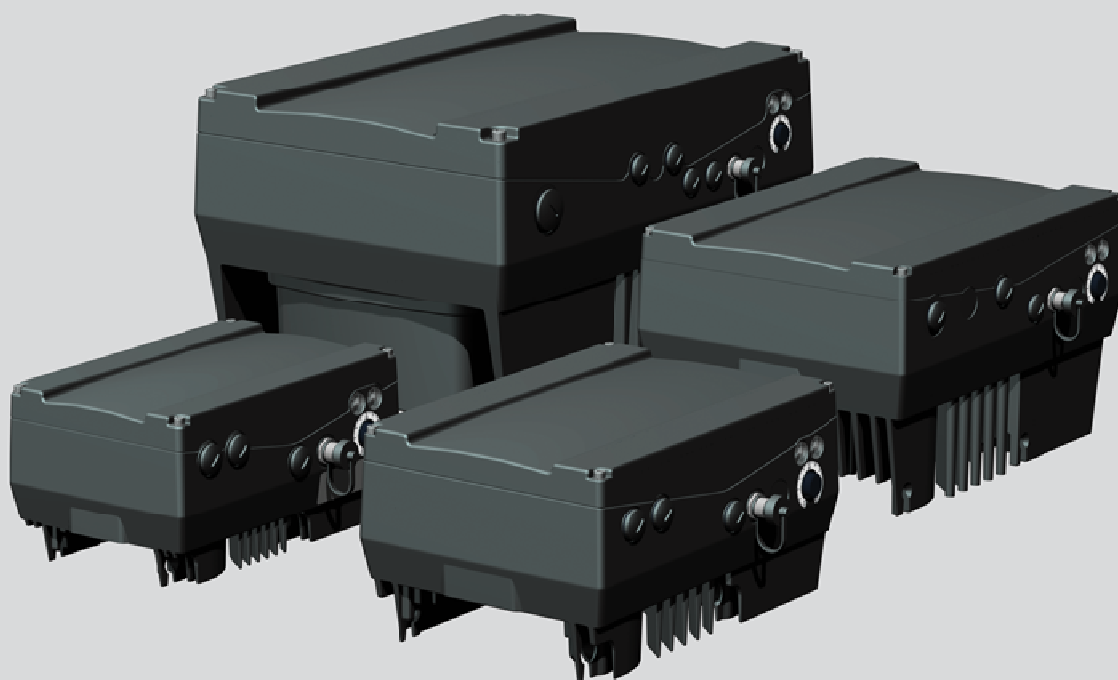


Parameterliste

2FC4...-1ST | 2FC4...-1PB | 2FC4...-1PN |
2FC4...-1SC | 2FC4...-1CB



G-Serie
G-Series

Seitenkanal
Side Channel



C-Serie
C-Series

Klaue
Claw



Parameter-Nummer	Parameter-Name	Einstellbarer Bereich	Mögliche Auswahl	Parameter-Beschreibung	Werk Wert 1	Übernahme Status
1.020	Minimal-Frequenz	0 - 400 [Hz]		Die Minimal-Frequenz ist die Frequenz, die vom Antriebsregler geliefert wird, sobald er freigegeben ist und kein zusätzlicher Sollwert ansteht. Diese Frequenz wird unterschritten, wenn: a) während aus dem Stillstand des Antriebs, beschleunigt wird. b) der FU gesperrt wird. Die Frequenz reduziert sich dann bis auf 0 Hz, bevor er gesperrt ist. c) der FU reversiert (1.150). Das Umkehren des Drehfeldes erfolgt bei 0 Hz. d) die Standby-Funktion (3.070) aktiv ist.	Typabhängig	Immer
1.021	Maximal-Frequenz	5 - 400 [Hz]		Die Maximal-Frequenz ist die Frequenz, die der Antriebsregler maximal ausgibt, in Abhängigkeit vom Sollwert.	Siehe Leistungsschild	Immer
1.050	Bremszeit 1	0,1 - 1000 [s]		Die Bremszeit 1 ist die Zeit, die der Antriebsregler braucht, um von der max. Frequenz (1.021) auf 0 Hz abzubremesen. Wenn die eingestellte Bremszeit nicht eingehalten werden kann, wird die schnellst mögliche Bremszeit realisiert.	Typabhängig	Immer
1.051	Hochlaufzeit 1	0,1 - 1000 [s]		Die Hochlaufzeit 1 ist die Zeit, die der Antriebsregler braucht um von 0 Hz auf die max. Frequenz zu beschleunigen. Die Hochlaufzeit kann durch bestimmte Umstände verlängert werden, z. B. Überlast des Antriebsreglers.	Typabhängig	Immer
1.052	Bremszeit 2	0 - 1000 [s]		Die Bremszeit 2 ist die Zeit, die der Antriebsregler braucht, um von der max. Frequenz (1.021) auf 0 Hz abzubremesen. Wenn die eingestellte Bremszeit nicht eingehalten werden kann, wird die schnellst mögliche Bremszeit realisiert.	10	Immer
1.053	Hochlaufzeit 2	0 - 1000 [s]		Die Hochlaufzeit 2 ist die Zeit, die der Antriebsregler braucht um von 0 Hz auf die max. Frequenz zu beschleunigen. Die Hochlaufzeit kann durch bestimmte Umstände verlängert werden, z. B. Überlast des Antriebsreglers.	10	Immer
1.054	Auswahl Rampe	0 - 9	Auswahl des genutzten Rampenpaares.		0	Immer
			0	Bremszeit 1 (1.050) / Hochlaufzeit 1 (1.051)		
			1	Bremszeit 2 (1.052) / Hochlaufzeit 2 (1.053)		
			2	Digitaleingang 1 (False = Rampenpaar 1 / True = Rampenpaar 2)		
			3	Digitaleingang 2 (False = Rampenpaar 1 / True = Rampenpaar 2)		
			4	Digitaleingang 3 (False = Rampenpaar 1 / True = Rampenpaar 2)		
			5	Digitaleingang 4 (False = Rampenpaar 1 / True = Rampenpaar 2)		
6	Kundenspez. SPS					

