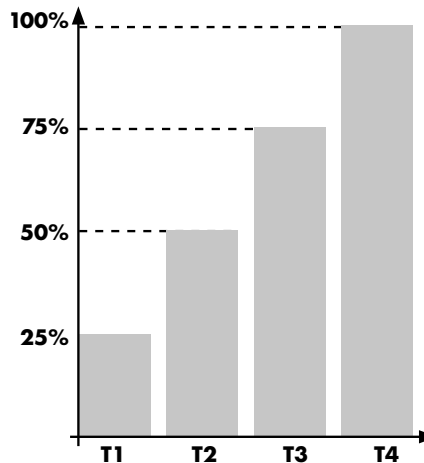
- Eine aktuelle Liste der UL-kompatiblen Produkte finden Sie in der UL-Liste NMMS.E226333.
- Der Frequenzumrichter kann innerhalb eines Umgebungstemperaturbereichs betrieben werden, wie in Abschnitt 11.1. *Umgebung* auf Seite 68.
- UL-gelistete Ringklemmen / Kabelschuhe müssen für alle Sammelschienen- und Erdungsanschlüsse verwendet werden.

Siehe Abschnitt 11.6. *Zusätzliche Informationen zur UL-Konformität* auf Seite 73.

3.4. Installation nach einer Lagerzeit

Wenn der Antrieb vor der Installation einige Zeit gelagert wurde, oder ohne Hauptstromversorgung für einen längeren Zeitraum geblieben ist, ist es notwendig, die Gleichstromkondensatoren innerhalb des Antriebs, vor dem Betrieb, zu reformieren gemäß der folgenden Tabelle. Für Antriebe, die für einen Zeitraum von mehr als 2 Jahren nicht an die Hauptstromversorgung angeschlossen waren, erfordert dies eine reduzierte Netzspannung. Die reduzierte Netzspannung muss für einen bestimmten Zeitraum angelegt werden und schrittweise hochgefahren werden, bevor der Antrieb in Betrieb genommen werden kann. Die relativen Spannungspegel zu der Nennspannung des Frequenzumrichters und die Zeiträume (30 Minuten), für die sie angewendet werden müssen, wird in der nebenstehenden Tabelle gezeigt. Nach Abschluss des Verfahrens kann der Antrieb wie gewohnt betrieben werden.

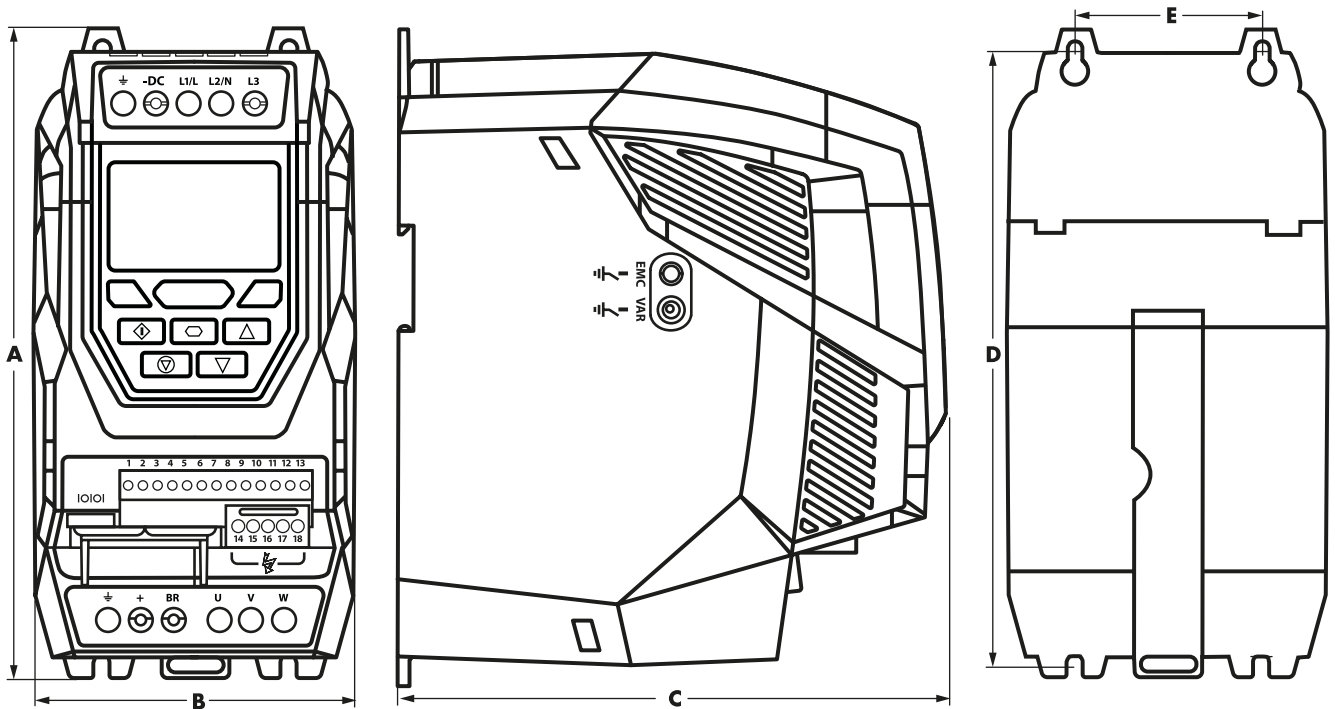
HINWEIS Dies gilt nur für Versionen mit nicht niedrigen Harmonischen - siehe Abschnitt 2.1.4. *Varianten mit niedrigen Harmonischen* auf Seite 8.



Lagerungszeitraum/ Außerbetriebszeitraum	Anfängliche Eingangsspannung	Zeitraum T1	Sekundäre Eingangsspannung	Zeitraum T2	Tertiäre Eingangsspannung	Zeitraum T3	Abschließende Eingangsspannung	Zeitraum T4
Bis zu 1 Jahr	100%				N/A			
1-2 Jahre	100%	1 Stunde			N/A			
2-3 Jahre	25%	30 Minuten	50%	30 Minuten	75%	30 Minuten	100%	30 Minuten
Über 3 Jahre	25%	2 Stunden	50%	2 Stunden	75%	2 Stunden	100%	2 Stunden

3.5. Mechanische Abmessungen/Gewicht

3.5.1. IP20 Einheiten



Umrichter Baugröße	A		B		C		D		E		Gewicht	
	mm	Zoll	mm	Zoll	mm	Zoll	mm	Zoll	mm	Zoll	Kg	lb
2	221	8,70	110	4,33	185	7,28	209	8,23	63	2,48	1,8	4,0
3	261	10,28	131	5,16	205	8,07	247	9,72	80	3,15	3,5	7,7
4	418	16,46	172	6,77	240	9,45	400	15,75	125	4,92	10,4	22,9
5	486	19,13	233	9,17	260	10,24	460	18,11	175	6,89	19,9	43,8
6A	614	24,17	286	11,25	320	12,59	588	23,14	200	7,87	42,5	93,5
6B	726	28,58	330	13	320	12,59	692	27,24	225	8,85	43,5	95,7
8	995	39,17	480	18,89	477	18,77	942	37,08	432	17	112	246,4

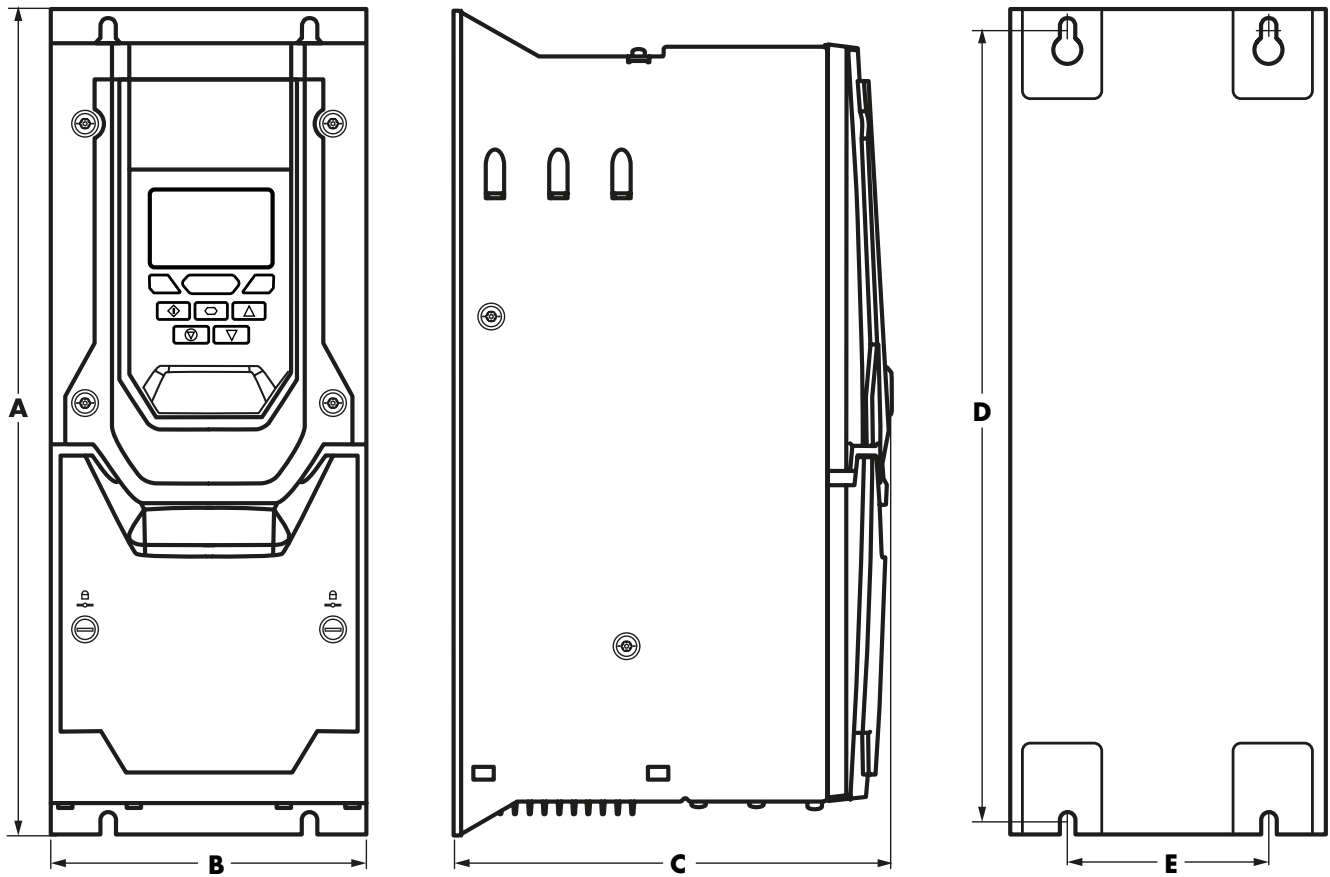
Montageschrauben		
Baugrößen	Metrisch	Inch
2	M4	#8
3	M4	#8
4	M8	5/16
5	M8	5/16
6A	M8	5/16
6B	M10	3/8
8	M12	7/16

Drehmomente - Klemmen			
	Baugrößen	Erforderliches Drehmoment	
Anzugsdrehmoment Steuerklemmen	Alle	0,5 Nm	4,5 lb-Zoll
	2 & 3	1 Nm	9 lb-Zoll
	4	2 Nm	18 lb-Zoll
Anzugsdrehmoment Leistungsklemmen	5	4 Nm	35,5 lb-Zoll
	6A	12 Nm	9 lb-Zoll
	6B	15 Nm	11 lb-Zoll
	8	57 Nm	42 lb-Zoll

HINWEIS

*Beim IP20 Baugröße 4 Chassis kann die Befestigung (Festziehen) einer Schraube oder Schraube mit einem Sechskantkopf, durch eine Befestigung mit einem runden Kopf ersetzt werden, diese eignet sich am besten für die Montage dieses Geräts.

3.5.2. IP55 Einheiten

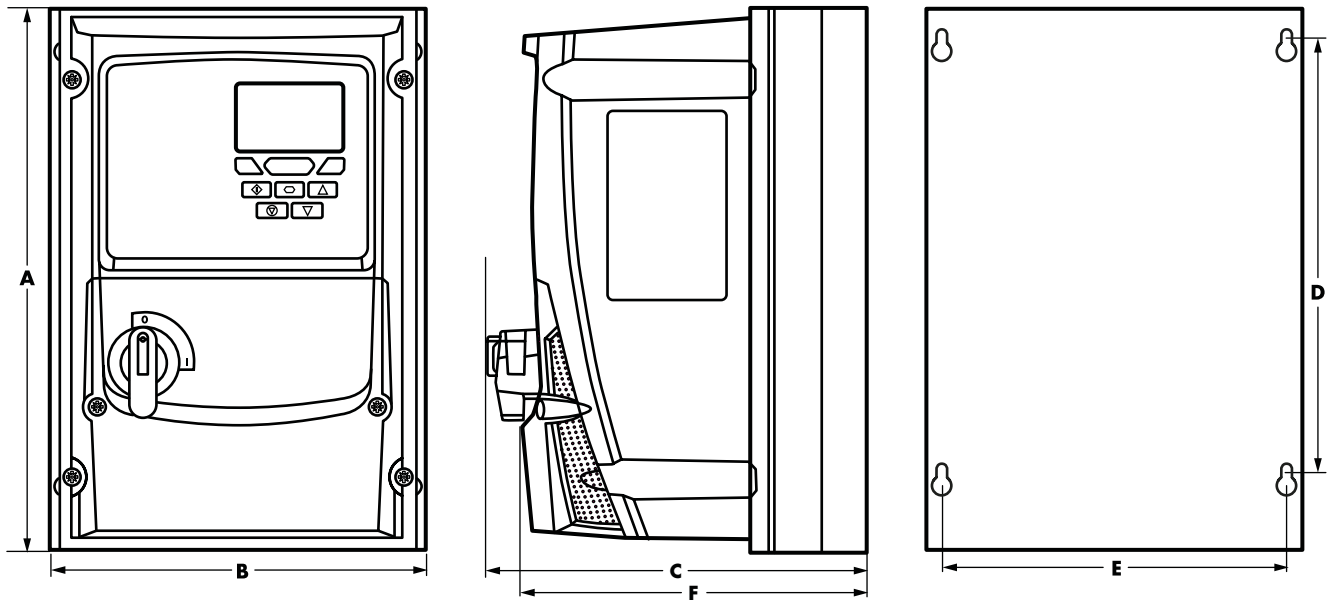


Umrichter Baugröße	A		B		C		D		E		Gewicht	
	mm	Zoll	mm	Zoll	mm	Zoll	mm	Zoll	mm	Zoll	Kg	lb
4	450	17,72	171	6,73	252	9,92	428	16,85	110	4,33	12	26,4
5	540	21,26	235	9,25	270	10,63	520	20,47	175	6,89	23	50,7
6	865	34,06	330	12,99	332	13,07	840	33,07	200	7,87	55	121,2
7	1280	50,39	330	12,99	358	14,09	1255	49,40	200	7,87	89	195,8

Montageschrauben		
Baugrößen	Metrisch	Inch
4	M8	5/16
5	M8	5/16
6	M10	3/8
7	M10	3/8

Drehmomente - Klemmen			
	Baugrößen	Erforderliches Drehmoment	
Anzugsdrehmoment Steuerklemmen	Alle	0,5 Nm	4,5 lb-Zoll
	4	2 Nm	18 lb-Zoll
Anzugsdrehmoment Leistungsklemmen	5	4 Nm	35,5 lb-Zoll
	6	15 Nm	11 lb-Zoll
	7	15 Nm	11 lb-Zoll

3.5.3. IP66 Einheiten



Umrichter Baugröße	A		B		C		D		E		F		Gewicht	
	mm	Zoll	mm	Zoll	mm	Zoll	mm	Zoll	mm	Zoll	mm	Zoll	kg	lb
2	257	10,12	188	7,40	182	7,16	200	7,87	178	7,00	172	6,77	5,5	12,1
2A	257	10,12	188	7,40	211	8,31	200	7,87	178	7,00	196	7,72		
3	310	12,20	211	8,31	235	9,25	252	9,92	197	7,75	225	8,86	8,5	18,7
4	360	14,17	240	9,45	271	10,67	300	11,81	227	8,94	260	10,24	9,5	20,9

HINWEIS

Mass C gilt nur für die Version mit dem Netztrennschalter.

Die Baugröße 2A gilt für die Baugröße 2 mit 5,50 kW, da hierfür ein tieferer Kühlkörper mit Lüfter erforderlich ist.

Montageschrauben

Baugrößen	Metrisch	Inch
Alle Größen	M4	#8

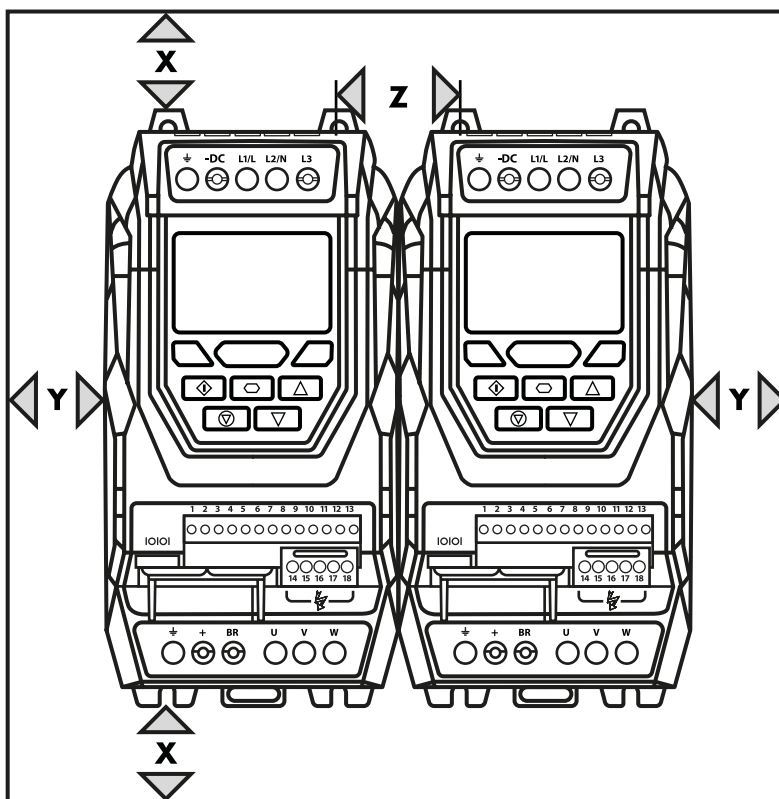
Drehmomente - Klemmen

	Baugrößen	Erforderliches Drehmoment	
Anzugsdrehmoment Steuerklemmen	2, 3 & 4	0,5 Nm	4,5 lb-Zoll
Anzugsdrehmoment Leistungsklemmen	2 & 3	0,8 Nm	7 lb-Zoll
	4	2 Nm	19 lb-Zoll

3.6. Anweisungen für die Gehäusemontage (IP20 Einheiten)

- IP20-Antriebe müssen in geeigneten Gehäusen installiert werden, um sie vor schädlichen Umwelteinflüssen zu schützen.
- Das Gehäuse sollte aus einem wärmeleitfähigen Material bestehen.
- Bei der Montage des Umrichters sind, wie unten gezeigt, entsprechende Belüftungsfreiräume einzuhalten.
- Werden belüftete Gehäuse verwendet, sollten diese unbedingt Lüftungsschlitze oben und unten aufweisen, um eine ausreichende Luftzirkulation zu gewährleisten. Luft muss unterhalb des Umrichters eingesogen werden und über dem Umrichter wieder austreten können.
- In allen Umgebungen, wo dies notwendig ist, sollte das Gehäuse so ausgelegt sein, dass das Gerät gegen Flugstaub, ätzende Gase oder Flüssigkeiten, leitende Verunreinigungen (wie Kondensation, Kohlestaub und Metallpartikel) und Sprühnebel oder Spritzwasser aus allen Richtungen geschützt ist.
- In Umgebungen mit hoher Feuchtigkeit, hohem Salzgehalt oder hohem chemischen Gehalt muss ein passend abgedichtetes Gehäuse (nicht belüftet) verwendet werden.

Gehäusekonstruktion und -layout müssen so ausgelegt sein, dass angemessene Belüftungswege und -abstände gewährleistet werden und die Luft durch den Kühlkörper des Umrichters zirkulieren kann. Inverter Drives empfiehlt folgende Mindestgrößen für Umrichter, die in nicht-belüfteten Metallgehäusen montiert werden:



Umrichter Größe	X oberhalb & unterhalb		Y beide Seiten		Z dazwischen	
	mm	Zoll	mm	Zoll	mm	Zoll
2	75	2,95	10	0,39	46	1,81
3	100	3,94	10	0,39	52	2,05
4	200	7,87	25	0,98	70	2,76
5	200	7,87	25	0,98	70	2,76
6A	200	7,87	25	0,98	70	2,76
6B	200	7,87	25	0,98	70	2,76
8	350	11,81	50	3,94	412	16,22

HINWEIS

Bei Abmessung Z wird davon ausgegangen, dass die Umrichter nebeneinander und ohne Zwischenraum montiert sind.

Der typische Wärmeverlust des Umrichters entspricht 2 % der Betriebslast.

Die o. a. Abmessungen dienen nur als Richtwerte. Die Umgebungstemperatur des Umrichters MUSS sich innerhalb des angegebenen Bereichs bewegen oder eine kontinuierliche Leistungsabstufung vorsehen.

3.7. Umrichterontage – IP20 Einheiten

- IP20 Einheiten sind für die Installation in einem Schaltschrank vorgesehen.
- Bei einer Montage mithilfe von Schrauben:
 - Markieren Sie die Bohrlöcher, indem Sie entweder den Umrichter als Schablone oder die o. a. Abmessungen verwenden.
 - Stellen Sie sicher, dass kein Bohrstaub in den Umrichter eindringt.
 - Befestigen Sie das Gerät mit M5 Schrauben an der Rückplatte des Schaltschranks.
 - Positionieren Sie den Umrichter und ziehen Sie die Montageschrauben fest.
- Bei einer Montage per DIN-Schiene (nur Baugröße 2):
 - Installieren Sie den Umrichter zunächst über die entsprechende Aussparung oben an der DIN-Schiene.
 - Drücken Sie dann den unteren Teil des Umrichters auf die DIN-Schiene, bis der untere Clip hörbar einrastet.
 - Falls notwendig, drücken/ziehen Sie den Clip mit einem Schraubendreher etwas nach unten, um die Montage zu erleichtern.
 - Um den Umrichter von der Schiene abzunehmen, drücken/ziehen Sie die Arretierlasche mit einem Schraubendreher nach unten und heben Sie zuerst die untere Seite des Umrichters aus der Schiene.

3.8. Dimensionierung des Antriebsgehäuse

Die IP20-Antriebe sind für die Montage in geeigneten Gehäusen vorgesehen. Es ist sehr wichtig sicherzustellen, dass das Gehäuse so ausgelegt ist, dass die Umgebungstemperatur des Antriebs auf einem akzeptablen Niveau bleibt.

Berechnung der Gehäusegröße für ein vollständig geschlossenes Gehäuse ohne Belüftung:

Die äußere Oberfläche, die frei ist, um Wärme an die Umgebung abzugeben, muss groß genug sein, um die im Inneren des Gehäuse erzeugte Wärme abzuleiten. - Wenn eine Oberfläche an einer Wand oder am Boden anliegt, sollte die entsprechende Oberfläche von dieser Berechnung ausgeschlossen werden. Die erforderliche Gehäuseoberfläche kann wie folgt berechnet werden:

$$A = P / K \times (T_{MAX} - T_{AMB})$$

Wobei

- A = Oberfläche des Gehäuse in Quadratmetern, die frei ist, um Wärme an die Luft abzugeben (Bereiche, die an der Wand oder am Boden montiert sind, sind ausgeschlossen)
- P = Gesamtleistung, die im Gehäuse verbraucht wird (einschließlich aller Verluste aller Stromversorgungsgeräte)
- K = Wärmekonstante, typischerweise 5,5 für lackierten Weichstahl
- T_{MAX} = Maximal zulässige Temperatur im Gehäuse (Umgebungstemperatur für den Antrieb)
- T_{AMB} = Maximale Umgebungstemperatur um das Gehäuse

Wenn das Gehäuse mit Lüftern und Filtern belüftet werden soll, kann der erforderliche Luftstrom wie folgt bestimmt werden:

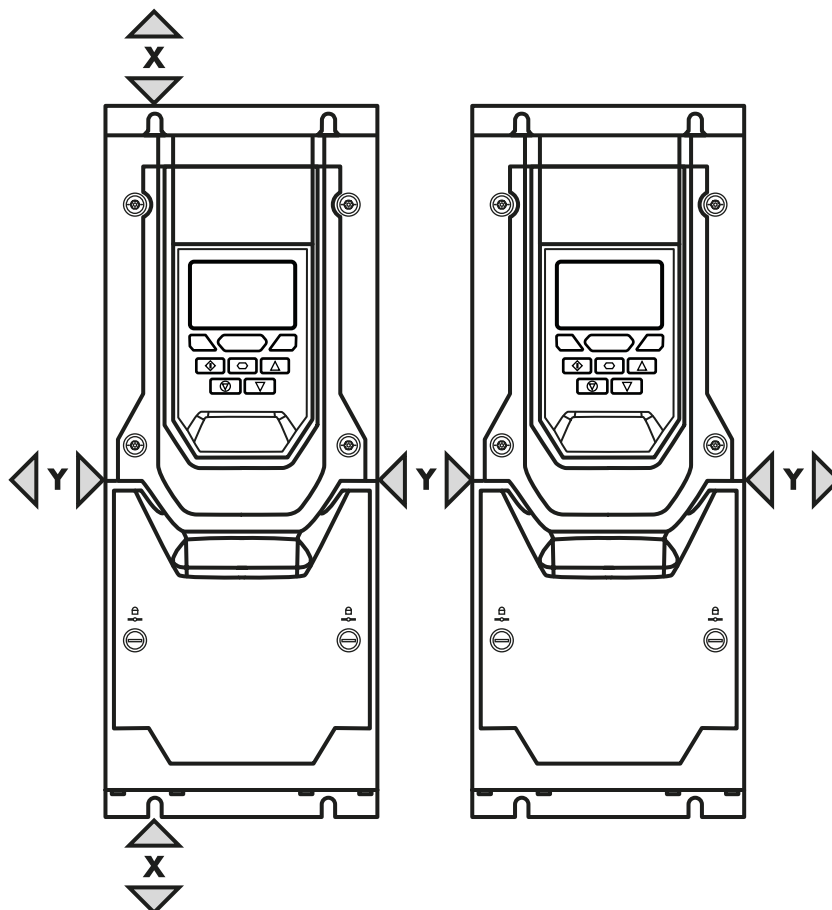
$$F = 0.053 \times P / (T_{MAX} - T_{AMB})$$

Wobei

- F = Luftstrom in Kubikmeter pro Minute
- P = Gesamtleistung, die im Gehäuse verbraucht wird (einschließlich aller Verluste aller Stromversorgungsgeräte)
- T_{MAX} = Maximal zulässige Temperatur im Gehäuse (Umgebungstemperatur für den Antrieb)
- T_{AMB} = Maximale Umgebungstemperatur um das Gehäuse

3.9. Montageanweisungen für IP55 Einheiten

- Stellen Sie vor der Montage sicher, dass der gewählte Installationsort die unter Abschnitt 11.1. Umgebung auf Seite 68 angegebenen Umgebungsbedingungen für den Umrichter erfüllt.
- Der Umrichter ist senkrecht an einer ebenen Oberfläche zu installieren.
- Die in der nachfolgenden Tabelle angegebenen Mindest-Montageabstände sind einzuhalten.
- Installationsort und Befestigungsmittel sollten für das Gewicht der Umrichter geeignet sein.
- IP55 Einheiten müssen nicht, aber können in einem Schaltschrank installiert werden.
- Markieren Sie die Bohrlöcher, indem Sie entweder den Umrichter als Schablone oder die o. a. Abmessungen verwenden.
- Zur Einhaltung der Schutzklasse müssen die entsprechenden Kabelverschraubungen verwendet werden. Die Abmessungen sind entsprechend der Anzahl und Größe der erforderlichen Kabelverbindungen zu wählen. Die Umrichter werden mit einer einfachen ungebohrten Durchführungsplatte geliefert, die dann entsprechend mit Bohrungen angepasst werden kann. Vor Beginn des Bohrvorgangs ist der Umrichter von der Durchführungsplatte abzunehmen.



Umrichter Baugröße	X- oberhalb & unterhalb		Y - beide Seiten	
	mm	in	mm	in
4 (IP55)	200	7,9	10	0,394
5 (IP55)	200	7,9	10	0,394
6 (IP55)	200	7,9	10	0,394
7 (IP55)	200	7,9	10	0,394

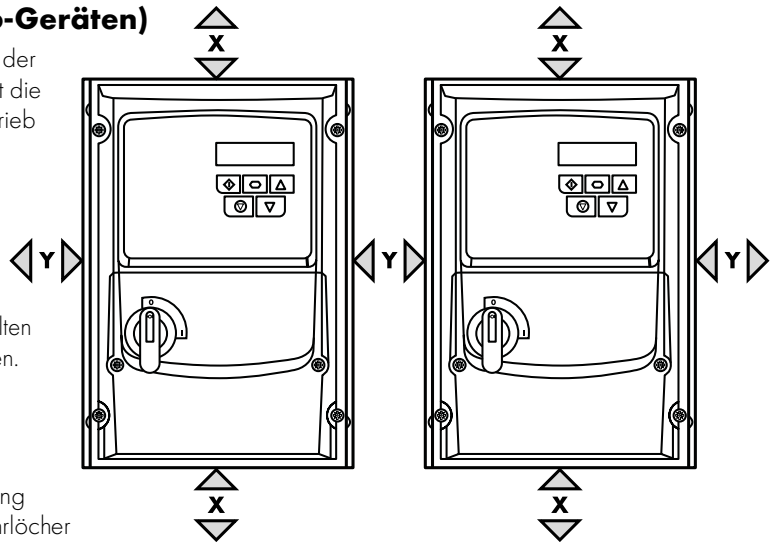
HINWEIS

Der typische Wärmeverlust des Umrichters entspricht ca. 2 % der Betriebslast.

Die o. a. Abmessungen dienen nur als Richtwerte. Die Umgebungstemperatur des Umrichters MUSS sich innerhalb des angegebenen Bereichs bewegen oder eine kontinuierliche Leistungsabstufung vorsehen..

3.10. Richtlinien für die Montage (IP66-Geräten)

- Stellen Sie vor der Montage des Antriebs sicher, dass der ausgewählte Antrieb vorhanden ist, der Standort erfüllt die Umgebungsbedingungen, Anforderungen an den Antrieb siehe Abschnitt 11.1. Umgebung auf Seite 68.
- Der Antrieb muss vertikal an einem geeigneten Ort montiert werden, auf einer ebenen Fläche.
- Die Mindestmontageabstände wie in der Tabelle unten müssen beachtet werden.
- Der Montageort und die ausgewählten Halterungen sollten ausreichend sein, um das Gewicht der Antriebe zu tragen.
- Verwenden den Antrieb als Vorlage oder dessen Abmessungen. Markieren Sie die oben gezeigten Stellen, die zum Bohren erforderlich sind.
- Geeignete Kabelverschraubungen zur Aufrechterhaltung des Eindringenschutzes am Antrieb sind erforderlich. Bohrlöcher für Netzzuleitung und Motorkabel sind in das Antriebsgehäuse vorgeformt, Die empfohlenen Kabelverschraubungsgrößen sind unten aufgeführt. Kabelverschraubungslöcher für Steuerkabel können nach Bedarf gebohrt werden.
- Der Montageort sollte vibrationsfrei sein.
- Montieren Sie den Antrieb nicht in Bereichen mit übermäßiger Luftfeuchtigkeit, ätzenden Chemikalien in der Luft oder potenziell gefährlichen Staubpartikeln.
- Vermeiden Sie die Montage in der Nähe von starken Wärmequellen.
- Der Antrieb darf nicht direktem Sonnenlicht ausgesetzt werden. Installieren Sie gegebenenfalls eine geeignete Schattenabdeckung.
- Der Montageort muss frostfrei sein.
- Der Luftstrom durch den Antriebskühlkörper darf nicht eingeschränkt werden. Der Antrieb erzeugt Wärme, die natürlich abgeführt werden muss. Der korrekte Abstand um den Antrieb muss beachtet werden.
- Wenn der Standort starken Schwankungen der Umgebungstemperatur und des Luftdrucks ausgesetzt ist, installieren Sie ein geeignetes Druckausgleichsventil in der Kabeldurchführungs-Verschraubungsplatte des Antriebs.



HINWEIS Wenn der Frequenzrichter länger als 2 Jahre gelagert wurde, müssen die Zwischenkreiskondensatoren vor dem ersten Einschalten reformiert werden.

Umrichter Baugröße	X – oberhalb & unterhalb		Y – beide Seiten	
	mm	in	mm	in
1	200	7.87	10	0.39
2	200	7.87	10	0.39
3	200	7.87	10	0.39
4	200	7.87	10	0.39

HINWEIS Oben sind nur Richtlinien aufgeführt und die Betriebsumgebungstemperatur des Frequenzrichters MUSS innerhalb der in Abschnitt 11.1. Umgebung angegebenen Grenzen jederzeit eingehalten werden.

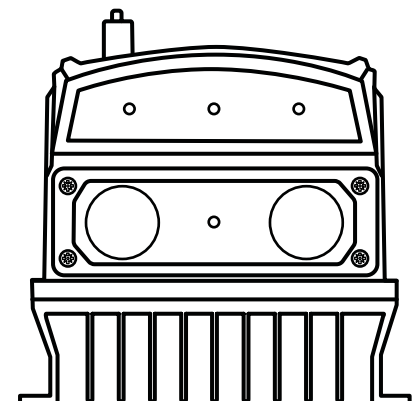
3.11. Kabeldurchführungsplatte

Die Verwendung eines geeigneten Verschraubungssystems ist erforderlich, um die entsprechende IP / NEMA-Schutzart aufrechtzuerhalten. Die Stopfbuchsenplatte hat vorgeformte Kabeleinführungslöcher für Netz- und Motoranschlüsse, die für die Verwendung mit Stopfbuchsen geeignet sind (siehe folgende Tabelle). Wenn zusätzliche Löcher erforderlich sind, können diese auf eine geeignete Größe gebohrt werden. Bitte achten Sie beim Bohren darauf, dass keine Partikel im Antrieb verbleiben.

Empfohlene Kabelverschraubungstypen und Lochgrößen IP66 / NEMA 4X Kabeldurchführungsplatte

Baugröße	Netz- und Motoranschlusskabel		
	Bohrlochgröße	Empfohlene PG-Verschraubung	Alternative Metrische-Verschraubung
Baugröße 1	22	PG16	M20
Baugröße 2 & 3	27	PG21	M25
Baugröße 4	37	PG29	-

- Schutzart nach UL-Einstufung ("Typ") wird nur erfüllt, wenn das Kabel mit einer UL-anerkannten Buchse oder Armatur für ein flexibles Leitungssystem installiert wird, das das erforderliche Schutzniveau ("Typ") erfüllt.
- Für Rohrinstallationen erfordern die Rohreintrittslöcher eine Standardöffnung in den gemäß NEC angegebenen erforderlichen Größen.
- Nicht für die Installation mit einem starren Leitungssystem vorgesehen.



3.12. Installieren des IP66 Sonnenschutz

Baugröße	Teile-Nummer
1	66-ODS1H-9016
2	66-ODS2H-9016
3 & 4	66-ODS3H-9016

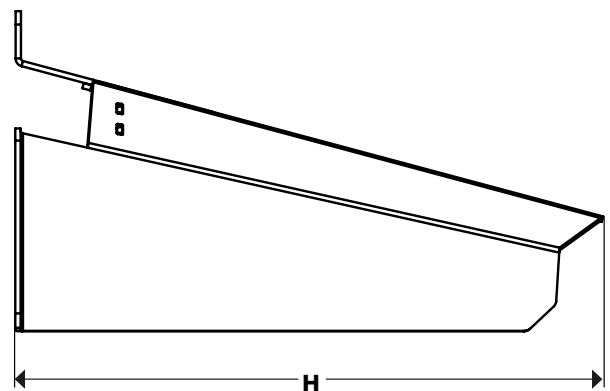
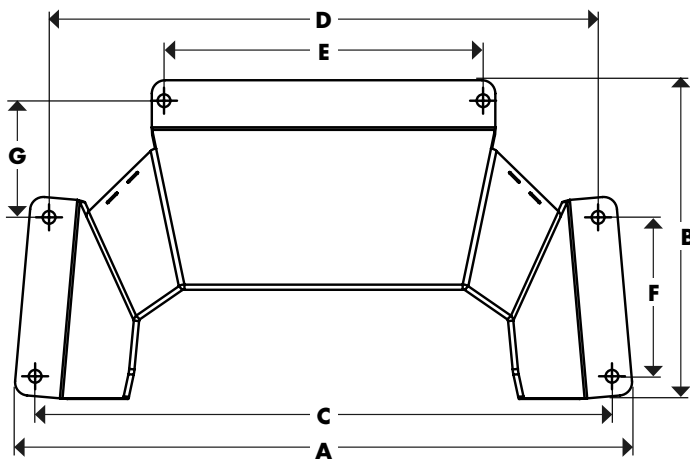
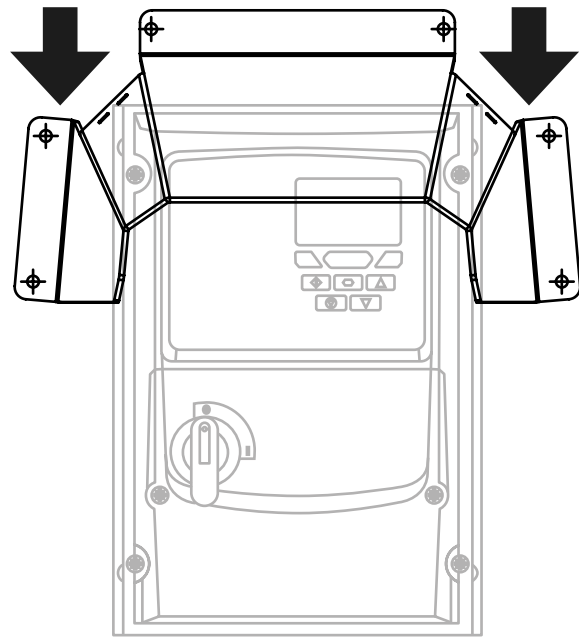
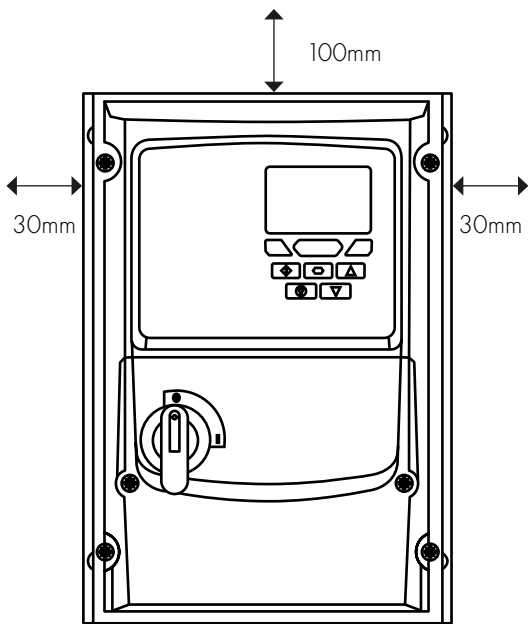
Ein IP66-Sonnenschutz sollte immer dort angebracht werden (gemäß diesen Anweisungen), wenn das Produkt im Freien installiert wird und die Anzeige des Antriebs möglicherweise direktem Sonnenlicht ausgesetzt ist oder wenn die Möglichkeit von Schnee oder Eis besteht oder andere Partikel, die sich oben auf dem Antrieb ansammeln.

