

Einstellung Frequenzumrichter Serie ODE-3

Kunde
Projekt
Datum
Gerätetyp
Seriennr.



Parameter Code	Bezeichnung	Standard Einstellung	Neue Parameter
P-01	Max. Frequenz / Drehzahl	50.0 (60.0)	
P-02	Min. Frequenz / Drehzahl	0.0	
P-03	Zeit Beschleunigungsrampe	5.0	
P-04	Zeit Bremsrampe	5.0	
P-05	Anhaltemodus / Verhalten b. Netzausf.	0	
P-06	Energieoptimierung	0	
P-07	Motornennspannung	230/400	
			230
			400
P-08	Motornennstrom	Geräteabh.	siehe Motor
P-09	Motornennfrequenz	50 (60)	siehe Motor
P-10	Motornendrehzahl	0	
P-11	Niedrigfrequenz-Drehmomentanh.	Geräteabh.	
P-12	Quelle für primären Befehl	0	
P-13	Betriebsmodus	0	
P-14	Zugriffscod erweitertes Menü	0	101 / 201
P-15	Auswahl Digitaleingangsfunktion	0	
P-16	Signalformat Analogeingang 1	U0-10	
	bei Geräten IP66 mit Bedienelementen	In-pot	
P-17	Interne Taktfrequenz	8	
P-18	Funktionsauswahl Relaisausgang	1	
P-19	Relais-Schwellwert	100.0	
P-20	Voreingestellte Frequenz / Drehzahl 1	5.0	
P-21	Voreingestellte Frequenz / Drehzahl 2	25.0	
P-22	Voreingestellte Frequenz / Drehzahl 3	40.0	
P-23	Voreingestellte Frequenz / Drehzahl 4	P-09	
P-24	2.Rampenzeit (schneller Stop)	0.0	
P-25	Funktionsauswahl Analogausgang	8	
P-26	Hystereseband Ausblendfrequenz	0.0	
P-27	Mittelpunkt Ausblendfrequenz	0.0	
P-28	U/F Anpassung der Spannung	0	
P-29	U/F Anpassung der Frequenz	0.0	
P-30	Start-/Neustart-/Notfallmodus-Konfig.		
	Index 1: Startmodus autom. Neustart	Edge-r	
	Index 2: Eingangslogik i. Notfallbetrieb	0	
	Index 3: Eingangstyp i. Notfallmodus	0	
P-31	Auswahl Startmodus mittels Tastatur	1	
P-32	Index 1: Gleichstromspeisungsdauer	0.0	
	Index 2: Modus Gleichstromspeisung	0	
P-33	Rotierender Start	0	
P-34	Bremschopper aktiv (nicht Größe 1)	0	
P-35	Skalierung Analogeingang 1/Slave	100.0	
P-36	Konfig serielle Kommunikation		
	Index 1: Adresse	1	
	Index 2: Baudrate	115.2	
	Index 3: Schutz vor Komm. Verlust	t 300	
P-37	Definition Zugriffscod	101	
P-38	Parameterzugriffssperre	0	
P-39	Offset Analogeingang 1	0.0	
P-40	Index 1: Anzeige Skalierfaktor	0.000	
	Index 2: Anzeige Skalierquelle	0	
P-41	PI-Regler Proportionalverstärkung	1.0	
P-42	PI-Regler Integralzeit	1.0	
P-43	PI-Steuerung Betriebsmodus	0	
P-44	Quellenauswahl PI-Referenz (Sollwert)	0	
P-45	Digitaler PI-Sollwert	0.0	
P-46	PI-Rückmeldequelle	0	
P-47	Signalformat für Analogeingang 2	-	
	bei Geräten IP66 mit Bedienelementen	U0-10	
P-48	Timer für Standby-Modus	0.0	
P-49	PI-Steuerung Aufwachwert-Fehlerebene	5.0	
P-50	Relaisausgangshysteres	0.0	
P-51	Motorsteuermodus	0	
P-52	Autotune-Aktivierung	0	1
P-53	Vektordrehzahlverstärkung	50.0	
P-54	Maximaler Stromgrenzwert	150.0	
P-55	Motorstatorwiderstand	-	
P-56	Motorstatorinduktivität d-Achse (Lsd)	-	
P-57	Motorstatorinduktivität q-Achse (Lsq)	-	
P-58	Gleichstromspeisungsgeschwindigkeit	0.0	
P-59	Einspeisungsgleichstrom	20.0	
P-60	Motor-Überlastverwaltung	-	
	Index 1: Speicherung therm. Überlast	1	
	Index 2: Reaktion auf therm. Überlast	1	
P-61	Ethernet Service Option	0	
P-62	Zeitlimit für Ethernet-Dienste	0	
P-63	Modbus-Modusauswahl	0	
P-64	IP66; Digitaleingang 1 - Beschaltung	0	
P-65	IP66; Digitaleingang 2 - Beschaltung	0	

Reihenfolge der Einstellungen von oben nach unten.

Beispiel Schnellkonfiguration für Vectorregelung eines Asynchronmotors.



Versorgungsspannung 1x 230V → Motor im Dreieck 3x 230V
 Versorgungsspannung 3x 400V → Motor im Stern 3x 400V



siehe P-37



Wenn dieser Parameter auf 1 gestellt wird, ermittelt der Umrichter die Werte für P-55 bis P-57.