Parameter-Nummer	Parameter-Name	Einstellbarer Bereich	Mögliche Auswahl	Parameter-Beschreibung	Werk Wert 1	Übernahme Status
			7	Analogeingang 1		
			8	Analogeingang 2		
			9	Virtueller Ausgang 1		
1.100	Betriebsart	0 - 3		Nach erfolgter Software- (1.131) und Hardware-Freigabe gilt.	0	Immer
			0	Frequenzstellbetrieb, mit dem Sollwert der gewählten Sollwertquelle (1.130)		
			1	PID Prozessregler, mit dem Sollwert des PID-Prozessreglers (3.050 – 3.071)		
			2	Festfrequenzen, mit den in den Parametern 2.051 – 2.057 festgelegten Frequenzen		
			3	Auswahl über Kundenspez. SPS		
1.130	Sollwertquelle	0 - 10		Bestimmt die Quelle von dem der Sollwert gelesen werden soll.	1	Immer
			0	Internes Poti		
			1	Analogeingang 1		
			2	Analogeingang 2		
			3	MMI/PC		
			4	SAS		
			6	Motorpoti (MOP)		
			7	Summe Analogeingänge 1 und 2		
			8	PID Festsollwerte (3.062 bis 3.069)		
			9	Feldbus		
			10	Kundenspez. SPS		
1.131	SW-Freigabe	0 - 15		⚠️ WARNUNG! Nach erfolgter Änderung kann der Motor ggf. direkt anlaufen!	0	Immer
			0	Digitaleingang 1		
			1	Digitaleingang 2		
			2	Digitaleingang 3		
			3	Digitaleingang 4		
			4	Analogeingang 1 (muss in Parameter 4.030 gewählt werden)		
			5	Analogeingang 2 (muss in Parameter 4.050 gewählt werden)		
			6	Feldbus		
			7	SAS		
			8	Digitaleingang 1 rechts / Digitaleingang 2 links 1.150 muss auf „0“ eingestellt werden		
			9	Autostart		
			10	Kundenspez. SPS		
			11	Festfrequenz-Eingänge (alle Eingänge, die im Parameter 2.050 ausgewählt wurden)		
			12	Internes Poti		
			13	Folientastatur		
			14	MMI/PC		

1 Parameterliste

Parameter-Nummer	Parameter-Name	Einstellbarer Bereich	Mögliche Auswahl	Parameter-Beschreibung	Werk Wert 1	Übernahme Status
			15	Virtueller Ausgang 1		
1.132	Anlaufschutz	0 - 8		Auswahl des Verhaltens auf die Regelfreigabe (Parameter 1.131). Keine Wirkung, wenn Autostart gewählt wurde.	0	Immer
			0	Sofortstart bei High-Signal am Starteingang der Regelfreigabe		
			1	Start nur bei steigender Flanke am Starteingang der Regelfreigabe		
			2	Digitaleingang 1 (Funktion aktiv bei High-Signal)		
			3	Digitaleingang 2 (Funktion aktiv bei High-Signal)		
			4	Digitaleingang 3 (Funktion aktiv bei High-Signal)		
			5	Digitaleingang 4 (Funktion aktiv bei High-Signal)		
			6	Kundenspez. SPS		
			7	Analogeingang 1		
			8	Analogeingang 2		
1.150	Drehrichtung	0 - 13		Auswahl der Drehrichtung.	1	Immer
			0	Abhängig vom Vorzeichen des Sollwertes: > 0 = vorwärts; < 0 = rückwärts		
			1	nur Vorwärts (keine Änderung der Drehrichtung möglich)		
			2	nur Rückwärts (keine Änderung der Drehrichtung möglich)		
			3	Digitaleingang 1 (0 V = Vorwärts, 24 V = Rückwärts)		
			4	Digitaleingang 2 (0 V = Vorwärts, 24 V = Rückwärts)		
			5	Digitaleingang 3 (0 V = Vorwärts, 24 V = Rückwärts)		
			6	Digitaleingang 4 (0 V = Vorwärts, 24 V = Rückwärts)		
			7	Kundenspez. SPS		
			8	Analogeingang 1		
			9	Analogeingang 2		
			10	Folientastatur Taste Drehrichtung		
			11	Folientastatur Taste 1 rechts / 2 links (immer)		
			12	Folientastatur Taste 1 rechts / 2 links (überstopp)		
			13	Virtueller Ausgang 1		
1.180	Quittierfunktion	0 - 7		Auswahl der Quelle für die Fehlerquittierung. Auto-Quittierung siehe 1.181. Fehler können erst quittiert werden, wenn der Fehler nicht mehr ansteht. Bestimmte Fehler können nur durch Aus- und Einschalten des Reglers quittiert werden, siehe Liste der Fehler in der Betriebsanleitung.	3	Immer
			0	keine manuelle Quittierung möglich		
			1	steigende Flanke am Digitaleingang 1		

Parameter-Nummer	Parameter-Name	Einstellbarer Bereich	Mögliche Auswahl	Parameter-Beschreibung	Werk Wert 1	Übernahme Status
			2	steigende Flanke am Digitaleingang 2		
			3	steigende Flanke am Digitaleingang 3		
			4	steigende Flanke am Digitaleingang 4		
			5	Folientastatur		
			6	Analogeingang 1		
			7	Analogeingang 2		
1.181	Auto-Quittierung	0 - 1000 [s]		Neben der Quittierfunktion (1.180) kann auch eine automatische Fehlerquittierung gewählt werden. 0 = keine automatische Quittierung > 0 = Zeit für die automatische Rücksetzung des Fehlers in Sekunden	0	Immer
1.182	Auto-Quitt Anz	0 - 500		Neben der Auto-Quittierfunktion (1.181) kann hier die Anzahl der maximalen Autoquittierungen begrenzt werden. 0 = keine Begrenzung der automatischen Quittierungen > 0 = Anzahl der maximal erlaubten automatischen Quittierungen	5	Immer
2.050	Festfrequenz Mod	0 - 3		Auswahl der genutzten Digitaleingänge für die Festfrequenzen.	1	Immer
			0	Digital In 1 (Festfrequenz 1) (2.051)		
			1	Digital In 1, 2 (Festfrequenzen 1 - 3) (2.051 bis 2.053)		
			2	Digital In 1, 2, 3 (Festfrequenzen 1 - 7) (2.051 bis 2.057)		
			3	Folientastatur Taste 1 = Frequenz 1 / Taste 2 = Frequenz 2		
2.051	Festfrequenz 1	-400 - 400 [Hz]		Die Festfrequenz 1, die in Abhängigkeit von dem Schaltmuster an den in Parameter 2.050 eingestellten Digitaleingängen 1 – 3 ausgegeben werden soll. Siehe Betriebsanleitung Kapitel 5.2.1 Festfrequenz.	34	Immer
2.052	Festfrequenz 2	-400 - 400 [Hz]		Die Festfrequenz 2, die in Abhängigkeit von dem Schaltmuster an den in Parameter 2.050 eingestellten Digitaleingängen 1 – 3 ausgegeben werden soll. Siehe Betriebsanleitung Kapitel 5.2.1 Festfrequenz.	67	Immer
2.053	Festfrequenz 3	-400 - 400 [Hz]		Die Festfrequenz 3, die in Abhängigkeit von dem Schaltmuster an den in Parameter 2.050 eingestellten Digitaleingängen 1 – 3 ausgegeben werden soll. Siehe Betriebsanleitung Kapitel 5.2.1 Festfrequenz.	50	Immer
2.054	Festfrequenz 4	-400 - 400 [Hz]		Die Festfrequenz 4, die in Abhängigkeit von dem Schaltmuster an den in Parameter 2.050 eingestellten Digitaleingängen 1 – 3 ausgegeben werden soll. Siehe Betriebsanleitung Kapitel 5.2.1 Festfre-	0	Immer