Empfohlener Abstand vor der Installation

Stellen Sie sicher, dass sich auf beiden Seiten mindestens 30 mm und über dem Antrieb 100 mm Abstand befinden, damit ausreichend Platz für die Installation des IP66 Sonnenschutz vorhanden ist.

Installieren des IP66 Sonnenschutz

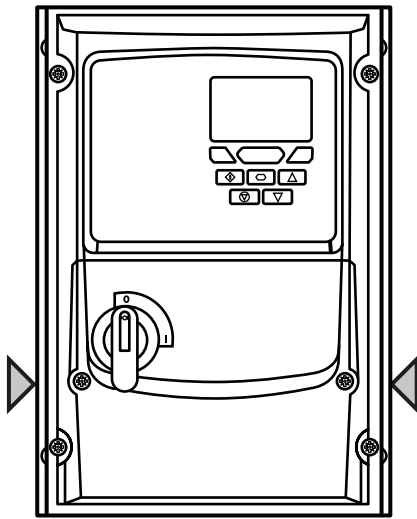
Installieren Sie den Optidrive gemäß den Anweisungen im Benutzerhandbuch. Platzieren Sie den IP66-Sonnenschutz über dem Optidrive und schieben Sie ihn nach unten, bis er oben auf dem Kühlkörper sitzt. Befestigen Sie ihn dann mit den Befestigungslöchern.



Baugröße	A		B		C		D		E		F		G		H		Lochgröße		Gewicht	
	mm	in	mm	in	mm	in	mm	in	mm	in	mm	in	mm	in	mm	in	mm	in	Kg	lb
1	232.0	9.13	119.7	4.71	217.0	8.54	206.5	8.13	120.0	4.72	59.8	2.35	43.9	1.73	225.0	8.9	4.8	0.19	1	2.2
2	275.5	10.85	139.7	5.5	259.6	10.22	247.4	9.74	140.0	5.51	69.7	2.74	48.9	1.93	285.0	11.2	4.8	0.19	1.5	3.3
3 & 4	340.7	13.41	169.7	6.68	324.7	12.78	307.3	12.1	180.0	7.09	99.6	3.92	48.9	1.93	355.0	14.0	4.8	0.19	2.5	5.5

3.13. Entfernen der Anschlussabdeckung

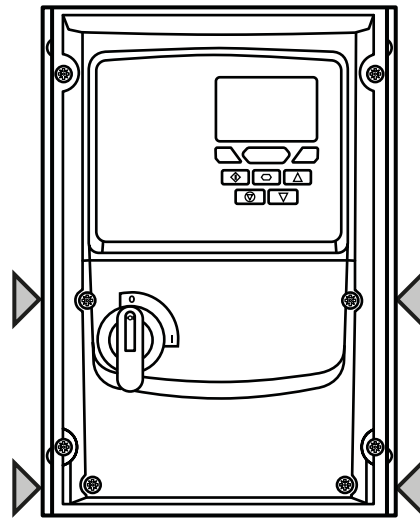
3.13.1. IP66 Baugröße 2 & 3



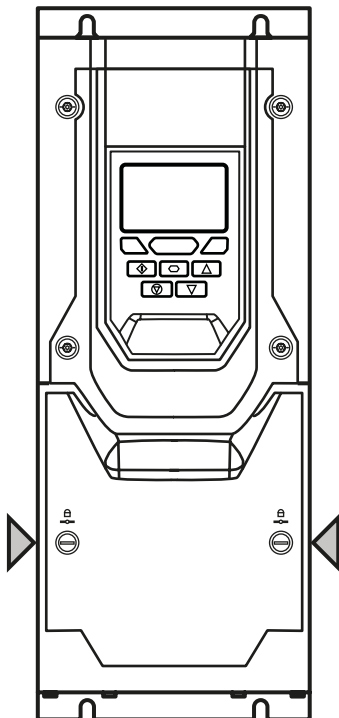
Klemmenabdeckung Lösen der Schrauben

Entfernen Sie die vordere Abdeckung, indem Sie die Schrauben gegen den Uhrzeigersinn drehen.

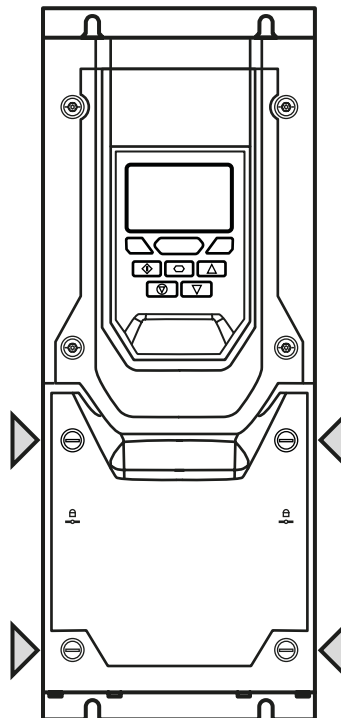
3.13.2. IP66 Baugröße 4



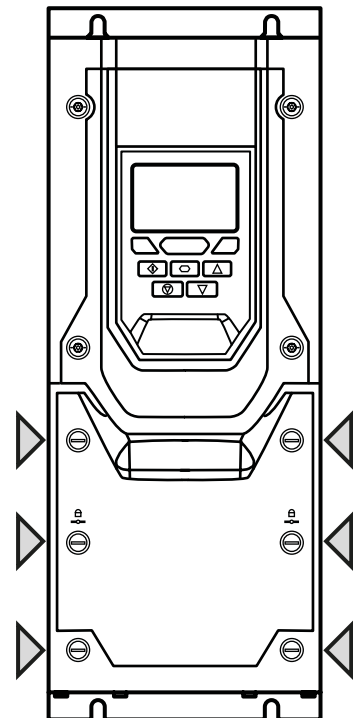
3.13.3. IP55 Baugröße 4



3.13.4. IP55 Baugröße 5



3.13.5. IP55 Baugröße 6 & 7



Alle IP55 & IP66 Einheiten verwenden an den Abdeckungen Vierteldrehverschlüsse. Siehe dazu die nachfolgenden Diagramme. Sie zeigen die Drehverschlüsse in der offenen bzw. geschlossenen (verriegelten) Position. Die Verschlüsse lassen sich einfacher bewegen, wenn Sie leicht gegen die Abdeckung drücken.

3.14. Routinemäßige Wartung

Der Umrichter ist in den Routinewartungsplan zu integrieren, um stets optimale Betriebsbedingungen zu gewährleisten. Dazu gehören:

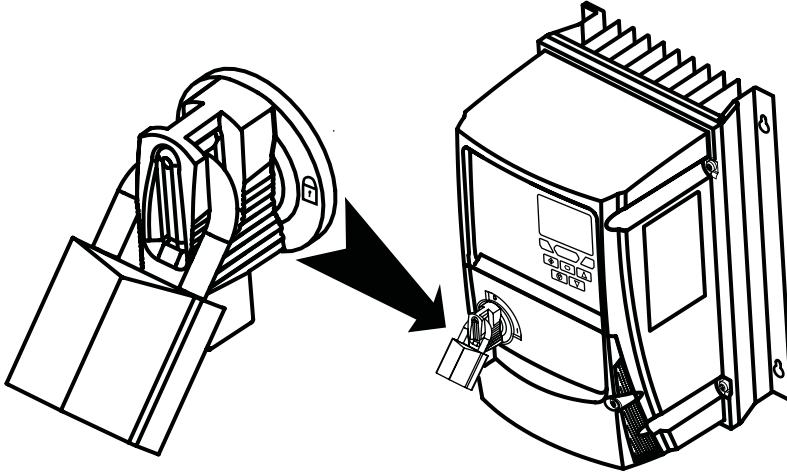
- Die Umgebungstemperatur muss gleich dem oder niedriger als der im Abschnitt 11.1. Umgebung auf Seite 68, angegebene Wert sein, unter Anwendung des entsprechenden Abstufungsfaktors.
- Die Lüfter des Kühlkörpers (falls montiert) drehen sich ohne Probleme und sind staubfrei.
- Bei einer Montage in einem Gehäuse:
 - Das Gehäuse muss staub- und kondensationsfrei sein.
 - Stellen Sie sicher, dass die Belüftung ausreichend ist und mit sauberer Luft erfolgt.
 - Jegliche Gehäuselüfter und Luftfilter müssen sauber sein und den erforderlichen Luftfluss gewährleisten.
- Außerdem sollten alle elektrischen Verbindungen geprüft werden, um sicherzustellen dass alle Schraubklemmen fest angezogen sind und die Versorgungsleitungen keine Anzeichen von Hitzeschäden aufweisen.

3.15. IP66 (Nema 4X) Durchführungsplatte und Verriegelung

Netztrennschalter-Verriegelung

Bei den Modellen mit Schalter lässt sich der Netztrennschalter mit Hilfe eines standardmäßigen 20 mm-Vorhängeschlosses in „Off“ (Aus) -Stellung verriegeln (Vorhängeschloss nicht im Lieferumfang enthalten).

IP66/Nema 12 - Verriegelung

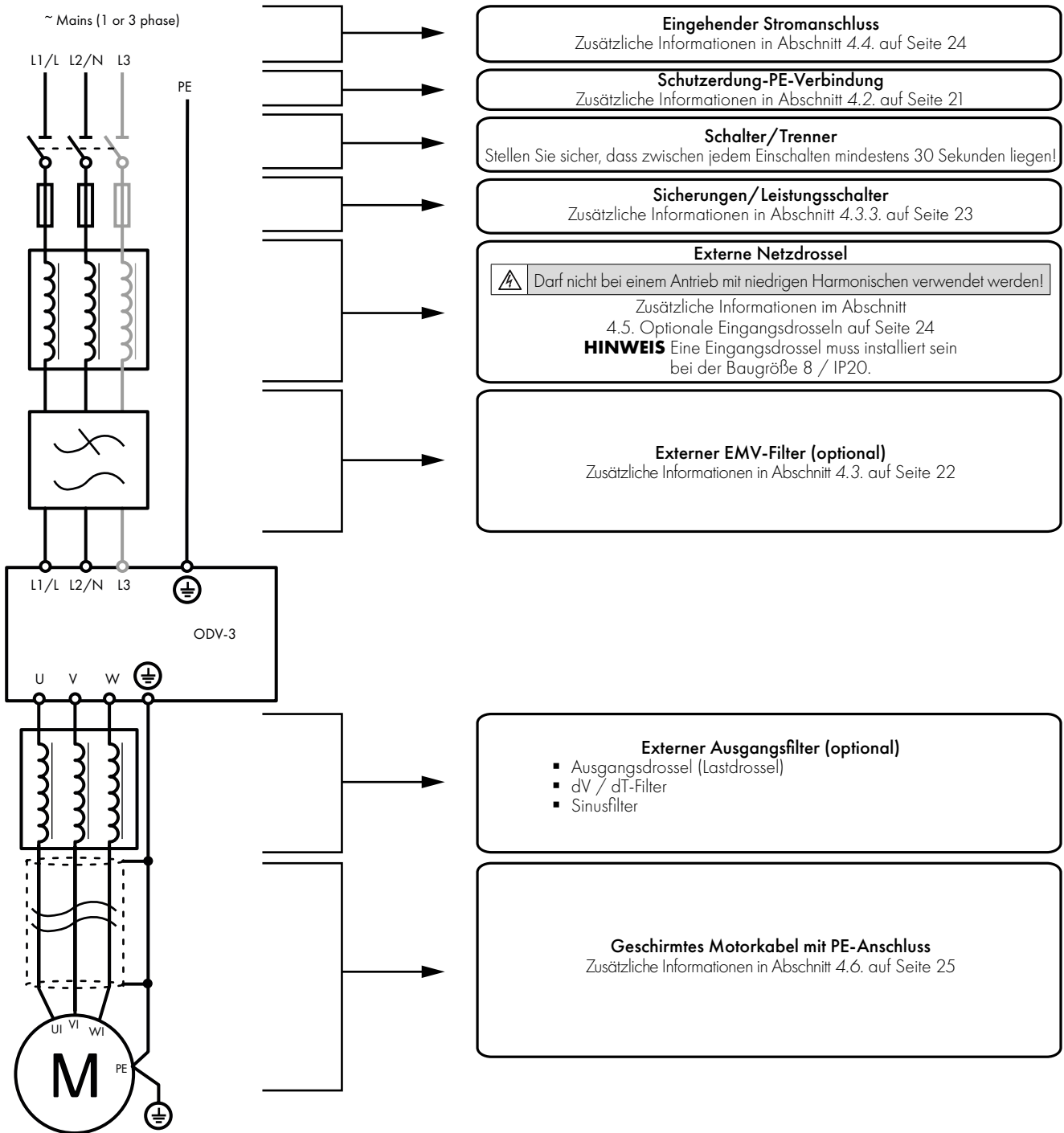


4. Elektrische Installation

4.1. Schaltplan

Alle Positionen der Stromanschlüsse sind direkt auf dem Produkt markiert. IP20-Geräte der Baugröße 2 bis 4 verfügen oben über einen Netzanschluss, die Motoranschlüsse sind unten. Alle anderen Geräte haben die Stromanschlüsse unten.

4.1.1. Stromanschlüsse



HINWEIS Antriebe mit hoher Schutzart, sind nicht für den Anschluss von starren Leitungssystemen geeignet.

	Diese Anleitung dient als Richtlinie für eine ordnungsgemäße Installation. Invertek Drives Ltd übernimmt keine Verantwortung für die Einhaltung bzw. Nichteinhaltung der für die korrekte Installation dieses Umrichters oder der dazugehörigen Ausrüstungen geltenden nationalen oder regionalen Vorschriften. Eine Nichteinhaltung dieser Vorschriften kann zu Verletzungen oder Sachschäden führen.
	Der Optidrive Umrichter verfügt über Hochspannungskondensatoren, die auch nach dem Trennen der Hauptversorgung einige Zeit benötigen, um sich zu entladen. Trennen Sie vor dem Beginn jeglicher Arbeiten die Hauptversorgung von den Netzeingängen. Warten Sie dann zehn (10) Minuten, bis sich die Kondensatoren auf sichere Spannungspegel entladen haben. Eine Nichtbefolgung dieser Vorsichtsmaßnahme kann schwere Verletzungen oder gar Tod zur Folge haben.
	Diese Ausrüstung darf nur von qualifiziertem Fachpersonal installiert, eingestellt und gewartet werden, das mit der Bauweise und dem Betrieb der Ausrüstung sowie den damit verbundenen Gefahren vertraut ist. Bevor Sie fortfahren, lesen Sie diese Anleitung und alle anderen zutreffenden Handbücher sorgfältig durch. Eine Nichtbefolgung dieser Vorsichtsmaßnahme kann schwere Verletzungen oder gar Tod zur Folge haben.

4.2. Erdung des Umrichters

4.2.1. Erdungsrichtlinien

Die Erdungsklemme jedes Optidrive Umrichters muss einzeln und DIREKT an die Erdungssammelschiene (über den EMV-Filter, wenn installiert) angeschlossen werden. Die Erdungsanschlüsse des Optidrive Umrichters dürfen dabei nicht von einem Umrichter zum anderen bzw. zu einem anderen Gerät bzw. von einem solchen ausgehend durchgeschleift werden. Die Erdschleifenimpedanz muss den jeweiligen regionalen Sicherheitsvorschriften entsprechen. Für die Einhaltung der UL-Vorschriften müssen für alle Erdverbindungen UL-konforme Ringkabelschuhe verwendet werden. Die volle Funktionsfähigkeit aller Erdverbindungen ist regelmäßig zu prüfen.

4.2.2. Schutzerdung

Der Querschnitt der Potenzialausgleichsleitung muss für die Netzanschlussleitung dimensioniert sein.

4.2.3. Motorerdung

Die Motorerdung muss mit einer der Erdungsklemmen des Umrichters verbunden werden.

4.2.4. Erdschlussüberwachung

Umrichter können einen Fehlerstrom gegen Erde verursachen. Optidrive Umrichter wurden gemäß internationalen Normen für den geringstmöglichen Fehlerstrom entwickelt. Die Stromstärke hängt dabei von Länge und Typ des Motorkabels, der effektiven Taktfrequenz, den verwendeten Erdungsanschlüssen sowie dem installierten Funkentstörfilter (RFI) ab. Bei Verwendung eines Fehlerstrom-Schutzschalters (FI-Schalter) gelten folgende Bedingungen:

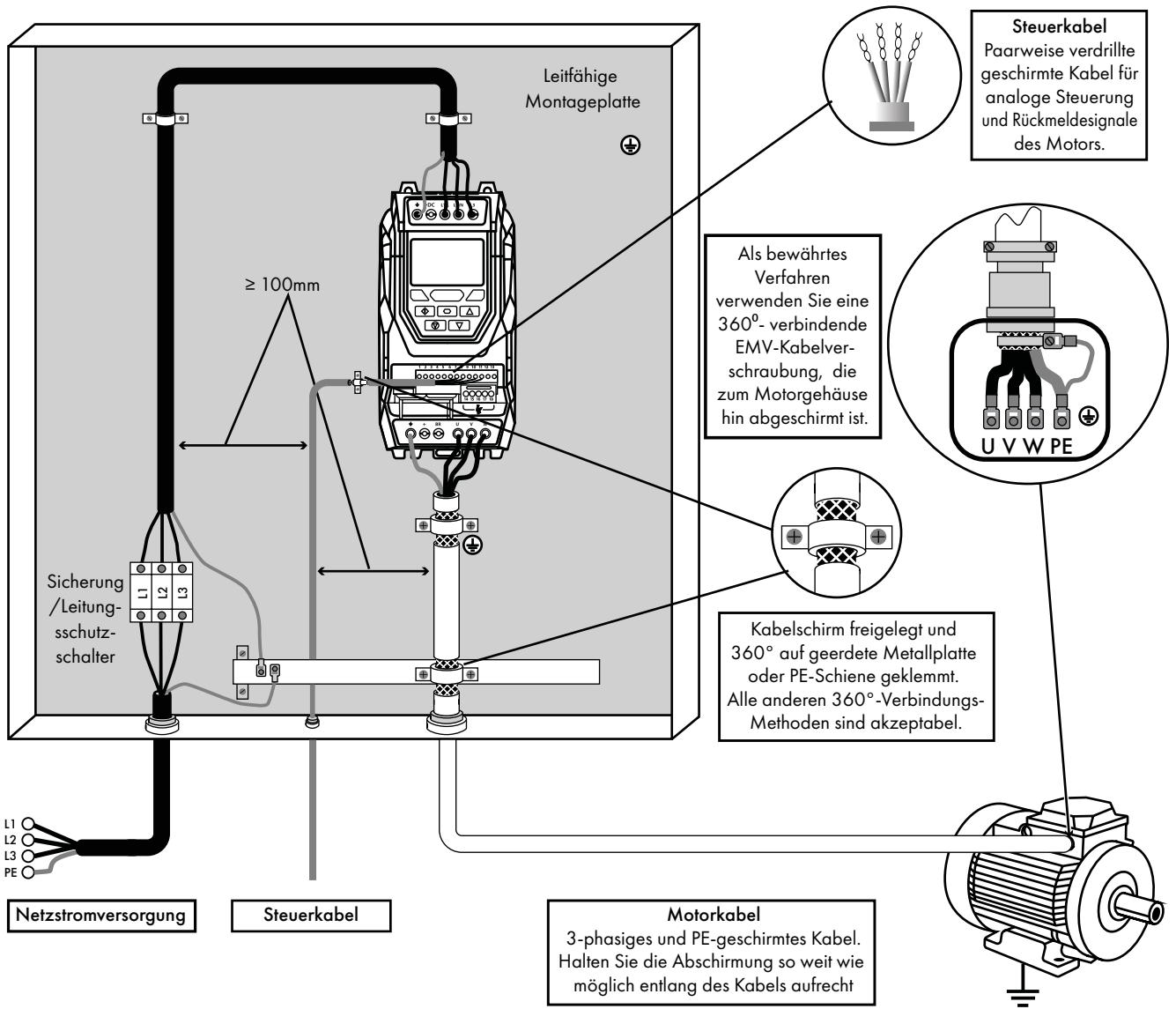
- Es ist ein Gerät vom Typ B zu verwenden.
- Das Gerät muss für den Schutz von Ausrüstungen mit einem Gleichstromanteil im Fehlerstrom geeignet sein.
- Für jeden Optidrive Umrichter ist ein Fehlerstrom-Schutzschalter zu verwenden.
- Für jeden Optidrive sollte ein eigener Fehlerstromschutzschalter verwendet werden.

4.2.5. Schirmanschluss (Kabelschirm)

Die Sicherheitserdungsklemme bietet einen Erdungspunkt für die Motorkabelabschirmung. Der an diese Klemme angeschlossene Motorkabelschirm (Antriebsende) sollte ebenfalls an den Motorrahmen (Motorende) angeschlossen werden. Verwenden Sie einen Schirmabschluss oder eine EMV-Klemme, um den Schirm an die Sicherheitserdungsklemme anzuschließen, siehe Abschnitt 4.3. *EMV-konforme Installation* auf Seite 22.

4.3. EMV-konforme Installation

4.3.1. Empfohlene Installation zwecks Einhaltung der EMV-Vorschriften



4.3.2. Empfohlene Kabeltypen nach EMV-Kategorie

Anzahl der Eingangsphasen	Nennspannung	Baugröße	IP Schutzart	Maximale zu erreichende Motorkabellänge		
				C1 _{1, 2, 5, 6, 8}	C2 _{3, 5, 6, 8}	C3 _{4, 7, 8}
1	230	2	IP20, IP66	1 (5)	5 (25)	25 (100)
3	400	2, 3, 4	IP20, IP66	1	5	25
		4, 5	IP20, IP55	1	5	25
		6A, 6B	IP20	-	100	100
		6, 7	IP55	-	-	25 (100)
		8	IP20	-	-	25

HINWEIS

- Die Daten in Klammern zeigen die zulässige Kabellänge mit zusätzlichem externen EMV-Filter.
- Die 500 - 600V Antriebe sind nicht mit einem internen EMV-Filter ausgestattet und nur für den Einsatz in der zweiten Umgebung vorgesehen.

Allgemein

¹ Hier wird lediglich der Standard für leitungsgeführte Emissionen der Kategorie C1 erfüllt. Zur Erfüllung des Standards für gestrahlte Emissionen der Kategorie C1 sind ggf. zusätzliche Massnahmen erforderlich. Kontaktieren Sie zwecks weiterer Unterstützung Ihren Händler.

Versorgungskabel

- ² Ein geschirmtes Kabel für eine Festinstallation mit der jeweils verwendeten Hauptversorgungsspannung. Als Mindestanforderung gelten geflochtene oder verdrehte geschirmte Kabel, bei denen die Abschirmung mindestens 85 % der Kabeloberfläche abdeckt und die eine niedrige HF-Signalimpedanz besitzen.
- ³ Ein geeignetes Kabel mit konzentrischem Schutzleiter für eine Festinstallation mit der jeweils verwendeten Hauptversorgungsspannung. Eine Installation in einem geeigneten Stahl- oder Kupferrohr ist ebenfalls zulässig
- ⁴ Ein geeignetes Kabel für eine Festinstallation mit der jeweiligen Hauptversorgungsspannung. Es wird kein geschirmtes Kabel benötigt.

Motorkabel

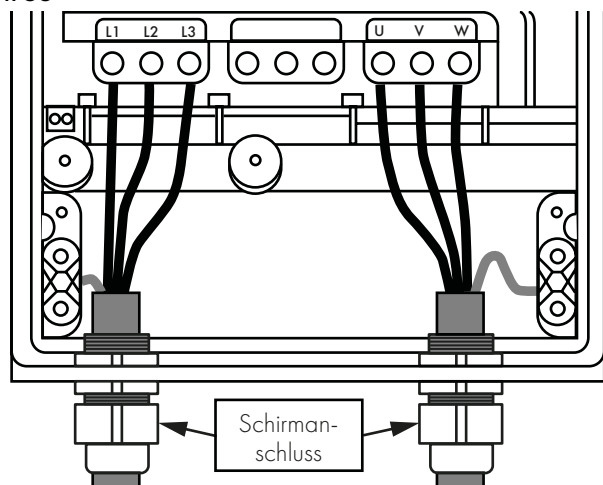
- ⁵ Ein geschirmtes Kabel für eine Festinstallation mit der jeweils verwendeten Hauptversorgungsspannung. Als Mindestanforderung gelten geflochtene oder verdrehte geschirmte Kabel, bei denen die Abschirmung mindestens 85 % der Kabeloberfläche abdeckt und die eine niedrige HF-Signalimpedanz besitzen.
- ⁶ Der Kabelschirm sollte mittels einer EMV-gerechten Verschraubung am Motor angeschlossen werden, um eine grossflächige Verbindung zum Motorgehäuse herzustellen. Wird der Umrichter in einem Stahl-Schaltschrank eingebaut, muss der Kabelschirm mit geeigneten Klammern oder Verschraubungen direkt auf der Montageplatte und so nahe wie möglich am Umrichter befestigt werden. Bei IP66-Umrichtern verbinden Sie die Schirmung des Motorkabels mit der internen Erdungsklemme.
- ⁷ Ein geeignetes Kabel mit konzentrischem Schutzleiter für eine Festinstallation mit der jeweils verwendeten Hauptversorgungsspannung. Eine Installation in einem geeigneten Stahl- oder Kupferrohr ist ebenfalls zulässig.

Steuerkabel

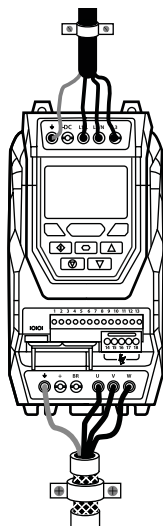
- ⁸ Ein geschirmtes Kabel mit niederohmiger Schirmung. Für analoge Signale werden paarweise verdrehte Kabel empfohlen.

4.3.3. Empfohlene Kabelverbindungen

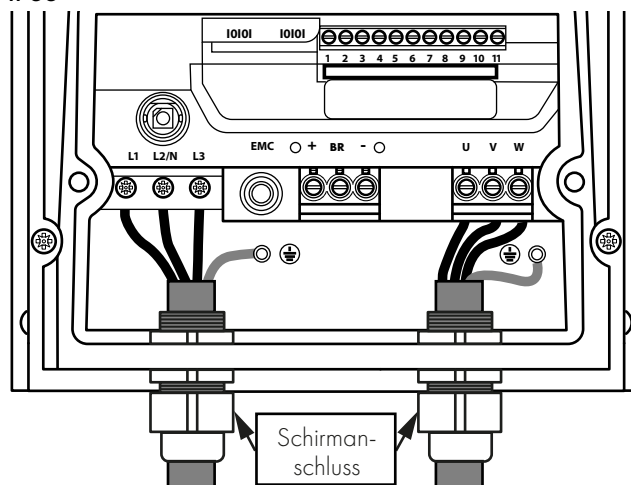
IP55



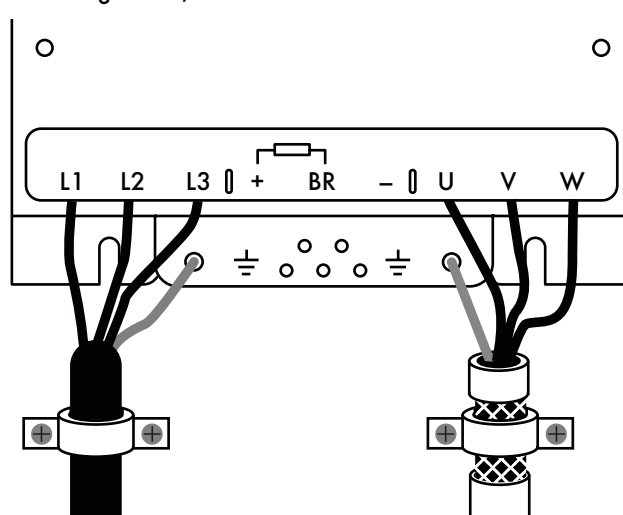
IP20 Baugröße 2,3 & 4



IP66



IP20 Baugröße 5, 6A & 6B



4.3.4. Vorsichtsmaßnahmen bei der Verkabelung

Schließen Sie den Optidrive gemäß Abschnitt 4.9. *Verkabelung der Steuerklemmen*, stellen Sie sicher, dass die Verbindungen in den Motorklemmenkästen korrekt sind. Im Allgemeinen gibt es zwei Verbindungen: Stern und Delta. Es ist unbedingt darauf zu achten, dass der Motor gemäß den Bestimmungen, mit der korrekten Spannung betrieben wird. Weitere Informationen finden Sie im Abschnitt 4.6. *Anschluss von Umrichter und Motor*.

Es wird empfohlen, dass für die Stromverkabelung ein 4-adriges PVC-isoliertes, abgeschirmtes Kabel verwendet wird, und das gemäß den örtlichen Vorschriften, Verhaltensregeln und Industriebestimmungen verlegt wird.

4.4. Stromversorgungsanschlüsse

- Die Stromleitungen sind bei einphasigen Umrichtern mit den Klemmen L1 und L2, bei dreiphasigen Geräten mit den Klemmen L1, L2 und L3 zu verbinden. Die Phasenfolge ist hier nicht von Bedeutung.
- Zwecks Einhaltung der CE, C Tick und EMV-Vorschriften verwenden Sie nur abgeschirmte symmetrische Kabel.
- Gemäß IEC61800-5-1 ist eine ortsfeste Installation gefordert.
- Bei Einheiten ohne internen Netztrennschalter muss eine geeignete Trennvorrichtung zwischen Optidrive Umrichter und Wechselstromquelle installiert werden. Diese muss den örtlichen Sicherheitsnormen (z. B. in Europa der Maschinenrichtlinie EN60204-1) entsprechen.
- Alle Kabel sind entsprechend den örtlichen Vorschriften zu bemessen.
- Zum Schutz des Eingangsstromkabels sind gemäß den Daten in Abschnitt 11.5. *Ausgangsleistungs- und -stromwerte* geeignete Sicherungen zu installieren. Alle Sicherungen sind entsprechend den örtlichen Vorschriften zu bemessen. Im Allgemeinen sind Sicherungen vom Typ gG (IEC 60269) oder UL-Typ ausreichend, in manchen Fällen können aber auch solche vom Typ aR erforderlich sein. Die Ansprechzeit der Sicherungen muss unter 0,5 Sekunden liegen.
- Wo es die lokalen Richtlinien erlauben, können anstatt Sicherungen auch Leitungsschutzschalter der Charakteristik B mit gleichen Werten verwendet werden, vorausgesetzt das Schaltvermögen ist für die Installation ausreichend.
- Wird die Versorgungsspannung abgeschaltet, so sind mindestens 30 Sekunden bis zu einem erneuten Einschalten abzuwarten. Nach dem Abschalten der Spannung müssen mindestens 10 Minuten verstreichen, bis die Klemmenabdeckungen entfernt werden dürfen.
- Der maximale zulässige Kurzschlussstrom der Optidrive Versorgungsspannungsklemmen gemäß IEC60439-1 beträgt 100 kA.

HINWEIS Für die IP20-Baugröße 8 ist es wichtig, dass die Phasenreihenfolge der Eingangsversorgung korrekt ist, d. H. L1> L1, L2> L2, L3> L3, Inkorrekte Phasenreihenfolge führt zu einer "Ph-SEF" - Fehlerauslösung.

4.5. Optionale Eingangsdröseln

- Der Großteil der Optidrive Eco Produktreihe basiert auf einer Low Harmonic Lösung mit Folienkondensator-Technologie zur Einhaltung der EN 61000-3-12 ohne zusätzliche Ausrüstung. Diese Norm legt die Grenzwerte für die Oberwellenströme fest, die an das öffentliche Niederspannungssysteme mit Eingangsstrom > 16A und <= 75A pro Phase angeschlossen sind. Es ist wichtig dass Sie verstehen, welche Modelle aus der Produktreihe der Low Harmonic-Technologie entsprechen, die im Folgenden beschrieben wird.
- Der Optidrive Eco dreiphasige 200V (200-240V) Eingang und der dreiphasige 400V (380-480V) Eingang die Baugröße 2 bis und einschließlich der Baugröße 5 sind Antriebe mit niedrigerer Oberschwingung unter Verwendung der Filmkondensator-technologie.
- Kurz gesagt bedeutet dies, dass die Low-Harmonic-Antriebe keine Eingangsdrösel benötigen und diese nicht installiert sein sollte - Antriebe außerhalb der oben genannten Baugrößen und Versorgungsspannung / Anzahl der Phasen, können von der Verwendung von Eingangsdröseln profitieren, wenn weitere harmonische Reduktionen erforderlich sind.
- Kurz gesagt bedeutet dies, dass die Low-Harmonic-Antriebe keine Eingangsdrösel benötigen und diese nicht installiert sein sollte - Antriebe außerhalb der oben genannten Baugrößen und Versorgungsspannung / Anzahl der Phasen, können von der Verwendung von Eingangsdröseln profitieren, wenn weitere harmonische Reduktionen erforderlich sind.

HINWEIS Bei der Baugröße 8 / IP20 variiert der Eingangsstrompegel je nach Versorgungsimpedanz. Mindestens eine 1% ige Netzdrösel muss installiert werden. Die Installation einer 4% igen Netzdrösel trägt weiter dazu bei, die Verzerrung des Oberschwingungsstroms und den Gesamtstrom zu minimieren. 1% und 4% Netzdröseln sind verfügbar.

Spannungsversorgung	Antriebsleistung	IP20 AC-Eingangsinduktivität	IP66 Wechselstrom-Eingangsdrösel
230V 1-Phasen-Eingang	0.75kW	OPT-2-L1016-20	OPT-2-L1016-66
	1.5 - 2.2kW	OPT-2-L1025-20	OPT-2-L1025-66
400V 3-Phasen-Eingang	55 - 90kW	OPT-2-L3200-00	N/A
	110 - 160kW	OPT-2-L3300-00	
	200 - 250kW	OPT-L3500-00 (4%) OPT-2L31500-00 (1%)	
600V 3-Phasen-Eingang	0.75 - 2.2kW	N/A	OPT-2-L3006-66
	4.0 - 5.5kW		OPT-2-L3010-66
	7.5 - 11kW		OPT-2-L3018-66

4.6. Anschluss von Umrichter und Motor

- Im Gegensatz zum Betrieb direkt über das Versorgungsnetz erzeugen Frequenzumrichter am Motor standesgemäß schnell schaltende Ausgangsspannungen (PWM). Für Motoren, die für den Betrieb mit drehzahlvariablen Antrieben gewickelt wurden, sind keine weiteren vorbeugenden Maßnahmen zu treffen. Falls jedoch die Qualität der Isolierung unbekannt sein sollte, ist der Hersteller des Motors zu kontaktieren, da eventuell vorbeugende Maßnahmen notwendig sind.
- Der Motor ist über ein geeignetes Drei- oder Vierleiterkabel an die Klemmen U, V und W des Optidrive Umrichters anzuschließen. Bei Verwendung eines Dreileiterkabels muss der Erdleiter mindestens den gleichen Querschnitt aufweisen und aus dem gleichen Material bestehen wie die drei Phasen. Wenn Vierleiterkabel verwendet werden, muss der Erdleiter mindestens den Querschnitt der Phasenleiter besitzen und aus dem gleichen Material bestehen.
- Die Motorendung muss mit einer der Erdungsklemmen des Umrichters verbunden werden.
- Zwecks Erfüllung der europäischen EMV-Vorschriften ist ein geeignetes abgeschirmtes Kabel zu verwenden. Als Mindestanforderung gelten geflochtene oder verdrehte geschirmte Kabel, bei denen die Abschirmung mindestens 85 % der Kabeloberfläche abdeckt und die eine niedrige HF-Signalimpedanz besitzen. Eine Installation in einem geeigneten Stahl- oder Kupferrohr ist ebenfalls zulässig.
- Der Kabelschirm sollte mittels einer EMV-gerechten Verschraubung am Motor angeschlossen werden, um eine großflächige Verbindung zum Motorgehäuse herzustellen.
- Wird der Umrichter in einem Stahl-Schaltschrank eingebaut, muss der Kabelschirm mit geeigneten Klammern oder Verschraubungen direkt auf der Montageplatte und so nahe wie möglich am Umrichter befestigt werden.
- Eine automatische Schaltanlage sollte nicht zwischen dem Antriebsausgang und dem Motor installiert werden, um Kontakte in diesem Stromkreis zu öffnen und zu schließen. Wenn der Frequenzumrichter eingeschaltet ist, verringert sich zwangsläufig die Lebensdauer des Frequenzumrichters und es kann zu einem Ausfall des Produkts kommen. Wenn ein Schalter benötigt wird. Um den örtlichen Vorschriften zu entsprechen, darf das Gerät nicht zwischen Antrieb und Motor geschaltet werden wenn der Antrieb läuft.

4.7. Anschlüsse des Motorklemmkastens

Die meisten Allzweckmotoren sind für den Betrieb an einer umschaltbaren Spannungsversorgung gewickelt. Entsprechende Angaben finden sich auf dem Typenschild. Die Betriebsspannung wird normalerweise als STERN- oder DREIECKS-Konfiguration bei der Installation ausgewählt. STERN bietet stets den höheren Spannungswert der beiden.

Versorgungsspannung	Spannung gemäß Typenschild	Anschluss	
230	230 / 400	Dreieck	
400 / 460	400 / 690		
575	575 / 1000		
400	230 / 400	Stern	
575	330 / 575		

4.8. Thermischer Motorüberlastschutz

4.8.1. Interner thermischer Überlastschutz

Der Optidrive Eco verfügt über einen internen Motorüberlastschutz (Strombegrenzung), der auf 110% des Motornennstroms (P1-08) eingestellt ist. Diese Stufe kann in P4-07 eingestellt werden. Der Antrieb verfügt über eine eingebaute thermische Überlastfunktion des Motors. Dies erfolgt in Form einer „I.t-trP“ -Fehlerrückmeldung nachdem der Wert > 100% des in P1-08 (Motornennstrom) eingestellten Wertes über einen längeren Zeitraum überschritten wurde. Der Überlastspeicher ermöglicht eine dauerhafte Überlastung von unterschiedlicher Dauer vor dem Auslösen, wie in den folgenden Tabellen gezeigt:

Konstantes Drehmoment (P4-01 > 0)

	HD	SD
110%	75 s	75 s
150%	15 s	15 s
175%	10 s	-
200%	7.5 s	-

Variables Drehmoment (P4-01 = 0)

110%	75 s
150%	1 s
175%	-
200%	-

Wo:

HD = Auswahl des Hochleistungsantriebs - hier beträgt der Nennstrom des an den Antrieb angeschlossenen Motors weniger als 75% des Antriebsnennstrom

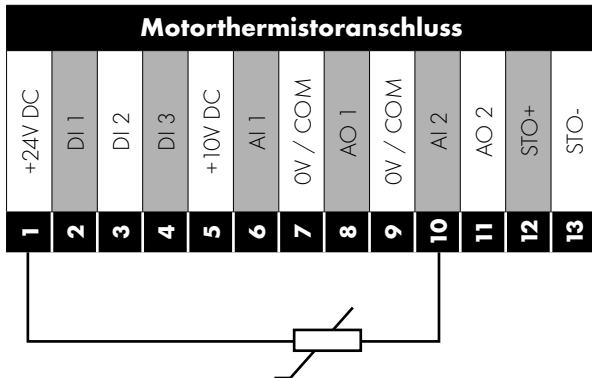
SD = Standard Duty Drive Selection - Hier wird die Nennstromstärke des an den Antrieb angeschlossenen Motors eng an den Antriebsnennstrom angepasst

Bei Betrieb mit variablem Drehmoment (P4-01 = 0) hat die Überdimensionierung des Antriebs keinen Einfluss auf die verfügbare Dauer des Überlastzustand.

HINWEIS Die Überlastfähigkeit des 45 kW 400 V Eco-Modells (ODV-3-540900-3...) folgt der in der Tabelle mit variablem Drehmoment angegebenen Überlast unabhängig von der Einstellung in P4-01.

4.8.2. Motorthermistorschluss

Wenn ein Motorthermistor verwendet werden soll, sollte dieser wie folgt angeschlossen werden:



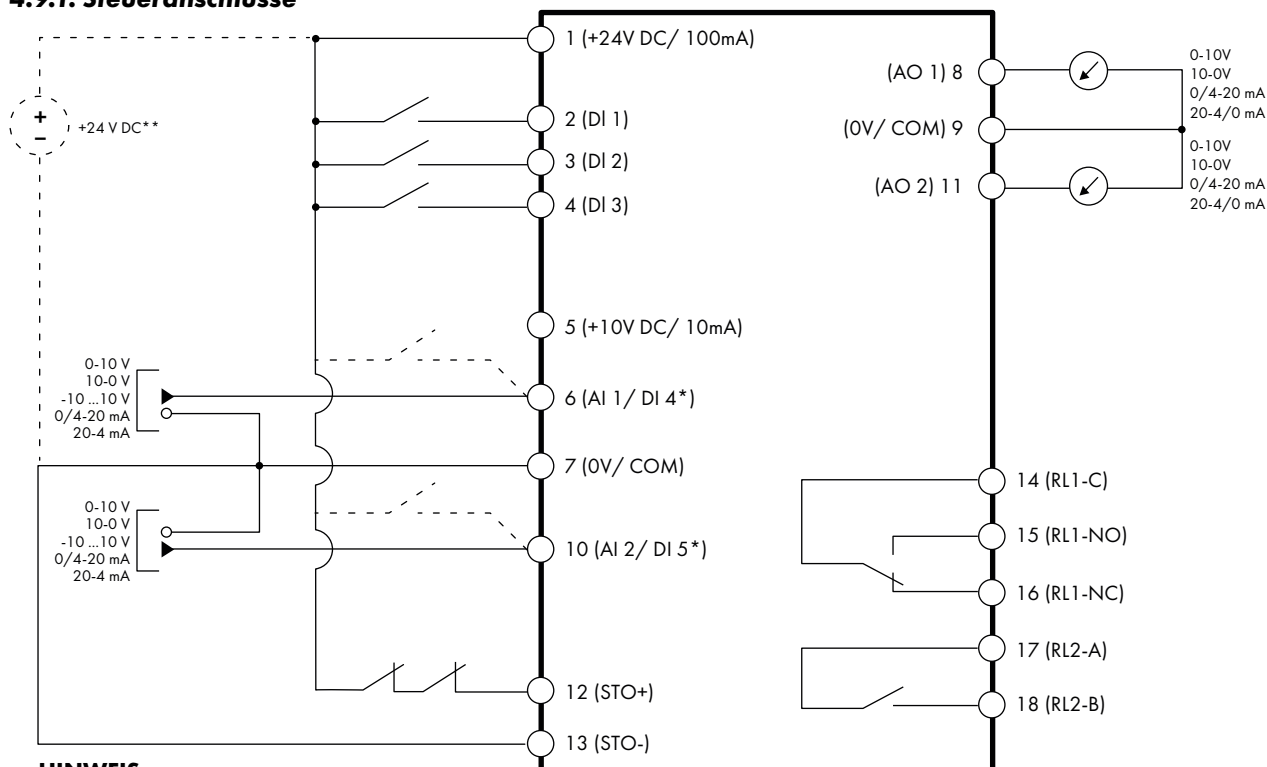
Zusätzliche Informationen

- Kompatibler Thermistor: PTC-Typ, Auslösepegel 2,5 kΩ.
- Verwenden Sie eine Einstellung von P1-13, bei der DI5 / AI2 als E-TRIP(externe Fehlerrückmeldung) fungiert, "E-Trip", z. P1-13 = 6. Siehe Abschnitt 8.1. Konfigurationsparameter für Digitaleingänge P1-13 auf Seite 41 für weitere Details.
- Aktivieren Sie die Motor-PTC-Thermistoreingangsfunktion im Parameter P2-33.

4.9. Verkabelung der Steuerklemmen

- Alle analogen Signalkabel sollten angemessen abgeschirmt sein. Paarweise-Verdrillte-Kabel werden empfohlen.
- Strom- und Steuersignalkabel sollten nach Möglichkeit getrennt verlegt werden und dürfen nicht parallel zueinander verlegt werden.
- Signalpegel unterschiedlicher Spannungen, z. 24 Volt DC und 110 Volt AC sollten nicht im selben Kabel verlegt werden.
- Das maximale Anzugsmoment der Steuerklemme beträgt 0,5 Nm.
- Steuerkabeleinführungsleitergröße: 0,05 - 2,5 mm² / 30 - 12 AWG.

4.9.1. Steueranschlüsse



HINWEIS

* Gestrichelte Linien zeigen den Anschluss für analoge Eingänge im Digitalmodus an ** Optionale externe 24 VDC-Stromversorgung

Legende			Werkseinstellung		Absatz	Seite
			Offen	Geschlossen		
1	+24V DC	24VDC Ein-/Ausgang	Interne + 24VDC-Versorgung (100mA) oder externer 24VDC Versorgung		4.10.1	28
2	DI 1	Digitaleingang 1 (Reglerfreigabe)	STOPP	BETRIEB (Freigabe)	4.10.2	28
3	DI 2	Digitaleingang 2	Analoger Drehzahlsollwert	Voreingestellte Drehzahl 1	4.10.2	28
4	DI 3	Digitaleingang 3	Analoger Drehzahlsollwert 1	Analoger Drehzahlsollwert 2	4.10.2	28
5	+10V DC	+10 VDC Ausgang	Interne + 10VDC-Versorgung (10 mA)			
6	AI 1 / DI 4	Analogeingang 1 / Digitaleingang 4	Geschwindigkeitssollwert 1 (0-10V)		4.10.3	28
7	0V / COM	0V Versorgung	0V Versorgung der Digital und Analogeingang- und Ausgänge			
8	AO 1	Analogausgang 1	Motordrehzahl (0-10 V)		4.10.4	28
9	0V / COM	0V Versorgung	0V Versorgung der Digital und Analogeingang- und Ausgänge			
10	AI 2 / DI 5	Analogeingang 2 / Digitaleingang 5	Geschwindigkeitssollwert 2 (0-10V)		4.10.3	28
11	AO2	Analogausgang 2	Motorstrom (0-10V)		4.10.4	28
12	STO+	STO +24VDC Verbindung	Gesperrt	Betrieb (STO Freigabe)	4.14	
13	STO-	STO 0VDC Verbindung				
14	RL1-COM	Hilfsrelais 1 Versorgung			4.10.5	29
15	RL1-NO	Hilfsrelaisausgang 1 Normal Offen	Umrichter in Ordnung	Umrichter Fehler	4.10.5	29
16	RL1-NC	Hilfsrelaisausgang 1 Normal Geschlossen	Umrichter Fehler	Umrichter in Ordnung	4.10.5	29
17	RL2-A	Hilfsrelais 2 Versorgung	Umrichter gestoppt	Umrichter freigegeben	4.10.5	29
18	RL2-B	Hilfsrelaisausgang 2				

HINWEIS

Digitale Eingänge: Logisch 1 = 8-30 VDC (max. 30 VDC)

Analoge Ausgänge: 0 - 10 Volt / 4-20 mA (max. 20 mA)

SAFE TORQUE OFF-Eingang: Logic High = 18-30 VDC (siehe auch Abschnitt 4.11. Safe Torque Off - Sicher abgeschaltetes Moment auf Seite 29)

4.10. Steuerklemmenanschlüsse

4.10.1. + 24VDC Eingang / Ausgang

Wenn der Frequenzumrichter mit Strom versorgt wird, liefert die Klemme 1 eine + 24VDC-Ausgangsspannung mit einer maximalen Last von 100 mA. Diese kann verwendet werden, um digitale Eingänge zu aktivieren oder Sensoren mit Strom zu versorgen.

Wenn der Frequenzumrichter nicht mit Strom versorgt wird, kann die Steuerelektronik des Frequenzumrichters von einer externen + 24VDC-Quelle gespeist werden. Wenn auf diese Weise mit Strom versorgt wird, bleiben alle analogen und digitalen E / A- und Kommunikationsfunktionen funktionsfähig, der Motor ist jedoch nicht in Betrieb, dies ermöglicht eine sichere Prüfung und Inbetriebnahme der Anlage, ohne dass Hochspannungsgefahr besteht. Beim Einschalten auf diese Weise benötigt der Antrieb bis zu 100 mA.

4.10.2. Digitale Eingänge

Es stehen bis zu fünf digitale Eingänge zur Verfügung. Die Funktion der Eingänge wird durch die Parameter P1-12 und P1-13 definiert, die in Abschnitt 8. *Digitaleingangsfunktionen* auf Seite 41.

4.10.3. Analoge Eingänge

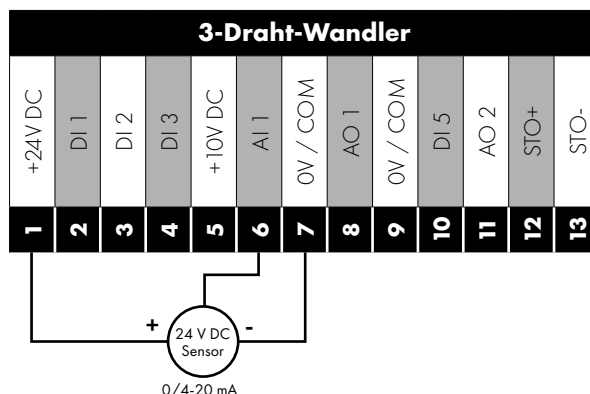
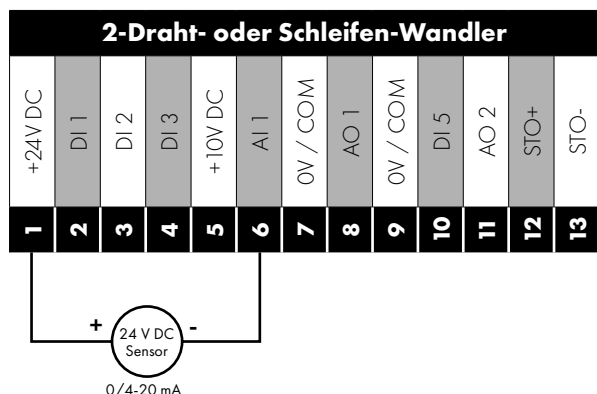
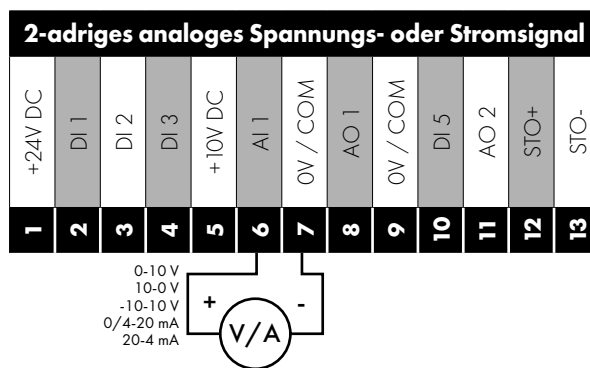
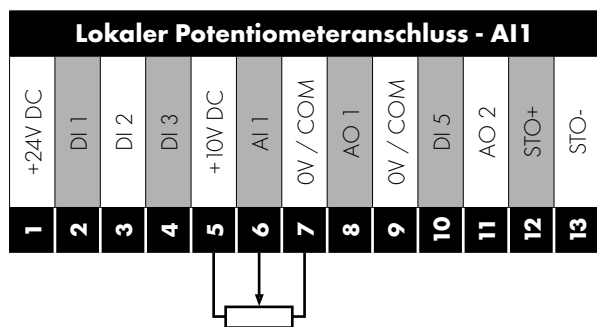
Es stehen zwei analoge Eingänge zur Verfügung, die bei Bedarf auch als digitale Eingänge verwendet werden können. Die Signalformate werden durch folgende Parameter ausgewählt:

- Formatauswahlparameter P2-30 für Analogeingang 1.
- Formatauswahlparameter P2-33 für Analogeingang 2.

Diese Parameter werden in Abschnitt 8.1. *Konfigurationsparameter für Digitaleingänge P1-13* auf Seite 41.

Die Funktion des Analogeingangs, z. für Drehzahlollwert oder PID-Rückmeldung wird beispielsweise durch die Parameter P1-12 und P1-13 definiert. Die Funktion dieser Parameter und die verfügbaren Optionen sind in Abschnitt 8. *Digitaleingangsfunktionen* auf Seite 41.

Beispielanschlüsse für den Analogeingang



4.10.4. Analoge Ausgänge

Es stehen zwei analoge Ausgänge zur Verfügung, die für ein Signal von 0 bis 10 Volt (maximale Last 20 mA), 0 bis 20 mA, 4 bis 20 mA oder ein digitales Signal verwendet werden können + 24 Volt Gleichstrom, 20 mA Ausgang. Die Parameter zur Auswahl von Funktion und Format sind wie folgt.

Analogausgang	Funktionsauswahl mit	Formatauswahl mit
Analogausgang 1	P2-11	P2-12
Analogausgang 2	P2-13	P2-14

Diese Parameter werden in Abschnitt 8.1. *Konfigurationsparameter für Digitaleingänge P1-13* auf Seite 41.

4.10.5. Hilfsrelaisausgänge

Es stehen zwei Relaisausgänge zur Verfügung, mit denen externe ohmsche Lasten bis zu 5 A bei 230 VAC oder 30 VDC geschaltet werden können. Relais 1 verfügt über Öffner und Schliesser Kontakte. Relais 2 bietet einen einfachen offenen oder geschlossenen Kontakt. Die Relaisausgangsfunktion kann mit den Parametern P2-15 und P2-18 konfiguriert werden, die in Abschnitt 8.1. Konfigurationsparameter für Digitaleingänge P1-13 auf Seite 41.

4.11. Safe Torque Off - Sicher abgeschaltetes Moment

Der Begriff Safe Torque OFF wird im Verlaufe dieses Abschnitts mit „STO“ abgekürzt.

4.11.1. Verantwortlichkeiten

Der Systemingenieur trägt die Verantwortung für die Risikobewertung des gesamten Systems, die Definition und Erfüllung der Anforderungen der „Sicherheitsleittechnik“, in die der Umrichter integriert wird, sowie die vollständige Verifizierung der Funktion, darunter die STO-Bestätigungsdiagnostik.

Er hat dazu eine umfassende Risiko- und Gefahrenanalyse zur Bestimmung möglicher Gefährdungen, der Risikokategorien sowie möglicher Maßnahmen zu deren Reduzierung durchzuführen. Die Beurteilung der STO-Funktion wird durchgeführt, um ihre Eignung für die jeweilige Risikokategorie zu gewährleisten.

4.11.2. Das bietet die STO-Funktion

Damit soll verhindert werden, dass durch den Umrichter in Abwesenheit der STO-Eingangssignale (Klemme 12 bzw. 13) ein Drehmoment erzeugt wird. Dies ermöglicht die Integration des Geräts in ein umfassendes Sicherheitsleitsystem unter Erfüllung aller STO-Anforderungen.¹

Die STO-Funktion macht normalerweise elektromechanische Schütze mit Hilfskontakten zur Gegenprüfung überflüssig, die normalerweise für solche Sicherheitsfunktionen notwendig sind.²


Dieser Umrichter ist standardmäßig mit dieser Funktion versehen und erfüllt so die „Safe torque off“-Vorgabe gemäß IEC 61800-5-2:2007.

Die STO-Funktion entspricht dazu einem unkontrollierten Stopp gemäß Kategorie 0 (Not-Aus) der Norm IEC 60204-1. Dies bedeutet, der Motor wird bei Aktivierung der STO-Funktion kontinuierlich abgebremst. Diese Methode sollte auf ihre Eignung für das jeweilige System, das der Motor antreibt, geprüft werden.

Die STO-Funktion wird als Failsafe-Methode auch in den Situationen angesehen, wo kein STO-Signal anliegt und ein einzelner Fehler im Umrichter aufgetreten ist. Die Eignung des Umrichters hierfür wurde mit folgenden Sicherheitsnormen bestätigt:

	SIL (integrierter Sicherheits-Level)	PFHD (Wahrscheinlichkeit von gefährlichen Fehler pro Stunde)	SFF (Sicherer Fehleranteil)	Voraussichtliche Lebensdauer
EN 61800-5-2	2	1.23E-09 1/h (0.12 % of SIL 2)	50	20 Yrs
	PL (Ausführungs-Stufe)	CCF (%) (Fehler mit gemeinsamer Ursache)	MTTFd	Kategorie
EN ISO 13849-1	PL d	1	4525 _a	3
	SILCL			
EN 62061	SILCL 2			

HINWEIS Die oben genannten Werte können vielleicht nicht realisiert werden, wenn der Umrichter nicht gemäß Abschnitt 11.1. Umgebung installiert wurde.

	<p>Vor dem Beginn jeglicher Arbeiten den Optidrive Umrichter SPANNUNGSFREI machen. Die STO-Funktion schützt nicht vor latent verbliebenden Hochspannungen an den Stromklemmen des Umrichters.</p>
	<p>¹ HINWEIS Die STO-Funktion schützt nicht gegen einen unerwarteten Neustart des Umrichters. Sobald die relevanten Signale bei den STO-Eingängen auflaufen, ist (je nach Parametereinstellungen) ein automatischer Neustart möglich. Aus diesem Grund sollte die Funktion nicht für kurzzeitige, nicht-elektrische Maschinenoperationen (wie Reinigung oder Wartung) verwendet werden.</p>
	<p>² HINWEIS Bei manchen Anwendungen sind zwecks Erfüllung der Systemsicherheitsfunktion zusätzliche Maßnahmen erforderlich. Die STO-Funktion kann nicht zur Motorbremsung verwendet werden. Wenn hierfür Bedarf besteht, sollte für Notfälle eine alternative Methode wie eine Zeitverzögerung per Sicherheitsrelais oder eine mechanische Bremse verwendet werden oder es sollten ähnliche Verfahren geprüft werden, die Abwägung sollte auf die erforderliche Sicherheitsfunktion beim Bremsen ausgerichtet sein.</p>
	<p>Bei Verwendung von Permanentmagnetmotoren und im unwahrscheinlichen Fall eines gleichzeitigen Defekts mehrerer Ausgangsleistungsgeräte kann es sein, dass die Motorwelle effektiv um 180/p Grad (wobei p für die Anzahl der Motorpolpaare steht) rotiert.</p>

4.11.3. STO-Betrieb

Wenn die STO-Eingänge bestromt sind, befindet sich die STO-Funktion im Standby. Erhält der Umrichter dann einen Befehl/ein Signal zum Anlaufen (je nach der in P1-13 ausgewählten Methode), erfolgen Start und Betrieb normal.

Wenn die STO-Eingänge nicht bestromt sind, ist die STO-Funktion aktiviert und stoppt den Umrichter (Freilauf). Der Umrichter befindet sich dann effektiv im Safe Torque Off-Modus.

4.11.4. STO-Status und -Überwachung

Die Statusüberwachung des STO-Eingangs kann auf vielerlei Weise erfolgen, darunter:

Umrichter-Anzeige

Wenn der STO-Eingang im normalen Umrichterbetrieb (AC-Netzstrom liegt an) nicht bestromt ist (STO-Funktion aktiviert), wird auf dem Display die Meldung „Inhibit“ (**HINWEIS** Wurde eine Fehlerabschaltung des Umrichters ausgelöst, wird anstelle von „Inhibit“ eine entsprechende Meldung angezeigt).

Umrichter-Ausgangsrelais

- Umrichterrelais 1: Ist P2-15 auf 13 eingestellt, wird das Relais bei aktivierter STO-Funktion geöffnet.
- Umrichterrelais 2: Ist P2-18 auf 13 eingestellt, wird das Relais bei aktivierter STO-Funktion geöffnet.

STO-Fehlercodes


Fehlercodes	Code Nummer	Beschreibung	Abhilfemaßnahme
„Sto-F“	29	Bei einem der beiden internen Kanäle des STO-Schaltkreises wurde ein Fehler festgestellt.	Wenden Sie sich an Ihren Invertex Vertriebspartner.

4.11.5. Ansprechzeit der STO-Funktion

Dies ist der Zeitraum vom Auftreten eines sicherheitsrelevanten Ereignisses der (aller) Komponenten bis zur Wiederherstellung des sicheren Zustands durch das System. (Stopp-Kategorie 0 gemäß IEC 60204-1).

- Die Ansprechzeit vom stromlosen Zustand der STO-Eingänge bis zu einem Zustand des Umrichters, bei dem kein Drehmoment im Motor generiert wird (STO aktiv), beträgt weniger als 1 ms.
- Die Ansprechzeit vom stromlosen Zustand der STO-Eingänge bis zur Änderung des Überwachungsstatus beträgt weniger als 20 ms.
- Die Ansprechzeit von der Erkennung eines Fehlers im STO-Schaltkreis durch den Umrichter bis zu seiner Anzeige über das Display/den Digitalausgang (Nicht ok) beträgt weniger als 20 ms.

4.11.6. Elektrischer STO-Anschluss

	Die STO-Verkabelung muss vor versehentlichen Kurzschlüssen und unerlaubten Änderungen geschützt werden, die ein Fehlschlagen des STO-Signals verursachen können. Für weitere Infos siehe die Diagramme unten.
---	---

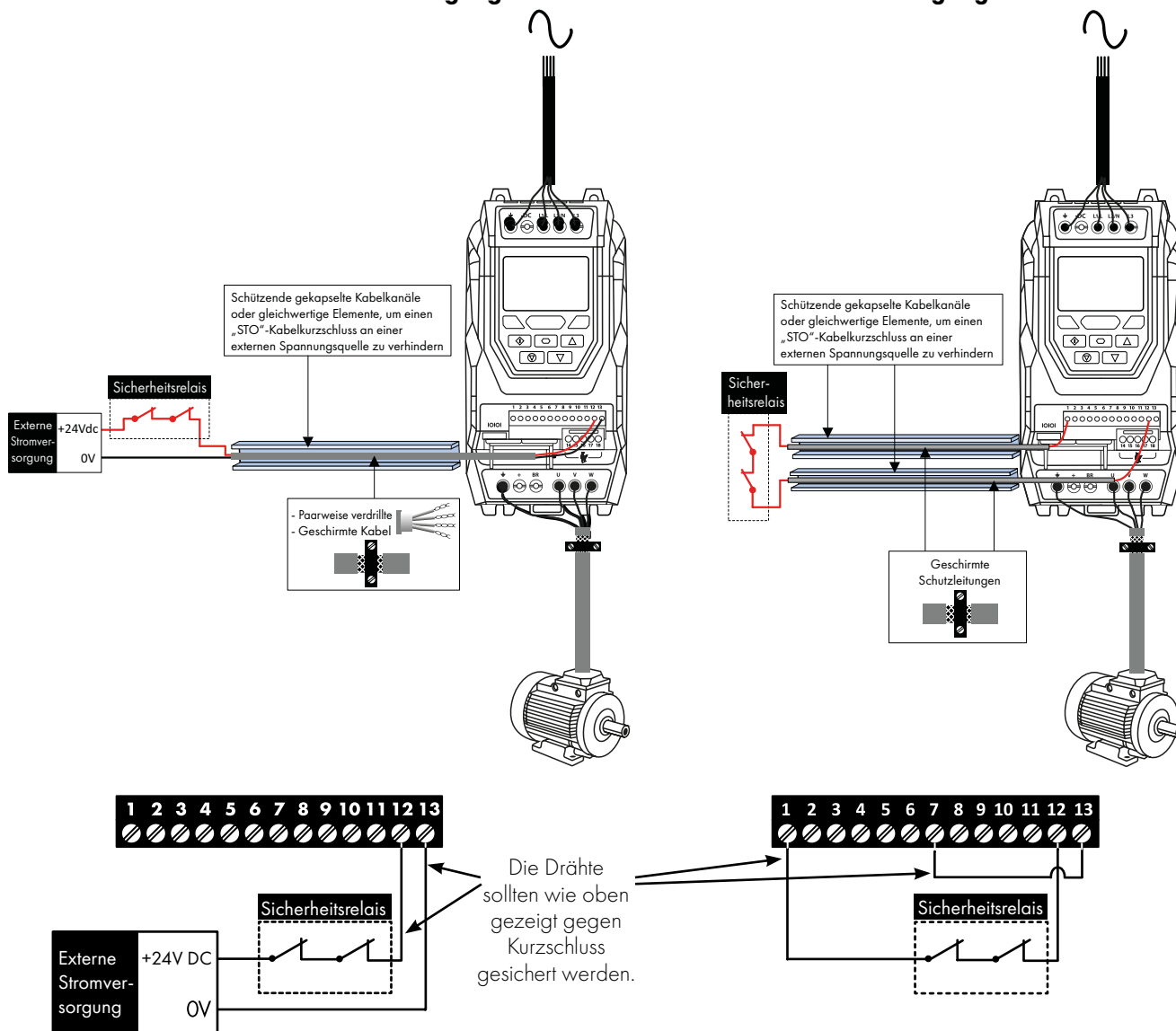
Neben den Verkabelungsanweisungen für den STO-Schaltkreis beachten Sie unbedingt die Informationen in Abschnitt 4.3. *EMV-konforme Installation*.

Der Umrichter sollte wie nachfolgend gezeigt verkabelt werden. Die am STO-Eingang anliegende 24 VDC Signalquelle kann über die 24 VDC Versorgung des Umrichters oder eine externe 24 VDC Stromversorgung bereitgestellt werden.

4.11.7. Empfohlene STO-Verkabelung

Bei einer externen 24 VDC Stromversorgung

Über die 24 VDC Versorgung des Umrichters



HINWEIS Die maximale Kabellänge zwischen Spannungsquelle und Umrichterklammern darf 25 Meter nicht übersteigen.

4.11.8. Spezifikationen für eine externe Stromversorgung

Spannungswert (nominal)	24 VDC
STO Logik „high“	18-30 VDC (STO im Standby)
Stromverbrauch (Maximum)	100mA

4.11.9. Spezifikationen für das Sicherheitsrelais

Das Sicherheitsrelais muss zumindest die Sicherheitsstandards des Umrichters erfüllen.

Standardanforderungen	SIL2 oder Pld SC3 oder höher (mit zwangsgeführten Kontakten)
Anzahl Ausgangskontakte	2, unabhängig
Schaltspannungsleistung	30 VDC
Schaltstrom	100 mA

4.11.10. Aktivieren der STO-Funktion

Die STO-Funktion ist unabhängig vom Betriebsmodus des Umrichters bzw. den vom Bediener vorgenommenen Parameteränderungen stets aktiviert. Um sicherzustellen, dass der Antrieb beim Einschalten des STO nicht sofort wieder startet, sollte der Startmodus (P2-36) aktiviert werden auf "Edge-r" eingestellt sein, im Gegensatz zum Standardwert von "Auto-O". Dies bedeutet, dass der Antrieb betriebsbereit ist (STO aktiv und der Antrieb startbereit, es startet nur, wenn es eine steigende Flanke auf dem Eingang ansteht).

4.11.11. Testen der STO-Funktion

Die STO-Funktion sollte vor einer Inbetriebnahme des Systems stets auf korrekte Funktion geprüft werden. Dazu gehören folgende Tests:

- Bei stillstehendem Motor und einem an den Umrichter gesendeten Stopp-Befehl (gemäß der über P1-13 gewählten Konfiguration):
 - Schalten Sie die STO-Eingänge stromlos (Das Umrichter-Display zeigt „InHibit“ an).
 - Geben Sie den Startbefehl (gemäß der über P1-13 gewählten Konfiguration) und prüfen Sie, ob der Umrichter auch weiterhin „InHibit“ anzeigt und der Vorgang gemäß der Beschreibung im Abschnitt 4.11.3. *STO-Betrieb* und 4.11.4. *STO-Status und -Überwachung*.
- Mit dem Motor im Normalbetrieb (über den Umrichter):
 - Schalten Sie die STO-Eingänge stromlos.
 - Prüfen Sie, ob der Umrichter auch weiterhin „InHibit“ anzeigt, der Motor stoppt und der Vorgang gemäß der Beschreibung im Abschnitt 4.11.3. *STO-Betrieb* und 4.11.4. *STO-Status und -Überwachung* "STO" Function Maintenance.

Die "STO" -Funktion sollte in das geplante Wartungsprogramm des Steuerungssystems aufgenommen werden, so dass die Funktion regelmäßig ausgeführt wird auf Integrität geprüft wird (mindestens einmal pro Jahr), außerdem sollte die Funktion nach jeder Änderungen oder Wartungsarbeiten am Sicherheitssystem auf Integrität geprüft werden.

Wenn Antriebsfehlermeldungen beobachtet werden, siehe Abschnitt 12.1. Fehlermeldungen zur weiteren Orientierung.

5. Bedienung der Tastatur und Anzeige

Der Antrieb wird konfiguriert und sein Betrieb wird über die Tastatur und die Anzeige überwacht.

5.1. Tastatur-Layout und -Funktion

Die Steuertastatur bietet Zugriff auf die Antriebsparameter und ermöglicht auch die Steuerung des Antriebs, wenn der Tastaturmodus in P1-12 ausgewählt ist.

TFT Display

Wichtige Display-Parameter
Zeigt, welcher der verfügbaren Parameter aktuell auf dem Haupt-Display angezeigt wird, z. B. Motordrehzahl, -stromstärke etc.

Betriebsinformationen
Echtzeit-Anzeige wichtiger Betriebsdaten, z. B. Ausgangsstrom und Leistung.

Schnelle Hilfe-Taste
Bietet Zugriff auf eine kurze Beschreibung der angezeigten Nachrichten.

Taste „Hand“
Zur Aktivierung der Tastatursteuerung des Umrichters.

Start-Taste
Wird im manuellen Modus (Hand) zum Start des Umrichters verwendet.

Stopp-/Reset-Taste
Für den Neustart nach einer Fehlerabschaltung des Umrichters.
Wird im manuellen Modus (Hand) zum Stoppen des Umrichters verwendet.

ECO **01**

STOP

15kW 400V 3Ph

HAND 📖 **AUTO**

Keypad: [Hand] [Navigation] [Start] [Stop] [Auf] [Ab]

Antriebsadresse
Adresse der seriellen Kommunikationsadresse einstellen in Parameter P5-01.

Navigationstaste
Für die Anzeige von Echtzeitdaten, den Zugriff auf die Parameterkonfiguration und das Speichern von Änderungen.

Taste „Auto“
Zur Aktivierung des Auto- oder Remote-Modus des Umrichters.

Auf-Taste
Zur Erhöhung der Drehzahl im Echtzeitmodus bzw. der Parameterwerte im Bearbeitungsmodus.

Ab-Taste
Zur Verringerung der Drehzahl im Echtzeitmodus bzw. der Parameterwerte im Bearbeitungsmodus.

5.2. Auswahl der Sprache auf der TFT Anzeige

ECO	01	Sprache auswählen	Sprache auswählen
STOP		Español Deutsch English	Español Deutsch English
15kW 400V 3Ph			
Die Start- und Auf-Taste gleichzeitig für mehr als 1 s drücken und halten.		Sprache mit der Auf-/Ab-Taste auswählen.	Mit der Navigationstaste bestätigen.

5.2.1. Betriebsanzeigen

Gesperrt / STO Aktiv	Antrieb gestoppt	Antrieb läuft Ausgangsfrequenz Anzeige	Antrieb läuft Ausgangsstrom Anzeige	Antrieb läuft Motorleistung Anzeige	Antrieb läuft Motordrehzahl Anzeige
ECO 01 INHIBIT	ECO 01 STOP	Ausgangsfrequenz 01 23.7Hz	Motorstrom 01 15.3A	Motorleistung 01 6.9kW	Motordrehzahl 01 718rpm
15kW 400V 3Ph	15kW 400V 3Ph	15.3A 6.9kW	6.9kW 23.7Hz	23.7Hz 15.3A	23.7Hz 15.3A
Antrieb gesperrt. Die STO Verbindungen sind nicht verdrahtet. Siehe Abschnitt 4.11.7. Empfohlene STO-Verkabelung auf Seite 31.	Antrieb gestoppt / Gesperrt.	Antrieb ist aktiviert / läuft, Display zeigt die Ausgangsfrequenz (Hz) an. Drücken Sie die Navigationstaste, um alternative Anzeigen auszuwählen.	Drücken Sie die Navigationstaste für <1 Sekunde. Das Display zeigt den Motorstrom an (Ampere).	Drücken Sie die Navigationstaste für <1 Sekunde. Das Display zeigt die Motorleistung an (kW).	Wenn P-10 > 0 ist, wird durch Drücken der Navigationstaste <1 Sekunde die Motordrehzahl angezeigt (1/min.).

5.3. Zusätzliche Anzeige Nachrichten

Auto Tuning in Arbeit	Externe 24VDC Versorgung	Überlast	Brandmodus
Auto-tuning	ECO 01 Ext 24V	ECO 01 OL 23.7Hz	Brandmodus
	External 24V mode	15.3A 6.9kW	
Auto tune wird ausgeführt. Siehe Parameter P4-02 in Abschnitt 9.3. Parametergruppe 4 – Hochleistungs-Motorsteuerung auf Seite 49.	Die Antriebssteuerplatine wird nur von einer externen 24-Volt-Quelle gespeist, ohne dass Netzspannung anliegt.	Zeigt einen Überlastzustand an. Der Ausgangsstrom überschreitet den Motornennstrom, der in P1-08 eingegeben wurde. LED-Anzeige zeigt sechs blinkende Punkte.	Auf dem OLED-Display blinkt 'Brandmodus'. Die LED zeigt keine Anzeige im Display an, aber das Invertek Drive-Symbol blinkt.

Schaltfrequenz Reduktion	Netzausfall	Wartungszeit abgelaufen
ECO 01 SF↓ 23.7Hz	ECO 01 ML 23.7Hz	ECO 01 23.7Hz
15.3A	15.3A 6.9kW	15.3A 6.9kW
Die Schaltfrequenz wurde aufgrund der hohen Kühlkörpertemperatur reduziert	Die ankommende Netzspannung wurde unterbrochen	Die benutzerprogrammierbare Erinnerungzeit

5.4. Zugriff auf/Ändern von Parameterwerten

Stop	ECO 01 P1-01	ECO 01 P1-08	ECO 01 30.0A ↕	ECO 01 P1-08	ECO 01 Stop
15kW 400V 3Ph	50.0Hz	30.0A	P1-08 ↑30.0 ↓3.0	30.0A	15kW 400V 3Ph
Drücken Sie die Navigationstaste für <1 Sekunde.	Verwenden Sie die Auf und Ab Tasten zur Auswahl der erforderlichen Parameter. Anzeige zeigt den aktuellen Parameterwert auf der unteren Zeile der Anzeige.	Drücken Sie die Navigationstaste für <1 Sekunde.	Passen Sie den Wert mit den Auf und Ab Tasten an. Anzeige zeigt die möglichen Maximum und Minimum Einstellungen auf der unteren Zeile der Anzeige.	Drücken Sie die Navigationstaste für <1 Sekunde um zum Parametermenü zurückzukehren.	Drücken Sie die Navigationstaste für > 2 Sekunden um zu Betriebsanzeige zurückzukehren.

5.5. Parameter Werkseinstellungen / Benutzereinstellungen zurücksetzen

Optidrive Eco bietet eine Funktion, mit der der Benutzer seinen eigenen Standardparametersatz definieren kann. Nach der Inbetriebnahme alle erforderlichen Parameter kann der Benutzer diese als Standardparameter speichern, indem er P6-29 = 1 setzt. Bei Bedarf können die Benutzerstandardparameter durch Setzen von P6-29 = 2 gelöscht werden.

Wenn der Benutzer seine eigenen vorgeschichteten 'Werkseinstellungs'-Parameter erneut in den Antriebsspeicher laden möchte, gehen Sie wie folgt vor:

Werkseinstellung der Parameter :			Benutzer Parameter zurücksetzen :		
ECO 01 Stop	ECO 01 P-Def	ECO 01 Stop	ECO 01 Stop	ECO 01 U-Def	ECO 01 Stop
15kW 400V 3Ph	50.0Hz	15kW 400V 3Ph	P1-08 ↑30.0 ↓3.0	30.0A	15kW 400V 3Ph
Drücken und halten Sie die Tasten Auf, Ab, Start und Stopp für > 2s.	Die Anzeige zeigt Pdef an. Drücken Sie kurz die Stopp- Taste für > 2s.	Die Anzeige kehrt zu Stopp zurück. Alle Parameter werden auf die Werkseinstellungen zurückgesetzt.	Drücken und halten Sie die Tasten Auf, Ab, Start und Stopp für > 2s	Die Anzeige zeigt U-def an. Drücken Sie kurz die Stopp-Taste.	Die Anzeige kehrt zu Stopp zurück. Alle Parameter werden zurückgesetzt auf die Benutzereinstellungen.

HINWEIS Wenn keine benutzerdefinierten Standardparameter im Antrieb gespeichert wurden, wird der Antrieb durch Ausführen des Vorgangs zum Zurücksetzen der Benutzerparameter auf die Werkseinstellungen zurückgesetzt.

5.6. Zurücksetzen des Antriebs nach einem Fehler

Der Optidrive ECO verfügt über zahlreiche Schutzfunktionen, die sowohl den Antrieb als auch den Motor vor versehentlichlicher Beschädigung schützen. Wenn eine dieser Schutz-funktionen aktiviert wird, wird der Frequenzrichter ausgeschaltet und eine Fehlermeldung angezeigt. Die Fehlermeldungen sind in Abschnitt 12.1. Fehlermeldungen auf Seite 76.

Wenn eine Störung auftritt und nachdem die Ursache der Störung untersucht und behoben wurde, kann der Benutzer den Fehler auf eine der folgenden Arten zurücksetzen:

- Drücken Sie die Stoptaste des Tastenfelds.
- Schalten Sie den Antrieb vollständig aus und wieder ein.

HINWEIS Warten Sie nach dem Ausschalten des Antriebs 30 Sekunden, bevor Sie das Gerät wieder einschalten.

- Wenn P1-13 > 0, Digitaleingang 1 ausschalten und wieder einschalten.
- Wenn P1-12 = 4, Reset über die Feldbuschnittstelle.
- Wenn P1-12 = 6, über BACnet zurücksetzen.

5.7. Umschalten zwischen den Modi „Hand“ und „Auto“

A	Stop	H	Stop \updownarrow
37kW	400V	3Ph	37kW 400V 3Ph
A = Auto		H = Hand	
Die aktive Steuerquelle wird auf dem Display angezeigt. Über die Tasten „Hand“ bzw. „Auto“ können Sie zwischen manuellem und automatischem Betrieb umschalten.		Im Modus „Hand“ ist ein Betrieb des Umrichters direkt über die Tastatur möglich. Die Betriebssteuerung „Auto“ wird über Parameter P1-12 (Steuermodus) konfiguriert.	

HINWEIS Die Verwendung der Hand- und Auto-Tasten kann deaktiviert werden, indem die Einstellung von P2-39 Parameter-Zugriffssperre geändert wird

5.8. Tastaturkürzel

Die folgenden Tastenkürzel können verwendet werden, um die Auswahl und Änderung von Parametern bei Verwendung der Tastatur zu beschleunigen.

5.8.1. Auswählen der Parametergruppen

Wenn der erweiterte Parameterzugriff aktiviert ist (siehe Abschnitt 9. *Erweiterte Parameter auf Seite 42*), sind zusätzliche Parametergruppen sichtbar und können mit der folgenden Methode schnell ausgewählt werden.

Maximale Frequenz- / Geschwindigkeitsbegrenzung	Voreingestellte Frequenz / Geschwindigkeit 1
P1-01	P2-01
50.0Hz	5.0Hz
Drücken Sie im Parameterauswahlmenü gleichzeitig die Tasten Navigieren und Hoch oder Navigieren und Ab.	Die nächsthöhere oder niedrigere zugängliche Parametergruppe wird ausgewählt.