Parameter-Nummer	Parameter-Name	Einstellbarer Bereich	Mögliche Auswahl	Parameter-Beschreibung	Werk Wert 1	Übernahme Status
				quenz.		
2.055	Festfrequenz 5	-400 - 400 [Hz]		Die Festfrequenz 5, die in Abhängigkeit von dem Schaltmuster an den in Parameter 2.050 eingestellten Digitaleingängen 1 – 3 ausgegeben werden soll. Siehe Betriebsanleitung Kapitel 5.2.1 Festfrequenz.	0	Immer
2.056	Festfrequenz 6	-400 - 400 [Hz]		Die Festfrequenz 6, die in Abhängigkeit von dem Schaltmuster an den in Parameter 2.050 eingestellten Digitaleingängen 1 – 3 ausgegeben werden soll. Siehe Betriebsanleitung Kapitel 5.2.1 Festfrequenz.	0	Immer
2.057	Festfrequenz 7	-400 - 400 [Hz]		Die Festfrequenz 7, die in Abhängigkeit von dem Schaltmuster an den in Parameter 2.050 eingestellten Digitaleingängen 1 – 3 ausgegeben werden soll. Siehe Betriebsanleitung Kapitel 5.2.1 Festfrequenz.	0	Immer
2.150	MOP DI Auswahl	0 - 8		Auswahl Quelle zur Erhöhung/Reduzierung des Sollwertes (Motorpotentiometer).	0	Immer
			0	Digitaleingang 1 + / Digitaleingang 2 -		
			1	Digitaleingang 1 + / Digitaleingang 3 -		
			2	Digitaleingang 1 + / Digitaleingang 4 -		
			3	Digitaleingang 2 + / Digitaleingang 3 -		
			4	Digitaleingang 2 + / Digitaleingang 4 -		
			5	Digitaleingang 3 + / Digitaleingang 4 -		
			6	Analogeingang 1 + / Analogeingang 2 - (Auswahl in Parameter 4.030 / 4.050)		
			7	Kundenspez. SPS		
8	Folientastatur Taste 1 - / Taste 2 +					
2.151	MOP Schrittweite	0 - 100 [%]		Schrittweite, in der der Sollwert pro Tastendruck verändert werden soll.	1	Immer
2.152	MOP Schrittzeit	0,02 - 1000 [s]		Gibt die Zeit an, in der sich der Sollwert aufsummiert bei dauerhaft anliegendem Signal.	0,04	Immer
2.153	MOP Reakt.zeit	0,02 - 1000 [s]		Gibt die Zeit an, bis das anliegende Signal als dauerhaft gilt.	0,3	Immer
2.154	MOP Speichernd	0 - 1		Legt fest, ob der Sollwert des Motorpotis auch nach Netzausfall erhalten bleibt.	0	Immer
			0	deaktiviert		
			1	aktiviert		
3.050	PID-P Verstärk.	0 - 100		Verstärkungsfaktor Proportionalanteil des PID-Reglers.	0,25	Immer
3.051	PID-I Verstärk.	0 - 100 [1/s]		Verstärkungsfaktor Integralanteil des PID-Reglers.	0,25	Immer
3.052	PID-D Verstärk.	0 - 100 [s]		Verstärkungsfaktor Differenzialanteil des PID-Reglers.	0	Immer

Parameter-Nummer	Parameter-Name	Einstellbarer Bereich	Mögliche Auswahl	Parameter-Beschreibung	Werk Wert 1	Übernahme Status
3.060	PID-Istwert	0 - 2		Eingangsource, aus der der Istwert des PID Prozessregler eingelesen wird.	1	Immer
			0	Analogeingang 1		
			1	Analogeingang 2		
			2	Kundenspez. SPS		
3.061	PID-Invers	0 - 1		Die Istwertquelle (Parameter 3.060) wird Invertiert.	0	Immer
			0	deaktiviert		
			1	aktiviert		
3.062	PID-Festsollw. 1	0 - 100 [%]		PID-Festsollwert 1, der in Abhängigkeit vom Schaltmuster an den in Parameter 3.069 eingestellten Digitaleingängen 1 – 3 ausgegeben werden soll (muss in Parameter 1.130 gewählt werden).	0	Immer
3.063	PID-Festsollw. 2	0 - 100 [%]		PID-Festsollwert 2, der in Abhängigkeit vom Schaltmuster an den in Parameter 3.069 eingestellten Digitaleingängen 1 – 3 ausgegeben werden soll (muss in Parameter 1.130 gewählt werden).	0	Immer
3.064	PID-Festsollw. 3	0 - 100 [%]		PID-Festsollwert 3, der in Abhängigkeit vom Schaltmuster an den in Parameter 3.069 eingestellten Digitaleingängen 1 – 3 ausgegeben werden soll (muss in Parameter 1.130 gewählt werden).	0	Immer
3.065	PID-Festsollw. 4	0 - 100 [%]		PID-Festsollwert 4, der in Abhängigkeit vom Schaltmuster an den in Parameter 3.069 eingestellten Digitaleingängen 1 – 3 ausgegeben werden soll (muss in Parameter 1.130 gewählt werden).	0	Immer
3.066	PID-Festsollw. 5	0 - 100 [%]		PID-Festsollwert 5, der in Abhängigkeit vom Schaltmuster an den in Parameter 3.069 eingestellten Digitaleingängen 1 – 3 ausgegeben werden soll (muss in Parameter 1.130 gewählt werden).	0	Immer
3.067	PID-Festsollw. 6	0 - 100 [%]		PID-Festsollwert 6, der in Abhängigkeit vom Schaltmuster an den in Parameter 3.069 eingestellten Digitaleingängen 1 – 3 ausgegeben werden soll (muss in Parameter 1.130 gewählt werden).	0	Immer
3.068	PID-Festsollw. 7	0 - 100 [%]		PID-Festsollwert 7, der in Abhängigkeit vom Schaltmuster an den in Parameter 3.069 eingestellten Digitaleingängen 1 – 3 ausgegeben werden soll (muss in Parameter 1.130 gewählt werden).	0	Immer
3.069	PID-Festsoll Mod	0 - 2		Auswahl der genutzten Digitaleingänge für die Festfrequenzen.	0	Immer
			0	Digital In 1 (PID-Festsollwert 1) (3.062)		
			1	Digital In 1, 2 (PID-Festsollwert 1 - 3) (3.062 bis 3.064)		
			2	Digital In 1, 2, 3 (PID-Festsollwert 1 - 7) (3.062 bis 3.068)		

Parameter-Nummer	Parameter-Name	Einstellbarer Bereich	Mögliche Auswahl	Parameter-Beschreibung	Werk Wert 1	Übernahme Status
3.070	PID-Standbyzeit	0 - 1000 [s]		Wenn der Antriebsregler, die eingestellte Zeit mit seiner minimal Frequenz (Parameter 1.020) fährt, wird der Motor gestoppt (0 Hz), siehe auch Kap. 5.2.1 PID-Prozessregelung. 0 = deaktiviert >0 = Wartezeit bis zur Aktivierung der Standbyfunktion	0	Immer
3.071	PID-Standbyhyst.	0 - 50 [%]		Aufweckbedingung des PID Reglers aus der Standbyfunktion. Wenn die Regeldifferenz größer als der eingestellte Wert in % ist, startet die Regelung wieder, siehe auch Betriebsarten-PID-Regler.	0	Immer
3.072	PID Trocken. Zeit	0-32767 [s]		Überwachung des PID-Istwertes von dem Anfangswert 0 % auf eine Erhöhung von 5 % bezogen auf den auf die eingestellte Zeit	0	Immer
3.073	PID Sollwert min	0 - 100 [%]		Angabe des min PID-Sollwertes bezogen auf den PID-Istwert (Grenzwertangabe)	0	Immer
3.074	PID Sollwert max	0 - 100 [%]		Angabe des max PID-Sollwertes bezogen auf den PID-Istwert (Grenzwertangabe)	100	Immer
4.020	AI1-Eingangstyp	1 - 2		Typ des Analogeingang 1.	1	Immer
			1	Spannungseingang		
			2	Stromeingang		
4.021	AI1-Norm. Low	0 - 100 [%]		Legt den minimalen Wert des Analogeingang 1 prozentual vom Bereichsendwert fest. Beispiel: 0...10 V bzw. 0...20 mA = 0 %...100 % 2...10 V bzw. 4...20 mA = 20 %...100 %	0	Immer
4.022	AI1-Norm. High	0 - 100 [%]		Legt den maximalen Wert des Analogeingang 1 prozentual vom Bereichsendwert fest. Beispiel: 0...10 V bzw. 0...20 mA = 0 %...100 % 2...10 V bzw. 4...20 mA = 20 %...100 %	98	Immer
4.023	AI1-Totgang	0 - 100 [%]		Totgang in Prozent des Bereichsendwertes der Analogeingänge.	0	Immer
4.024	AI1-Filterzeit	0,02 - 1 [s]		Filterzeit der Analogeingänge in Sekunden.	0,02	Immer
4.030	AI1-Funktion	0 - 1		Funktion der Analogeingang 1.	0	Immer
			0	Analogeingang		
			1	Digitaleingang		
4.033	AI1-phys Einheit	0 - 10		Auswahl verschiedener anzuzeigender physikalischer Größen.	0	Immer
			0	%		
			1	bar		
			2	mbar		
			3	psi		
			4	Pa		
			5	m3/h		
			6	l/min		
7	°C					

Parameter-Nummer	Parameter-Name	Einstellbarer Bereich	Mögliche Auswahl	Parameter-Beschreibung	Werk Wert 1	Übernahme Status
			8	°F		
			9	m		
			10	mm		
4.034	AI1-phys min	-10000 - 10000		Auswahl der unteren Grenze einer anzuzeigenden physikalischen Größe.	0	Immer
4.035	AI1-phys max	-10000 - 10000		Auswahl der oberen Grenze einer anzuzeigenden physikalischen Größe.	100	Immer
4.036	AI1 Zeit Drahtbr	0 - 32767 [s]		Überwachung des analogen Eingangs 1 auf Drahtbruch nach eingestellten Zeit.	0,5	Immer
4.050	AI2- Eingangs- typ	1 - 2		Typ des Analogeingang 2.	2	Immer
			1	Spannungseingang		
			2	Stromeingang		
4.051	AI2- Norm. Low	0 - 100 [%]		Legt den minimalen Wert der Analogeingänge prozentual vom Bereichsendwert fest. Beispiel: 0...10 V bzw. 0...20 mA = 0 %...100 % 2...10 V bzw. 4...20 mA = 20 %...100 %	0	Immer
4.052	AI2- Norm. High	0 - 100 [%]		Legt den maximalen Wert der Analogeingänge prozentual vom Bereichsendwert fest. Beispiel: 0...10 V bzw. 0...20 mA = 0 %...100 % 2...10 V bzw. 4...20 mA = 20 %...100 %	98	Immer
4.053	AI2- Totgang	0 - 100 [%]		Totgang in Prozent des Bereichsendwertes der Analogeingänge.	0	Immer
4.054	AI2- Filterzeit	0,02 - 1 [s]		Filterzeit der Analogeingänge in Sekunden.	0,02	Immer
4.060	AI2- Funktion	0 - 1		Funktion der Analogeingang 2.	0	Immer
			0	Analogeingang		
			1	Digitaleingang		
4.063	AI2-phys Einheit	0 - 10		Auswahl verschiedener anzuzeigender physikalischer Größen.	0	Immer
			0	%		
			1	bar		
			2	mbar		
			3	psi		
			4	Pa		
			5	m ³ /h		
			6	l/min		
			7	°C		
			8	°F		
			9	m		
			10	mm		
4.064	AI2-phys min	-10000 - 10000		Auswahl der unteren Grenze einer anzuzeigenden physikalischen Größe.	0	Immer
4.065	AI2-phys max	-10000 - 10000		Auswahl der oberen Grenze einer anzuzeigenden physikalischen Größe.	100	Immer
4.066	AI2 Zeit	0 - 32767		Überwachung des analogen Eingangs 2 auf	0,5	Immer