5.8.2. Auswählen des niedrigsten Parameters in einer Gruppe

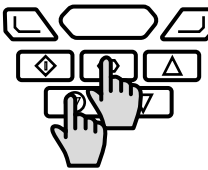
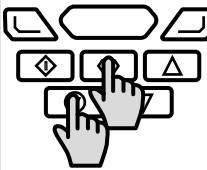
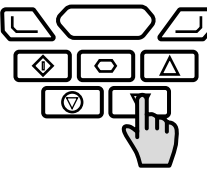
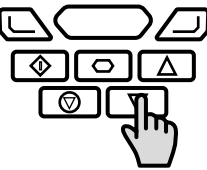
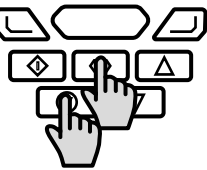
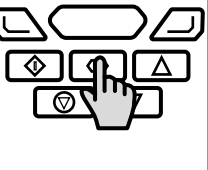
Motornennstrom	Maximale Frequenz- / Geschwindigkeitsbegrenzung
P1-08	P1-01
9.5A	50.0Hz
Während Sie sich im Parameterauswahlmenü befinden, drücken Sie gleichzeitig die Auf- und Ab-Tasten.	Der höhere oder niedrigere zugängliche Parameter wird ausgewählt.

5.8.3. Einstellen eines Parameters auf den Minimalwert

Maximale Frequenz- / Geschwindigkeitsbegrenzung	Maximale Frequenz- / Geschwindigkeitsbegrenzung
1500 rpm	0 rpm
P1-01 \uparrow 7500 rpm \downarrow 0 rpm	P1-01 \uparrow 7500 rpm \downarrow 0 rpm
Während Sie einen Parameterwert bearbeiten, drücken Sie gleichzeitig die Auf- und Ab-Tasten.	Der Parameter wird auf den niedrigsten möglichen Wert gesetzt.

5.8.4. Anpassen einzelner Ziffern

Wenn Parameterwerte editiert und große Änderungen vorgenommen werden, z. Wenn Sie die Nenndrehzahl des Motors von 0 bis 1500 U / min einstellen, können Sie die Parameter mit der folgenden Methode direkt auswählen.

TFT und OLED Anzeige :					
Erweiterter Menüzugriff	Erweiterter Menüzugriff	Erweiterter Menüzugriff	Erweiterter Menüzugriff	Erweiterter Menüzugriff	Erweiterter Menüzugriff
0	_0	_0	100	100	100
P1-14 ↑30 000 ↓0	P1-14 ↑30 000 ↓0	P1-14 ↑30 000 ↓0	P1-14 ↑30 000 ↓0	P1-14 ↑30 000 ↓0	P1-14 ↑30 000 ↓0
					
Während Sie einen Parameterwert bearbeiten, drücken Sie gleichzeitig die Tasten Stopp und Navigation.	Der Cursor springt um eine Ziffer nach links. Durch wiederholtes Drücken der Taste wird eine weitere Ziffer nach links verschoben.	Der Wert für die einzelnen Ziffern kann mit den Aufwärts- und Abwärts-Tasten eingestellt werden.	Passen Sie den Wert mit den Auf und Ab Tasten an.	Wenn der Cursor die am höchsten zugängliche Ziffer erreicht, drücken Sie die Tasten Stop und Navigate und der Cursor springt zur Ziffer ganz rechts zurück.	Drücken Sie die Navigationstaste, um zum Parameterauswahlmenü zurückzukehren.

6. Inbetriebnahme

6.1. Allgemeines

Folgende Richtlinien gelten für alle Anwendungen.

6.1.1. Eingabe der Typenschilddaten des Motors

Die Informationen auf dem Typenschild des Motors des Optidrive Eco Umrichters sollen:

- Einen möglichst effizienten Motorbetrieb ermöglichen.
- Den Motor gegen mögliche Beschädigungen bei einem Betrieb mit Überlast schützen.

Aus diesem Grund müssen folgende Daten vom Typenschild des Motors in die Parameter programmiert werden:

P1-07 Motorbemessungsspannung. Dies ist die Betriebsspannung des Motors für die aktuelle Verkabelungskonfiguration (Stern oder Dreieck). Die Ausgangsspannung des Optidrive Umrichters darf niemals die Eingangsspannung übersteigen.

P1-08 Motorbemessungsstrom. Dies ist der auf dem Typenschild des Motors angegebene Volllaststrom.

P1-09 Motorbemessungsfrequenz. Dies ist die Standard-Betriebsfrequenz des Motors, normalerweise 50 oder 60Hz.

P1-10 Motorbemessungsdrehzahl. Dieser Parameter kann wahlweise auf die auf dem Typenschild des Motors angegebenen U/Min eingestellt werden. Wird dieser Parameter eingestellt, werden alle drehzahlrelevanten Werte in U/Min angezeigt. Wird dieser Parameter auf 0 eingestellt, werden alle drehzahlrelevanten Werte in Hz angezeigt.

6.1.2. Mindest- und Maximalfrequenz/-drehzahl

Optidrive Eco Umrichter sind werkseitig auf den Betrieb des Motors von null auf die Bemessungsfrequenz eingestellt (50 oder 60 Hz). Dieser Betriebsbereich ist im Allgemeinen für eine große Bandbreite an Anforderungen geeignet, in manchen Fällen aber müssen diese Grenzwerte vielleicht beschränkt werden, z. B. wo durch die Maximaldrehzahl eines Lüfters/einer Pumpe eine übermäßiger Fluss entsteht oder ein Betrieb unterhalb einer bestimmten Drehzahl nicht erforderlich ist. In diesen Fällen können folgende Parameter an die Anforderungen der Anwendung angepasst werden:

P1-01 Maximalfrequenz. Diese sollte der Bemessungsfrequenz des Motors entsprechen. Wenn ein Betrieb oberhalb dieser Frequenz gewünscht wird, muss vom Hersteller des Motors bzw. der angeschlossenen Lüfter- oder Pumpeneinheit bestätigt werden, dass dies zulässig ist und keine Beschädigung an der Ausrüstung verursacht.

P1-02 Mindestfrequenz. Mit diesem Wert wird ein Betrieb des Motors bei niedriger Drehzahl und ein mögliches Überhitzen verhindert. Bei manchen Anwendungen, wie die Zirkulation von Wasser mithilfe einer Pumpe in einem Boiler, muss vielleicht eine spezielle Drehzahl eingestellt werden, um ein Trockenlaufen des Systems zu verhindern.

6.1.3. Rampenzeiten für Beschleunigung und Verzögerung

Die Rampenzeiten für Beschleunigung und Verzögerung der Optidrive Eco Umrichter sind werkseitig auf 30 Sekunden eingestellt. Der Standardwert eignet sich für die meisten Anwendungen, kann aber durch Änderung der Parameter P1-03 und P1-04 konfiguriert werden. Dabei ist darauf zu achten, dass die angetriebene Last mit den angegebenen Rampen kompatibel ist und keine Fehlauflösungen aufgrund von zu kurzen Rampenzeiten auftreten.

Die über den Parametersatz konfigurierten Rampenzeiten weisen auf eine Rampensteigung von 0 Hz auf die Motorbemessungsdrehzahl in P1-09 hin.

Beispiel: Die Rampensteigung = 30 Sekunden P1-09 (Motorbemessungsdrehzahl) = 50 Hz, unter der Annahme, dass der Motor mit 25 Hz betrieben und der Umrichter den Befehl für eine Beschleunigung auf 50 Hz erhält. Die Zeit bis zum Erreichen der 50 Hz beträgt 30 Sekunden $(P1-03)/50 (P1-09) * 25$ (erforderliche Drehzahländerung) = 15(s).

P1-03 Beschleunigungsrampe: Die Zeit für die Beschleunigung des Motors von 0 Hz auf die Bemessungsdrehzahl, P1-09 in Sekunden.

P1-04 Verzögerungsrampe: Die Zeit für die Verzögerung des Motors von der Bemessungsdrehzahl, P1-09 auf 0 Hz in Sekunden.

6.1.4. Auswahl des Stopp-Modus

Optidrive Eco Umrichter können so eingestellt werden, dass zum Stoppen des Motors eine bestimmte Verzögerung verwendet wird oder man dem Motor erlaubt, auszulaufen bzw. im Freilauf zur Ruhe zu kommen. Die Standardauswahl ist ein Rampenstopp, der über den Parameter P1-05 programmiert wird.

P1-05 Auswahl des Stopp-Modus: Bestimmt, auf welche Weise der Motor gestoppt wird, wenn der Freigabeeingang am Umrichter deaktiviert wird. Ein Rampenstopp (P1-05 = 0) wird mit dem in P1-04 eingegebenen Verzögerungswert durchgeführt. Bei einem Freilaufstopp (P1-05 = 1) kann der Motor von alleine auslaufen (unkontrolliert).

6.1.5. Spannungsanhebung

Die Spannungsanhebung wird zur Erhöhung der bei niedrigen Ausgangsfrequenzen angelegten Motorspannung verwendet, um das Drehmoment bei niedriger Drehzahl und das Anlaufmoment zu verbessern. Eine übermäßige Spannungsanhebung kann höhere Motorströme und -temperaturen verursachen, was wiederum eine Zwangsbelüftung erforderlich macht.

Der Standardwert für die Drehmomentanhebung ist 0,0% und sollte nur erhöht werden, wenn das Startdrehmoment nicht ausreicht. Stellen Sie sicher, dass der korrekte konstante oder variable Drehmomentmodus in P4-01 eingestellt ist, bevor die Verstärkung eingestellt wird.

P1-11 Spannungsanhebung: Als Prozentsatz der Motorbemessungsspannung P1-07 eingestellt.

7. Parameter

7.1. Parametersatz – Überblick

Der Optidrive Eco Umrichter bietet 7 Gruppen mit erweiterten Parametern:

- Gruppe 1 – Standardparameter
- Gruppe 2 – Erweiterte Parameter
- Gruppe 3 – Benutzerdefinierte PID-Steuerparameter
- Gruppe 4 – Motorsteuerparameter
- Gruppe 5 – Feldbuskommunikationsparameter
- Gruppe 8 – Parameter für anwendungsspezifische Funktionen
- Gruppe 0 – Überwachungs- und Diagnoseparameter (schreibgeschützt).

Bei der Erstinbetriebnahme des Optidrive Umrichters oder nach einem Reset auf die Werkseinstellungen kann nur auf Gruppe 1 zugegriffen werden. Um den Zugriff auf die Parameter der höherstufigen Gruppen zu ermöglichen, muss für P1-14 und P2-40 der gleiche Wert eingestellt werden (Standardwert = 101). Dadurch sind die Parametergruppen 1 – 5 und 8 sowie die ersten 39 Parameter der Gruppe 0 verfügbar. Diese sind in der nachfolgenden Tabelle aufgeführt.

Für den Zugriff auf alle Parametergruppen bzw. -bereiche muss für P1-14 und P6-30 der gleiche Wert eingestellt werden (Standardwert = 201). **Eine Beschreibung der erweiterten Parameter finden Sie in der Bedienungsanleitung für fortgeschrittene Benutzer.**

Die Werte in Klammern () sind die Standardeinstellungen für Modelle mit in PS angegebener Motorleistung.

7.2. Parametergruppe 1 – Standardparameter

Par.	Parametername	Minimum	Maximum	Standard	Einheiten
P1-01	Maximal Frequenz / Drehzahl	P1-02	500,0	50,0 (60,0)	Hz/U/Min
	Maximale Ausgangsfrequenz oder Motorhöchstdrehzahl – Hz oder U/Min. Wenn P1-10 >0, werden die Werte in U/Min eingegeben/angezeigt. HINWEIS Die maximale Einstellung begrenzt sich auf den niedrigsten Wert von: <ul style="list-style-type: none"> ▪ 5 x P1-09 ▪ 5 x P1-10 ▪ P2-24 / 16 ▪ 500,0 Hz 				
P1-02	Minimal Frequenz / Drehzahl	0,0	P1-01	0,0	Hz/U/Min
	Mindestdrehzahl – Hz oder U/Min. Wenn P1-10 >0, werden die Werte in U/Min eingegeben/angezeigt				
P1-03	Beschleunigungsrampenzeit	0,0	6000,0	30,0	Sekunden
	Beschleunigungsrampenzeit von 0 auf die Bemessungsdrehzahl (P-1-09) in Sekunden.				
P1-04	Verzögerungsrampenzeit	0,0	6000,0	30,0	Sekunden
	Verzögerungsrampenzeit von der Nenndrehzahl (P-1-09) bis zum Stillstand in Sekunden.				
P1-05	Auswahl des Stopp-Modus	0	1	0	-
	0	Rampenstopp	Ist kein Freigabesignal vorhanden, wird der Umrichter mit der Rampengeschwindigkeit in P1-04 (siehe oben) gestoppt.		
	1	Freilaufstopp	Ist kein Freigabesignal vorhanden, läuft der Umrichter im Freilauf bis zum Stillstand.		
	2	AC-Motorflussbremsung	Bietet zusätzliches Bremsmoment beim Abbremsen.		
P1-07	Motorbemessungsspannung	0	umrichterunabhängig		Volts
	Für Induktionsmotoren - Geben Sie die Nennspannung des Motors (Volt) ein. Für PM- und BLDC-Motoren - Geben Sie die Gegen-EMK bei Nenndrehzahl ein.				
P1-08	Motorbemessungsstrom		umrichterunabhängig	100 % Umrichter-bemessungsstrom	Amps
	Dieser Parameter ist auf den Bemessungsstrom des Motors (Typenschild) einzustellen.				
P1-09	Motorbemessungsfrequenz	25	500	50 (60)	Hz
	Dieser Parameter ist auf den Bemessungsfrequenz des Motors (Typenschild) einzustellen.				

Par.	Parametername	Minimum	Maximum	Standard	Einheiten
P1-10	Motorbemessungsdrehzahl	0	30000	0	U/Min
	Dieser Parameter kann optional auf die Bemessungsdrehzahl des Motors (Typenschild) eingestellt werden. Wird dieser Parameter auf den Standardwert Null eingestellt, werden alle drehzahlrelevanten Werte in Hz angezeigt und die Schlupfkompensation des Motors deaktiviert. Mit der Eingabe des Werts des Typenschildes wird die Schlupfkompensation aktiviert und das Optidrive Display zeigt die Motordrehzahl in geschätzten U/Min an. Alle drehzahlrelevanten Parameter wie Mindest- und Maximaldrehzahl, voreingestellte Drehzahl etc. werden ebenfalls in U/Min angezeigt.				
P1-11	Drehmomentanhebung	0,0	0,0	umrichterunabhängig	%
	Drehmoment Boost wird verwendet, um die angelegte Motorspannung und damit den Strom bei niedrigen Ausgangsfrequenzen zu erhöhen. Diese kann bei niedriger Drehzahl und Anlaufmoment verbessert werden. Wird der Boost-Pegel erhöht, erhöht sich der Motorstrom bei niedriger Drehzahl, was zu einem Temperaturanstieg beim Motor führen kann - eine Fremdbelüftung des Motors kann dann erforderlich sein. Je niedriger die Motorleistung, desto höher die Boost Einstellung, die dann sicher verwendet werden kann. Für Induktions-Motoren kann eine geeignete Einstellung normalerweise gefunden werden, indem der Motor unter sehr niedrigen oder lasfreien Bedingungen betrieben wird ungefähr mit 5 Hz und durch Einstellen von P1-11, bis der Motorstrom annähernd dem Magnetisierungsstrom entspricht. Dieser Parameter ist auch bei Verwendung alternativer Motortypen wirksam, P4-01 = 3, 4 oder 5. In diesem Fall wird der Verstärkungsstrom definiert als 4 x P1-11 x P1-08.				
P1-12	Auswahl des Steuermodus	0	6	0	-
	0 Anschlusssteuerung	Der Umrichter zeigt eine umgehende Reaktion auf an die Steueranschlüsse gesendete Signale.			
	1 Tastatursteuerung in eine Richtung	Der Antrieb kann nur über die interne Tastatur oder über eine Fernbedienung in Vorwärtsrichtung gesteuert werden.			
	2 Tastatursteuerung in eine Richtung	Wie oben.			
	3 PID-Steuerung	Die Ausgangsfrequenz wird über den internen PID-Regler gesteuert.			
	4 Feldbus-Steuerung	Per gewähltem Feldbus (Parameter der Gruppe 5) – außer BACnet (siehe Option 6)			
	5 Slave-Modus	Der Umrichter fungiert als Slave eines im Master-Modus angeschlossenen Optidrive Geräts.			
	6 BACnet-Modus	Der Umrichter kommuniziert als Slave in einem BACnet-Netzwerk.			
P1-13	Digitaleingangsfunktion	0	14	1	-
	Definiert die Funktion der Digitaleingänge. Wenn auf 0 eingestellt, werden die Eingänge vom Benutzer über die Parameter der Gruppe 9 oder die SPS-Funktion der OptiTools Studio-Software definiert. Wenn auf andere Werte als 0 eingestellt, erfolgt die Konfiguration über die Definitionstabelle für Digitaleingänge (siehe Abschnitt 8.1. Konfigurationsparameter für Digitaleingänge P1-13).				
P1-14	Zugriff auf das erweiterte Menü	0	30000	0	-
	Parameterzugriffssteuerung. Es gelten folgende Einstellungen: P1-14 <> P2-40 and P1-14 <> P6-30: Zugriff nur auf die Parametergruppe 1. P1-14 = P2-40 (101 Standard): Zugriff auf die Parametergruppen 0 – 5 und 8. P1-14 = P6-30 (201 Standard): Zugriff auf die Parametergruppen 0 – 9.				

8. Digitaleingangsfunktionen

8.1. Konfigurationsparameter für Digitaleingänge P1-13

P1-13 ⁽²⁾	Lokale (Hand-) Steuerung	Digitaleingang 1 (Klemme 2)	Digitaleingang 2 (Klemme 3)	Digitaleingang 3 (Klemme 4)	Analogeingang 1 (Klemme 6)	Analogeingang 2 (Klemme 10)	Anmerkungen
0	N/A	Alle Funktionen werden vom Benutzer über die Parameter der Gruppe 9 oder die SPS-Funktion der OptiTools Studio-Software definiert.					
1 ⁽³⁾	Analogeingang 2	O: Stopp C: Betrieb/Freigabe	O: Normalbetrieb C: Voreinstellung 1/ PI Sollwert 2	O: Remote-Steuerung C: Lokale Steuerung	Analogeing. 1	Analogeing. 2	Wenn Eingang 3 geschlossen ist: Drehzahlsollwert = Analogeingang 2 Startbefehl = Eingang 1 Im PI Modus ist der Analogeingang 1 für Istwerte zu verwenden.
2		O: Keine Funktion C: Momentanstart	O: Stopp (Deaktivierung) C: Betriebsfreigabe	O: Remote-Steuerung C: Lokale Steuerung	Analogeing. 1	Analogeing. 2	
3		O: Stopp C: Betrieb/Freigabe	O: Vorwärts C: Rückwärts	O: Remote-Steuerung C: Lokale Steuerung	Analogeing. 1	Analogeing. 2	
4		O: Stopp C: Betrieb/Freigabe	O: Brandmodus ⁽¹⁾ C: Normalbetrieb ⁽¹⁾	O: Remote-Steuerung C: Lokale Steuerung	Analogeing. 1	Analogeing. 2	
5	Voreingestellte Drehzahlen	O: Stopp C: Betrieb/Freigabe	O: Voreingestellte Drehzahl 1 C: Voreingestellte Drehzahl 2	O: Remote-Steuerung C: Lokale Steuerung	Analogeing. 1	O: Externe Fehlerabschaltung C: Normalbetrieb	Wenn Eingang 3 geschlossen ist: Drehzahlsollwert = voreingestellte Drehzahl 1/2 Startbefehl = Eingang 1
6		O: Keine Funktion C: Momentanstart	O: Stopp (Deaktivierung) C: Betriebsfreigabe	O: Remote-Steuerung C: Lokale Steuerung	Analogeing. 1	O: Voreinstellung 1 C: Voreinstellung 2l	
7		O: Stopp C: Betrieb/Freigabe	O: Vorwärts C: Rückwärts	O: Remote-Steuerung C: Lokale Steuerung	Analogeing. 1	O: Voreinstellung 1 C: Voreinstellung 2	
8		O: Stopp C: Betrieb/Freigabe	O: Brandmodus ⁽¹⁾ C: Normal Operation ⁽¹⁾	O: Remote-Steuerung C: Lokale Steuerung	Analogeing. 1	O: Voreinstellung 1 C: Voreinstellung 2	
9 ⁽³⁾	Tastatur-Drehzahlsollwert	O: Stopp C: Betrieb/Freigabe	O: Normalbetrieb C: Voreinstellung 1/ PI Sollwert 2	O: Remote-Steuerung C: Lokale Steuerung	Analogeing. 1	Analogeing. 2	Wenn Eingang 3 geschlossen ist: Drehzahlsollwert = Tastatur Startbefehl = Einstellung per P2-37
10 ⁽³⁾		O: Stopp C: Betrieb/Freigabe	O: Normalbetrieb C: Voreinstellung 1/ PI Sollwert 2	O: Remote-Steuerung C: Lokale Steuerung	Analogeing. 1	O: Externe Fehlerabschaltung C: Normalbetrieb	
11		O: Keine Funktion C: Momentanstart	O: Stopp (Deaktivierung) C: Betriebsfreigabe	O: Remote-Steuerung C: Lokale Steuerung	Analogeing. 1	Analogeing. 2	
12		O: Stopp C: Vorwärtslauf	O: Vorwärts C: Rückwärts	O: Remote-Steuerung C: Lokale Steuerung	Analogeing. 1	Analogeing. 2	
13		O: Stopp C: Vorwärtslauf	O: Brandmodus ⁽¹⁾ C: Normalbetrieb ⁽¹⁾	O: Remote-Steuerung C: Lokale Steuerung	Analogeing. 1	Analogeing. 2	
14	O: Stopp C: Betrieb	O: Vorwärts C: Rückwärts					
				Digitaleingang 3	Analogeingang 1	Analogeingang 2	Voreingestellte Drehzahl
				Aus	Aus	Aus	Voreingestellte Drehzahl 1
				Ein	Aus	Aus	Voreingestellte Drehzahl 2
				Aus	Ein	Aus	Voreingestellte Drehzahl 3
				Ein	Ein	Aus	Voreingestellte Drehzahl 4
				Aus	Aus	Ein	Voreingestellte Drehzahl 5
				Ein	Aus	Ein	Voreingestellte Drehzahl 6
				Aus	Ein	Ein	Voreingestellte Drehzahl 7
				Ein	Ein	Ein	Voreingestellte Drehzahl 8

Anmerkungen

*⁽¹⁾: Die angezeigte Logik basiert auf der Standardeinstellung. Der Brandmodus kann über Parameter P8-09 konfiguriert werden.

*⁽²⁾: Standardeinstellung für P1-13 = 1.

*⁽³⁾: Befindet sich der Umrichter im PID-Modus (P1-12 = 3) und es wurde eine digitale Voreinstellung gewählt (P3-05 = 0), kann P1-13 auf 1, 9 oder 10 eingestellt werden, was die Auswahl zweier unabhängiger Sollwerte über Digitaleingang 2 ermöglicht. Die digitalen Voreinstellungen 1 und 2 werden über P3-06 bzw. P3-15 vorgenommen.

HINWEIS Der Anschluss für die „Motorthermistor-Fehlerabschaltung“ bzw. seine Konfiguration erfolgt über Analogeingang 2 bzw. Parameter P2-33 (Ptc-Lh).

9. Erweiterte Parameter


9.1. Parametergruppe 2 – erweiterte Parameter

Par	Parametername	Minimum	Maximum	Standard	Einheiten
P2-01	Voreingestellte Drehzahl 1	-P1-01	P1-01	50,0 (60,0)	Hz/U/Min
P2-02	Voreingestellte Drehzahl 2	-P1-01	P1-01	40,0	Hz/U/Min
P2-03	Voreingestellte Drehzahl 3	-P1-01	P1-01	25,0	Hz/U/Min
P2-04	Voreingestellte Drehzahl 4	-P1-01	P1-01	P1-01	Hz/U/Min
<p>Voreingestellte Drehzahlen können gewählt werden durch:</p> <ul style="list-style-type: none"> ▪ Konfigurieren von P1-13 auf eine Option, die eine Logikauswahl per Digitaleingang ermöglicht (siehe Abschnitt 8.1. Konfigurationsparameter für Digitaleingänge P1-13). ▪ Einstellen der benutzerdefinierten Logikparameter in Gruppe 9. ▪ Konfigurieren der SPS-Funktion über die OptiTools Studio Software. 					
P2-05	Voreingestellte Drehzahl 5 (Reinigungs-Drehzahl 1)	-P1-01	P1-01	0,0	Hz/U/Min
<p>Die voreingestellte Drehzahl 5 wird bei aktivierter Pumpenreinigungsfunktion automatisch gewählt. Ist diese Funktion deaktiviert, kann die voreingestellte Drehzahl 5 wie bei den Werten 1 – 4 ausgewählt werden.</p>					
P2-06	Voreingestellte Drehzahl 6 (Reinigungs-Drehzahl 2)	-P1-01	P1-01	0,0	Hz/U/Min
<p>Die voreingestellte Drehzahl 6 wird bei aktivierter Pumpenreinigungsfunktion automatisch gewählt. Ist diese Funktion deaktiviert, kann die voreingestellte Drehzahl 6 wie bei den Werten 1 – 4 ausgewählt werden.</p>					
P2-07	Voreingestellte Drehzahl 7 (Boost-Drehzahl 1/ Pumpenrührgeschwindigkeit)	-P1-01	P1-01	0,0	Hz/U/Min
<p>Die voreingestellte Drehzahl 7 wird bei aktivierter Pumpenreinigungsfunktion automatisch gewählt. Ist diese Funktion deaktiviert, kann die voreingestellte Drehzahl 7 wie bei den Werten 1 – 4 ausgewählt werden.</p>					
P2-08	Voreingestellte Drehzahl 8 (Boost-Drehzahl 2)	-P1-01	P1-01	0,0	Hz/U/Min
<p>Die voreingestellte Geschwindigkeit 8 wird automatisch von der Start / Stop-Boost-Funktion referenziert, wenn diese Funktion aktiviert ist. Wenn deaktiviert, voreingestellte Geschwindigkeit 8 kann gemäß den voreingestellten Geschwindigkeiten 1 - 4 ausgewählt werden.</p>					
P2-09	Mittelpunkt Ausblendfrequenz	P1-02	P1-01	0,0	Hz/U/Min
<p>Definiert den Mittelpunkt des Ausblendfrequenzbands. Die Breite des Ausblendfrequenzbands definiert sich folgendermaßen:</p> <ul style="list-style-type: none"> ▪ Unterer Schwellwert = P2-09 - P2-10/2 ▪ Oberer Schwellwert = P2-09 + P2-10/2 <p>Alle für Vorwärtsdrehzahlen definierten Ausblendfrequenzbänder werden auch für negative Drehzahlen verwendet.</p>					
P2-10	Ausblendfrequenzband	0,0	P1-01	0,0	Hz/U/Min
<p>Definiert die Breite des Ausblendfrequenzbands. Dabei gelten folgende Angaben:</p> <ul style="list-style-type: none"> ▪ Unterer Schwellwert = P2-09 - P2-10/2 ▪ Oberer Schwellwert = P2-09 + P2-10/2 <p>Alle für Vorwärtsdrehzahlen definierten Ausblendfrequenzbänder werden auch für negative Drehzahlen verwendet.</p>					
P2-11	Funktion Analogausgang 1	0	12	8	-
<p>Digitalausgangsmodus. Logik 1 = +24V DC</p>					
0	Umrichter freigegeben (in Betrieb)	Logik 1, wenn der Optidrive Umrichter freigegeben (in Betrieb) ist.			
1	Umrichter in Ordnung	Logik 1, wenn der Umrichter keine Fehler aufweist.			
2	Mit Sollfrequenz / Drehzahl	Logik 1, wenn die Ausgangsfrequenz mit dem Sollwert übereinstimmt.			
3	Motordrehzahl >0	Logik 1, wenn die Motordrehzahl nicht null ist.			
4	Motordrehzahl >=Schwellwert	Logik 1, wenn die Motordrehzahl den einstellbaren Schwellwert übersteigt.			
5	Motorstrom >= Schwellwert	Logik 1, wenn der Motorstrom den einstellbaren Schwellwert übersteigt.			
6	Motordrehmoment >= Schwellwert	Logik 1, wenn der Motorstrom den einstellbaren Schwellwert übersteigt.			
7	Analogeingang 2; Signalstärke >= Schwellwert	Logik 1, wenn das an Analogeingang 2 gesendete Signal den einstellbaren Schwellwert übersteigt.			
<p>HINWEIS Die Einstellungen 4 bis 7 verwenden die einstellbaren Grenzparameter P2-16 und P2-17. Der Ausgang schaltet zu Logik 1 (24 Volt DC) bzw. wird auf Logik 0 zurückgesetzt, wenn der gewählte Analogwert den oberen (P2-16) bzw. unteren Schwellwert (P2-17) übersteigt bzw. unterschreitet.</p>					
<p>Analogausgangsmodus</p>					
8	Motordrehzahl	0 bis P-01.			
9	Motorstrom	0 bis 200 % von P1-08.			
10	Motordrehmoment	0 – 165 % des Motor-Bemessungsdrehmoments.			
11	Motoausgangsleistung	0 – 150 % der Motorbemessungsleistung.			
12	PID-Ausgabe	0 – 100 % steht für den Ausgangswert des internen PID-Reglers.			

Par	Parametername	Minimum	Maximum	Standard	Einheiten	
P2-12	Format Analogausgang 1	-	-	U 0-10	-	
	U 0-10 = 0 bis 10V U 10-0 = 10 bis 0V A 0-20 = 0 bis 20mA A 20-0 = 20 bis 0mA A 4-20 = 4 bis 20mA A 20-4 = 20 bis 4mA					
	P2-13	Funktion Analogausgang 2	0	12	9	-
		Digitalausgangsmodus. Logik 1 = +24V DC				
		0	Umrichter freigegeben (in Betrieb)	Logik 1, wenn der Optidrive Umrichter freigegeben (in Betrieb) ist.		
		1	Umrichter in Ordnung	Logik 1, wenn der Umrichter keine Fehler aufweist.		
2		Mit Sollfrequenz / Drehzahl	Logik 1, wenn die Ausgangsfrequenz mit dem Sollwert übereinstimmt.			
3		Motordrehzahl >0	Logik 1, wenn die Motordrehzahl nicht null ist.			
4		Motordrehzahl >=Schwellwert	Logik 1, wenn die Motordrehzahl den einstellbaren Schwellwert übersteigt.			
5		Motorstrom >= Schwellwert	Logik 1, wenn der Motorstrom den einstellbaren Schwellwert übersteigt.			
6		Motordrehmoment >= Schwellwert	Logik 1, wenn der Motorstrom den einstellbaren Schwellwert übersteigt.			
7		Analogeingang 2; Signalstärke >= Schwellwert	Logik 1, wenn das an Analogeingang 2 gesendete Signal den einstellbaren Schwellwert übersteigt.			
HINWEIS Die Einstellungen 4 bis 7 verwenden die einstellbaren Grenzparameter P2-16 und P2-17. Der Ausgang schaltet zu Logik 1 (24 Volt DC) bzw. wird auf Logik 0 zurückgesetzt, wenn der gewählte Analogwert den oberen (P2-16) bzw. unteren Schwellwert (P2-17) übersteigt bzw. unterschreitet.						
Analogausgangsmodus						
8	Motordrehzahl	0 bis P-01.				
9	Motorstrom	0 bis 200 % von P1-08.				
10	Motordrehmoment	0 – 165 % des Motor-Bemessungsdrehmoments.				
11	Motoausgangsleistung	0 – 150 % der Motorbemessungsleistung.				
12	PID-Ausgabe	0 – 100 % steht für den Ausgangswert des internen PID-Reglers.				
P2-14	Format Analogausgang 2	-	-	U 0-10	-	
	U 0-10 = 0 bis 10V U 10-0 = 10 bis 0V A 0-20 = 0 bis 20mA A 20-0 = 20 bis 0mA A 4-20 = 4 bis 20mA A 20-4 = 20 bis 4mA					

Par	Parametername	Minimum	Maximum	Standard	Einheiten
P2-15	Funktion Relaisausgang 1	0	15	1	-
	<p>Zur Auswahl der Relaisausgang 1 zugewiesenen Funktion. Das Relais besitzt NO- und NC-Kontakte. Logik 1 zeigt an, dass das Relais aktiv ist. Deshalb ist der NO-Kontakt geschlossen (Klemmen 14 und 15 sind verbunden) und der NC-Kontakt ist offen (Klemmen 14 und 16 sind nicht mehr verbunden).</p> <p>Die Einstellungen 4, 5, 6, 7 und 14 verwenden die einstellbaren Grenzparameter P2-16 und P2-17. Der Ausgang wechselt zu Logik 1 (Relais geschlossen), wenn der gewählte Analogwert den oberen Schwellenwert (P2-16) überschreitet, und wird auf Logik 0 (Relais offen) zurückgesetzt, wenn der gewählte Analogwert unter den unteren Schwellenwert (P2-17) fällt.</p> <p>0 : Umrichter freigegeben(in Betrieb). Logik 1, wenn der Motor freigegeben ist</p> <p>1 : Umrichter in Ordnung. Logik 1, wenn Strom anliegt und kein Umrichterfehler vorliegt.</p> <p>2 : Sollfrequenz / Drehzahl. Logik 1, wenn die Ausgangsfrequenz mit dem Sollwert übereinstimmt.</p> <p>3 : Motordrehzahl >0. Logik 1, wenn die Umrichter-Ausgangsfrequenz des Motors 0 Hz übersteigt.</p> <p>4 : Motordrehzahl >= Schwellwert. Logik 1, wenn die Motordrehzahl den einstellbaren Schwellwert übersteigt.</p> <p>5 : Motorstrom >= Schwellwert. Logik 1, wenn der Motorstrom den einstellbaren Schwellwert übersteigt.</p> <p>6 : Ausgangsdrehmoment (Motor) >= Schwellwert. Logik 1, wenn der Motorstrom den einstellbaren Schwellwert übersteigt.</p> <p>7 : Analogeingang 2 >= Schwellwert. Logik 1, wenn das an Analogeingang 2 gesendete Signal den einstellbaren Schwellwert übersteigt.</p> <p>8 : Reserviert. Keine Funktion.</p> <p>9 : Brandmodus aktiv. Logik 1, wenn der Umrichter im Brandmodus betrieben wird (Brandmoduseingang ist aktiv).</p> <p>10 : Wartung erforderlich. Logik 1, wenn der Wartungs-Timer abgelaufen ist und auf eine bevorstehende Wartung hinweist.</p> <p>11 : Umrichter verfügbar. Logik 1, wenn sich der Umrichter im Auto-Modus befindet, keine Fehlerabschaltungen vorliegen und der Sicherheitsschaltkreis aktiviert ist, was darauf hinweist, dass der Umrichter für den automatischen Betrieb bereit ist.</p> <p>12 : Fehlerabschaltung Umrichter. Logik 1, wenn eine Fehlerabschaltung des Umrichters ausgelöst wurde und das Display einen Fehlercode zeigt.</p> <p>13 : STO Status der Hardware. Logik 1, wenn sowohl die Hardware-Freigabeeingänge (STO) aktiv sind als auch der Umrichter betriebsbereit ist.</p> <p>14 : PID-Fehler >= Schwellwert. Der PID-Fehler (Abweichung zwischen Ist- und Sollwert) ist größer als oder gleich dem programmierten Schwellwert.</p> <p>15 : Warnung vor niedrigem und hohem Strom. Logisch 1, wenn die Lastüberwachung mit P8-06 bis P8-08 und einer hohen Last aktiviert wurde oder ein Zustand mit geringer Last wurde erkannt - normalerweise wird dies verwendet, um eine Blockierung der Pumpe oder einen Rohrbruch zu signalisieren.</p>				
P2-16	Relais 1 / AO1 Obergrenze des einstellbaren Schwellwert	P2-17	200,0	100,0	%
	Für die Einstellung des oberen Schwellwerts über P2-11 und P2-15 siehe P2-11 oder P2-15.				
P2-17	Relais 1 / AO1 Untergrenze des einstellbaren Schwellwert	0	P2-16	0,0	%
	Für die Einstellung des unteren Schwellwerts über P2-11 und P2-15 siehe P2-11 oder P2-15.				
P2-18	Relaisausgang 2 / Funktion	0	15	0	-
	<p>Zur Auswahl der Relaisausgang 2 zugewiesenen Funktion. Das Relais besitzt zwei Ausgangsklemmen. Logik 1 weist darauf hin, dass das Relais aktiv ist, weshalb Klemmen 17 und 18 verbunden werden.</p> <p>Die Einstellungen 4, 5, 6, 7 und 14 verwenden die einstellbaren Grenzparameter P2-19 und P2-20. Der Ausgang wechselt zu Logik 1 (Relais geschlossen), wenn der gewählte Analogwert den oberen Schwellenwert (P2-19) überschreitet, und wird auf Logik 0 (Relais offen) zurückgesetzt, wenn der gewählte Analogwert unter den unteren Schwellenwert (P2-20) fällt.</p> <p>0 : Umrichter freigegeben(in Betrieb). Logik 1, wenn der Motor freigegeben ist.</p> <p>1 : Umrichter in Ordnung. Logik 1, wenn Strom anliegt und kein Umrichterfehler vorliegt.</p> <p>2 : Sollfrequenz / Drehzahl. Logik 1, wenn die Ausgangsfrequenz mit dem Sollwert übereinstimmt.</p> <p>3 : Motordrehzahl >0. Logik 1, wenn die Umrichter-Ausgangsfrequenz des Motors 0 Hz übersteigt.</p> <p>4 : Motordrehzahl >= Schwellwert. Logik 1, wenn die Motordrehzahl den einstellbaren Schwellwert übersteigt.</p> <p>5 : Motorstrom >= Schwellwert. Logik 1, wenn der Motorstrom den einstellbaren Schwellwert übersteigt.</p> <p>6 : Motordrehmoment >= Schwellwert. Logik 1, wenn der Motorstrom den einstellbaren Schwellwert übersteigt.</p> <p>7 : Analogeingang 2 >= Schwellwert. Logik 1, wenn das an Analogeingang 2 gesendete Signal den einstellbaren Schwellwert übersteigt.</p> <p>8 : Steuerung Hilfspumpe 1 (DOL). Wenden Sie sich an Ihren lokalen Vertriebspartner, um detaillierte Anweisungen für den Betrieb von direkt-angesteuerten Kaskaden zu erhalten.</p> <p>9 : Brandmodus aktiv. Logik 1, wenn der Umrichter im Brandmodus betrieben wird (Brandmoduseingang ist aktiv).</p> <p>10 : Wartung erforderlich. Logik 1, wenn der Wartungs-Timer abgelaufen ist und auf eine bevorstehende Wartung hinweist.</p> <p>11 : Umrichter verfügbar. Logik 1, wenn sich der Umrichter im Auto-Modus befindet, keine Fehlerabschaltungen vorliegen und der Sicherheitsschaltkreis aktiviert ist, was darauf hinweist, dass der Umrichter für den automatischen Betrieb bereit ist.</p> <p>12 : Fehlerabschaltung Umrichter. Logik 1, wenn eine Fehlerabschaltung des Umrichters ausgelöst wurde und das Display einen Fehlercode zeigt.</p> <p>13 : STO Status der Hardware. Logik 1, wenn sowohl die Hardware-Freigabeeingänge (STO) aktiv sind als auch der Umrichter betriebsbereit ist.</p> <p>14 : PID-Fehler >= Schwellwert. Der PID-Fehler (Abweichung zwischen Ist- und Sollwert) ist größer als oder gleich dem programmierten Schwellwert.</p> <p>15 : Warnung vor niedrigem und hohem Strom. Logisch 1, wenn die Lastüberwachung mit P8-06 bis P8-08 und einer hohen Last aktiviert wurde oder ein Zustand mit geringer Last wurde erkannt - normalerweise wird dies verwendet, um eine Blockierung der Pumpe oder einen Rohrbruch zu signalisieren.</p>				

Par	Parametername	Minimum	Maximum	Standard	Einheiten
P2-19	Relais 2 / AO2 Obergrenze des einstellbaren Schwellwert	P2-20	200,0	100,0	%
	Für die Einstellung des oberen Schwellwerts über P2-13 und P2-18 siehe P2-13 oder P2-18.				
P2-20	Relais 2 / AO2 Untergrenze des einstellbaren Schwellwert	0,0	P2-19	0,0	%
	Für die Einstellung des oberen Schwellwerts über P2-13 und P2-18 siehe P2-13 oder P2-18.				
P2-21	Anzeige Skalierfaktor	-30,000	30,000	0,000	-
	Bestimmt den Faktor für den skalierten Anzeigewert. Die in P2-22 gewählte Variable wird mit dem in P2-21 eingestellten Faktor skaliert.				
P2-22	Anzeige Skalierquelle	0	3	0	-
	Verwendeter Quellwert für die Anzeige von Kundeneinheiten auf dem Umrichter-Display. 0: Motordrehzahl 1: Motorstrom 2: Analogeingang 2 3: P0-80 gewählter interner Wert HINWEIS P2-21 & P2-22 ermöglichen dem Benutzer die Programmierung des Optidrive Displays zur Darstellung einer alternativen Ausgabeinheit, die über einen bestehenden Parameter skaliert wurde (zum Beispiel zur Anzeige der Förderbandgeschwindigkeit in Metern pro Sekunde basierend auf der Ausgangsfrequenz). Diese Funktion ist deaktiviert, wenn P2-21 auf 0 eingestellt ist. Wenn P2-21 auf >0 eingestellt ist, wird die Variable aus P2-22 mit dem in P2-21 gewählten Faktor multipliziert und während des Betriebs auf dem Umrichter-Display angezeigt.				
P2-23	Null Drehzahl-Haltezeit	0,0	60,0	0,2	Sekunden
	Bestimmt die Zeit, während der die Umrichter Ausgangsfrequenz im gestoppten Zustand auf null gehalten wird, bis der Umrichter Ausgang deaktiviert wird.				
P2-24	Effektive Schaltfrequenz	Abhängig von der Antriebsgröße			kHz
	Effektive Endstufenschaltfrequenz. Bei höheren Frequenzen reduziert sich die Geräuschbildung des Motors bzw. verbessert sich die Ausgangsstromkurve, allerdings auf Kosten zunehmender Wärmeverluste im Umrichter. HINWEIS Wenn die Einstellung für P2-24 über den Mindestwert hinaus erhöht wird, ist vielleicht eine Herabsetzung (Derating) des Umrichter-Ausgangsstroms notwendig. In Abschnitt 11.8.3. <i>Abstufung in Bezug auf die Schaltfrequenz</i> finden Sie weitere Infos.				
P2-25	Schnellstopp-Verzögerungsrampenzeit	0,00	240,0	0,0	Sekunden
	Über diesen Parameter lässt sich eine alternative Verzögerungsrampe in den Optidrive Umrichter programmieren. Diese Rampe wird bei Stromausfall über P2-38 = 2 automatisch gewählt. Wenn P2-25 auf 0,0 eingestellt ist, wird der Umrichter per Freilauf gestoppt. Die Rampe kann auch über die vom Benutzer definierten Logikparameter in Menü 9 (P9-02) oder per Konfiguration der SPS-Funktion über die OptiTools Studio Software eingestellt werden. Wenn P2-25 > 0, P1-02 > 0, P2-10 = 0 und P2-09 = P1-02 ist, wird diese Rampenzeit sowohl auf die Beschleunigung als auch auf die Verzögerung angewendet, wenn unterhalb der Mindestdrehzahl gearbeitet wird, als alternative Rampe bei Betrieb außerhalb des normalen Drehzahlbereichs, was bei Pumpen und Kompressoren nützlich sein kann.				
P2-26	Drehstartaktivierung	0	2	1	-
	Wenn aktiviert, untersucht der Umrichter, ob der Motor beim Start bereits zu rotieren beginnt und wenn ja, mit welcher Drehzahl bzw. in welche Richtung. Der Umrichter übernimmt dann mit der aktuellen (erkannten) Drehzahl die Steuerung des Motors. Der Start des Umrichters kann sich bis zum Abschluss der Drehstartfunktion leicht verzögern. 0 : Deaktiviert 1 : Aktiviert 2 : Aktivierung aufgrund von Fehlerabschaltung, Spannungsabfall oder Freilaufstopp				
P2-27	Standby-Modus-Timer	0,0	250,0	20	Sekunden
	Mit diesem Parameter wird die Zeitspanne festgelegt, für die der Umrichter mit der Mindestdrehzahl betrieben werden kann. Danach wird der Optidrive Ausgang deaktiviert und das Display zeigt Standby . Ist P2-27 = 0,0, ist die Funktion deaktiviert.				
P2-28	Slave-Drehzahlskalierung	0	3	0	-
	Nur aktiv im Tastaturmodus (P1-12 = 1 oder 2) und Slave-Modus (P1-12=4). Der Tastaturwert kann mit einem voreingestellten Skalierfaktor multipliziert oder einem analogen Trimm oder Offset justiert werden. 0 : Deaktiviert. Keine Skalierung/kein Offset angewandt. 1: Tatsächliche Drehzahl = digitale Drehzahl x P2-29 2: Tatsächliche Drehzahl = (digitale Drehzahl x P2-29) + Wert des Analogeingangs 1 3: Tatsächliche Drehzahl = (digitale Drehzahl x P2-29) x Wert des Analogeingangs 1				
P2-29	Slave-Drehzahlskalierfaktor	-500,0	500,0	%	100,0
	Zusammen mit P2-28 verwendeter Slave-Drehzahlskalierfaktor.				

Par	Parametername	Minimum	Maximum	Standard	Einheiten
P2-30	Analogeingang 1 Format	Siehe unten		<i>U 0-10</i>	-
	<p><i>U 0-10</i> = 0 bis 10 Volt Signal (unipolar). <i>U 10-0</i> = 10 bis 0 Volt Signal (unipolar). <i>-10-10</i> = -10 bis +10 Volt Signal (bipolar). <i>R 0-20</i> = 0 bis 20 mA Signal. <i>t 4-20</i> = 4 bis 20 mA Signal; Der Optidrive Umrichter schaltet ab und zeigt Fehlercode <i>4-20F</i>, wenn die Signalstärke unter 3 mA abfällt. <i>r 4-20</i> = 4 bis 20 mA Signal; Der Optidrive Rampe auf voreingestellte Geschwindigkeit 4 (P2-04), wenn der Signalpegel unter 3 mA fällt. <i>t 20-4</i> = 20 bis 4 mA Signal; Der Optidrive Umrichter schaltet ab und zeigt Fehlercode <i>4-20F</i>, wenn die Signalstärke unter 3 mA abfällt. <i>r 20-4</i> = 20 bis 4 mA Signal; Der Optidrive Rampe auf voreingestellte Geschwindigkeit 4 (P2-04), wenn der Signalpegel unter 3 mA fällt.</p>				
P2-31	Skalierung Analogeingang 1	0,0	2000,0	100,0	%
	P2-31 wird zur Skalierung des Analogeingangs vor seiner Anwendung als Sollwert auf den Umrichter verwendet. Wenn z. B. P2-30 auf 0 – 10V eingestellt ist und der Skalierfaktor auf 200 %, sorgt ein 5 V Eingangssignal dafür, dass der Umrichter mit maximaler Drehzahl läuft (P1-01).				
P2-32	Offset Analogeingang 1	-500,0	500,0	0,0	%
	P2-32 definiert einen Versatz für den Analogeingang als Prozentsatz des kompletten Eingangsbereichs. Stellt einen Versatz als Prozentsatz des vollen Eingangsbereichs ein, der vom Analogeingangssignal abgezogen wird. Wenn z. B. P2-30 auf 0 – 10V eingestellt ist und der Analog-Offset auf 10 %, wird 1 V (10 % von 10 Volt) vor der Anwendung des eingehenden Analogwerts abgezogen.				
P2-33	Analogeingang 2 Format	Siehe unten		<i>U 0-10</i>	-
	<p><i>U 0-10</i> = 0 bis 10 Volt Signal (unipolar). <i>U 10-0</i> = 10 bis 0 Volt Signal (unipolar). <i>Ptc-t</i> = Motor PTC-Thermistoreingang. <i>R 0-20</i> = 0 bis 20 mA Signal. <i>t 4-20</i> = 4 bis 20 mA Signal; Der Optidrive Umrichter schaltet ab und zeigt Fehlercode <i>4-20F</i>, wenn die Signalstärke unter 3 mA abfällt. <i>r 4-20</i> = 4 bis 20 mA Signal; Der Optidrive Rampe auf voreingestellte Geschwindigkeit 4 (P2-04), wenn der Signalpegel unter 3 mA fällt. <i>t 20-4</i> = 20 bis 4 mA Signal; Der Optidrive Umrichter schaltet ab und zeigt Fehlercode <i>4-20F</i>, wenn die Signalstärke unter 3 mA abfällt. <i>r 20-4</i> = 20 bis 4 mA Signal; Der Optidrive Rampe auf voreingestellte Geschwindigkeit 4 (P2-04), wenn der Signalpegel unter 3 mA fällt.</p>				
P2-34	Skalierung Analogeingang 2	0,0	2000,0	100,0	%
	P2-34 wird zur Skalierung des Analogeingangs vor seiner Anwendung als Parameter auf den Umrichter verwendet. Wenn z. B. P2-34 auf 0 – 10V eingestellt ist und der Skalierfaktor auf 200 %, sorgt ein 5 V Eingangssignal dafür, dass der Umrichter mit maximaler Drehzahl läuft (P1-01).				
P2-35	Offset Analogeingang 2	-500,0	500,0	0,0	%
	P2-35 definiert einen Versatz für den Analogeingang als Prozentsatz des kompletten Eingangsbereichs. Stellt einen Versatz als Prozentsatz des vollen Eingangsbereichs ein, der vom Analogeingangssignal abgezogen wird. Wenn z. B. P2-33 auf 0 – 10V eingestellt ist und der Analog-Offset auf 10 %, wird 1 V (10 % von 10 Volt) vor der Anwendung des eingehenden Analogwerts abgezogen.				
P2-36	Auswahl des Startmodus	Siehe unten		<i>Ed9E-r</i>	-
	<p>Dient zur Definition des Umrichterhaltens in Relation zum aktivierten Digitaleingang sowie der Konfiguration der Funktion für den automatischen Neustart.</p> <p><i>Ed9E-r</i> : Nach dem Einschalten oder einem Reset startet der Umrichter nicht, wenn Digitaleingang 1 geschlossen bleibt. Um dies tun zu können, muss der Eingang nach dem Einschalten/Reset geschlossen werden.</p> <p><i>RUE0-0</i> : Nach dem Einschalten oder einem Reset startet der Umrichter automatisch, wenn Digitaleingang 1 geschlossen wird.</p> <p><i>RUE0-1</i> bis <i>RUE0-5</i> : Nach einer Fehlerabschaltung werden in Abständen von 20 Sekunden 5 Neustartversuche unternommen. Der Umrichter muss ausgeschaltet werden, um den Zähler zurücksetzen zu können. Die Anzahl der Neustartversuche wird gezählt. Wenn der Antrieb beim letzten Versuch nicht startet, bleibt der Antrieb mit dem letzten aktiven Auslösecode im Fehlerzustand und der Benutzer muss den Fehler manuell zurücksetzen.</p> <p> GEFAHR! Mit den "RUE0" Modi wird ein automatischer Start des Umrichters durchgeführt, was Folgen für System- und Personalsicherheit haben kann.</p>				

Par	Parametername	Minimum	Maximum	Standard	Einheiten
P2-37	Startmodus mit Tastatur	0	7	2	-
	<p>Die Optionen 0 bis 3 sind nur aktiv, wenn P1-12 = 1 oder 2 (Tastaturmodus). Bei diesen Einstellungen muss zur Aktivierung des Umrichters die Starttaste auf der Tastatur gedrückt werden.</p> <p>0 : Mindestdrehzahl, Tastatur Start. Nach einem Stopp oder Neustart wird der Umrichter zu Beginn stets mit der Mindestdrehzahl P1-02 betrieben.</p> <p>1 : Letzte Drehzahl, Tastatur Start. Nach einem Stopp oder Neustart kehrt der Umrichter zur letzten Tastatur-Solldrehzahl vor dem Stopp zurück.</p> <p>2 : Aktuelle Drehzahl, Tastatur Start. Ist der Optidrive Umrichter mit mehreren Drehzahlsollwerten konfiguriert (normalerweise Hand-/Auto- oder lokale/Remote-Steuerung), wird er beim Umschalten des Tastaturmodus durch einen Digitaleingang weiterhin mit der letzten Drehzahl betrieben.</p> <p>3 : Voreingestellte Drehzahl 4, Tastatur Start. Nach einem Stopp oder Neustart wird der Optidrive Umrichter zu Beginn stets mit der voreingestellten Drehzahl 4 (P2-04) betrieben.</p> <p>Die Optionen 4 bis 7 sind nur in den Steuermodi aktiv. In diesen Modi gestartete Umrichter werden über den digitalen Freigabeeingang der Steuerklemmen betrieben.</p> <p>4 : Mindestdrehzahl, Klemmenaktivierung. Nach einem Stopp oder Neustart wird der Umrichter zu Beginn stets mit der Mindestdrehzahl P1-02 betrieben.</p> <p>5 : Letzte Drehzahl, Klemmenaktivierung. Nach einem Stopp oder Neustart kehrt der Umrichter zur letzten Tastatur-Solldrehzahl vor dem Stopp zurück.</p> <p>6 : Aktuelle Drehzahl, Klemmenaktivierung. Ist der Optidrive Umrichter mit mehreren Drehzahlsollwerten konfiguriert (normalerweise Hand-/Auto- oder lokale/Remote-Steuerung), wird er beim Umschalten des Tastaturmodus durch einen Digitaleingang weiterhin mit der letzten Drehzahl betrieben</p> <p>7 : Voreingestellte Drehzahl 4, Klemmenaktivierung. Nach einem Stopp oder Neustart wird der Optidrive Umrichter zu Beginn stets mit der voreingestellten Drehzahl 4 (P2-04) betrieben.</p>				
P2-38	Stopp-Modus Netzausfall	0	3	0	-
	<p>Steuert das Verhalten des aktivierten Umrichters bei einem Netzausfall.</p> <p>0: Reserviert.</p> <p>1 : Freilaufstopp. TDer Optidrive Umrichter nimmt eine sofortige Deaktivierung des Ausgangs zum Motor vor, um ein Bremsen der Last im Freilauf zu ermöglichen. Wird diese Einstellung mit hohen Trägheitsbelastungen verwendet, muss vielleicht die Drehstart-Funktion (P2-26) aktiviert werden.</p> <p>2 : Schneller Rampenstopp. Der Umrichter wird über die mit der schnellen Verzögerung P2-25 programmierte Rampenzeit gestoppt. Feilautstopp ist die einzige anwendbare Maßnahme gegen Netzausfall im Eco.</p> <p>3 : Netzausfallerkennung deaktiviert. Freilaufstopp ist die einzige anwendbare Maßnahme gegen Netzausfall im Eco.</p>				
P2-39	Parametersperre	0	1	0	-
	<p>0 : Entsperrt. Alle Parameter können angezeigt bzw. geändert werden.</p> <p>1 : Gesperrt. Parameterwerte können angezeigt, aber nicht geändert werden. Deaktiviert auch die Hand- und Auto-Taste auf der Tastatur.</p>				
P2-40	Zugriffscod Erweitertes Menü	0	9999	101	-
	Definiert den Code für P1-14, mit dem auf Parametergruppen oberhalb Gruppe 1 zugegriffen werden kann.				

9.2. Parametergruppe 3 – PID-Steuerung

Par	Parametername	Minimum	Maximum	Standard	Einheiten
P3-01	PID Proportionalverstärkung	0.1	30.0	1.0	-
	PID-Regler – Proportionalverstärkung. Der unverzögerte Fehler zwischen Ist- und Sollwert des PID-Reglers wird mit P3-01 multipliziert, um die Ausgabe für den PID-Regler zu erhalten. Höhere Werte der Proportionalverstärkung führen zu wesentlichen Änderungen der Umrichterausgangsfrequenz aufgrund von Modifikationen der PID-Soll- oder -Istwertsignale. Ein zu hoher Wert kann zu Instabilität führen.				
P3-02	PID-Integralzeit	0.0	30.0	1.0	Sekunden
	Die Integralzeit des PID-Reglers. Summenfehler in der PID-Steuerung. Verwendet Summenfehler zwischen Soll- oder Istwertsignalen zur Konfiguration der Ausgabe des PID-Reglers. P3-02 ist die Zeitkonstante für Summenfehler. Höhere Werte sorgen für ein gedämpfteres Ansprechverhalten. Niedrigere Werte bieten eine schneller Systemreaktion, können aber auch Instabilität verursachen.				
P3-03	PID-Differentialzeit	0.00	1.00	0.00	Sekunden
	<p>PID-Differentialzeitkonstante. Sie repräsentiert die Änderungsgeschwindigkeit des Istwertsignals über die Zeit bzw. dient zur Verlangsamung der Änderungsgeschwindigkeit des PID-Reglers, insbesondere bei Annäherung an den Sollwert. Eine kürzere Zeit vermeidet ein Überspringen, kann aber zu langsameren Ansprechzeiten und Instabilität führen.</p> <p>HINWEIS P3-03 ist per Standard auf 0 eingestellt, wodurch die Differentialzeitkonstante deaktiviert ist. Bei einer Anpassung dieser Einstellung außerhalb des Standardwerts ist größte Vorsicht walten zu lassen.</p>				
P3-04	PID-Betriebsmodus	0	1	0	-
	<p>0 : Direktbetrieb. Diesen Modus verwenden, wenn eine Steigerung des Istwertsignals zu einer Reduzierung der Motordrehzahl führen soll.</p> <p>1 : Umkehrbetrieb. Diesen Modus verwenden, wenn eine Steigerung des Istwertsignals zu einer Erhöhung der Motordrehzahl führen soll.</p>				
P3-05	PID-Sollwertauswahl	0	2	0	-
	<p>Zur Auswahl der Quelle von PID-Referenz/-Sollwert.</p> <p>0 : Digitaler Sollwert. P3-06 wird verwendet.</p> <p>1 : Analogeingang 1</p> <p>2 : Analogeingang 2</p>				

Par	Parametername	Minimum	Maximum	Standard	Einheiten
P3-06	Digitaler PID-Referenzwert	0.0	100.0	0.0	%
	Wenn P3-05 = 0 ist, wird mit diesem Parameter der digitale Sollwert für den PID-Regler voreingestellt.				
P3-07	PID-Ausgang – Obergrenze	P3-08	100.0	100.0	%
	Bezeichnet den maximalen Ausgangswert des PID-Reglers.				
P3-08	PID-Ausgang – Untergrenze	0.0	P3-07	0.0	%
	Bezeichnet den Mindestausgangswert des PID-Reglers.				
P3-09	PID-Ausgangsgrenzwertregelung	0	3	0	-
	<p>0 : Schwellwerte Digitalausgang. Der Ausgabebereich des PID-Reglers ist durch die Werte in P3-07 & P3-08 beschränkt.</p> <p>1 : Analogeingang 1 für eine variable Obergrenze. Der Ausgabebereich des PID-Reglers ist durch die Werte in P3-08 & das an Analogeingang 1 gesendete Signal beschränkt.</p> <p>2 : Analogeingang 1 für eine variable Untergrenze. Der Ausgabebereich des PID-Reglers ist durch den Wert in P3-07 & das an Analogeingang 1 gesendete Signal beschränkt.</p> <p>3 : Zum Wert von Analogeingang 1 hinzugefügter PID-Ausgangswert. Der Ausgangswert für den PID-Regler wird zum auf Analogeingang 1 angewandten Drehzahlsollwert addiert.</p>				
P3-10	Auswahl der PID-Istwertquelle	0	5	0	-
	<p>Definiert die Quelle des Istwerts des PID-Reglers (Standort des Istwertensors).</p> <p>0 : Analogeingang 2. 0 – 100.0%.</p> <p>1 : Analogeingang 1. 0 – 100.0%.</p> <p>2 : Motorstrom. 0 – 100 % des Werts für P1-08.</p> <p>3 : Zwischenkreisspannung. 0 – 1000 Volt = 0 – 100.0%.</p> <p>4 : Analogeingang 1 – Analogeingang 2. Differenz zwischen Analog 1 – Analog 2 = 0 – 100 %.</p> <p>5 : Größerer Wert zwischen AnIn1 und AnIn2. Es wird immer der jeweils höhere Wert von Analogeingang 1 bzw. 2 verwendet.</p>				
P3-11	PID-Fehler bei der Rampenaktivierung	0.0	25.0	0.0	%
	<p>Definiert den Schwellwert für einen PID-Fehler. Wenn der Unterschied zwischen Soll- und Istwert unter dem eingestellten Schwellwert liegt, werden die internen Rampenzeiten deaktiviert, um dem Umrichter ein schnelleres Reagieren auf kleinere Fehler zu ermöglichen. Bei schweren PID-Fehlern werden die Rampenzeiten zur Begrenzung der Änderungsrate der Motordrehzahl aktiviert.</p> <p>Ein Wert von 0 bedeutet, dass die Umrichterrampen stets aktiviert sind. Mit diesem Parameter kann der Benutzer die internen Umrichterrampen deaktivieren, wenn ein besseres Ansprechverhalten der PID-Steuerung gefordert ist. Durch ausschließliche Deaktivierung der Rampen bei kleineren Fehlern wird das Risiko von Fehlerabschaltungen durch Überstrom oder Überspannung verringert.</p>				
P3-12	Anzeigeskalierung Istwert	0.000	50.000	0.000	-
	Wendet einen Skalierfaktor auf den angezeigten PID-Istwert an, wodurch der Benutzer die tatsächliche Signalstärke des Messumformers, z. B. 0 – 10 bar etc., darstellen kann.				
P3-13	Aufwachpegel PID-Neustart	0.0	100.0	5.0	%
	Legt einen Fehlerwert fest (Unterschied zwischen PID-Soll- und Istwerten), über dem der PID-Regler aus dem Standby-Modus aufwacht.				
P3-14	Aktivierungsdrehzahl Standby	0.0	P1-01	0.0	Hz/U/Min
	Definiert den Drehzahlwert, bei dem der Umrichter in den Standby-Modus wechselt. Zur Aktivierung der Standby-Funktion muss P2-27 mit einem Wert (Zeit) programmiert werden. Der Umrichter wechselt in den Standby-Modus, wenn sich die Motordrehzahl für die Dauer der unter P2-27 eingestellten Zeit unterhalb des Werts in P3-14 bewegt.				
P3-15	Digitaler PID-Sollwert 2	0.0	100.0	0.0	%
	Wenn P3-05 = 0 und der digitale Sollwert 2 ausgewählt ist (siehe Abschnitt 8.1. Konfigurationsparameter für Digitaleingänge P1-13), wird mit diesem Parameter die digitale Voreinstellung für den PID-Regler ausgewählt.				
P3-16	Pumpen-Anfüllzeit	0	600	0	Sekunden
	Alle anderen Wert als Null führen zur Aktivierung der Rohrbruch-Erkennungsfunktion. Jedes Mal, wenn der Umrichter im PID-Steuermodus aktiviert ist oder wird, wird der PID-Istwert der unter P3-16 eingegebenen Zeit überwacht. Wenn dieser Wert den unter P3-17 eingestellten Wert nicht übersteigt, bevor der Timer unter P3-16 abläuft, wird eine „Pr-Lo“ (niedriger Druck) -Fehlerabschaltung ausgelöst.				
P3-17	Rohrbruch-Schwellwert	0.0	100.0	0.0	%
	PID-Istsollwert für die Rohrbrucherkennung. Im PID-Direktmodus sollte der PID-Istwert größer oder gleich diesem Schwellwert sein, bevor die Pumpenanfüllzeit (P3-16) abläuft. Im PID-Umkehrmodus sollte der PID-Istwert weniger oder gleich diesem Schwellwert sein, bevor die Pumpenanfüllzeit (P3-16) abläuft.				
P3-18	PID-Reset-Steuerung	0	1	0	-
	<p>0 : Kontinuierlicher Lauf. Diese Regelschleife wird so lange ausgeführt, wie die P-Verstärkung (P3-01) nicht null ist.</p> <p>1 : Bei Antriebsfreigabe. Die PID-Regelschleife wird nur ausgeführt, wenn der Umrichter aktiviert ist. Wenn dieser nicht läuft, wird die PID-Ausgabe (einschließlich des Integral-Ergebnisses) auf 0 gesetzt.</p>				
P3-19	Auslöseverzögerung bei der Erkennung eines Rohrbruchs	0	600	0	Sekunden
	Wenn die Rohrbruch-Erkennung durch Konfigurieren der Parameter P3-16 und P3-17 aktiviert wird, fügt dieser Parameter der „Pr-Lo“-Auslösung eine Verzögerung / einen Filter hinzu. Dies kann in Situationen nützlich sein, in denen das System im eingeschwungenen Zustand betrieben wurde und die Ventile plötzlich geschlossen und dann wieder geöffnet wurden kann ein Überschießen des Drucks verursachen, gefolgt von einem Unterschießen, das die „Pr-Lo“-Auslösung unnötig auslösen kann.				

9.3. Parametergruppe 4 – Hochleistungs-Motorsteuerung



Eine inkorrekte Einstellung der Parameter in Menügruppe 4 kann zu einem unerwarteten Verhalten des Motors und der verbundenen Geräte führen. Deshalb sollte diese Konfiguration nur durch erfahrene Benutzer erfolgen.

Par	Parametername	Minimum	Maximum	Standard	Einheiten
P4-01	Motorsteuerungsmodus	0	6	0	-
	<p>0 : ECO Vektordrehzahlsteuerung (Variables Drehmoment). Geeignet für die Steuerung von Lüftern mit variablem Drehmoment (Zentrifugallüfter) und Pumpen mit Standard (IM) -Motoren.</p> <p>1 : ECO Vektordrehzahlsteuerung (Konstantes Drehmoment). Konstantes Drehmoment, geeignet für Lasten mit konstantem Drehmoment, z. B. Verdrängerpumpen mit Standardmotoren (IM).</p> <p>2 : IM-Motor, Vektordrehzahlregelung. Steuermodus für IM-Motoren.</p> <p>3 : PM-Motor, Vektordrehzahlregelung. Steuermodus für Wechselstrom-Permanentmagnetmotoren.</p> <p>4 : BLDC-Motor, Vektordrehzahlregelung. Steuermodus für bürstenlose Gleichstrommotoren.</p> <p>5 : Sync RM-Motor, Vektordrehzahlregelung. Steuermodus für Synchron-Reluktanzmotoren.</p> <p>6 : LSPM-Motor, Vektordrehzahlregelung. Steuerungsmodus für Permanentmagnetmotoren mit Line Start.</p> <p>HINWEIS Modi 0 und 1 erfordern kein Autotune, obwohl die Leistung verbessert werden kann, wenn eines ausgeführt wird. In den Modi 2 und höher muss nach der Eingabe der Motorparameter ein automatisches Autotune durchgeführt werden.</p>				
P4-02	Autotune-Aktivierung	0	1	0	-
	Bei Einstellung auf 1 führt der Umrichter umgehend eine automatische Einstellung (Autotune) ohne Rotation durch, um die Motorparameter für eine optimale Steuerung und Effizienz zu messen. Danach wird der Parameter normalerweise wieder auf 0 zurückgesetzt.				
P4-03	Proportionalverstärkung des Vektordrehzahlreglers	0,1	400,0	50,0	%
	<p>Dient zur Einstellung der Proportionalverstärkung des Drehzahlreglers. Höhere Werte bieten eine bessere und schnellere Ausgangsfrequenzregelung. Ein zu hoher Wert kann zu Instabilität führen oder Überstromabschaltungen auslösen. Für Anwendungen, die eine optimale Performance erfordern, sollte der Wert an die verbundene Last angepasst werden. Dies geschieht durch die langsame Steigerung des Werts und die Überwachung der tatsächlichen Ausgangsdrehzahl der Last bis zum Erreichen des gewünschten dynamischen Verhaltens, und zwar mit einem möglichst geringem oder gar keinem Überspringen, bei dem die Ausgangsdrehzahl den Sollwert übersteigen würde.</p> <p>Im Allgemeinen sollte die Werkseinstellung für die meisten Lüfter- und Pumpenanwendungen ausreichend sein. Bei Lasten mit hoher (große Massenträgheit) bzw. niedriger Reibung muss die Proportionalverstärkung nach oben bzw. unten angepasst werden.</p>				
P4-04	Integralkonstante des Vektordrehzahlreglers	0,010	2,000	0,050	Sekunden
	Dient zur Einstellung der Integralkonstante des Drehzahlreglers. Kleinere Werte ermöglichen ein besseres Ansprechverhalten der Motorlaständerungen, stellen aber auch ein Instabilitätsrisiko dar. Für eine bestmögliche dynamische Performance sollte der Wert an die verbundene Last angepasst werden.				
P4-05	Motorleistungsfaktor Cos Ø	0,00	0,99	-	-
	Im Vektordrehzahl- oder -drehmomentmodus ist dieser Parameter auf den Wert des Typenschildes einzustellen.				
P4-07	Maximaler Motorstrom-/Drehmomentgrenzwert	20,0	200,0	110,0	%
	Dieser Parameter definiert den maximalen Motorstrom bzw. Drehmomentgrenzwert des Umrichters.				
P4-12	Aufrechterhaltung des thermischen Speichers des Motors	0	1	0	-
	<p>0 : Deaktiviert.</p> <p>1 : Aktiviert. Alle Optidrive Umrichter bieten einen elektronischen thermischen Überlastungsschutz für den verbundenen Motor, mit dem Beschädigungen vermieden werden sollen. Ein interner Überlastakkumulator überwacht den Motorausgabestrom kontinuierlich und löst bei Überschreiten der thermischen Grenze eine Abschaltung aus. Ist P4-12 deaktiviert und die Stromversorgung wird getrennt und wieder angeschlossen, erfolgt ein Reset des Akkumulators. Ist P4-12 aktiviert, wird der Wert auch bei abgeschaltetem Gerät gespeichert.</p>				
P4-13	Ausgangsphasensequenz	0	1	0	-
	<p>0 : U,V,W.</p> <p>1 : U,W,V. Die Motordrehrichtung beim Vorwärtsfahren wird umgekehrt.</p>				
P4-14	Thermische Überlastungsgrenzreaktion	0	1	1	-
	<p>0 : It.trp. Wenn der Überlastspeicher den Grenzwert erreicht, schaltet der Frequenzumrichter auf It.trp ab, um Schäden am Motor zu vermeiden.</p> <p>1 : Strombegrenzungsreduktion. Wenn der Überlastspeicher 90% der Ausgangsstromgrenze erreicht, wird diese intern auf 100% von P-08 reduziert, um ein It.trp zu vermeiden. Die Strombegrenzung kehrt zur Einstellung in P-54 zurück, wenn der Überlastungsspeicher 10% erreicht.</p> <p>2: Reduzierung der Strombegrenzung über die Mindestgeschwindigkeit. Dieser Modus ist der gleiche wie in Modus 1 oben, wird jedoch erst aktiviert, wenn der Motor auf die in P1-02 eingestellte Mindestdrehzahl hochgefahren ist.</p>				

9.4. Parametergruppe 5 – Kommunikationsparameter

Par	Parametername	Minimum	Maximum	Standard	Einheiten
P5-01	Umrichter-Feldbusadresse/MAC ID	0	63	1	-
	<p>Dient zur Einstellung der Feldbus-Adresse für den Optidrive Umrichter.</p> <p>Wird Modbus RTU verwendet, dient dieser Parameter zur Einstellung der Knotenadresse. Weitere Infos finden Sie in Abschnitt 10.2. <i>Modbus RTU-Kommunikation</i>. Bitte beachten Sie, dass P5-16 verwendet werden kann, wenn eine höhere Modbus-Adresse als 63 erforderlich ist - siehe P5-16 für weitere Informationen.</p> <p>Dieser Parameter bestimmt auch die Optibus-Adresse des Antriebs bei Verwendung des OptiTools Studio.</p> <p>Wird BACnet MS/TP verwendet, dient dieser Parameter zur Einstellung der MAC-ID. Weitere Infos finden Sie in Abschnitt 10.3. <i>BACnet MSTP</i>.</p>				
P5-03	Modbus RTU-/BACnet-Baudrate	9.6	115.2	115.2	kbps
	<p>Wird die Modbus/BACnet Kommunikation verwendet, dient dieser Parameter zur Einstellung der Baudrate. 9,6 kbps, 19,2 kbps, 38,4 kbps, 57,6 kbps, 115 kbps, 76,8 kbps</p>				
P5-04	Modbus RTU-/BACnet-Datenformat	-	-	n-1	-
	<p>Dient zur Einstellung des erwarteten Modbus- oder BACnet-Telegrammformats wie folgt.</p> <p>n-1 : Keine Parität, 1 Stoppbit. n-2 : Keine Parität, 2 Stoppbits. ü-1 : Ungerade Parität, 1 Stoppbit. Ē-1 : Gerade Parität, 1 Stoppbit.</p>				
P5-05	Timeout Kommunikationsausfall	0.0	5.0	1.0	Sekunden
	<p>Dient zur Einstellung der Überwachungszeit für den Kommunikationskanal. Wenn innerhalb dieser Zeit kein gültiges Telegramm beim Optidrive Umrichter eingeht, wird davon ausgegangen, dass ein Kommunikationsausfall aufgetreten ist. In diesem Fall wird die nachstehende Maßnahme eingeleitet (P5-07).</p>				
P5-06	Maßnahme bei Kommunikationsverlust	0	3	0	-
	<p>Steuert das Umrichterverhalten nach einem Kommunikationsausfall gemäß den o. a. Parametereinstellungen (P5-06).</p> <p>0 : Fehlerabschaltung & Freilaufstopp 1 : Rampenstopp, dann Fehlerabschaltung 2 : Nur Rampenstopp (keine Fehlerabschaltung) 3 : Betrieb mit der voreingestellten Drehzahl 4</p>				
P5-07	Feldbus-Rampensteuerung	0	1	0	-
	<p>Legt fest, ob die Verzögerungs- bzw. Beschleunigungsrampe direkt über den Feldbus oder die internen Umrichterparameter P1-03 und P1-04 gesteuert wird.</p> <p>0 : Deaktiviert. Rampen werden über die internen Umrichterparameter gesteuert. 1 : Aktiviert. Rampen werden direkt über den Feldbus gesteuert.</p>				
P5-08	Feldbusmodul PDO4	0	7	1	-
	<p>Bei Verwendung einer optionalen Feldbus-Schnittstelle bestimmt dieser Wert die Parameterquelle für das 4. Prozessdatenwort, das vom Umrichter während der zyklischen Datenkommunikation an den Netz-Master gesendet wird:</p> <p>0 : Motordrehmoment. Output torque in % mit einer Dezimalstelle, z. B. 500 = 50 %. 1 : Motorleistung. Ausgangsleistung in kW mit einer Dezimalstelle, z. B. 400 = 4 %. 2 : Status Digitaleingang. Bit 0 weist auf den Status von Digitaleingang 1, Bit 1 auf den von Digitaleingang 2 hin etc. 3 : Signalstärke Analogeingang 2. 0 bis 1000 = 0 bis 100 %. 4 : Kühlkörpertemperatur. 0 bis 100 = 0 bis 100°C. 5 : Benutzerregister 1. Zugriff erfolgt über das SPS-Programm oder die Parameter der Gruppe 9. 6 : Benutzerregister 2. Zugriff erfolgt über das SPS-Programm oder die Parameter der Gruppe 9. 7 : PO-80 Wert. Der PO-80 Wert kann über P6-28 eingestellt werden.</p>				
P5-09	BACnet-Geräteobjektnummer (niedrig)	0	65535	1	-
P5-10	BACnet Geräteobjektnummer (hoch)	0	63	0	-
	<p>Bei Verwendung von BACNet MS/TP ermöglichen diese Parameter im Verbund die Programmierung einer eindeutigen Geräteinstanznummer in den Umrichter. Weitere Infos zur Verwendung von BACNet MS/TP finden Sie in Abschnitt 10.3. <i>BACnet MSTP</i>.</p>				
P5-11	Maximale Adresse der BACnet Master	1	127	127	-
	<p>Dieser Parameter definiert die maximale Adresse der BACnet-Master für das aktuelle lokale MSTP BACnet Netz. Weitere Infos finden Sie in Abschnitt 10.3. <i>BACnet MSTP</i>.</p> <p>Wenn das Gerät den nächsten Master im Netz abfragt, wird dabei nicht der in P5-11 gesetzte Wert angefordert. Wenn dieser Wert z. B. auf 50 eingestellt ist, der Umrichter die Kommunikation abgeschlossen hat und die Kontrolle an den nächsten Master abgibt, fragt er zunächst Adresse 50 ab, bevor er dann zu Adresse 0 zurückkehrt.</p>				

Par	Parametername	Minimum	Maximum	Standard	Einheiten
P5-12	Feldbus PDO-3 Datenauswahl	0	7	0	-
	<p>Bei Verwendung einer optionalen Feldbus-Schnittstelle bestimmt dieser Wert die Parameterquelle für das 3. Prozessdatenwort, das während der zyklischen Datenkommunikation vom Umrichter an den Netz-Master gesendet wird:</p> <p>0 : Motorstrom. Mit einer Dezimalstelle, z. B. 100. 1 : Motorleistung. Ausgangsleistung in kW mit einer Dezimalstelle, z. B. 400 = 4 %. 2 : Status Digitaleingang. Bit 0 weist auf den Status von Digitaleingang 1, Bit 1 auf den von Digitaleingang 2 hin etc. 3 : Signalstärke Analogeingang 2. 0 bis 1000 = 0 bis 100 %. 4 : Kühlkörpertemperatur. 0 bis 100 = 0 bis 100°C. 5 : Benutzerregister 1. Zugriff erfolgt über das SPS-Programm oder die Parameter der Gruppe 9. 6 : Benutzerregister 2. Zugriff erfolgt über das SPS-Programm oder die Parameter der Gruppe 9. 7 : P0-80 Wert. Der P0-80 Wert kann über P6-28 eingestellt werden.</p>				
P5-13	Feldbus PDI-4 Funktionsauswahl	0	1	0	-
	<p>Bei Verwendung einer optionalen Feldbus-Schnittstelle bestimmt dieser Wert die Parameterquelle für das 4. Prozessdatenwort, das während der zyklischen Datenkommunikation vom Netz-Master an den Umrichter gesendet wird:</p> <p>0 : Benutzer-Rampenzeit. In Sekunden mit zwei Dezimalstellen. 1 : Benutzerregister 4. Zugriff erfolgt über das SPS-Programm oder die Parameter der Gruppe 9.</p>				
P5-14	Feldbus PDI-3 Funktionsauswahl	0	2	0	-
	<p>Bei Verwendung einer optionalen Feldbus-Schnittstelle bestimmt dieser Wert die Parameterquelle für das 3. Prozessdatenwort, das während der zyklischen Datenkommunikation vom Netz-Master an den Umrichter gesendet wird:</p> <p>0 : Nicht verwendet. Keine Funktion. 1 : Benutzer Wert. 0 bis 1000 = 0 bis 100 %. 2 : Benutzerregister 3. Zugriff erfolgt über das SPS-Programm oder die Parameter der Gruppe 9.</p>				
P5-15	Modbus Antwortverzögerung	0	16	0	Chr
	<p>Ermöglicht dem Benutzer die Konfiguration einer zusätzlichen Verzögerung zwischen dem Frequenzumrichter, der eine Anforderung über die Modbus RTU-Schnittstelle empfängt, und der Übertragung einer Antwort. Der eingegebene Wert stellt die Verzögerung zusätzlich zu der minimal zulässigen Verzögerung gemäß der Modbus RTU-Spezifikation dar und wird als die Anzahl der zusätzlichen Zeichen ausgedrückt.</p>				
P5-16	Modbus-Adresse des Antriebs	0	247	0	-
	<p>Die Modbus- (und Optibus-) Adresse des Antriebs wird in P5-01 mit einem Maximalwert von 63 eingestellt. Wenn eine höhere Modbus-Adresse erforderlich ist bei einem größeren Netzwerk, kann dies in diesem Parameter eingestellt werden. Wenn dieser Parameter auf einen Wert größer als 0 eingestellt ist, wird diese Adresse zur Antriebs Modbus-Adresse. Wenn dieser Wert auf 0 gesetzt ist, P5-01 bestimmt die Antriebs Modbus-Adresse.</p>				

9.5. Erweiterte Parameter

Für die erweiterten Parameter werden in diesem Handbuch nur grundlegende Informationen bereitgestellt. Die Parameterfunktionen werden ausführlicher in der Optitools Studio PC-Software beschrieben.