1 Parameterliste

Parameter-Nummer	Parameter-Name	Einstellbarer Bereich	Mögliche Auswahl	Parameter-Beschreibung	Werk Wert 1	Übernahme Status
	Drahtbr	[s]		Drahtbruch nach eingestellten Zeit.		
4.100	AO1-Funktion	4.100		Auswahl des Prozesswertes, der am Analogausgang ausgegeben wird. Je nach gewähltem Prozesswert muss die Normierung (4.101/4.102) angepasst werden.	5	Immer
			0	nicht belegt / Kundenspez. SPS		
			1	Zwischenkreisspannung		
			2	Netzspannung		
			3	Motorspannung		
			4	Motorstrom		
			5	Istfrequenz		
			6	extern durch Drehzahlsensor (wenn vorhanden) gemessene Drehzahl		
			7	aktueller Winkel oder Position (wenn vorhanden)		
			8	IGBT Temperatur		
			9	Innentemperatur		
			10	Analogeingang 1		
			11	Analogeingang 2		
			12	Sollfrequenz		
			13	Motorleistung		
			14	Drehmoment		
			15	Feldbus		
			16	PID-Sollwert		
			17	PID-Istwert		
			18	Frequenzsollwert n. Rampe		
			19	Drehzahl-Istwert		
			20	Frequenz-Istwert Betrag		
			21	Drehmoment Betrag		
			22	Frequenzsollwert n. Rampe Betrag		
			23	Frequenz-Sollwert Betrag		
24	Drehzahl-Istwert Betrag					
4.101	AO1-Norm. Low	-32767 - 32767		Beschreibt, welcher Bereich auf die 0 – 10 V Ausgangsspannung bzw. 0 – 20 mA Ausgangsstrom aufgelöst werden soll.	0	Immer
4.102	AO1-Norm.-High	-32767 - 32767		Beschreibt, welcher Bereich auf die 0 – 10 V Ausgangsspannung bzw. 0 – 20 mA Ausgangsstrom aufgelöst werden soll.	Typabhängig	Immer
4.110	DI1-invers	0 - 1		Mit diesem Parameter kann der Digitaleingang 1 invertiert werden.	0	Immer
			0	Inaktiv		
			1	Aktiv		
4.111	DI2-invers	0 - 1		Mit diesem Parameter kann der Digitaleingang 2 invertiert werden.	0	Immer
			0	Inaktiv		
			1	Aktiv		
4.112	DI3-	0 - 1		Mit diesem Parameter kann der Digitaleingang 3 inver-	0	Immer

Parameter-Nummer	Parameter-Name	Einstellbarer Bereich	Mögliche Auswahl	Parameter-Beschreibung	Werk Wert 1	Übernahme Status
	invers			tiert werden.		
			0	Inaktiv		
			1	Aktiv		
4.113	DI4-invers	0 - 1		Mit diesem Parameter kann der Digitaleingang 4 invertiert werden.	0	Immer
			0	Inaktiv		
			1	Aktiv		
4.150	DO1-Funktion	0 - 51		Auswahl der Prozessgröße, auf die der Ausgang schalten soll.	18	Immer
			0	nicht belegt / Kundenspez. SPS		
			1	Zwischenkreisspannung		
			2	Netzspannung		
			3	Motorspannung		
			4	Motorstrom		
			5	Frequenz-Istwert		
			6	-		
			7	-		
			8	IGBT Temperatur		
			9	Innentemperatur		
			10	Fehler (NO)		
			11	Fehler invertiert (NC)		
			12	Endstufen Freigabe		
			13	Digitaleingang 1		
			14	Digitaleingang 2		
			15	Digitaleingang 3		
			16	Digitaleingang 4		
			17	Betriebsbereit		
			18	Bereit		
			19	Betrieb		
			20	Betriebsbereit + Bereit		
			21	Betriebsbereit + Bereit + Betrieb		
			22	Bereit + Betrieb		
			23	Motorleistung		
			24	Drehmoment		
			25	Feldbus		
			26	Analogeingang 1		
			27	Analogeingang 2		
			28	PID-Sollwert		
			29	PID-Istwert		
			30	STO-Kanal 1		
			31	STO-Kanal 2		
			32	Frequenzsollwert n. Rampe		
			33	Frequenzsollwert		
			34	Drehzahl-Istwert		

1 Parameterliste

Parameter-Nummer	Parameter-Name	Einstellbarer Bereich	Mögliche Auswahl	Parameter-Beschreibung	Werk Wert 1	Übernahme Status
			35	Frequenz-Istwert Betrag		
			36	Drehmoment Betrag		
			37	Frequenzsollwert n. Rampe Betrag		
			38	Frequenz-Sollwert Betrag		
			39	Drehzahl-Istwert Betrag		
			50	Motorstromgrenze aktiv		
			51	Soll-Ist Vergleich Para. 6.070 - 6.071		
4.151	DO1-On	-32767 - 32767		Überschreitet die eingestellte Prozessgröße die Einschaltgrenze, so wird der Ausgang auf 1 gesetzt.	0	Immer
4.152	DO1-Off	-32767 - 32767		Überschreitet die eingestellte Prozessgröße die Einschaltgrenze, so wird der Ausgang auf 1 gesetzt.	0	Immer
4.170	DO2-Funktion	0 - 51		Auswahl der Prozessgröße, auf die der Ausgang schalten soll.	18	Immer
			0	nicht belegt / Kundenspez. SPS		
			1	Zwischenkreisspannung		
			2	Netzspannung		
			3	Motorspannung		
			4	Motorstrom		
			5	Frequenz-Istwert		
			6	-		
			7	-		
			8	IGBT Temperatur		
			9	Innentemperatur		
			10	Fehler (NO)		
			11	Fehler invertiert (NC)		
			12	Endstufen Freigabe		
			13	Digitaleingang 1		
			14	Digitaleingang 2		
			15	Digitaleingang 3		
			16	Digitaleingang 4		
			17	Betriebsbereit		
			18	Bereit		
			19	Betrieb		
			20	Betriebsbereit + Bereit		
			21	Betriebsbereit + Bereit + Betrieb		
			22	Bereit + Betrieb		
			23	Motorleistung		
			24	Drehmoment		
			25	Feldbus		
			26	Analogeingang 1		
			27	Analogeingang 2		
			28	PID-Sollwert		
			29	PID-Istwert		

Parameter-Nummer	Parameter-Name	Einstellbarer Bereich	Mögliche Auswahl	Parameter-Beschreibung	Werk Wert 1	Übernahme Status
			30	STO-Kanal 1		
			31	STO-Kanal 2		
			32	Frequenzsollwert n. Rampe		
			33	Frequenzsollwert		
			34	Drehzahl-Istwert		
			35	Frequenz-Istwert Betrag		
			36	Drehmoment Betrag		
			37	Frequenzsollwert n. Rampe Betrag		
			38	Frequenz-Sollwert Betrag		
			39	Drehzahl-Istwert Betrag		
			50	Motorstromgrenze aktiv		
			51	Soll-Ist Vergleich Para. 6.070 - 6.071		
4.171	DO2-On	-32767 - 32767		Überschreitet die eingestellte Prozessgröße die Einschaltgrenze, so wird der Ausgang auf 1 gesetzt.	0	Immer
4.172	DO2-Off	-32767 - 32767		Überschreitet die eingestellte Prozessgröße die Einschaltgrenze, so wird der Ausgang auf 1 gesetzt.	0	Immer
4.190	Rel.1-Funktion	0 - 51		Auswahl der Prozessgröße, auf die der Ausgang schalten soll.	19	Immer
			0	nicht belegt / Kundenspez. SPS		
			1	Zwischenkreisspannung		
			2	Netzspannung		
			3	Motorspannung		
			4	Motorstrom		
			5	Frequenz-Istwert		
			6	-		
			7	-		
			8	IGBT Temperatur		
			9	Innentemperatur		
			10	Fehler (NO)		
			11	Fehler invertiert (NC)		
			12	Endstufen Freigabe		
			13	Digitaleingang 1		
			14	Digitaleingang 2		
			15	Digitaleingang 3		
			16	Digitaleingang 4		
			17	Betriebsbereit		
			18	Bereit		
			19	Betrieb		
			20	Betriebsbereit + Bereit		
			21	Betriebsbereit + Bereit + Betrieb		
			22	Bereit + Betrieb		
			23	Motorleistung		
			24	Drehmoment		

1 Parameterliste

Parameter-Nummer	Parameter-Name	Einstellbarer Bereich	Mögliche Auswahl	Parameter-Beschreibung	Werk Wert 1	Übernahme Status
			25	Feldbus		
			26	Analogeingang 1		
			27	Analogeingang 2		
			28	PID-Sollwert		
			29	PID-Istwert		
			30	STO-Kanal 1		
			31	STO-Kanal 2		
			32	Frequenzsollwert n. Rampe		
			33	Frequenzsollwert		
			34	Drehzahl-Istwert		
			35	Frequenz-Istwert Betrag		
			36	Drehmoment Betrag		
			37	Frequenzsollwert n. Rampe Betrag		
			38	Frequenz-Sollwert Betrag		
			39	Drehzahl-Istwert Betrag		
			50	Motorstromgrenze aktiv		
			51	Soll-Ist Vergleich Para. 6.070 - 6.071		
4.191	Rel.1-On	-32767 - 32767		Überschreitet die eingestellte Prozessgröße die Einschaltgrenze, so wird der Ausgang auf 1 gesetzt.	0	Immer
4.192	Rel.1-Off	-32767 - 32767		Überschreitet die eingestellte Prozessgröße die Einschaltgrenze, so wird der Ausgang auf 1 gesetzt.	0	Immer
4.193	Rel.1-On Verzög	0 - 10000 [s]		Gibt die Dauer der Einschaltverzögerung an.	0	Immer
4.194	Rel.1-Off Verzög	0 - 10000 [s]		Gibt die Dauer der Ausschaltverzögerung an.	0	Immer
4.210	Rel.2-Funktion	0 - 51		Auswahl der Prozessgröße, auf die der Ausgang schalten soll.	0	Immer
			0	nicht belegt / Kundenspez. SPS		
			1	Zwischenkreisspannung		
			2	Netzspannung		
			3	Motorspannung		
			4	Motorstrom		
			5	Frequenz-Istwert		
			6	-		
			7	-		
			8	IGBT Temperatur		
			9	Innentemperatur		
			10	Fehler (NO)		
			11	Fehler invertiert (NC)		
			12	Endstufen Freigabe		
			13	Digitaleingang 1		
			14	Digitaleingang 2		
			15	Digitaleingang 3		

Parameter-Nummer	Parameter-Name	Einstellbarer Bereich	Mögliche Auswahl	Parameter-Beschreibung	Werk Wert 1	Übernahme Status
			16	Digitaleingang 4		
			17	Betriebsbereit		
			18	Bereit		
			19	Betrieb		
			20	Betriebsbereit + Bereit		
			21	Betriebsbereit + Bereit + Betrieb		
			22	Bereit + Betrieb		
			23	Motorleistung		
			24	Drehmoment		
			25	Feldbus		
			26	Analogeingang 1		
			27	Analogeingang 2		
			28	PID-Sollwert		
			29	PID-Istwert		
			30	STO-Kanal 1		
			31	STO-Kanal 2		
			32	Frequenzsollwert n. Rampe		
			33	Frequenzsollwert		
			34	Drehzahl-Istwert		
			35	Frequenz-Istwert Betrag		
			36	Drehmoment Betrag		
			37	Frequenzsollwert n. Rampe Betrag		
			38	Frequenz-Sollwert Betrag		
			39	Drehzahl-Istwert Betrag		
			50	Motorstromgrenze aktiv		
			51	Soll-Ist Vergleich Para. 6.070 - 6.071		
4.211	Rel.2-On	-32767 - 32767		Überschreitet die eingestellte Prozessgröße die Einschaltgrenze, so wird der Ausgang auf 1 gesetzt.	0	Immer
4.212	Rel.2-Off	-32767 - 32767		Überschreitet die eingestellte Prozessgröße die Einschaltgrenze, so wird der Ausgang auf 1 gesetzt.	0	Immer
4.213	Rel.2-On Verzög	0 - 10000 [s]		Gibt die Dauer der Einschaltverzögerung an.	0	Immer
4.214	Rel.2-Off Verzög	0 - 10000 [s]		Gibt die Dauer der Ausschaltverzögerung an.	0	Immer
4.230	VO Funktion	0 - 51		Auswahl der Prozessgröße, auf die der Ausgang schalten soll.	???	???
			0	nicht belegt / Kundenspez. SPS		
			1	Zwischenkreisspannung		
			2	Netzspannung		
			3	Motorspannung		
			4	Motorstrom		
			5	Frequenz-Istwert		
			6	-		

1 Parameterliste

Parameter-Nummer	Parameter-Name	Einstellbarer Bereich	Mögliche Auswahl	Parameter-Beschreibung	Werk Wert 1	Übernahme Status
			7	-		
			8	IGBT Temperatur		
			9	Innentemperatur		
			10	Fehler (NO)		
			11	Fehler invertiert (NC)		
			12	Endstufen Freigabe		
			13	Digitaleingang 1		
			14	Digitaleingang 2		
			15	Digitaleingang 3		
			16	Digitaleingang 4		
			17	Betriebsbereit		
			18	Bereit		
			19	Betrieb		
			20	Betriebsbereit + Bereit		
			21	Betriebsbereit + Bereit + Betrieb		
			22	Bereit + Betrieb		
			23	Motorleistung		
			24	Drehmoment		
			25	Feldbus		
			26	Analogeingang 1		
			27	Analogeingang 2		
			28	PID-Sollwert		
			29	PID-Istwert		
			30	STO-Kanal 1		
			31	STO-Kanal 2		
			32	Frequenzsollwert n. Rampe		
			33	Frequenzsollwert		
			34	Drehzahl-Istwert		
			35	Frequenz-Istwert Betrag		
			36	Drehmoment Betrag		
			37	Frequenzsollwert n. Rampe Betrag		
			38	Frequenz-Sollwert Betrag		
			39	Drehzahl-Istwert Betrag		
			50	Motorstromgrenze aktiv		
			51	Soll-Ist Vergleich Para. 6.070 - 6.071		
4.231	VO On	-10000 - 10000 [s]		Überschreitet die eingestellte Prozessgröße die Einschaltgrenze, so wird der Ausgang auf 1 gesetzt.	0	Immer
4.232	VO Off	-10000 - 10000 [s]		Überschreitet die eingestellte Prozessgröße die Einschaltgrenze, so wird der Ausgang auf 1 gesetzt.	0	Immer
4.233	VO On Verzög.	0 - 32767 [s]		Gibt die Dauer der Einschaltverzögerung an.	0	Immer
4.234	VO Off Verzög.	0 - 32767 [s]		Gibt die Dauer der Ausschaltverzögerung an.	0	Immer