9.5.1. Parametergruppe 6 - Erweiterte Konfiguration


Par	Funktion	Einstellbereich		Standard	Anmerkungen
P6-01	Firmware-Upgrade aktivieren	0	Deaktiviert	0	Dieser Parameter sollte nicht durch den Benutzer angepasst werden.
		1	Aktualisieren der Firmware der Benutzeroberfläche und der Leistungsendstufe		
		2	Aktualisieren der Firmware der Benutzeroberfläche		
		3	Aktualisieren der Firmware der Leistungsendstufe		
P6-02	Thermisches Überlastmanagement	4 - 32kHz (Modell abhängig)		4 kHz	Minimale effektive Schalfrequenz.
P6-03	Zeitverzögerung beim automatischen Zurücksetzen	1 - 60 Sekunden		20s	
P6-04	Relaisausgangshysterese	0.0 - 25.0%		0.3%	
P6-08	Max. Geschwindigkeitsreferenz-Frequenz	0 - 20kHz		0 kHz	
P6-10	Funktionsblockprogramm aktivieren	0	Deaktiviert	0	
		1	Aktiviert		
P6-11	Haltezeit der Geschwindigkeit beim Aktivieren	0 - 600s		0s	
P6-12	Halte- / Gleichstromspeisungszeit bei Deaktivierung	0 - 250s		0s	


Par	Funktion	Einstellbereich		Standard	Anmerkungen
P6-18	DC-Einspeisungsstrom	0.0 – 100.0%		0.0%	Diese Funktion ist nur aktiv für Induktionsmotoren (IM) und Synchron-Reluktanz-Motoren (SyncRM).
P6-22	Lüfterlaufzeit zurücksetzen	0	Nicht Zurücksetzen	0	
		1	Zurücksetzen		
P6-23	Rücksetzen des Energiezählers	0	Nicht Zurücksetzen	0	
		1	Zurücksetzen		
P6-24	Wartungszeitintervall	0 – 60000 Hours		0 Stunden	
P6-25	Wartungsanzeige zurücksetzen	0	Nicht Zurücksetzen	0	
		1	Zurücksetzen		
P6-26	Analogausgang 1; Skalierung	0.0 – 500.0%		100.0%	
P6-27	Analogausgang 1; Offset	-500.0 – 500.0%		0.0%	
P6-28	P0-80 Anzeigeindex	0 - 200		0	
P6-29	Benutzer spezifische Standardparameter	0	Keine Funktion	0	
		1	Benutzerparameter speichern		
		2	Benutzerparameter löschen		
P6-30	Zugangscode der Stufe 3 (erweitert)	0 – 9999		201	

9.5.2. Parametergruppe 7 - Motorsteuerung

Par	Funktion	Einstellbereich		Standard	Anmerkungen
P7-01	Motorstatorwiderstand	0.000 – 65.535		Antriebsabhängig	Motordaten, gemessen oder berechnet während des Autotune. P7-04 wird nicht für PM- und BLDC-Motoren verwendet. P7-06 wird nur für PM-Motoren verwendet.
P7-03	Motorstatorinduktivität (d)	0.0000 – 1.0000			
P7-04	Magnetisierungsstrom (id)	Antriebsabhängig			
P7-05	Motor Streuinduktivität (Sigma)	0.000 – 0.250			
P7-06	Motorstatorinduktivität der Q-Achse (Lsq)	0.0000 – 1.0000			
P7-09	Überspannungsstrombegrenzung	0.0 – 100.0%		5.0%	
P7-10	Lastträgheitskonstante	0 - 600		10	
P7-11	Mindestgrenze für die Pulsbreite	0 - 500			
P7-12	Magnetisierungsverzögerungszeit im U / f-Modus	0 – 5000ms		Antriebsabhängig	Stellt die Magnetisierungsperiode des Motors im U / f-Modus ein. Legt die Motorausrichtungszeit im PM-Modus fest.
P7-14	Niederfrequenz-Drehmomentverstärkung	0.0 – 100.0%		0.0%	Legt bei PM-Motoren einen Drehmomentverstärkungsstrom an bei niedriger Frequenz; % x P1-08.
P7-15	Frequenzgrenze für Drehmomentverstärkung	0.0 – 50.0%		0.0%	Bestimmt für PM-Motoren die Frequenz; % x P1-09, wenn der Boost-Strom entfernt wird.
P7-18	Übermodulation	0	Deaktiviert	0	
		1	Aktiviert		
		2	Automatisch		
P7-19	BLDC Optimierung bei leichter Belastung	0	Deaktiviert	1	Wenn P4-01 = 4 (BLDC-Steuerung) und P7-19 = 1 (Aktiviert) Der Frequenzrichter reduziert die Ausgangsspannung während des Betriebs mit geringer Last, um den Motorwirkungsgrad zu verbessern. Diese Einstellung hat keine Auswirkung, wenn der Motor nahe seinem Nennstrom angetrieben wird, wo das nominale Flussniveau angewendet wird.
		1	Aktiviert		
P7-20	Modulationsmodus	0	3-Phasen-Modulation	1	
		1	2-Phasen-Modulation		

9.6. Parametergruppe 8 – Anwendungsfunktionsspezifische Parameter

Par	Parametername	Minimum	Maximum	Standard	Einheiten
P8-01	Intervall Pumpen-Rührwerk	0	60000	0	Minutes
	Mit diesem Parameter kann eine Periode der Inaktivität für die Rührfunktion eingestellt werden. Das heißt, wenn der Umrichter länger als für die eingestellte Zeit im Standby-Modus verbleibt, wird die Funktion aktiviert und der Umrichter arbeitet für die unter P8-02 eingestellte Zeit mit der voreingestellten Drehzahl 7 (P2-07). So wird verhindert, dass sich Sedimente ablagern und Verstopfungen verursachen.				
P8-02	Aktivierungszeit Pumpen-Rührwerk	1	6000	10	Sekunden
	Definiert die Zeit, während der das Rührwerk nach seiner Aktivierung betrieben wird (außer der Zeit für die Verzögerungsrampe).				
P8-03	Auswahl der Pumpen-Reinigungsfunktion	0	3	-	-
	<p>Über diesen Parameter werden die Umrichterbedingungen konfiguriert, die eine automatische Pumpenreinigung auslösen. Wenn aktiviert, arbeitet die Pumpe für die unter P8-04 eingestellte Zeit mit der voreingestellten Drehzahl 5 (P2-05), dann die unter P8-04 eingestellte Zeit mit der voreingestellten Drehzahl 6 (P2-06), vorausgesetzt P2-06 <> 0, und wechselt dann wieder in den Normalbetrieb. Während des Reinigungszyklus wird die unter P8-05 eingestellte Rampenzeit zur Beschleunigung bzw. Verzögerung verwendet und überschreibt P1-03 und P1-04.</p> <p>Wo möglich, können P2-05 und P2-06 auf negative Werte eingestellt werden, um die Pumpe mit Rückwärtslauf zu betreiben. Idealerweise sollte die höchstmögliche Drehzahl gewählt bzw. P8-05 angepasst werden, um eine kurze Beschleunigungszeit zu ermöglichen und alle Fehlerabschaltungen wegen Überstrom zu vermeiden.</p> <p>0 : Deaktiviert. 1 : Nur beim Start aktiv. Die Pumpenreinigungsfunktion wird immer beim Start der Pumpe durchgeführt. 2 : Aktiv beim Start und einer Überschreitung des Drehmoments. Die Pumpenreinigungsfunktion wird immer beim Start der Pumpe durchgeführt und wenn der Umrichter während des normalen Betriebs eine mögliche Verstopfung erkennt. Dazu muss die Lastprofilüberwachung aktiv und korrekt konfiguriert sein. Siehe dazu P8-06. 3 : Nur aktiv bei einer Überschreitung des Drehmoments. Die Pumpenreinigungsfunktion wird nur ausgeführt, wenn der Umrichter während des normalen Betriebs eine mögliche Verstopfung erkennt. Dazu muss die Lastprofilüberwachung aktiv und korrekt konfiguriert sein. Siehe dazu P8-06. HINWEIS Die Pumpenreinigungsfunktion kann auch über einen mit den Parametern der Gruppe 9 konfigurierten Digitaleingang aktiviert werden.</p>				
P8-04	Reinigungszeit	0	600	0	Sekunden
	Bestimmt die Dauer des Pumpenreinigungszyklus. Wird eine bidirektionale Reinigung gewählt, muss das Zeitintervall für beide Richtungen eingestellt werden.				
P8-05	Rampenzeit Reinigungsfunktion	0	6000	30	Sekunden
	Diese unabhängige Rampenzeit wird nur für die automatische Pumpen-Reinigungsfunktion (siehe P8-03) bzw. die Beschleunigung des Motors verwendet.				
P8-06	Aktivierung Lastüberwachung	0	4	0	-
	<p>Mit diesem Parameter wird die Lastprofilüberwachungsfunktion (Laststromüberwachung) aktiviert, mit der ein Riemenbruch bei riemenbetriebenen Lüfteranwendungen, trockenlaufende Pumpen, Pumpenverstopfungen oder beschädigte Schaufelräder in Pumpenanwendungen erkannt werden können.</p> <p>0 : Deaktiviert 1 : Aktivierung Niedriglasterkennung (Riemendefekt/Pumpe im Trockenlauf/beschädigtes Schaufelrad) 2 : Aktivierung Hochlasterkennung (Pumpenverstopfung) 3 : Aktivierung Niedrig- und Hochlasterkennung 4 : Niedrig- und Hochstromerkennung, nur Warnung. Bit 7 des Statuswortes wird auf hoch gesetzt bei einem hohen oder niedrigen Strom, aber der Antrieb wird nicht einen Fehler dedekieren.</p>				
	Durch die Anpassung von Parameter P8-06 (<>0) wird der Motor bei der nächsten Umrichteraktivierung (Eingangsaktivierung) automatisch mit dem programmierten Frequenzbereich betrieben. Vor der Aktivierung dieser Funktion stellen Sie sicher, dass die Konfiguration der Anwendung einen sicheren Betrieb über diesen Frequenzbereich ermöglicht.				
P8-07	Lastprofilbandbreite	0.1	50.0	1.0	Amps
	Mit diesem Parameter wird eine Bandbreite für das mit P8-06 erstellte Lastprofil definiert. Wenn P8-06 auf einen entsprechenden Wert zur Erkennung einer Hoch-/Niedriglastbedingung konfiguriert wurde und der Umrichter länger als für die unter P8-08 eingestellte Zeit außerhalb der mit P8-07 definierten Bandbreite arbeitet, wird eine Fehlerabschaltung durchgeführt. Der unter P8-07 eingegebene Wert bewegt sich zwischen Normalstrom und Abschaltungswert, weshalb die Gesamtbandbreite der Funktion 2 x P8-07 entspricht.				
P8-08	Abschaltverzögerung der Lastüberwachung	0	60	0	Sekunden
	Mit diesem Parameter wird ein Zeitlimit für das mit P8-06 erstellte Lastprofil definiert. Wenn P8-06 auf einen entsprechenden Wert zur Erkennung einer Hoch-/Niedriglastbedingung konfiguriert wurde und der Umrichter länger als für die unter P8-08 eingestellte Zeit außerhalb der mit P8-07 definierten Bandbreite arbeitet, wird eine Fehlerabschaltung durchgeführt.				
P8-09	Brandmoduslogik	0	1	0	-
	<p>Wenn der Brandmodus einem Digitaleingang des Umrichters zugewiesen wurde, wird die Logikkonfiguration für den Eingang über P8-09 eingestellt, um eine NO- bzw. NC-Aktivierung zu ermöglichen. Im Standardmodus ist die Eingangslogik deaktiviert (0), was zu einer Auslösung des Brandmodus führt (Öffner-Aktivierung).</p> <p>Die Eingangskonfiguration für den Brandmodus wird mit Parameter P1-13 oder individuell durch den Benutzer über P9-32 vorgenommen.</p> <p>0 : Öffner-Aktivierung 1 : Schließer-Aktivierung</p>				

Par	Parametername	Minimum	Maximum	Standard	Einheiten
P8-10	Drehzahl Brandmodus	-P1-01	P1-01	0	Hz/U/Min
	<p>Wenn auf einen anderen Wert als null eingestellt, wird mit diesem Parameter im Brandmodus eine feste Betriebsfrequenz/-drehzahl definiert. Der Umrichter wird so lange mit dieser Frequenz betrieben, bis das Brandmodussignal deaktiviert wird oder der Umrichter den Betrieb nicht mehr fortsetzen kann.</p> <p>Wenn P8-10 auf null eingestellt und der Brandmodus aktiviert ist, wird der Umrichter je nach Parametereinstellungen und gewähltem Digitaleingang weiter mit dem gewählten Drehzahlwert betrieben.</p>				
P8-11	Fehler-Bypass	0	1	0	-
	<p>Mit diesem Parameter wechselt der Umrichter bei einer Fehlerabschaltung automatisch in den Bypass-Modus. Wenn aktiviert, werden Standardrelais 1 und 2 des Umrichters ausschließlich für die Bypass-Steuerung verwendet.</p> <p>0 : Deaktiviert 1 : Aktiviert</p>				
P8-12	Brandmodus-Bypass	0	1	0	-
	<p>Mit diesem Parameter wechselt der Umrichter automatisch in den Bypass-Modus, wenn ein für den Brandmodus konfigurierter Umrichtereingang aktiv wird. Wenn aktiviert, werden Standardrelais 1 und 2 des Umrichters ausschließlich für die Bypass-Steuerung verwendet.</p> <p>0 : Deaktiviert 1 : Aktiviert</p>				
P8-13	Umschaltzeit Bypass-Schütz	0	30	2	Sekunden
	<p>Dieser Parameter ist aktiv, wenn die Bypass-Funktion aktiviert wurde. Mit Parameter P8-05 wird eine Zeitverzögerung bzw. Umschaltzeit für die Schaltvorgänge zwischen den Umrichterrelais eingestellt, die den Bypass-Schaltkreis steuern.</p>				
	<p>Es muss unbedingt auf eine präzise Einstellung von P8-13 geachtet werden, um ein gleichzeitiges Schalten von Umrichter und Netz-Schützen im Schaltkreis zu verhindern. Bei der Konfiguration der Bypass-Funktion wird die mechanische und elektrische Verriegelung von Umrichter und Netz-Schützen gemäß regionalen Normen empfohlen.</p>				
P8-14	Auswahl Pumpenzuschaltfunktion	0	2	0	-
	<p>Mit diesem Parameter wird die Pumpenkaskadierung des Umrichters aktiviert. Wenden Sie sich an Ihren lokalen Vertriebspartner, um ausführliche Anwendungshinweise zu diesem Parameter zu erhalten.</p> <p>0 : Deaktiviert 1 : Einzelner Umrichter mit direkter Netzanschluss-Kaskade (max. 4 am Versorgungsnetz angeschlossene Pumpen) 2 : Mehrere Umrichter (Optiflow) über ein Master-Gerät mit Kaskadensteuerung. (nur gültig mit Optibus Masteradresse P5-01 = 1). 3 : ehrfachantriebskaskade mit Jockey-Pumpe (Optiflow). Master Antrieb (Nur gültig, wenn der Antrieb auf Optibus-Master eingestellt ist Adresse, P5-01 = 1) In diesem Fall bleibt der Master-Antrieb (mit Adresse P5-01 = 1) aktiv und wird nicht abgeschaltet beim Pumpenwechsel in der Kaskade, die normalerweise dazu verwendet wird, die Betriebsstunden über alle Pumpen hinweg zu verteilen. 4 : Kaskadenmodus 2 mit mehreren Antrieben (Optiflow) Master Antrieb. (Nur gültig, wenn der Antrieb auf Optibus-Master-Adresse eingestellt ist, P5-01 = 1) Dieser Modus ähnelt Modus 2, aber die Einschwingzeit ist beim ersten Start aktiv, bevor die erste Hilfspumpe zugeschaltet wird. Dadurch kann verhindert werden, dass beim Aufwachen aus dem PID-Standby-Modus mehrere Pumpen gleichzeitig starten. 5 : Kaskade mit mehreren Antrieben mit Jockey Pump Mode 2 (Optiflow) Master-Antrieb. (Nur gültig, wenn der Antrieb auf Optibus-Hauptadresse eingestellt ist, P5-01 = 1) Dieser Modus entspricht dem Modus 3, außer dass beim Start einer Hilfspumpe die Leitpumpe (Jockey Pumpe) stoppt. Wenn die Hilfspumpe in den Standby-Modus geht, startet die Leitpumpe (Jockeypumpe) erneut.</p>				
P8-15	Anzahl der Hilfspumpen	1	4	1	-
	<p>Der Parameter ist gültig, wenn P8-14 zwecks Aktivierung der Pumpenzuschaltung auf größer als 0 eingestellt ist. Mit P8-15 wird die Anzahl der Hilfspumpen (P8-14 = 1) oder Slave-Umrichter im Netzwerk (P8-14 >= 2) eingestellt, die für die Pumpenzuschaltung verfügbar sind.</p>				
P8-16	Pumpenbetriebsumschaltzeit	0	1000	0	Stunden
	<p>Um einen ausgeglichenen Betrieb jeder Pumpe in der Zuschaltungskaskade zu gewährleisten, kann über P8-16 eine Laufzeitbegrenzung eingestellt werden. Wenn auf einen anderen Wert als 0 (deaktiviert) eingestellt, wird der Betrieb abwechselnd mit allen Pumpen vorgenommen, um sicherzustellen, dass die Betriebszeit jeder Pumpe nicht den Wert unter P8-16 übersteigt.</p>				
P8-17	Startdrehzahl Hilfspumpe	P8-18	P1-01	49.0	Hz/U/Min
	<p>Dieser Parameter definiert die Drehzahl, mit der Hilfspumpen im Kaskadierungs- oder Optiflow-Modus gestartet werden. Wenn dieser Schwellwert überschritten wird, wird zur nächsten Pumpe umgeschaltet. Die Kaskadierungs-Einschwingzeit muss ablaufen, bevor zusätzliche Pumpen zu- oder abgeschaltet werden können. Die Einschaltpriorität erhält immer diejenige Pumpe mit den wenigsten Betriebsstunden.</p>				
P8-18	Stoppdrehzahl Hilfspumpe	0	P8-17	30.0	Hz/U/Min
	<p>Dieser Parameter definiert die Drehzahl, mit der Hilfspumpen im Kaskadierungs- oder Optiflow-Modus gestoppt werden. Wenn dieser Schwellwert unterschritten wird, wird eine der aktiven Pumpen abgeschaltet. Die Kaskadierungs-Einschwingzeit muss ablaufen, bevor zusätzliche Pumpen zu- oder abgeschaltet werden können. Die Einschaltpriorität erhält immer diejenige Pumpe mit den meisten Betriebsstunden.</p>				
P8-19	Pumpen-Einschwingzeit	10	600	60	Sek
	<p>Mit diesem Parameter wird eine Zeitverzögerung eingestellt, die es nach dem Zu- oder Abschalten von Kaskadenpumpen verhindert, dass weitere Geräte zu- oder abgeschaltet werden. Mit ihm soll eine adäquate Einschwingzeit beim Übergang zwischen Kaskadenpumpen gewährleistet werden.</p>				
P8-20	Pumpen-Master-Takt-Reset	0	1	0	-
	<p>Der Master-Umrichter überwacht und verwaltet die Laufzeiten für alle verfügbaren Zuschaltumpen. Alle Takt-Displays können über P0-20 angezeigt werden. P8-20 ist der Master-Reset zur Ausführung aller Timer für die Pumpenkaskadierungsfunktion (alle Takte auf 0).</p>				

9.7. Brandmodus

Die Brandmodusfunktion gewährleistet einen kontinuierlichen Betrieb des Antriebs im Notfall, bis der Antrieb nicht mehr funktioniert oder betriebsfähig ist.

Der Brandmodus-Eingang kann, gemäß der Einstellung von P8-09 normal geöffnet (geschlossen, um den Feuermodus zu aktivieren) oder normal geschlossen (offen, um den Feuermodus zu aktivieren) sein. Dieser Eingang kann mit einem Feuerleitsystem verbunden sein, um den Betrieb im Notfall aufrechtzuerhalten.

Bedingungen, z.B. um Rauch zu beseitigen oder die Luftqualität im Gebäude aufrechtzuerhalten. Die Brandmodusfunktion wird über den digitalen Eingang 2 aktiviert, wenn P1-13 = 4, 8 oder 13 ist oder die Aktivierung des Brandmodus kann durch die Einstellung von P9-32 benutzerdefiniert werden, wenn P1-13 = 0 ist.

Der Brandmodus deaktiviert die folgenden Schutzfunktionen im Antrieb: O-t (Übertemperatur des Kühlkörpers), U-t (Untertemperatur des Antriebs), Th-Flt (fehlerhafter Thermistor am Kühlkörper), E-Auslösung (externe Auslösung), 4-20 F (4-20 mA Fehler), Ph-Ib (Phasenungleichgewicht), P-Verlust (Eingangsphasenverlust-Auslösung), SC-trp (Kommunikationsverlustauslösung), I.t-trp (akkumulierte Überlastauslösung). Die folgenden Fehler führen zu einer automatischen Rückstellung des Antriebs und Neustart: O-Volt (Überspannung am DC-Bus), U-Volt (Unterspannung am DC-Bus), h O-I (schnelle Überstromauslösung), O-I (Momentaner Überstrom am Antriebsausgang), Out-F (Antriebsausgangsfehler, Auslösung der Ausgangsstufe).

Wenn der Brandmodus aktiviert ist, wechselt der Antrieb in den Brandmodus, läuft jedoch von der ursprünglich ausgewählten Steuerquelle aus - Freigabesignal und die relevante Geschwindigkeitsreferenz werden benötigt.

Wenn in P8-10 die Geschwindigkeit des Brandmodus eingestellt ist (< 0) und der Brandmodus aktiviert ist, wechselt der Antrieb in den Brandmodus und läuft mit der in P8-10 eingestellten Geschwindigkeit und ignoriert alle anderen Klemmensignale mit Ausnahme der STO.

9.8. Parametergruppe 9 - Benutzereingangs- und Ausgangsprogrammierung

Par	Funktion	Einstellbereich	Standard	Anmerkungen
P9-01	Eingangsource aktivieren	Mit diesen Parametern kann der Benutzer die Quelle der verschiedenen Befehlspunkte direkt auswählen. Die Parameter sind nur einstellbar, wenn P1-13 = 0. Dies ermöglicht vollständige Flexibilität über die Antriebssteuerungsfunktionen und die Interaktion mit der internen Funktionsblock-Programmierungsumgebung.		
P9-02	Schnellstopp Eingangsource			
P9-03	Rechtslauf Eingangsource			
P9-04	Linkslauf Eingangsource			
P9-05	Latch-Funktion aktivieren	0 AUS 1 EIN	0	
P9-06	Eingangsource umkehren	Siehe Oben		
P9-07	Eingangsource zurücksetzen			
P9-08	Externe Fehlereingangsource			
P9-09	Quelle der Klemmensteuerung auswählen			
P9-10	Geschwindigkeitsreferenzquelle 1			
P9-11	Geschwindigkeitsreferenzquelle 2	In Kombination mit P9-18 - P9-20 ermöglicht es die Auswahl mehrerer Geschwindigkeitsreferenzquellen für gemeinsame Anwendungen.		
P9-12	Geschwindigkeitsreferenzquelle 3			
P9-13	Geschwindigkeitsreferenzquelle 4			
P9-14	Geschwindigkeitsreferenzquelle 5			
P9-15	Geschwindigkeitsreferenzquelle 6			
P9-16	Geschwindigkeitsreferenzquelle 7			
P9-17	Geschwindigkeitsreferenzquelle 8			
P9-18	Geschwindigkeitsreferenz, wählen Sie Eingang 0			
P9-19	Geschwindigkeitsreferenz, wählen Sie Eingang 1			
P9-20	Geschwindigkeitsreferenz, wählen Sie Eingang 2			
P9-21	Voreingestellte Geschwindigkeit, wählen Sie Eingang 0			
P9-22	Voreingestellte Geschwindigkeit, wählen Sie Eingang 1			
P9-23	Voreingestellte Geschwindigkeit, wählen Sie Eingang 2			
P9-28	Eingangsource für Motorpotentiometerwert zu steigern			
P9-29	Eingangsource für Motorpotentiometerwert zu reduzieren			
P9-32	Eingangsauswahl für Brandmodus			

Par	Funktion	Einstellbereich		Standard	Anmerkungen
P9-33	Quelle des Analogausgang 1	0	Definiert durch P2-11	0	Diese Parameter ermöglichen dem Benutzer eine Übersteuerung der normalen Parametersteuerungsquelle für die zugehörige Funktion, ermöglicht die Interaktion mit der internen Funktionsblockprogrammierung.
		1	Funktionsblockprogramm - digital		
		2	Funktionsblockprogramm - analog		
P9-34	Quelle des Analogausgang 2	0	Definiert durch P2-13	0	
		1	Funktionsblockprogramm - digital		
		2	Funktionsblockprogramm - analog		
P9-35	Steuerquelle für Relais 1	0	Definiert durch P2-15	0	
		1	Funktionsblockprogramm - digital		
P9-36	Steuerquelle für Relais 2	0	Definiert durch P2-18	0	
		1	Funktionsblockprogramm - digital		
P9-37	Skalierungssteuerungsquelle anzeigen	0	Definiert durch P2-21	0	
		1	Funktionsblockprogramm - digital		
P9-38	PID-Referenzquelle	0	Definiert durch P3-05	0	
		1	Funktionsblockprogramm - digital		
P9-39	PID-Rückkopplungsquelle	0	Definiert durch P3-10	0	
		1	Funktionsblockprogramm - digital		
P9-41	Funktion Relais 3,4,5	0	Okay: Ausgelöst: Läuft	0	
		1	Funktionsblockprogramm - digital		
P9-42	Trigger-Eingangsflanke für Pumpenreinigung				
P9-43	Bypass-Modus-Triggerquelle				
P9-44	PID 2. digital Sollwertvorgabe				

9.9. Parametergruppe 0 – Überwachungsparameter (schreibgeschützt)

Par.	Parametername	Einheiten
P0-01	Wert Analogeingang 1	%
	Zeigt die Signalstärke für Analogeingang 1 (Klemme 6), nachdem Skalierung und Offsets angewendet wurden.	
P0-02	Wert Analogeingang 2	%
	Zeigt die Signalstärke für Analogeingang 2 (Klemme 10), nachdem Skalierung und Offsets angewendet wurden.	
P0-03	Status Digitaleingang	Binär
	Zeigt den Status der Umrichtereingänge, einschließlich des erweiterten E/A-Moduls (falls installiert).	
	1. Eintrag: 00000 ... 11111. Status des Digitaleingangs des Umrichters. MSB steht für Digitaleingang 1, LSB für Digitaleingang 5. 2. Eintrag: E 000 ... E 111. Status des erweiterten Eingangs des Umrichters. MSB steht für Digitaleingang 6, LSB für Digitaleingang 8.	
P0-04	Drehzahlregelwert	Hz/U/Min
	Zeigt den Sollwert-Referenzeingang für den internen Drehzahlregler des Umrichters.	
P0-06	Digitaler Drehzahlwert	Hz/U/Min
	Zeigt den Drehzahlwert des internen motorisierten Potentiometers (Tastaturmodus)	
P0-07	Feldbus-Drehzahlwert	Hz/U/Min
	Zeigt den Sollwert, der von der aktiven Feldbus-Schnittstelle an den Umrichter gesendet wird.	
P0-08	PID-Wert	%
	Zeigt den Sollwert für den PID-Regler.	
P0-09	PID-Istwert	%
	Zeigt das Istwertsignal an den PID-Regler.	
P0-10	PID-Ausgangswert	%
	Zeigt die Ausgabestärke des PID-Reglers.	
P0-11	Motorspannung	V
	Zeigt die momentane Ausgangsspannung vom Umrichter an den Motor.	
P0-12	Ausgangsdrehmoment	Nm
	Zeigt das vom Motor erzeugte momentane Ausgangsdrehmoment an.	

Par.	Parametername	Einheiten
P0-13	Fehlerabschaltungsprotokoll	-
	Zeigt die letzten vier Fehlercodes für den Umrichter. Weitere Infos finden Sie in Abschnitt 13.1 Fehlermeldungen	
P0-14	Magnetisierungsstrom (Id)	A
	Zeigt den Magnetisierungsstrom des Motors, falls die automatische Einstellung (Autotune) erfolgreich durchgeführt wurde.	
P0-16	Welligkeit der Zwischenkreisspannung	Vrms
	Zeigt die Welligkeit der Zwischenkreisspannung. Dieser Parameter wird vom Optidrive Umrichter für verschiedene interne Schutz- und Überwachungsfunktionen verwendet.	
P0-17	Motorstatorwiderstand (Rs)	Ohm
	Zeigt den gemessenen Statorwiderstand des Motors, falls die automatische Einstellung (Autotune) erfolgreich durchgeführt wurde.	
P0-19	Kaskaden-Laufzeitprotokoll	Std.
	Laufzeitwerte für im Kaskadenmodus verwendete drehzahlgeregelte und DOL-Pumpen. Protokoll mit 5 Einträgen. 0 = Master, 1 = DOL1, 2 = DOL2, 3 = DOL3, 4 = DOL4. Takte können über P8-20 (Reset Master-Takt) zurückgesetzt werden.	
P0-20	Zwischenkreisspannung	Volt
	Zeigt die momentane Zwischenkreisspannung des Umrichters.	
P0-21	Umrichtertemperatur	°C
	Zeigt die vom Umrichter gemessene momentane Kühlkörpertemperatur.	
P0-22	Zeit bis zur nächsten Wartung	Stunden
	Zeigt, wie viel Zeit bis zur nächsten Routinewartung verbleibt. Das Wartungsintervall basiert auf dem in P6-24 eingegebenen Wert und der Zeit, die seit seiner Aktivierung/Zurücksetzung vergangen ist.	
P0-23	Zeit Kühlkörpertemperatur >85° C	HH:MM:SS
	Display mit zwei Einträgen. Das erste Display zeigt die Stunden. Das zweite Display zeigt die Minuten und Sekunden. Zeigt die Zeit in Stunden und Minuten, die der Optidrive Umrichter mit einer Kühlkörpertemperatur von über 85°C betrieben wurde. Dieser Parameter wird für verschiedene interne Schutz- und Überwachungsfunktionen verwendet.	
P0-24	Zeit Umgebungstemperatur >80° C	HH:MM:SS
	Display mit zwei Einträgen. Das erste Display zeigt die Stunden. Das zweite Display zeigt die Minuten und Sekunden. Zeigt die Zeit in Stunden und Minuten, die der Optidrive Umrichter mit einer Umgebungstemperatur von über 80°C betrieben wurde. Dieser Parameter wird für verschiedene interne Schutz- und Überwachungsfunktionen verwendet.	
P0-25	Geschätzte Rotordrehzahl	Hz
	Zeigt die geschätzte Rotordrehzahl des Motors.	
P0-26	kWh-Zähler	kWh
	Display mit zwei Einträgen. Das erste Display zeigt die vom Benutzer zurücksetzbare Zeit (Reset mit P6-23). Das erste Display zeigt die nicht zurücksetzbare Zeit. Zeigt die vom Umrichter verbrauchte Energie in kWh. Wenn der Wert 1000 erreicht, wird auf 0 zurückgesetzt bzw. die Einstellung für P0-27 (MWh Zähler) wird erhöht.	
P0-27	MWh-Zähler	MWh
	Display mit zwei Einträgen. Das erste Display zeigt die vom Benutzer zurücksetzbare Zeit (Reset mit P6-23). Das erste Display zeigt die nicht zurücksetzbare Zeit. Zeigt die vom Umrichter verbrauchte Energie in MWh.	
P0-28	Softwareversion	-
	Zeigt die Softwareversion des Umrichters: Display mit vier Einträgen: Erstes Display = IO Version, zweites Display = IO Checksum, drittes Display = DSP Version, viertes Display = DSP Checksum	
P0-29	Umrichtertyp	-
	Zeigt die Typendetails des Umrichters: Display mit drei Einträgen: Erstes Display = Baugröße und Eingangsspannungspegel. Zweites Display = Bemessungsleistung. Drittes Display = Ausgabephasenzähler.	
P0-30	Antriebsseriennummer	-
	Zeigt die eindeutige Seriennummer des Antriebs an. Doppelte Anzeige: Erste Anzeige = Seriennummer (MSB), zweite Anzeige = Seriennummer (LSB).	
P0-31	Gesamtlaufzeit	HH:MM:SS
	Display mit zwei Einträgen. Das erste Display zeigt die Stunden. Das zweite Display zeigt die Minuten und Sekunden. Zeigt die Gesamtbetriebsstunden des Umrichters.	

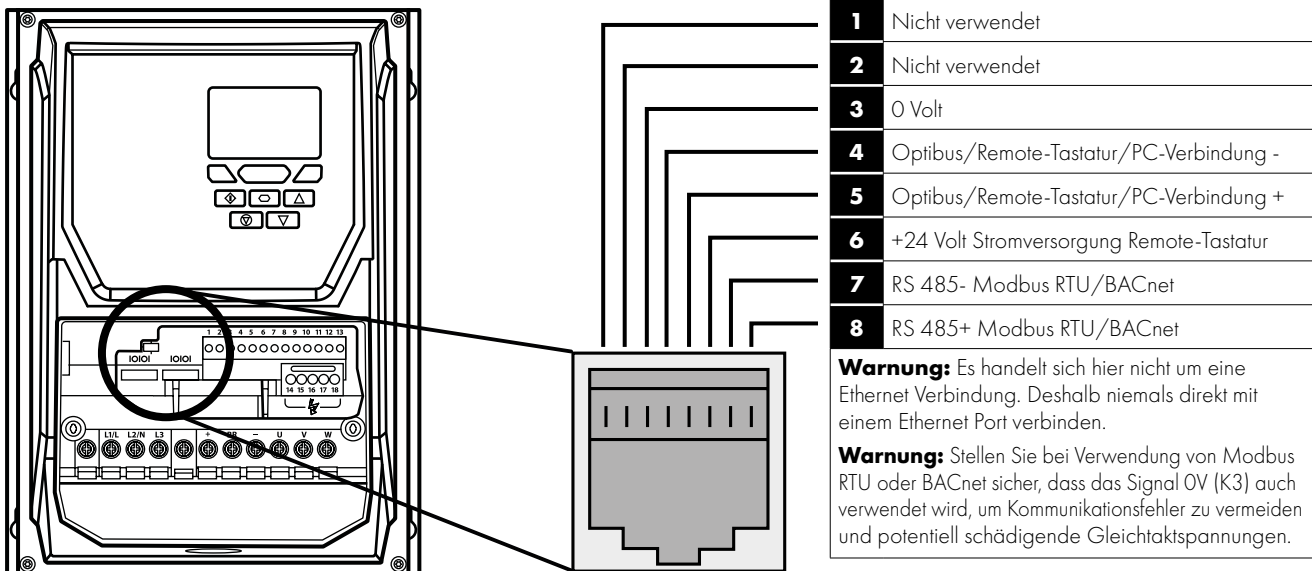
Par.	Parametername	Einheiten
P0-32	Gesamtbetriebsstunden seit der letzten Fehlerabschaltung 1	HH:MM:SS
	Display mit zwei Einträgen. Das erste Display zeigt die Stunden. Das zweite Display zeigt die Minuten und Sekunden. Zeigt die Gesamtbetriebsstunden des Umrichter seit dem letzten Fehler. Laufzeituhr durch Umrichterdeaktivierung (oder Fehlerabschaltung) gestoppt. Wird bei der nächsten Aktivierung nur zurückgesetzt, wenn eine Fehlerabschaltung aufgetreten ist. Ein Reset erfolgt ebenfalls bei der nächsten Aktivierung, falls ein Stromausfall eingetreten ist.	
P0-33	Gesamtbetriebsstunden seit der letzten Fehlerabschaltung 2	HH:MM:SS
	Display mit zwei Einträgen. Das erste Display zeigt die Stunden. Das zweite Display zeigt die Minuten und Sekunden. Zeigt die Gesamtbetriebsstunden des Umrichter seit dem letzten Fehler. Laufzeituhr durch Umrichterdeaktivierung (oder Fehlerabschaltung) gestoppt. Wird bei der nächsten Aktivierung nur zurückgesetzt, wenn eine Fehlerabschaltung aufgetreten ist (nicht bei Abschaltung durch Unterspannung). Wird beim Hoch-/Herunterfahren nicht zurückgesetzt, es sei denn, vor dem Abschalten ist eine Fehlerabschaltung aufgetreten.	
P0-34	Gesamtbetriebsstunden seit der letzten Aktivierung	HH:MM:SS
	Display mit zwei Einträgen. Das erste Display zeigt die Stunden. Das zweite Display zeigt die Minuten und Sekunden. Zeigt die Gesamtbetriebsstunden des Umrichter seit dem Eingang des letzten Betriebsbefehls.	
P0-35	Lüfterbetriebsstunden	HH:MM:SS
	Zeigt die Gesamtbetriebsstunden der internen Kühl Lüfter des Optidrive Umrichters. Display mit zwei Einträgen. Das erste Display zeigt die vom Benutzer zurücksetzbare Zeit (Reset mit P6-22). Das erste Display zeigt die nicht zurücksetzbare Zeit. Diese Informationen werden für die Wartungsplanung verwendet.	
P0-36	Protokoll Zwischenkreisspannung (256 ms)	V
	Diagnoseprotokoll für die Zwischenkreisspannung. Werte werden alle 256 ms mit 8 Stichproben insgesamt protokolliert. Die Protokollierung wird bei einer Umrichterabschaltung aufgehoben.	
P0-37	Protokoll der Welligkeit der Zwischenkreisspannung (20 ms)	V
	Diagnoseprotokoll für die Welligkeit der Zwischenkreisspannung. Werte werden alle 20 ms mit 8 Stichproben insgesamt protokolliert. Die Protokollierung wird bei einer Umrichterabschaltung aufgehoben.	
P0-38	Protokoll Kühlkörpertemperatur (30 s)	°C
	Diagnoseprotokoll für die Kühlkörpertemperatur. Werte werden alle 30 ms mit 8 Stichproben insgesamt protokolliert. Die Protokollierung wird bei einer Umrichterabschaltung aufgehoben.	
P0-39	Protokoll Umgebungstemperatur (30 s)	°C
	Diagnoseprotokoll für die Umgebungstemperatur des Umrichters. Werte werden alle 30 ms mit 8 Stichproben insgesamt protokolliert. Die Protokollierung wird bei einer Umrichterabschaltung aufgehoben.	
P0-40	Protokoll Motorstrom (256 ms)	A
	Diagnoseprotokoll für den Motorstrom. Werte werden alle 256 ms mit 8 Stichproben insgesamt protokolliert. Die Protokollierung wird bei einer Umrichterabschaltung aufgehoben.	
HINWEIS Mit den o. g. Parametern (P0-36 bis P0-40) wird der Verlauf verschiedener Messebenen des Umrichters zu verschiedenen regelmäßigen Zeitintervallen vor einer Fehlerabschaltung gespeichert. Die Werte werden bei Auftreten eines Fehlers „eingefroren“ und können für Diagnosezwecke verwendet werden.		
P0-41	Zähler Überstromfehler	-
P0-42	Zähler Überspannungsfehler	-
P0-43	Zähler Unterspannungsfehler	-
P0-44	Zähler Kühlkörpertemperaturfehler	-
P0-45	Reserviert	-
P0-46	Zähler Umgebungstemperaturfehler	-
HINWEIS Diese Parameter (P0-41 bis P0-46) zeigen, wie oft während der Gesamt-Lebensdauer eines Umrichters kritische Fehler aufgetreten sind. Daraus lassen sich nützliche Diagnosedaten ableiten.		
P0-47	Zähler E/A-Kommunikationsfehler	-
	Zeigt die Zahl der Kommunikationsfehler in Meldungen, die der E/A-Prozessor vom Leistungsprozessor seit dem letzten Start erhalten hat.	
P0-48	Zähler DSP-Kommunikationsfehler	-
	Zeigt die Zahl der Kommunikationsfehler in Meldungen, die der Leistungsprozessor vom E/A-Prozessor seit dem letzten Start erhalten hat.	
P0-49	Zähler Modbus RTU-/BACnet-Fehler	-
	Dieser Parameter wird bei jedem Fehler der Modbus RTU Kommunikationsleitung inkrementiert. Diese Werte können für Diagnosezwecke verwendet werden.	