Parameter-Nummer	Parameter-Name	Einstellbarer Bereich	Mögliche Auswahl	Parameter-Beschreibung	Werk Wert 1	Übernahme Status
5.010	Externer Fehler1	0 - 7		Auswahl der Quelle über den ein Externer Fehler gemeldet werden kann. Wenn an dem gewählten Digitaleingang ein High-Signal anliegt, schaltet der Antriebsregler mit Fehler Nr. 23 Externer Fehler 1. Mit Hilfe der Parameter 4.110 bis 4.113 Dlx-Invers kann die Logik des Digitaleingangs invertiert werden.	4	Immer
			0	nicht belegt / Kundenspez. SPS		
			1	Digitaleingang 1		
			2	Digitaleingang 2		
			3	Digitaleingang 3		
			4	Digitaleingang 4		
			5	Virtueller Ausgang 1		
			6	Analogeingang 1		
			7	Analogeingang 2		
5.011	Externer Fehler2	0 - 7		Auswahl der Quelle über den ein Externer Fehler gemeldet werden kann. Wenn an dem gewählten Digitaleingang ein High-Signal anliegt, schaltet der Antriebsregler mit Fehler Nr. 24 Externer Fehler 2. Mit Hilfe der Parameter 4.110 bis 4.113 Dlx-Invers kann die Logik des Digitaleingangs invertiert werden.	0	Immer
			0	nicht belegt / Kundenspez. SPS		
			1	Digitaleingang 1		
			2	Digitaleingang 2		
			3	Digitaleingang 3		
			4	Digitaleingang 4		
			5	Virtueller Ausgang 1		
			6	Analogeingang 1		
			7	Analogeingang 2		
5.070	Motorstromgrenze	0 - 250 [%]		Hier kann eine Motorstromgrenze, in % vom eingestellten Motornennstrom vorgegeben werden.	0	Immer
5.071	Motorstromgrenze	0 - 100 [s]		Hier kann die Dauer einer Motorstromgrenze, in s vorgegeben werden.	1	Immer
5.075	Getriebe-faktor	0 - 1000		Mit diesem Parameter kann der Drehzahl-Istwert angepasst werden	1	Immer
5.080	Block.Erkennung	0 - 1		Mit diesem Parameter kann die Blockiererkennung aktiviert werden.	0	Immer
			0	Inaktiv		
			1	Aktiv		
5.081	Block.Zeit	1 - 50 [s]		Gibt die Zeit an, nach der eine Blockierung erkannt wird.	2	Immer
5082	Anlauf-fehler_akt	0-1		Einschaltkriterium: wenn die Istfrequenz kleiner ist als 10 % von der Sollfrequenz innerhalb 30 Sekunden oder nach halber Rampenzeit.	1	Immer
			0	Inaktiv		

1 Parameterliste

Parameter-Nummer	Parameter-Name	Einstellbarer Bereich	Mögliche Auswahl	Parameter-Beschreibung	Werk Wert 1	Übernahme Status
			1	Aktiv		
5090	Par.satz Wechsel	0-10		Mit diesem Parameter kann man einen Parameter-satzwechsel durchführen	0	Immer
			0	Inaktiv		
			1	Datensatz 1 aktiv		
			2	Datensatz 2 aktiv		
			3	Digitaleingang 1		
			4	Digitaleingang 2		
			5	Digitaleingang 3		
			6	Digitaleingang 4		
			7	Kundenspez. SPS		
			8	Virtueller Ausgang 1		
			9	Analogeingang 1		
10	Analogeingang 2					
5.100	Techn.Pa ram.1				0	Immer
5.101	Techn.Pa ram.2				0	Immer
5.102	Techn.Pa ram.3				0	Immer
5.103	Techn.Pa ram.4				0	Immer
5.104	Techn.Pa ram.5				0	Immer
5.105	Techn.Pa ram.6				0	Immer
5.106	Techn.Pa ram.7				0	Immer
5.107	Techn.Pa ram.8				0	Immer
5.108	Techn.Pa ram.9				0	Immer
5.109	Techn.Pa ram.10				0	Immer
5.110	Techn.Pa ram.11				0	Immer
5.111	Techn.Pa ram.12				0	Immer
5.112	Techn.Pa ram.13				0	Immer
5.113	Techn.Pa ram.14				0	Immer
5.114	Techn.Pa ram.15				0	Immer
5.115	Techn.Pa ram.16				0	Immer
5.116	Techn.Pa				0	Immer

Parameter-Nummer	Parameter-Name	Einstellbarer Bereich	Mögliche Auswahl	Parameter-Beschreibung	Werk Wert 1	Übernahme Status
	ram.17					
5.117	Techn.Pa ram.18				0	Immer
5.118	Techn.Pa ram.19				0	Immer
5.119	Techn.Pa ram.20				0	Immer
6.050	SAS / SPF-Adr	0 - 31			0	Immer
6.060	Feldbus- adresse	0 - 31			0	Inbetrie- b- nahme
6.061	Feldbusb audr.	0 - 8			2	Inbetrie- b- nahme
6.062	Bus Ti- meout	0 - 100 [s]			5	Immer
6.063	Sprache Feldbus	0 - 1		!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!n icht mehr vorhan- den!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!	0	Immer
6.070	Abw.Soll- Istwert	0-100 [%]			0	Immer
6.071	Toleranz- bereich	0 - 32767 [s]			0	Immer
6.072	Soll- Vergl.wert	0 - 400 [Hz]			0	Immer
6.080	Prozessd a Out 3	1 - 41			1	Immer
6.081	Prozessd a Out 4	1 - 41			2	Immer
6.082	Prozessd a Out 5	1 - 41			6	Immer
6.083	Prozessd a Out 6	1 - 41			5	Immer
6.084	Prozessd a Out 7	1 - 41			15	Immer
6.085	Prozessd a Out 8	1 - 41			16	Immer
6.086	Prozessd a Out 9	1 - 41			11	Immer
6.087	Prozessd a Out 10	1 - 41			13	Immer
6.110	Prozessd a In 3	0 - 6			0	Immer
6.111	Prozessd a In 4	0 - 6			1	Immer
6.112	Prozessd a In 5	0 - 6			2	Immer
6.113	Prozessd a In 6	0 - 6			2	Bereit

1 Parameterliste

Parameter-Nummer	Parameter-Name	Einstellbarer Bereich	Mögliche Auswahl	Parameter-Beschreibung	Werk Wert 1	Übernahme Status
33.001	Motortyp	1 - 2		Auswahl des Motortyps, Regelungsart (Parameter 34.010) entsprechend wählen.	1	Bereit
			1	Asynchronmotor		
			2	Synchronmotor		
33.010	I ² T-Fakt.-Motor	0 - 1000 [%]		Hier kann die prozentuale Strom-Schwelle (bezogen auf den Motorstrom 33.031) zum Start der Integration eingestellt werden.	0	Bereit
33.011	I ² T Zeit	0 - 1200 [s]		Zeit, nachdem der Antriebsregler mit I ² T abschaltet.	30	Bereit
33.015	R-Optimierung	0 - 200 [%]		Wenn nötig kann mit diesem Parameter das Anlaufverhalten optimiert werden.	100	Bereit
33.031	Motorstrom	0 - 150 [A]		Hiermit wird der Nenn-Motorstrom I M,N für entweder Stern- oder Dreieckschaltung eingestellt.	Geräte-/Motoraabhängig	Bereit
33.032	Motorleistung	0 - 55000 [W]		Hier muss ein Leistungswert [kW] PM,N eingestellt werden, der der Motornennleistung entspricht.	Geräte-/Motoraabhängig	Bereit
33.034	Motordrehzahl	0 - 80000 [rpm]		Hier ist der Wert aus den Typenschilddaten des Motors für die Motornendrehzahl n M,N einzugeben.	Geräte-/Motoraabhängig	Bereit
33.035	Motorfrequenz	10 - 400 [Hz]		Hier wird die Motornennfrequenz f M,N eingestellt.	Geräte-/Motoraabhängig	Bereit
33.050	Statorwiderstand	0,00 - 100 [Ohm]		Hier kann der Statorwiderstand optimiert werden, falls der automatisch ermittelte Wert (der Motoridentifikation) nicht ausreichen sollten.	Geräte-/Motoraabhängig	Bereit
33.105	Streu-Induk.	0 - 1 [H]		Nur für Asynchronmotoren. Hier kann die Streuinduktivität optimiert werden, falls der automatisch ermittelte Wert (der Motoridentifikation) nicht ausreichen sollte.	Geräte-/Motoraabhängig	Bereit
33.110	Motorspannung	0 - 1500 [V]		Nur für Asynchronmotoren. Hiermit wird die Nenn-Motorspannung U M,N für entweder Stern- oder Dreieckschaltung eingestellt.	Geräte-/Motoraabhängig	Bereit
33.111	Motorcosphi	0,5 - 1		Nur für Asynchronmotoren. Hier ist der Wert aus den Typenschilddaten des Motors für den Leistungsfaktor cosphi einzugeben.	Geräte-/Motoraabhängig	Immer
33.138	Haltestromzeit	0 - 3600 [s]		Nur für Asynchronmotoren. Ist die Zeitspanne, für die der Antrieb nach Beendigung der Bremsrampe mit Gleichstrom gehalten wird.	0	Bereit
34.010	Regelungsart	100 - 201		Auswahl der Regelungsart.	100	Bereit
			100	open-loop Asynchronmotor		
			101	close-loop Asynchronmotor		
			200	open-loop Synchronmotor		
			201	close-loop Synchronmotor		
34.011	Encoder-	0 - 2		Auswahl des Gebertyps.	0	Bereit

Parameter-Nummer	Parameter-Name	Einstellbarer Bereich	Mögliche Auswahl	Parameter-Beschreibung	Werk Wert 1	Übernahme Status
	typ			⚠️ WARNUNG! Bei Auswahl des HTL Gebers werden 24 V über die Schnittstelle ausgegeben. Dies könnte bei Verwendung eines TTL Gebers zur Zerstörung des Gebers führen!		
			0	Inaktiv		
			1	TTL- Geber		
			2	HTL- Geber		
34.012	Encoder Strichz.	0 - 10000		Auswahl der Strichzahl des verwendeten Gebers.	1024	Immer
34.013	Encoderoffset	-360 - 360 [°]		Hier kann ein Encoderoffset für den Geber eingestellt werden.	0	Immer
34.020	Fangfunktion	0 - 1		Mit diesem Parameter wird die Fangfunktion aktiviert.	0	Immer
			0	Inaktiv		
			1	Aktiv		
34.021	Fangzeit	0 - 1000 [ms]		Hier kann die Fangzeit eingetragen werden	100	
34.030	Schaltfrequenz	1 - 4		Auswahl der Schaltfrequenz des Antriebsreglers.	2	Immer
			1	16kHz		
			2	8kHz		
			4	4kHz		
34.090	n-Regler Kp	0 - 10000 [mA/rad/s]		Hier kann die Regelverstärkung des Drehzahlreglers optimiert werden, falls die automatisch ermittelten Ergebnisse (der Motoridentifikation) nicht ausreichen sollten.	Geräte-/Motora abhängig	Immer
34.091	n-Regler Tn	0 - 10 [s]		Hier kann die Nachstellzeit des Drehzahlreglers optimiert werden, falls die automatisch ermittelten Ergebnisse (der Motoridentifikation) nicht ausreichen sollten.	Geräte-/Motora abhängig	Immer
34.110	Schlupf Trimmer	0 - 1,5		Hier kann (bei ASM) die Schlupfkompensation optimiert bzw. deaktiviert werden.	0	Immer
			0	Deaktiviert (Verhalten wie am Netz)		
			1	Der Schlupf wird kompensiert.		
34.120	Quadr. Kennlinie	0 - 1		Hier kann die Funktion (bei ASM) der Quadratischen Kennlinie aktiviert werden.	0	Immer
			0	Inaktiv		
			1	Aktiv		
34.121	Flussanpassung	10 - 100 [%]		Hier kann (bei ASM) eingestellt werden, auf wie viel Prozent der Fluss abgesenkt werden soll. Durch zu große Änderungen, im Betrieb, kann es zu einer Überspannungsabschaltung kommen.	50	Immer
34.130	Spg.Rege lreserve	0 - 3		Mit diesem Parameter kann (bei ASM) die Spannungsausgabe angepasst werden.	0,95	Immer
35.080	Brem schopper	0 - 1		Hier kann die Funktion des Bremschoppers aktiviert werden.	0	Immer
			0	Inaktiv		
			1	Aktiv		



**Elmo
Rietschle**

www.gd-elmorietschle.de
er.de@gardnerdenver.com

**Gardner Denver
Deutschland GmbH**
Industriestraße 26
97616 Bad Neustadt · Deutschland
Tel. +49 9771 6888-0
Fax +49 9771 6888-4000

**Gardner Denver
Schopfheim GmbH**
Roggenbachstraße 58
79650 Schopfheim · Deutschland
Tel. +49 7622 392-0
Fax +49 7622 392-300

**Gardner
Denver**

Elmo Rietschle is a brand of
Gardner Denver's Industrial Products
Group and part of Blower Operations.