10. Serielle Kommunikation

10.1. RS-485 Kommunikation

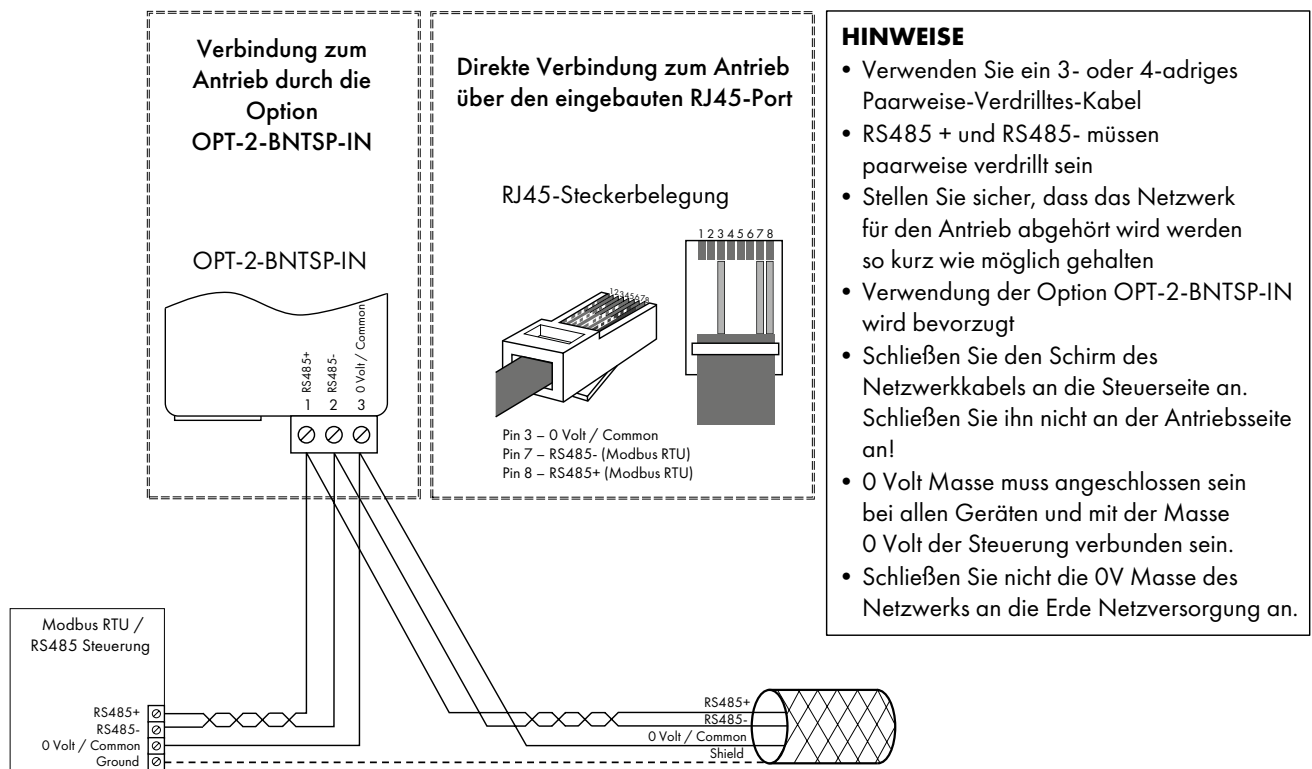
Der Optidrive Eco Umrichter besitzt im Anschlussgehäuse eine RJ45 Buchse. Damit kann per Kabelverbindung ein Umrichteretzwerk eingerichtet werden. Die Buchse verfügt über zwei unabhängige RS485 Anschlüsse, einen für das Optibus Protokoll von Inverterk und einen für das Modbus RTU/BACnet. Die Anschlüsse können gleichzeitig verwendet werden.

Die Signalanlage des RJ45 Anschlusses sieht wie folgt aus:



- Hier befinden sich zwei RJ45-Anschlüsse im IP66-Antrieb für den Außenbereich. Die beiden RJ45-Ports sind intern parallel geschaltet, um eine Netzwerkverbindung ohne Splitter zu unterstützen. Jeder Port kann verwendet werden.
- Die Optibus Datenverbindung wird nur für Inverterk Peripheriegeräte und die interne Umrichterkommunikation verwendet.
- Die Modbus Schnittstelle ermöglicht den Anschluss an das in Abschnitt 10.2. Modbus RTU-Kommunikation.

10.1.1. RS-485-Kommunikation, Elektrische Verbindungen



Die Modbus RTU- und BACnet MSTP-Verbindung sollte über den RJ45-Anschluss hergestellt werden. Die Pinbelegungen sind wie im Abschnitt 10.1. RS-485 Kommunikation.

- Modbus RTU- und BACnet-MSTP-Netzwerke erfordern drei Leiter für den besten Betrieb und zur Eliminierung von Gleichtaktspannungen auf den Antriebsklemmen:
 - RSR85 +
 - RS485-
 - 0 Volt
- Der Anschluss sollte mit einem geeigneten zweiadrigen, geschirmten Kabel mit einer Wellenimpedanz von 120 Ohm erfolgen.
- Verwenden Sie eines der paarweise verdrehten Kabel, um eine Verbindung zu RS485 + und RS485- des jeweiligen Antriebs herzustellen.
- Verwenden Sie einen Leiter des verbleibenden Paares, um alle 0 Volt über eine gemeinsame Anschlussklemme miteinander zu verbinden.
- Der Kabelschirm sollte an einen geeigneten sauberen Erdungspunkt angeschlossen werden, um eine Beeinträchtigung des Bildschirms zu verhindern und so nahe wie möglich zu den Kabelendverschlüssen.
- Schließen Sie die 0 Volt, RS485- oder RS485 + niemals an Masse an.
- Der Netzwerk-Abschlusswiderstand (120Ohm) sollte am Ende des Netzwerks verwendet werden, um das Rauschen zu reduzieren.

10.2. Modbus RTU-Kommunikation

10.2.1. Modbus-Telegrammstruktur

Der Optidrive Eco2 Umrichter unterstützt die Master/Slave Modbus RTU-Kommunikation über die Befehle 03 (Read Multiple Holding Registers) und 06 (Write Single Holding Register). Viele Master-Geräte behandeln die erste Registeradresse als Register 0; Sie müssen deshalb vielleicht den Wert 1 von den Registernummerninfos in Abschnitt 10.2.2 subtrahieren, um die korrekte Adresse zu erhalten.

10.2.2. Modbus-Steuerung & Registerüberwachung

Es folgt eine Liste der für den Optidrive Eco Umrichter verfügbaren Modbus-Register.

- Wenn Modbus RTU als Feldbusoption konfiguriert ist, kann auf alle gelisteten Register zugegriffen werden.
- Mit Register 1 und 2 kann der Umrichter gesteuert werden, vorausgesetzt Modbus RTU ist als primäre Befehlsquelle ausgewählt (P1-12 = 4) und im Optionssteckplatz ist kein Feldbus-Optionsmodul installiert.
- Mit Register 4 können Sie die Beschleunigung/Verzögerung des Umrichters steuern, vorausgesetzt die Feldbus-Rampensteuerung ist aktiviert (P5-07 = 1).
- Register 6 bis 24 können unabhängig von der Einstellung unter P1-12 gelesen werden.

Register-nummer	Oberes Byte	Unteres Byte	Lesen Schreiben	Anmerkungen
1	Kommandosteuerwort		R/W	Kommandosteuerwort zur Steuerung des Optidrive Umrichters im Modbus RTU-Betrieb. Die Funktionen der Steuerwortbits lauten wie folgt: Bit 0: Start-/Stopp. Einstellung 1 = Umrichterstart. Einstellung 0 = Umrichterstop. Bit 1: Schnellstoppanfrage. Einstellung 1 = Umrichterstop über die 2. Verzögerungsrampe. Bit 2: Reset-Anfrage. Einstellung 1 = Zurücksetzen aller aktiven Fehler/Fehlerabschaltungen des Umrichters. Dieses Bit muss nach dem Löschen der Fehler auf null gesetzt werden. Bit 3: Freilaufstoppanfrage. Einstellung 1 = Freilaufstopp.
2	Drehzahlsollwert		R/W	Sollwert muss in Hz bis auf eine Dezimalstelle genau, z. B. 500 = 50 %, an den Umrichter gesendet werden.
3	Reserviert		R/W	Keine Funktion
4	Rampenzeiten		R/W	Dieses Register steuert die Beschleunigungs-/Verzögerungsrampenzeiten bei aktivierter Feldbus-Rampensteuerung (P5-08 = 1), und zwar unabhängig von der Einstellung unter P1-12. Der Dateneingabebereich liegt zwischen 0 und 60000 (0.00s bis 600.00s).

Registernummer	Oberes Byte	Unteres Byte	Lesen Schreiben	Anmerkungen
6	Fehlercode	Umrichterstatus	R	Dieses Register enthält 2 Byte. Das untere Byte enthält folgendes 8 Bit Umrichter-Statuswort: Bit 0: 0 = Umrichter deaktiviert (gestoppt), 1 = Umrichter aktiviert (in Betrieb). Bit 1: 0 = Umrichter ok, 1 = Umrichter-Fehlerabschaltung aufgetreten. Bit 2: 0 = Auto, 1 = Hand. Bit 3: Sperren. Bit 4: Service fällig. Bit 5: Standby. Bit 6: Antrieb bereit. Bit 7: 0 = Normalzustand, 1 = Niedriger oder Hoher Lastzustand erkannt. Das obere Byte enthält die jeweilige Fehlernummer für die Umrichter-Abschaltung. Eine Liste der Fehlercodes sowie Diagnoseinfos finden Sie in Abschnitt 12.1. Fehlermeldungen.
7	Ausgangsfrequenz		R	Ausgangsfrequenz des Umrichters bis auf eine Dezimalstelle genau, z. B. 123 = 12,3 Hz
8	Ausgangsstrom		R	Ausgangsstrom des Umrichters bis auf eine Dezimalstelle genau, z. B. 105 = 10,5 A
9	Ausgangsdrehmoment		R	Motordrehmoment des Umrichters bis auf eine Dezimalstelle genau, z. B. 474 = 47,4 %
10	Ausgangsleistung		R	Ausgangsleistung des Umrichters bis auf eine Dezimalstelle genau, z. B. 1100 = 11 kW
11	Status Digitaleingang		R	Repräsentiert den Status der Umrichtereingänge, wobei Bit 0 = Digitaleingang 1 etc.
20	Analogstufe 1		R	Analogeingang 1 Signalstärke in % bis auf eine Dezimalstelle genau, z. B. 1000 = 100,0 %
21	Analogstufe 2		R	Analogeingang 2 Signalstärke in % bis auf eine Dezimalstelle genau, z. B. 1000 = 100,0 %
22	Voreingestellte Rampendrehzahl		R	Interner Frequenz-Sollwert des Umrichters
23	Zwischenkreisspannungen		R	Gemessene Zwischenkreisspannung in Volt
24	Umrichtertemperatur		R	Gemessene Kühlkörpertemperatur in °C
30	kWh Zähler (vom Benutzer rücksetzbar)		R	Vom Benutzer rücksetzbarer Energiezähler kWh (PO-26).
31	MWh Zähler (vom Benutzer rücksetzbar)		R	Vom Benutzer rücksetzbarer Energiezähler MWh (PO-27).
32	kWh Zähler (nicht rücksetzbar)		R	Nicht rücksetzbarer Energiezähler kWh (PO-26).
33	MWh Zähler (nicht rücksetzbar)		R	Nicht rücksetzbarer Energiezähler MWh (PO-27).
34	Laufzeit - Stunden		R	Gesamtlaufzeit (Stunden) (PO-31).
35	Laufzeit - Min & Sek		R	Gesamtlaufzeit (Minuten und Sekunden) (PO-31).

10.2.3. Modbus-Parameterzugriff

Alle benutzerdefinierbaren Parameter (Gruppen 1 bis 5) sind über Modbus verfügbar, außer denen, die direkten Einfluss auf die Modbus Kommunikation usw. nehmen.

- P5-01 Umrichter-Feldbusadresse
- P5-03 Modbus RTU Baudrate
- P5-04 Modbus RTU Datenformat

Alle Parameterwerte können je nach Betriebsmodus vom Umrichter abgerufen bzw. darauf geschrieben werden. Manche können vielleicht nicht geändert werden, während der Umrichter aktiv ist.

Beim Zugriff auf Umrichterparameter via Modbus entspricht die Registernummer des Parameters der Parameternummer, z. B. Parameter P1-01 = Modbus-Register 101.

Modbus RTU unterstützt sechzehn Ganzzahlwerte. Bei Verwendung einer Dezimalstelle im Parameter wird der Registerwert demnach mit zehn multipliziert,

z. B. Lesewert P1-01 = 500, ergo 50,0 Hz.

Genauere Infos zur Kommunikation mit dem Optidrive Umrichter via Modbus RTU erhalten Sie von Ihrem Invertex Vertriebspartner.

10.3. BACnet MSTP

10.3.1. Übersicht

Optidrive Eco bietet eine Schnittstelle für den direkten Anschluss an ein BACnet MSTP-Netzwerk. Die Verbindung erfolgt über den RJ45-Verbindungs-Port, siehe Abschnitt 10.1. *RS-485 Kommunikation* Klemmenzuordnung und Abschnitt 10.1.1. *RS-485-Kommunikation, Elektrische Verbindungen* - Verkabelungsanforderungen.

10.3.2. Schnittstellenformat

Protokoll	: BACnet MSTP
Physikalisches Signal	: RS485, Halbduplex
Schnittstelle	: RJ45
Baudrate	: 9600 bps, 19200 bps, 38400 bps, 76800 bps
Datenformat	: 8N1, 8N2, 8E1, 8O1

10.3.3. BACNet MS/TP Parameter

Die folgenden Parameters werden zur Konfiguration des Umrichters beim Anschluss an ein BACNet MS/TP Netzwerk verwendet:

Parameter	Parameter Bezeichnung	Beschreibung
P1-12	Steuerquelle	Stellen Sie diesen Parameter auf 6 ein, um den BACnet MS/TP Betrieb zu aktivieren.
P5-01	Umrichteradresse	Dieser Parameter wird zur Definition der MAC ID des Umrichters im MS/TP Netzwerk verwendet. Jeder Umrichter in einem Netzwerk muss über einen eindeutigen Wert verfügen. Standardmäßig sind alle Umrichter auf MAC ID 1 konfiguriert.
P5-03	Baudrate	Dieser Parameter wird zur Definition der Kommunikations-Baudrate verwendet. Er sollte mit dem Wert des BACnet Systems übereinstimmen. Die automatische Baudrateneinstellung wird nicht unterstützt.
P5-04	Datenformat	Dieser Parameter wird zur Definition des RS485 Kommunikationsdatenformats verwendet. Dies sind die möglichen Einstellungen: n-1: Keine Parität, 1 Stoppbit (Standard) n-2: Keine Parität, 2 Stoppbits O-1: Ungerade Parität, 1 Stoppbit E-1: Gerade Parität, 1 Stoppbit Dieser Wert sollte mit dem BACnet Netzwerks übereinstimmen.
P5-07	Feldbus-Rampensteuerung	Dieser Parameter bestimmt, ob die Verzögerungs-/Beschleunigungszeit über die internen Umrichterparameter (P1-03: Beschleunigungszeit, P1-04: Verzögerungszeit) oder direkt über das BACNet MSTP Netzwerk gesteuert wird. In den meisten Fällen ist erstere Option die beste Lösung.
P5-09	BACnet Device Instance ID Low	P5-09 und P5-10 werden zur Konfiguration der Geräteinstanz-ID des Umrichters verwendet. Instanz-ID = (P5-10 * 65536) + P5-09. Der zulässige Einstellbereich lautet: 0 ~ 4194304. Standardwert ist 1.
P5-10	BACnet Device Instance ID High	
P5-11	Max Master	BACnet MS/TP Max Master einstellen, Bereich 1 ~ 127. Standard ist 127.

10.3.4. BACNet MSTP-Inbetriebnahme

Um den Umrichter an ein BACNet MSTP Netzwerk anschließen bzw. damit betreiben zu können, führen Sie folgende Schritte aus:

1. P1-14 = 101 einstellen, um Zugriff auf die erweiterten Parameter zu haben.
2. Für jeden Umrichter über P5-01 eine eindeutige MAC ID festlegen.
3. Erforderliche MSTP-Baudrate über P5-03 einstellen.
4. Erforderliches Datenformat über P5-04 auswählen.
5. Eindeutige BACNet Device Instance ID für jeden Umrichter über die Parameter P5-09 und P5-10 einstellen.
6. Steuerung per BACNet über P1-12 = 6 auswählen.

10.3.5. Objektverzeichnis

Binärwertobjekt:

Tabelle der Binärwertobjekte				
Instance ID	Objektname	Zugriff	Beschreibung	Aktiver/inaktiver Text
BV0	Start-/Stopp-Status	R	Dieses Objekt weist auf den Betriebsstatus des Umrichters hin.	FREIGABE / STOPP
BV1	Trip State	R	Dieses Objekt zeigt eine mögliche Fehlerabschaltung des Umrichters an.	FEHLER / OK
BV2	Hand-Modus	R	Dieses Objekt zeigt an, ob der Umrichter im Hand- oder Auto-Modus betrieben wird.	HAND/AUTO
BV3	Inhibit-Modus	R	Dieses Objekt weist auf eine Hardwarebeschränkung des Umrichters hin.	GESPERRT / OK
BV4	Netzausfall	R	Dieses Objekt zeigt einen möglichen Netzausfall an.	JA / NEIN
BV5	Brandmodus	R	Dieses Objekt zeigt an, dass sich der Umrichter im Brandmodus befindet.	EIN / AUS
BV6	Aktivierungsstatus	R	Dieses Objekt zeigt an, ob der Umrichter ein Aktivierungssignal erhalten hat.	JA / NEIN
BV7	Externer 24V Modus	R	Dieses Objekt zeigt an, dass sich der Umrichter im externen 24V Modus befindet.	JA / NEIN
BV8	Wartung erforderlich	R	Dieses Objekt zeigt an, ob eine Umrichterwartung ansteht.	JA / NEIN
BV9	Reinigungsmodus	R	Dieses Objekt zeigt an, ob die Pumpenreinigung aktiviert ist.	EIN / AUS
BV10	Klemmenmodus	R	Dieses Objekt zeigt an, ob sich der Umrichter im Klemmensteuermodus befindet.	EIN / AUS
BV11	Bypass-Modus	R	Dieses Objekt zeigt an, ob sich der Umrichter im Bypass-Modus befindet.	EIN / AUS
BV12	Digitaleingang 1	R	Status Digitaleingang 1	EIN / AUS
BV13	Digitaleingang 2	R	Status Digitaleingang 2	EIN / AUS
BV14	Digitaleingang 3	R	Status Digitaleingang 3	EIN / AUS
BV15	Digitaleingang 4	R	Status Digitaleingang 4	EIN / AUS
BV16	Digitaleingang 5	R	Status Digitaleingang 5	EIN / AUS
BV17	Digitaleingang 6	R	Status Digitaleingang 6	EIN / AUS
BV18	Digitaleingang 7	R	Status Digitaleingang 7	EIN / AUS
BV19	Digitaleingang 8	R	Status Digitaleingang 8	EIN / AUS
BV20	Relaisausgang 1	R	Status Relaisausgang 1	GESCHLOSSEN / OFFEN
BV21	Relaisausgang 2	R	Status Relaisausgang 2	GESCHLOSSEN / OFFEN
BV22	Relaisausgang 3	R	Status Relaisausgang 3	GESCHLOSSEN / OFFEN
BV23	Relaisausgang 4	R	Status Relaisausgang 4	GESCHLOSSEN / OFFEN
BV24	Relaisausgang 5	R	Status Relaisausgang 5	GESCHLOSSEN / OFFEN
BV25	Start-/Stopp-Befehl	C	Steuerobjekt Umrichterbetrieb	FREIGABE / STOPP
BV26	Schneller Stopp	C	Aktivierungsobjekt Schneller Stopp	EIN / AUS
BV27	Reset Fehlerabschaltung	C	Objekt für das Fehlerabschaltungs-Reset (steigende Flanke aktiv)	EIN / AUS
BV28	Freilaufstopp	C	Aktivierungsobjekt Freilaufstopp (überschreibt den schnellen Stopp)	EIN / AUS
BV29*	Befehl Relais 1	C	Status Benutzerdefinierter Relaisausgang 1.	GESCHLOSSEN / OFFEN
BV30*	Befehl Relais 2	C	Status Benutzerdefinierter Relaisausgang 2.	GESCHLOSSEN / OFFEN
BV31*	Befehl Relais 3	C	Status Benutzerdefinierter Relaisausgang 3.	GESCHLOSSEN / OFFEN
BV32*	Befehl Relais 4	C	Status Benutzerdefinierter Relaisausgang 4.	GESCHLOSSEN / OFFEN
BV33*	Befehl Relais 5	C	Status Benutzerdefinierter Relaisausgang 5.	GESCHLOSSEN / OFFEN

* Diese Funktion ist nur aktiv, wenn der Relaisausgang vom Benutzer konfiguriert werden kann (für weitere Infos siehe die Optidrive Eco Parameterliste).

Analogwertobjekt

Tabelle der Analogwertobjekte				
Instance ID	Objektname	Zugriff	Beschreibung	Einheit
AV0	Motorfrequenz	R	Motorausgangsfrequenz	Hertz
AV1	Motordrehzahl	R	Motorausgangsdrehzahl (0 wenn P1-10=0)	U/MIN
AV2	Motorstrom	R	Motorausgangsstrom	A
AV3	Motorleistung	R	Motorausgangsleistung	Kilowatt
AV4	Reserviert	R	Reserviert	KEINE
AV5	Zwischenkreisspannung	R	Zwischenkreisspannung	Volt
AV6	Umrichtertemperatur	R	Umrichtertemperaturwert	°C
AV7	Umrichterstatus	R	Umrichterstatuswort	KEINE
AV8	Fehlerabschaltungs-Code	R	Fehlerabschaltungs-Code Umrichter	KEINE
AV9	Analogeingang 1	R	Wert Analogeingang 1	Prozent
AV10	Analogeingang 2	R	Wert Analogeingang 2	Prozent
AV11	Analogausgang 1	R	Wert Analogausgang 1	Prozent
AV12	Analogausgang 2	R	Wert Analogausgang 2	Prozent
AV13	PID-Wert	R	Sollwert PID-Regler	Prozent
AV14	PID-Istwert	R	Istwert PID-Regler	Prozent
AV15	Drehzahlwert	C	Drehzahlwertobjekt	Hertz
AV16	Benutzer-Rampenzeit	W	Benutzer-Rampenwert	Sekunde
AV17	Benutzer PID-Sollwert	W	Benutzer-Sollwert PID-Regler	Prozent
AV18	Benutzer PID-Istwert	W	Benutzer-Istwert PID-Regler	Prozent
AV19	Kilowattstunden	R	Kilowattstunden (kann vom Benutzer zurückgesetzt werden)	Kilowattstunden
AV20	Megawattstunden	R	Megawattstunden (kann vom Benutzer zurückgesetzt werden)	Megawattstunden
AV21	kWh Meter	R	Kilowattstundenzähler (kann nicht zurückgesetzt werden)	Kilowattstunden
AV22	MWh Meter	R	Megawattstundenzähler (kann nicht zurückgesetzt werden)	Megawattstunden
AV23	Gesamtbetriebsstunden	R	Gesamtbetriebsstunden ab Herstellungsdatum	Stunden
AV24	Aktuelle Betriebsstunden	R	Betriebsstunden seit der letzten Aktivierung	Stunden

10.3.6. Zugriffstyp

R - Lesezugriff

W - Lese- oder Schreibzugriff

C - Kommandierbar

10.3.7. Unterstützter Service

- WHO-IS (Antwort: I-AM, wird auch beim Start und Reset gesendet)
- WHO-HAS (Antwort: I-HAVE)
- Leseeigenschaft
- Schreibeigenschaft
- Gerätekommunikationssteuerung
- Geräte-Neuinitialisierung

10.3.8. Support-Matrix Objekt/Eigenschaft

Eigenschaft	Objektyp		
	Gerät	Binärwert	Analogwert
Objektbezeichner	x	x	x
Objektname	x	x	x
Objektyp	x	x	x
Systemstatus	x		
Händlername	x		
Firmware-Revision	x		
Anwendungssoftware-Revision	x		
Protokollversion	x		
Protokollrevision	x		
Unterstützte Protokolldienste	x		
Unterstützte Protokollobjekttypen	x		
Objektliste	x		
Max, zulässige APDU-Länge	x		
Unterstützte Segmentierung	x		
APDU-Timeout	x		
Anzahl der APDU-Versuche	x		
Max Master	x		
Max. Info-Frames	x		
Geräteadressenanbindung	x		
Datenbankrevision	x		
Aktueller Wert		x	x
Status-Flags		x	x
Event-Status		x	x
Außer Betrieb		x	x
Einheiten			x
Priority-Array		x*	x*
Relinquish Default		x*	x*
Polarität		x	
Aktiver Text		x	
Inaktiver Text		x	

* Nur kommandierbare Werte

10.3.9. Konformitätserklärung zur BACnet-Protokollimplementierung

Datum: 15th April, 2015
Händlername: Invertek Drives Ltd
Produktname: OPTIDRIVE ECO
Produktmodellnummer: ODV-3-xxxxxx-xxxx-xx
Anwendungssoftwareversion: 2.00
Firmware-Revision: 2.00
BACnet Protokollrevision: 7
Produktbeschreibung: Invertek Optidrive Eco

BACnet Standardized Device Profile (Annex L):

- BACnet Operator Workstation (B-OWS)
- BACnet Advanced Operator Workstation (B-AWS)
- BACnet Operator Display (B-OD)
- BACnet Building Controller (B-BC)
- BACnet Advanced Application Controller (B-AAC)
- BACnet Application Specific Controller (B-ASC)
- BACnet Smart Sensor (B-SS)
- BACnet Smart Actuator (B-SA)

Liste aller unterstützten BACnet BIBBS (Interoperability Building Blocks) (Anhang K):

DS-RP-B, DS-WP-B, DM-DDB-B, DM-DOB-B, DM-DCC-B, DM-RD-B

Segmentierungskapazität:

- Übermittlung segmentierter Meldungen Fenstergröße
- Empfang segmentierter Meldungen Fenstergröße

Unterstützte Standardobjekttypen:

Ein Objekttyp wird unterstützt, wenn er für das Gerät vorgesehen ist. Für jeden unterstützten Standardobjekttyp sind folgende Daten bereitzustellen:

- 1) Ob Objekte dieses Typs mithilfe des CreateObject Service dynamisch erstellt werden können
- 2) Ob Objekte dieses Typs mithilfe des CreateObject Service dynamisch gelöscht werden können
- 3) Liste der unterstützten optionalen Eigenschaften
- 4) Liste aller schreibbaren Eigenschaften, wo nicht anderweitig gemäß dieses Standards vorgesehen
- 5) Liste aller Eigenschaften, die bedingt schreibbar sind, wo nicht anderweitig gemäß dieses Standards vorgesehen
- 6) Liste aller proprietären Eigenschaften für alle Eigenschaftenbezeichner, Datentypen und Bedeutungen
- 7) Liste aller Eigenschaftsbereichsbeschränkungen

Data Link Layer-Optionen:

- BACnet IP, (Anhang J)
- BACnet IP, (Anhang J), Fremdgerät
- ISO 8802-3, Ethernet (Klausel 7)
- ATA 878.1, 2.5 Mb. ARCNET (Klausel 8)
- ATA 878.1, EIA-485 ARCNET (Klausel 8), Baudrate(n):
- MS/TP Master (Klausel 9), Baudrate(n): 9600, 19200,38400,76800
- MS/TP Slave (Klausel 9), Baudrate(n):
- Point-To-Point, EIA 232 (Klausel 10), Baudrate(n):
- Point-To-Point, Modem, (Klausel 10), Baudrate(n):
- LonTalk, (Klausel 11), Medium:
- BACnet/ZigBee (ANHANG O):
- Andere:

Geräteadressenanbindung:

Wird die statische Geräteadressenanbindung unterstützt? (Dies ist aktuell für die Zwei-Wege-Kommunikation mit MS/TP Slaves und anderen Geräten erforderlich.)

- Ja Nein

Netzwerkoptionen:

- Router, Klausel 6 - Liste aller Routing-Konfigurationen, z. B. ARCNET-Ethernet, Ethernet-MS/TP etc.
- Anhang H, BACnet Tunnelling Router over IP
- BACnet/IP Broadcast Management Device (BBMD)

Unterstützt das BBMD Registrierungen über Fremdgeräte? Ja Nein

Unterstützt das BBMD NAT (Network Address Translation)? Ja Nein

Netzwerksicherheitsoptionen:

- Ungesichertes Gerät kann ohne BACnet Netzwerksicherheitsfunktion betrieben werden
- Gesichertes Gerät ist mit der BACnet Netzwerksicherheitsfunktion (NS-SD BIBB) kompatibel
- Mehrere anwendungsspezifische Schlüssel:
- Unterstützt Verschlüsselung (NS-ED BIBB)
- Schlüssel-Server (NS-KS BIBB)

Unterstützte Zeichensätze:

Support für mehrere Zeichensätze bedeutet nicht, dass diese alle gleichzeitig unterstützt werden.

- ANSI X3.4 IBM™/Microsoft™ DBCS ISO 8859-1
- ISO 10646 (UCS-2) ISO 10646 (UCS-4) JIS X 0208

Ist dieses Produkt ein Kommunikations-Gateway, beschreiben Sie die Typen der Ausrüstungen/Netzwerke (außer BACnet), die der Gateway unterstützt.

11. Technische Daten

11.1. Umgebung

Umgebungstemperaturbereich	Lagerung	Alle	-40 °C ... 60 °C
	Betriebsbereit	IP20	-10 ... 50°C ohne Abstufung
		IP55 IP66	-10 ... 40°C ohne Abstufung
Maximale Einsatzhöhe	Betrieb	Alle	1000m ohne Abstufung
Relative Feuchtigkeit	Betrieb	Alle	=< 95% (nicht kondensierend)
Umgebungsbedingungen	Optidrive Eco-Produkte IP55 und IP66 sind für den Betrieb in 3S3 / 3C3 Umgebung ausgelegt gemäß IEC 60721-3-3. Optidrive Eco-Produkte IP20 sind für den Betrieb in 3S2 / 3C2 Umgebung ausgelegt gemäß IEC 60721-3-3.		

In Abschnitt 11.8. *Abstufungsinformationen* auf Seite 75 finden Sie Infos zur Abstufung.

11.2. Eingangsspannungsbereiche

Anforderungen an die Eingangsstromversorgung	
Versorgungsspannung	200 - 240 AC Volt für 230 Volt Antriebe, + / - 10% Abweichung zulässig.
	380 - 480 AC Volt für 400 Volt Antriebe, + / - 10% Abweichung zulässig.
	500 - 600 AC Volt für 600 Volt Antriebe, + / - 10% Abweichung zulässig.
Phasenasymmetrie	Maximal 3% Spannungsschwankung zwischen Phase - Phase - Spannungen zulässig.
	Alle dreiphasigen Optidrive Eco Einheiten verfügen über eine Phasenasymmetrieüberwachung. Phasenasymmetrie >3% führt zu einer Fehlerauslösung.
Frequenz	50 - 60Hz + / - 5% Schwankung zulässig.

11.3. Eingangsspannungsbereiche

Je nach Modell und Bemessungsleistung sind die Umrichter für eine Direktverbindung mit folgenden Versorgungen ausgelegt:

Modellnummer	Versorgungsspannung	Phasen	Frequenz
ODV-3-x2xxx-1xxx-xx	200 – 240 Volt + / - 10%	1	50 – 60 Hz
ODV-3-x2xxx-3xxx-xx	200 – 240 Volt + / - 10%	3	50 – 60 Hz
ODV-3-x4xxx-3xxx-xx	380 – 480 Volt + / - 10%	3	50 – 60 Hz
ODV-3-x5xxx-3xxx-xx	480 – 525 Volt + / - 10%	3	50 – 60 Hz
ODV-3-x6xxx-3xxx-xx	500 – 600 Volt + / - 10%	3	50 – 60 Hz

11.4. Phasenasymmetrie

Alle dreiphasigen Optidrive Eco Einheiten verfügen über eine Phasenasymmetrieüberwachung. Die maximal zulässige Spannungsasymmetrie zwischen zwei Phasen beträgt 3 % des Volllastbetriebs.

11.5. Ausgangsleistungs- und -stromwerte

In den folgenden Tabellen finden Sie die Ausgangsstromwerte für die verschiedenen Optidrive Eco Modelle. Invertex Drives empfiehlt, den geeigneten Optidrive Umrichter basierend auf dem Stromwert unter Motorvolllast bei Eingangsspannung auszuwählen.

Bitte beachten Sie, dass die maximale Kabellänge in den folgenden Tabellen die maximal zulässige Kabellänge für den Antrieb angibt Hardware mässig und berücksichtigt nicht die EMV-Konformität.

11.5.1. IP20 200 - 240 Volt (+/- 10%), 1-Phasen-Eingang, 3-Phasen-Ausgang

Bau- größe	Nennleistung		Nennein- gangsstrom	Sicherung oder MCB (Type B)		Maximale Kabelgröße		Nennaus- gangsstrom	Maximale Motorkabellänge	
	kW	HP		A	Nicht UL	UL	mm		AWG/kcmil	A
2	0.75	1	8.6	16	15	8	8	4.3	100	330
2	1.5	2	12.9	16	17.5	8	8	7	100	330
2	2.2	3	19.2	25	25	8	8	10.5	100	330

11.5.2. IP20 200-240 Volt (+/- 10%), 3-Phasen-Eingang, 3-Phasen-Ausgang

Bau- größe	Nennleistung		Nennein- gangsstrom	Sicherung oder MCB (Type B)		Maximale Kabelgröße		Nennaus- gangsstrom	Maximale Motorkabellänge	
	kW	HP		A	Nicht UL	UL	mm		AWG/kcmil	A
2	0.75	1	3.6	6	6	8	8	4.3	100	330
2	1.5	1.5	6.5	10	10	8	8	7	100	330
2	2.2	3	9.3	16	15	8	8	10.5	100	330
3	4	5	15.1	25	20	8	8	18	100	330
3	5.5	7.5	20.4	25	25	8	8	24	100	330
4	7.5	10	24.3	32	30	16	5	30	100	330
4	11	15	37.9	50	50	16	5	46	100	330
5	15	20	50.5	63	70	35	2	61	100	330
5	18.5	25	59.9	80	80	35	2	72	100	330
5	22	30	76.7	100	100	150	300MCM	90	100	330
6A	30	40	97.8	125	125	150	300MCM	110	100	330
6A	37	50	134	200	175	150	300MCM	150	100	330
6B	45	60	163.4	200	200	150	300MCM	180	100	330

11.5.3. IP20 380-480 Volt (+/- 10%), 3-Phasen-Eingang, 3-Phasen-Ausgang

Bau- größe	Nennleistung		Nennein- gangsstrom	Sicherung oder MCB (Type B)		Maximale Kabelgröße		Nennaus- gangsstrom	Maximale Motorkabellänge	
	kW	HP		A	Nicht UL	UL	mm		AWG/kcmil	A
2	0.75	1	1.8	6	6	8	8	2.2	100	330
2	1.5	2	3.6	6	6	8	8	4.1	100	330
2	2.2	3	4.8	6	6	8	8	5.8	100	330
2	4	5	8.2	10	10	8	8	9.5	100	330
3	5.5	7.5	11.5	16	15	8	8	14	100	330
3	7.5	10	15.7	25	20	8	8	18	100	330
3	11	15	21.3	32	30	8	8	24	100	330
4	15	20	25	32	30	16	5	30	100	330
4	18.5	25	32.8	50	40	16	5	39	100	330
4	22	30	39.3	50	50	16	5	46	100	330
5	30	40	52.3	63	70	35	2	61	100	330
5	37	50	62.5	80	80	35	2	72	100	330
5	45	60	79.5	100	100	150	300MCM	90	100	330
6A	55	75	102.2	125	125	150	300MCM	110	100	330
6A	75	100	138.2	200	175	150	300MCM	150	100	330
6B	90	150	167.4	250	225	150	300MCM	180	100	330
6B	110	175	189.8	250	250	150	300MCM	202	100	330
8	200	300	377.2	500	500	240	450MCM	370	100	330
8	250	350	458.7	600	600	240	450MCM	450	100	330

11.5.4. IP20 500-600 Volt (+/- 10%), 3-Phasen-Eingang, 3-Phasen-Ausgang

Bau- größe	Nennleistung		Nennein- gangsstrom	Sicherung oder MCB (Type B)		Maximale Kabelgröße		Nennaus- gangsstrom	Maximale Motorkabellänge	
	kW	HP		A	Nicht UL	UL	mm		AWG/kcmil	A
2	0.75	1	3.4	6	6	8	8	2.1	100	330
2	1.5	2	4.2	6	6	8	8	3.1	100	330
2	2.2	3	4.9	6	6	8	8	4.1	100	330
2	4	5	8.6	16	15	8	8	6.5	100	330
2	5.5	7.5	12.2	16	15	8	8	9	100	330
3	7.5	10	15.1	25	20	8	8	12	100	330
3	11	15	20.9	32	30	8	8	17	100	330
3	15	20	25.5	32	35	8	8	22	100	330
4	18.5	25	32.2	40	40	16	5	28	100	330
4	22	30	39.1	50	50	16	5	34	100	330
4	30	40	48.9	63	60	16	5	43	100	330
5	37	50	59.5	80	80	35	2	54	100	330
5	45	60	70.4	100	90	35	2	65	100	330

11.5.5. IP55 200-240 Volt (+/- 10%), 3-Phasen-Eingang, 3-Phasen-Ausgang

Bau- größe	Nennleistung		Nennein- gangsstrom	Sicherung oder MCB (Type B)		Maximale Kabelgröße		Nennaus- gangsstrom	Maximale Motorkabellänge	
	kW	HP		A	Nicht UL	UL	mm		AWG/kcmil	A
4	11	15	37.9	50	50	16	5	46	100	330
5	15	20	50.5	63	70	35	2	61	100	330
5	18.5	25	59.9	80	80	35	2	72	100	330
5	22	30	76.7	100	100	150	300MCM	90	100	330
6	30	40	121	160	150	150	300MCM	110	100	330
6	37	50	159.7	200	200	150	300MCM	150	100	330
6	45	60	187.5	250	225	150	300MCM	180	100	330
7	55	75	206.5	250	250	150	300MCM	202	100	330
7	75	100	246.3	315	300	150	300MCM	248	100	330

11.5.6. IP55 380-480 Volt (+/- 10%), 3-Phasen-Eingang, 3-Phasen-Ausgang

Bau- größe	Nennleistung		Nennein- gangsstrom	Sicherung oder MCB (Type B)		Maximale Kabelgröße		Nennaus- gangsstrom	Maximale Motorkabellänge	
	kW	HP		A	Nicht UL	UL	mm		AWG/kcmil	A
4	15	20	25	32	30	16	5	30	100	330
4	18.5	25	32.8	50	40	16	5	39	100	330
4	22	30	39.3	50	50	35	2	46	100	330
5	30	40	52.3	63	70	35	2	61	100	330
5	37	50	62.5	80	80	150	300MCM	72	100	330
5	45	60	79.5	100	100	150	300MCM	90	100	330
6	55	75	126.4	160	175	150	300MCM	110	100	330
6	75	100	164.7	200	200	150	300MCM	150	100	330
6	90	150	192.1	250	250	150	300MCM	180	100	330
7	110	175	210.8	315	300	150	300MCM	202	100	330
7	132	200	241	315	300	150	300MCM	240	100	330
7	160	250	299	400	400	150	300MCM	302	100	330

11.5.7. IP55 500-600 Volt (+/- 10%), 3-Phasen-Eingang, 3-Phasen-Ausgang

Bau- größe	Nennleistung		Nennein- gangsstrom	Sicherung oder MCB (Type B)		Maximale Kabelgröße		Nennaus- gangsstrom	Maximale Motorkabellänge	
	kW	HP		A	Nicht UL	UL	mm		AWG/kcmil	A
4	15	20	26	32	35	16	5	22	100	330
4	18.5	25	32.2	40	40	16	5	28	100	330
4	22	30	39.1	50	50	16	5	34	100	330
4	30	40	48.9	63	60	16	5	43	100	330
5	37	50	59.5	80	80	35	2	54	100	330
5	45	60	70.4	100	90	35	2	65	100	330
6	55	75	90.6	125	110	150	300MCM	78	100	330
6	75	100	121.1	160	150	150	300MCM	105	100	330
6	90	125	143.2	200	175	150	300MCM	130	100	330
6	110	150	158.4	200	200	150	300MCM	150	100	330

11.5.8. IP66 200-240 Volt (+/- 10%), 1-Phasen-Eingang, 3-Phasen-Ausgang

Bau- größe	Nennleistung		Nennein- gangsstrom	Sicherung oder MCB (Type B)		Maximale Kabelgröße		Nennaus- gangsstrom	Maximale Motorkabellänge	
	kW	HP		A	Nicht UL	UL	mm		AWG/kcmil	A
2	0.75	1	8.6	16	15	8	8	4.3	100	330
2	1.5	1.5	14.7	25	20	8	8	7	100	330
2	2.2	3	22.6	32	30	8	8	10.5	100	330

11.5.9. IP66 200-240 Volt (+/- 10%), 3-Phasen-Eingang, 3-Phasen-Ausgang

Bau- größe	Nennleistung		Nennein- gangsstrom	Sicherung oder MCB (Type B)		Maximale Kabelgröße		Nennaus- gangsstrom	Maximale Motorkabellänge	
	kW	HP		A	Nicht UL	UL	mm		AWG/kcmil	A
2	0.75	1	3.3	6	6	8	8	4.3	100	330
2	1.5	1.5	5.3	10	10	8	8	7	100	330
2	2.2	3	8	10	10	8	8	10.5	100	330
3	4	5	14.2	25	17.5	8	8	18	100	330
3	5.5	7.5	19.3	25	25	8	8	24	100	330
3	7.5	10	24.6	32	30	8	8	30	100	330
4	11	15	45.2	63	60	16	5	46	100	330

11.5.10. IP66 380-480 Volt (+/- 10%), 3-Phasen-Eingang, 3-Phasen-Ausgang

Bau- größe	Nennleistung		Nennein- gangsstrom	Sicherung oder MCB (Type B)		Maximale Kabelgröße		Nennaus- gangsstrom	Maximale Motorkabellänge	
	kW	HP		A	Nicht UL	UL	mm		AWG/kcmil	A
2	0.75	1	1.8	6	6	8	8	2.2	100	330
2	1.5	2	3.3	6	6	8	8	4.1	100	330
2	2.2	3	4.7	6	6	8	8	5.8	100	330
2	4	5	7.7	10	10	8	8	9.5	100	330
2	5.5	7.5	11.4	16	15	8	8	14	100	330
3	7.5	10	15	25	20	8	8	18	100	330
3	11	15	20.5	25	25	8	8	24	100	330
3	15	20	25.3	32	35	8	8	30	100	330
4	18.5	25	35.2	50	45	16	5	39	100	330
4	22	30	42.2	63	60	16	5	46	100	330

11.5.11. IP66 500-600 Volt (+/- 10%), 3-Phasen-Eingang, 3-Phasen-Ausgang

Baugröße	Nennleistung		Nenneingangsstrom A	Sicherung oder MCB (Type B)		Maximale Kabelgröße		Nennausgangsstrom A	Maximale Motorkabellänge	
	kW	HP		Nicht UL	UL	mm	AWG/kcmil		m	ft
2	0.75	1	2.2	6	6	8	8	2.1	100	330
2	1.5	2	4	6	6	8	8	3.1	100	330
2	2.2	3	3.9	6	6	8	8	4.1	100	330
2	4	5	6.5	16	15	8	8	6.5	100	330
2	5.5	7.5	9.1	16	15	8	8	9	100	330
3	7.5	10	10.5	25	20	8	8	12	100	330
3	11	15	15.2	32	30	8	8	17	100	330
3	15	20	19.9	32	35	8	8	22	100	330
4	18.5	25	28.8	40	40	16	5	28	100	330
4	22	30	35.6	50	50	16	5	34	100	330
4	30	40	45.4	63	60	16	5	43	100	330

HINWEIS

- Die oben angegebenen Werte gelten für 40 °C Umgebungstemperatur (mit Ausnahme der IP20-Antriebe der Baugröße 5). Informationen zur Leistungsreduzierung finden Sie in Abschnitt 11.8.1. *Abstufung für die Umgebungstemperatur.*
- Der Frequenzumrichter ist für alle Nennkabellängen, Kabelgrößen und Kabel Arten gegen Kurzschluss zwischen Leistungsausgang und Schutzterde geschützt.
- Die hier angegebenen maximalen Kabellängen basieren auf Hardware-Beschränkungen und berücksichtigen KEINE Anforderungen für die Einhaltung aller EMV-Standards. Siehe Abschnitt 4.3. *EMV-konforme Installation* für weitere Informationen.
- Die hier angegebene maximale Motorkabellänge bezieht sich auf eine geschirmte Leitung. Bei ungeschirmten Produkten vergrößert sich dieser Wert um 50 %. Bei Verwendung der von Invertex Drives empfohlenen Ausgangsdrossel kann sich dieser auf 100 % steigern.
- Der PWM-Ausgangsschaltprozess über einen Wechselrichter mit langem Motorkabel kann je nach Motorkabellänge und -induktanz zu einer Steigerung der Spannung an den Motorklemmen führen. Spannungsanstieg und Spitzenspannung können die Lebensdauer des Motors beeinträchtigen. Invertex Drives empfiehlt den Einsatz einer Ausgangsdrossel für Motorkabellängen von 50 m oder mehr, um eine lange Motorlebensdauer zu gewährleisten.
- Bei der Baugröße 8 in IP20 funktionieren die Steuermodi Vektordrehzahl und Drehmoment bei langen Motorkabeln und Ausgangsfiltern möglicherweise nicht richtig. Es wird empfohlen, bei Kabellängen über 50 m nur im U/f-Modus zu arbeiten.
- Alle Versorgungs- und Motorkabelgrößen sind entsprechend den örtlichen Vorschriften zu bemessen.
- Verwenden Sie für eine UL-konforme Installation, Kupferdraht mit einer Mindestisolationstemperatur von 70 °C, Sicherungen der Klasse UL CC oder J. (Ausnahme: Die Eaton Busmann FWP-Serie muss für IP20-Modelle der Größen 6A und 6B verwendet werden.)

11.6. Zusätzliche Informationen zur UL-Konformität

Optidrive Eco wurde entwickelt, um die UL-Anforderungen zu erfüllen. Eine aktuelle Liste der UL-konformen Produkte finden Sie in der UL-Liste NMMS.E226333. Um die vollständige Übereinstimmung zu gewährleisten, muss folgendes vollständig beachtet werden.

Anforderungen an die Stromversorgung		
Kurzschluss Kapazität	Alle Antriebe der Optidrive Eco-Reihe sind für den Einsatz in einem Stromkreis geeignet, der nicht mehr als 100 kA liefern kann, Effektivwert (AC) Kurzschluss Ampere, symmetrisch zur angegebenen maximalen Versorgungsspannung, wenn durch UL Typ J geschützt, T- oder CC-Sicherungen (Ausnahme: Die Eaton Bussmann FWP-Serie muss für IP20-Modelle der Größen 6A und 6B verwendet werden).	
Mechanische Installationsanforderungen		
Sofern nicht anders angegeben, sind alle Optidrive Eco-Geräte für die Installation in Innenräumen und in kontrollierten Umgebungen vorgesehen, die die in Abschnitt 11.1. <i>Umgebung</i> angegebenen Grenzwerte einhalten.		
Der Antrieb kann innerhalb eines Umgebungstemperaturbereichs wie in Abschnitt 11.1. <i>Umgebung</i> beschrieben betrieben werden.		
Elektrische Installationsanforderungen		
Der Anschluss der ankommenden Stromversorgung muss gemäß Abschnitt 4.2. <i>Erdung des Umrichters</i> erfolgen.		
Geeignete Leistungs- und Motorkabel sollten gemäß den Angaben in Abschnitt 11.5. <i>Ausgangsleistungs- und -stromwerte</i> und unter Berücksichtigung der nationalen Vorschriften.		
Motorkabel	75 °C Kupfer muss verwendet werden.	
Stromkabelanschlüsse und Anzugsdrehmomente sind in Abschnitten 3.7. <i>Umrichter montage – IP20 Einheiten</i> , 3.10. <i>Richtlinien für die Montage (IP66-Geräten)</i> und 3.8. <i>Dimensionierung des Antriebsgehäuse</i> .		
Ein integrierter Solid State Kurzschlusschutz bietet keinen Nebenstromkreissschutz. Ein Nebenstromkreissschutz muss in Übereinstimmung mit den nationalen und zusätzlichen lokalen Vorschriften bereit gestellt werden. Nennwerte sind in Abschnitt 11.5. <i>Ausgangsleistungs- und -stromwerte</i> .		
Für alle Sammelschienen- und Erdungsanschlüsse müssen UL-gelistete Ringkabelschuhe / Kabelschuhe verwendet werden		
Allgemeine Installationsanforderungen		
Optidrive Eco bietet einen Motorüberlastschutz gemäß den National Elektrovorschriften (USA).		
<ul style="list-style-type: none"> ▪ Wenn ein Motorthermistor nicht vorhanden ist oder nicht verwendet wird, muss die Speicherung des thermischen Überlastspeichers durch Einstellung von P4-12 = 1 aktiviert werden. ▪ Wenn ein Motorthermistor montiert und mit dem Frequenzumrichter verbunden ist, muss der Anschluss gemäß den Angaben im Abschnitt 4.8. <i>Thermischer Motorüberlastschutz auf Seite 26</i>. 		
Zur Installation in Kanada:		
Der transiente Überspannungsschutz muss auf der Netzseite dieses Geräts installiert werden und muss X Volt (Phase zu Erde), X Volt (Phase zu Phase), geeignet für Überspannungskategorie iii und muss Schutz für eine Bemessungsstoßspannungsspitzenhöhe von 2,5 kV bieten.		
Versorgungsspannung des Frequenzumrichters	Phase-Phase Überspannungsschutz Spannungswert	Phasen-Erde Überspannungsschutz Spannungswert
200 - 240VAC + / - 10%	230VAC	230VAC
380 - 480VAC + / - 10%	480VAC	480VAC
500 - 600VAC + / - 10%	600VAC	600VAC

11.7. Interner EMV-Filter und Varistoren - Trennverfahren

11.7.1. IP20-Antriebsmodelle

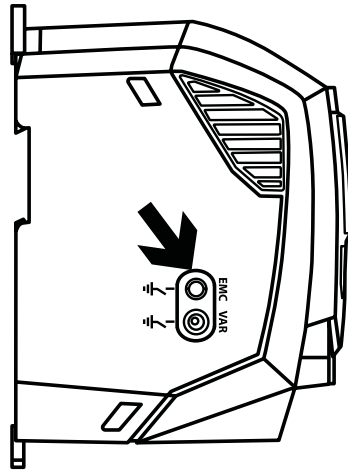
Alle Optidrive ECO-Modelle bieten eine einfache Methode, um den internen EMV-Filter und die Überspannungsschutz-Varistoren vollständig zu trennen. Entfernen Sie die unten gezeigten Schrauben. Dies sollte nur bei Bedarf durchgeführt werden, beispielsweise in Fällen wie IT oder ungeerdete Versorgungen, bei denen die Phase-Masse-Spannung die Phase-Phase-Spannung überschreiten kann.

Die Trennschraube des EMV-Filters ist mit „EMV“ gekennzeichnet.

Die Trennschraube der Überspannungsschutz-Varistoren ist deutlich mit „VAR“ gekennzeichnet.

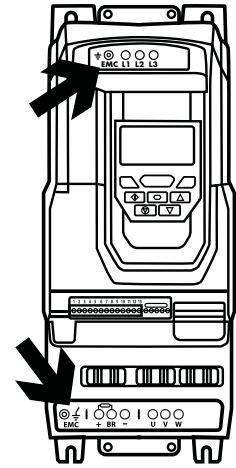
Baugröße 2 & 3

Der EMV-Filter und die Varistor-Trennschrauben befinden sich auf der linken Seite des Produkts, von vorne gesehen. Entfernen Sie beide Schrauben vollständig.



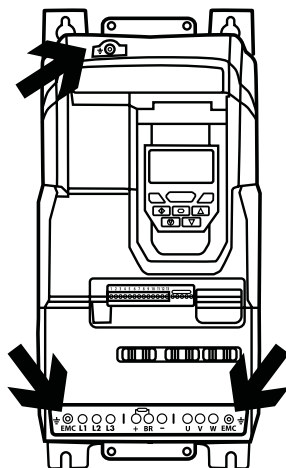
Baugröße 4

Einheiten der Baugröße 4 haben die Trennungspunkte des EMV-Filters nur auf der Vorderseite des Geräts wie in der Abbildung gezeigt.



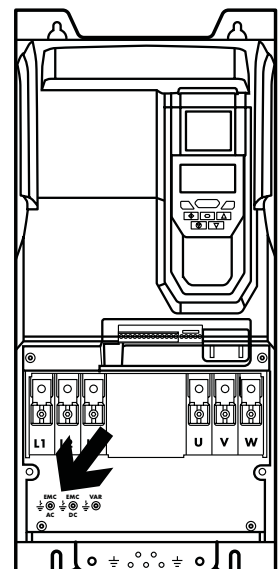
Baugröße 5

Einheiten der Baugröße 5 haben die Trennungspunkte des EMV-Filters nur auf der Vorderseite des Geräts wie in der Abbildung gezeigt.



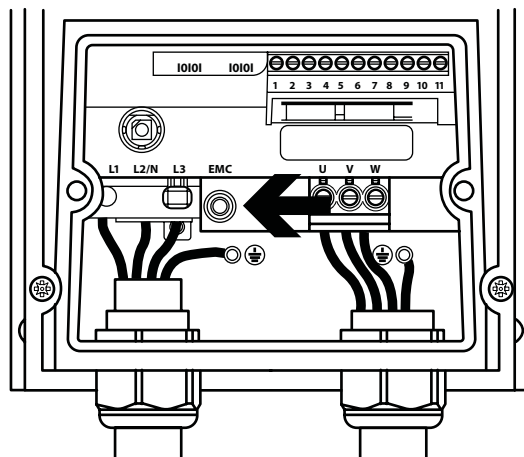
Baugröße 6A/6B

Geräte haben die EMV-Filter-Trennpunkte hinter der vorderen Abdeckung des Geräts, wie in der Abbildung gezeigt.



11.7.2. IP66 Outdoor-Modelle

Entfernen Sie die Klemmenabdeckung wie in 3.13.1. IP66 Baugröße 2 & 3 und dann den EMV-Filter wie in der nebenstehenden Abbildung gezeigt abklemmen.



11.7.3. IP55 Modelle

Diese Modelle müssen zerlegt werden, um den EMV-Filter zu trennen. Die Trennung sollte nur von Invertex Drives durchgeführt werden oder durch zugelassene Servicepartner.

11.8. Abstufungsinformationen

Eine Herabsetzung des maximalen kontinuierlichen Ausgangsstroms des Umrichters ist geboten bei folgenden Betriebsbedingungen:

- Umgebungstemperatur über 40°C / 104°F (IP55 & IP66) oder 50°C / 122°F (IP20).
- Höhe über 1000m / 3281 ft.
- Effektive Schaltfrequenz über der Mindesteinstellung.

Unter o. g. Bedingungen sind folgende Abstufungsfaktoren anzuwenden.

11.8.1. Abstufung für die Umgebungstemperatur

Gehäusetyyp	Maximaltemperatur Ohne Abstufung	Abstufung bis zum	Maximal zulässigen Wert
IP20	50°C / 122°F	keine Abstufung	50°C / 122°F
IP20 Baugröße 5	35°C / 95°F	1,1% pro °C (1,8 ° F)	50°C / 122°F
IP55	40°C / 104°F	1,5% pro °C (1,8 ° F)	50°C / 122°F
IP66	40°C / 104°F	2,5% pro °C (1,8 ° F)	50°C / 122°F

11.8.2. Abstufung aufgrund der Höhe

Gehäusetyyp	Maximaltemperatur Ohne Abstufung	Abstufung bis zum	Maximal zulässigen Wert
IP20	1000m / 3281ft	1% pro 100 m / 328 ft	4000m / 13123 ft
IP55	1000m / 3281ft	1% pro 100 m / 328 ft	4000m / 13123 ft
IP66	1000m / 3281ft	1% pro 100 m / 328 ft	4000m / 13123 ft

11.8.3. Abstufung in Bezug auf die Schaltfrequenz

Gehäusetyyp	Baugröße	Schaltfrequenz (wo verfügbar)									
		4kHz	8kHz	10kHz	12kHz	14kHz	16kHz	18kHz	20kHz	24kHz	32kHz
IP66	2	N/A	N/A	0%	0%	0%	0%	0%	0%	N/A	N/A
	3	N/A	N/A	0%	0%	0%	6%	N/A	N/A	N/A	N/A
IP55	4	N/A	N/A	0%	0%	12%	23%	33%	41%	N/A	N/A
	5	N/A	N/A	0%	0%	11%	23%	36%	42%	N/A	N/A
	6	0%	16%	N/A	28%	N/A	39%	N/A	N/A	N/A	N/A
	7	0%	12%	N/A	N/A	N/A	N/A	N/A	N/A	N/A	N/A
IP20	2	N/A	N/A	0%	14%	23%	32%	37%	43%	N/A	N/A
	3	N/A	N/A	0%	2%	13%	19%	25%	35%	N/A	N/A
	4	N/A	N/A	0%	15%	13%	39%	52%	62%	N/A	N/A
	5	N/A	N/A	0%	3%	9%	14%	19%	24%	N/A	N/A
	6	0%	N/A	N/A	N/A	N/A	N/A	N/A	N/A	N/A	N/A
	8	0%	N/A	N/A	N/A	N/A	N/A	N/A	N/A	N/A	N/A

11.8.4. Beispiel für Abstufungsfaktoren in der Praxis

Ein 4 kW Umrichter mit Schutzart IP66 kann bei einer Höhe bis zu 2000 m ü. d. M. mit einer Schaltfrequenz von 12 kHz und einer Umgebungstemperatur von 45°C verwendet werden.

Aus der Tabelle oben wird ersichtlich, dass der Umrichter einen Nennstrom von 9,5 A bei 40°C bietet.

Zunächst müssen Sie die Abstufung für die Schaltfrequenz anwenden, 12 kHz, 25 % Abstufung

$$9,5 \text{ A} \times 75 \% = 7,1 \text{ A}$$

Tun Sie dann das Gleiche für die höhere Umgebungstemperatur, 2,5 % pro °C über 40°C = 5 x 2,5 % = 12,5 %

$$7,1 \text{ A} \times 87,5 \% = 6,2 \text{ A}$$

Dann noch die Abstufung für die 1000 m Höhe ü. d. M. 1000 m = 10 x 1 % = 10 % anwenden

$$7,9 \text{ A} \times 90 \% = 5,5 \text{ A Dauerstrom verfügbar.}$$

Wenn der erforderliche Motorstrom diesen Wert übersteigt, müssen Sie entweder:

- Die Schaltfrequenz reduzieren; oder
- Einen Umrichter mit mehr Leistung verwenden und die Berechnung wiederholen, um einen ausreichenden Ausgangsstrom zu gewährleisten.

12. Problembehebung

12.1. Fehlermeldungen

Fehler-codes	Nr.	TFT-Meldung	Beschreibung	Abhilfemaßnahme
no-FLt	00	Kein Fehler	Kein Fehler	In PO-13 angezeigt, wenn im Protokoll keine Fehler erfasst wurden.
O-I	03	Fehlerabschaltung Überstrom	Momentanüberstrom am Umrichter Ausgang	<p>Fehler tritt bei der Umrichterfreigabe auf</p> <p>Prüfen Sie Motor und Verkabelung auf Kurzschlüsse bei Phase-/Phase- und Phase-/Masse-Verbindungen.</p> <p>Prüfen Sie die Last auf mechanische Probleme wie Stau, Verstopfung oder Stillstand.</p> <p>Prüfen Sie die Übereinstimmung der Parameter auf dem Typenschild des Motors, P1-07, P1-08, P1-09.</p> <p>Reduzieren Sie den Spannungsanhebungswert in P1-11.</p> <p>Erhöhen Sie die Rampen-Beschleunigungszeit in P1-03.</p> <p>Ist der angeschlossene Motor mit einer Haltebremse ausgestattet, muss diese korrekt verbunden, gesteuert und freigegeben werden.</p> <p>Beim Ausführen tritt ein Fehler auf</p> <p>Reduzieren Sie die Geschwindigkeits-Loop-Verstärkung in P4-03 und P4-04.</p>
I_Lt-ErrP	04	Fehlerabschaltung Überlast	Für den Umrichter wurde nach Bereitstellung >100 % des Werts in P1-08 über einen gewissen Zeitraum eine Fehlerabschaltung wegen Überlast ausgelöst.	<p>Prüfen Sie, ob die Dezimalstellen blinken (Umrichter überlastet) und erhöhen Sie entweder die Beschleunigungsrate oder reduzieren Sie die Last.</p> <p>Stellen Sie sicher, dass die Motorkabellänge des jeweiligen Umrichters die Spezifikationen in Abschnitt 11.5. Ausgangsleistungs- und -stromwerte erfüllt.</p> <p>Prüfen Sie auf korrekte Eingabe der Parameter auf dem Typenschild des Motors, P1-07, P1-08, P1-09.</p> <p>Prüfen Sie die Last auf mechanische Probleme wie Stau, Verstopfung oder ähnliche mechanische Fehler.</p> <p>Bei einem Radialventilator oder einer Pumpe könnte eine kleine Reduzierung der Ausgangsfrequenz die Belastung deutlich reduzieren.</p>
P5-ErrP	05	Hardware-Überstrom	Momentanüberstrom am Umrichter Ausgang.	Überprüfen Sie die Motorverkabelung und den Motor selbst bei Phase-/Phase- und Phase-/Masse-Verbindungen. Trennen Sie den Motor von der Verkabelung und führen Sie einen erneuten Test durch. Wenn die Fehlerabschaltung auch ohne Motor erfolgt, müssen zunächst das gesamte System erneut geprüft und der Umrichter gewechselt werden.
O-volt	06	Überspannung	Zwischenkreisüberspannung	<p>Der Wert der Zwischenkreisspannung kann über PO-20 angezeigt werden. Ein Verlaufsprotokoll wird in 256 ms Intervallen gespeichert und bei einer Fehlerabschaltung in Parameter PO-36 „eingefroren“.</p> <p>Dieser Fehler wird normalerweise durch den Transport von zu viel regenerativer Energie von der Last zurück zum Umrichter verursacht. Wenn eine hohe Masseträgheit vorliegt oder eine Anhängelast verbunden ist.</p> <p>Tritt der Fehler beim Stoppen oder während der Verzögerung auf, erhöhen Sie die Rampenzeit P1-04.</p> <p>Wenn Sie im PID-Modus arbeiten, stellen Sie die Aktivierung der Rampenzeiten durch Reduzieren des Werts in P3-11 sicher.</p>
U-volt	07	Unterspannung	Zwischenkreisunterspannung	Dieser Fehler tritt regelmäßig beim Abschalten des Stroms auf. Wenn dies während des Betriebs passiert, prüfen Sie die Eingangsspannung und alle Kabel zum Umrichter, Sicherungen, Schütze etc.
O-t	08	Fehlerabschaltung Übertemperatur	Übertemperatur des Kühlkörpers	<p>Die Kühlkörpertemperatur kann über PO-21 angezeigt werden. Ein Verlaufsprotokoll wird in 30 ms Intervallen gespeichert und bei einer Fehlerabschaltung in Parameter PO-38 „eingefroren“.</p> <p>Prüfen Sie die Umgebungstemperatur des Umrichters.</p> <p>Stellen Sie sicher, dass der interne Kühllüfter des Umrichters einwandfrei arbeitet.</p> <p>Prüfen Sie, ob die in Abschnitt 3.6. Anweisungen für die Gehäusemontage (IP20 Einheiten) korrekt sind 3.10. Richtlinien für die Montage (IP66-Geräten) hbeschriebenen Abstände um den Umrichter herum eingehalten wurden und der Luftstromweg von und zum Umrichter nicht blockiert ist.</p> <p>Verringern Sie die effektive Schaltfrequenz in Parameter P2-24.</p> <p>Reduzieren Sie die Lasten des Motors/Umrichters.</p>
U-t	09	Fehlerabschaltung Untertemperatur	Untertemperatur des Umrichters	Dieser Fehler tritt bei einer Umgebungstemperatur unter -10°C auf. Für einen Start des Umrichters muss dieser Wert auf über -10°C erhöht werden.
P-def	10	Laden der Standardparameter	Die werkseitigen Parameter wurden geladen.	Drücken Sie die Stopp-Taste. Der Umrichter kann jetzt für die gewünschte Anwendung konfiguriert werden. Vier Standardschaltflächen – siehe Abschnitt 5.5. Parameter Werkseinstellungen / Benutzereinstellungen zurücksetzen.
E-ErrIP	11	Externe Fehlerabschaltung	Externe Fehlerabschaltung des Digitaleingangs	Externe Fehlerabschaltung für Steuereingangsklemmen angefordert. Manche Einstellungen in P1-13 erfordern einen NC-Kontakt für die externe Fehlerabschaltung des Umrichters bei einem Problem mit einem externen Gerät. Falls ein Motorthermistor angeschlossen ist, prüfen Sie auf eine mögliche Übertemperatur des Aggregats.

Fehler-codes	Nr.	TFT-Meldung	Beschreibung	Abhilfemaßnahme
SC-0b5	12	Fehler bei der seriellen Optibus Kommunikation	Kommunikationsfehler	Die Kommunikation mit dem PC bzw. der Tastatur ist unterbrochen. Prüfen Sie alle Kabel und Verbindungen zu externen Geräten.
FLt-dc	13	Übermäßige Gleichstrom-Spannungswelligkeit	Übermäßige Spannungswelligkeit des internen Zwischenkreises	Der Brummspannung des Zwischenkreises kann über PO-16 angezeigt werden. Ein Verlaufsprotokoll wird in 20 ms Intervallen gespeichert und bei einer Fehlerabschaltung in Parameter PO-37 „eingefroren“. Prüfen Sie, ob alle drei Versorgungsphasen präsent sind und die 3 % Abweichungstoleranz erfüllen. Reduzieren Sie die Last des Motors. Besteht die Fehlfunktion auch weiterhin, kontaktieren Sie Ihren Invertex Drives Vertriebspartner.
P-La55	14	Verlust der Eingangsphase	Fehlerabschaltung wegen des Verlusts der Eingangsphase	Der Umrichter ist auf den dreiphasigen Betrieb ausgelegt. Die Verbindung zu einer der Phasen wurde unterbrochen/ging verloren.
h 0-1	15	Momentanüberstrom	Momentanüberstrom am Umrichterausgang.	Siehe dazu Fehler 3 oben.
th-FLt	16	Thermistorfehler	Defekter Thermistor am Kühlkörper	Wenden Sie sich an Ihren Invertex Vertriebspartner.
dRAA-F	17	Datenfehler des E/A-Prozessors	Interner Speicherfehler	Parameter nicht gespeichert, Werkseinstellungen werden geladen. Besteht die Fehlfunktion auch weiterhin, kontaktieren Sie Ihren autorisierten IDL Vertriebspartner.
4-20F	18	4-20 mA Signal außerhalb des Wertebereichs	4-20 mA Signal verloren	Die Stärke des Referenzsignals von Analogeingang 1 oder 2 (Klemme 6 oder 10) ist unter den Mindestwert von 3 mA (bei Signalformat 4-20 mA) gefallen. Prüfen Sie Signalquelle und Verkabelung der Optidrive Klemmen.
dRAA-E	19	Datenfehler des M/C-Prozessors	Interner Speicherfehler	Parameter nicht gespeichert, Werkseinstellungen werden geladen. Besteht die Fehlfunktion auch weiterhin, kontaktieren Sie Ihren autorisierten IDL Vertriebspartner.
U-dEF	20	Standard-Benutzerparameter	Standard-Benutzerparameter	Der Standard-Benutzerparameter wurde geladen. Stopp-Taste drücken. Standards Vier Schaltflächen – siehe Abschnitt 5.5. <i>Parameter Werkseinstellungen / Benutzereinstellungen zurücksetzen.</i>
F-Ptc	21	Überhitzung der Motor-PTC	Übertemperatur der Motor-PTC	Die angeschlossene Motor-PTC hat eine Fehlerabschaltung des Umrichters ausgelöst (Analogeingang 2 für PTC-Gerät konfiguriert).
FAA-F	22	Kühlflüfterfehler	Kühlflüfterfehler	Prüfen und ersetzen Sie ggf. den internen Kühlflüfter des Umrichters.
0-hEAt	23	Umgebungstemperatur hoch	Umgebungstemperatur zu hoch	Die gemessene Temperatur um den Umrichter herum liegt über dem Betriebswert. Stellen Sie sicher, dass der interne Kühlflüfter des Umrichters einwandfrei arbeitet. Prüfen Sie, ob die in Abschnitt 3.6. <i>Anweisungen für die Gehäusemontage (IP20 Einheiten)</i> und in 3.10. <i>Richtlinien für die Montage (IP66-Geräten)</i> beschriebenen Abstände um den Umrichter herum eingehalten wurden und der Luftstromweg von und zum Umrichter nicht blockiert ist. Steigern Sie den Kühlluftstrom zum Umrichter. Verringern Sie die effektive Schaltfrequenz in Parameter P2-24. Reduzieren Sie die Last des Motors/Umrichters.
0-tor9	24	Maximales Drehmoment überschritten	Überstromfehler	Die Überwachungsfunktion hat Stromwerte über dem normalen Betriebswert für die Anwendung entdeckt. Prüfen Sie, ob die mechanische Last geändert wurde oder eine Blockierung/ ein Stillstand vorliegt. Bei Pumpenanwendungen prüfen Sie auf mögliche Verstopfungen. Bei Lüfteranwendungen prüfen Sie auf Obstruktionen des Luftstroms vom/zum Lüfter.
U-tor9	25	Ausgangsdrehmoment zu niedrig	Unterstromfehler	Die Überwachungsfunktion hat Stromwerte unter dem normalen Betriebswert für die Anwendung entdeckt. Prüfen Sie auf mechanische Ursachen für den Lastverlust (z. B. Riemenbruch). Prüfen Sie auf eine korrekte Verkabelung zwischen Motor und Umrichter.
0Ut-F	26	Umrichter-Ausgangsfehler	Umrichter-Ausgangsfehler	Antriebs-Ausgangsfehler. Auf lose Motorkabel am Antrieb und am Motor oder auf einen eventuellen Kurzschluss überprüfen. Andernfalls wenden Sie sich an Ihren autorisierten Händler.
Sto-F	29	Interner STO-Schaltkreisfehler		Wenden Sie sich an Ihren Invertex Vertriebspartner.

Fehler-codes	Nr.	TFT-Meldung	Beschreibung	Abhilfemaßnahme
<i>AtF-01</i>	40	Autotuning-Fehler 1	Autotuning-Fehler	Der gemessene Statorwiderstand des Motors fluktuiert zwischen den Phasen. Prüfen Sie, ob der Motor korrekt verkabelt wurde und fehlerfrei arbeitet. Prüfen Sie die Wicklungen auf korrekten Widerstand.
<i>AtF-02</i>	41	Autotuning-Fehler 2		Der gemessene Statorwiderstand des Motors ist zu hoch. Prüfen Sie, ob der Motor korrekt verkabelt wurde und fehlerfrei arbeitet. Prüfen Sie, ob die Bemessungsleistung mit der des verbundenen Umrichters übereinstimmt.
<i>AtF-03</i>	42	Autotuning-Fehler 3		Die gemessene Motorinduktanz ist zu niedrig. Prüfen Sie, ob der Motor korrekt verkabelt wurde und fehlerfrei arbeitet.
<i>AtF-04</i>	43	Autotuning-Fehler 4		Die gemessene Motorinduktanz ist zu hoch. Prüfen Sie, ob der Motor korrekt verkabelt wurde und fehlerfrei arbeitet. Prüfen Sie, ob die Bemessungsleistung mit der des verbundenen Umrichters übereinstimmt.
<i>AtF-05</i>	44	Autotuning-Fehler 5		Die gemessenen Motorparameter sind nicht konvergent. Prüfen Sie, ob der Motor korrekt verkabelt wurde und fehlerfrei arbeitet. Prüfen Sie, ob die Bemessungsleistung mit der des verbundenen Umrichters übereinstimmt.
<i>Ph-Seq</i>	45	Falsche Phasen Sequenz	L1-L2-L3 Phasenreihenfolge ist falsch	Gilt nur für Antriebe der Baugröße 8, zeigt die eingehende Stromversorgung Phasenfolge ist falsch. Beliebige 2 Phasen könnten vertauscht worden sein.
<i>Pr-Lo</i>	48	Rückdruck niedrig	Niedriger Druck bei der Leitungsfüllfunktion	Prüfen Sie das Pumpensystem auf Undichtigkeiten oder gebrochene Rohrleitungen. Prüfen Sie, ob die Leitungsfüllfunktion korrekt konfiguriert wurde (P3-16 & P3-17).
<i>Out-Ph</i>	49	Verlust der Ausgangsphase	Verlust der Motorausgangsphase	Die Verbindung zu einer der Motorausgangsphasen wurde unterbrochen.
<i>Sc-F01</i>	50	Fehler bei der Modbus Kommunikation	Fehler bei der Modbus Kommunikation erkannt	Bei Verwendung von Modbus RTU: Ein gültiges Modbus-Telegramm wurde nicht innerhalb des Watchdog-Zeitlimits empfangen, Einstellung in P5-05. Überprüfen Sie, ob der Netzwerkmaster / die SPS noch in Betrieb ist. Überprüfen Sie die Verbindungskabel. Erhöhen Sie den Wert von P5-05 auf ein geeignetes Niveau. Bei Verwendung einer optionalen Feldbusschnittstelle: Interne Kommunikation zum eingesteckten Kommunikationsoptionsmodul ist verloren gegangen. Überprüfen Sie, ob das Modul richtig eingesetzt ist.
<i>Sc-F03</i>	52	Optionsmodulfehler	Fehler beim installierten Kommunikationsmodul	Die interne Kommunikation zum installierten Kommunikationsmodul ist unterbrochen. Prüfen Sie das Modul auf korrekte Installation.
<i>Sc-F04</i>	53	Fehler bei der E/A-Karten-Kommunikation	Fehlerabschaltung durch E/A-Karten-Kommunikation	Die interne Kommunikation zum installierten E/A-Optionsmodul ist unterbrochen. Prüfen Sie das Modul auf korrekte Installation.
<i>Sc-F05</i>	54	Fehler bei der BACnet Kommunikation	Fehlerabschaltung durch den Verlust der BACnet Kommunikation	Während des Watchdog-Zeitraums in P5-05 ist kein gültiges BACnet Telegramm eingegangen. Prüfen Sie den Netzwerk-Master bzw. die SPS auf korrekte Funktion. Prüfen Sie die Verkabelung. Steigern Sie den Wert für P5-05 entsprechend.

12.2. Fehler zurücksetzen

Wenn der Antrieb auslöst und eine Fehlermeldung angezeigt wird, kann er auf eine der folgenden Arten zurückgesetzt werden:

- Schalten sie die Stromversorgung vollständig ab und lassen Sie das Gerät vollständig herunterfahren. Schalten Sie die Stromversorgung erneut ein.
- Entfernen Sie die Reglerfreigabe und schliessen Sie sie erneut an.
- Drücken Sie die Stopp / Reset-Taste.
- Wenn ein Feldbus verwendet wird, setzen Sie das Rücksetzbit im Steuerwort von 0 auf 1.

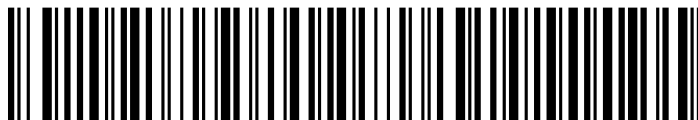
Bei O-I-, hO-I- oder I.t-trl-Fehlern können diese Auslösungen nicht sofort zurückgesetzt werden, um Schäden zu vermeiden, die durch wiederholtes Aktivieren des Antriebs in einen Fehlerzustand auftreten können. Eine Verzögerungszeit gemäß der folgenden Tabelle muss eingehalten werden, bevor ein Zurücksetzen möglich ist.

Erster Fehler	2 Sekunden Verzögerung vor dem Zurücksetzen
Zweiter Fehler	4 Sekunden Verzögerung vor dem Zurücksetzen
Dritter Fehler	8 Sekunden Verzögerung vor dem Zurücksetzen
Vierter Fehler	16 Sekunden Verzögerung vor dem Zurücksetzen
Fünfter Fehler	32 Sekunden Verzögerung vor dem Zurücksetzen
Nachfolgende Fehler	64 Sekunden Verzögerung vor dem Zurücksetzen

13. Energieeffizienzklassifizierung

Bitte scannen Sie den QR-Code oder besuchen Sie www.invertekdrives.com/ecodesign, um mehr über die Ökodesign-Richtlinie zu erfahren und spezifische Daten zur Klassifizierung der Produkteffizienz und zum Teillastverlust gemäß IEC 61800-9-2: 2017 zu erhalten.





82-HEMAN-DE_V3.11