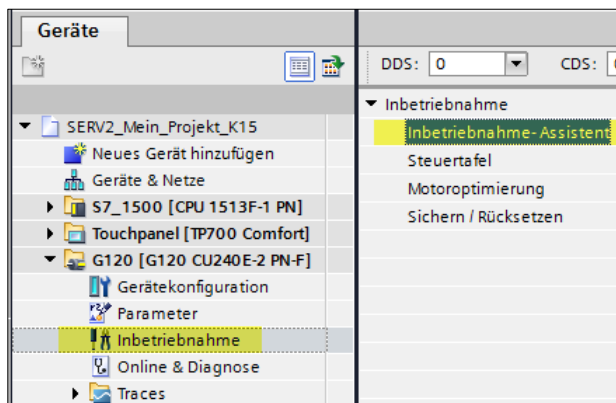


G120 Inbetriebnahme-Assistent (Firmware 4.7.14)

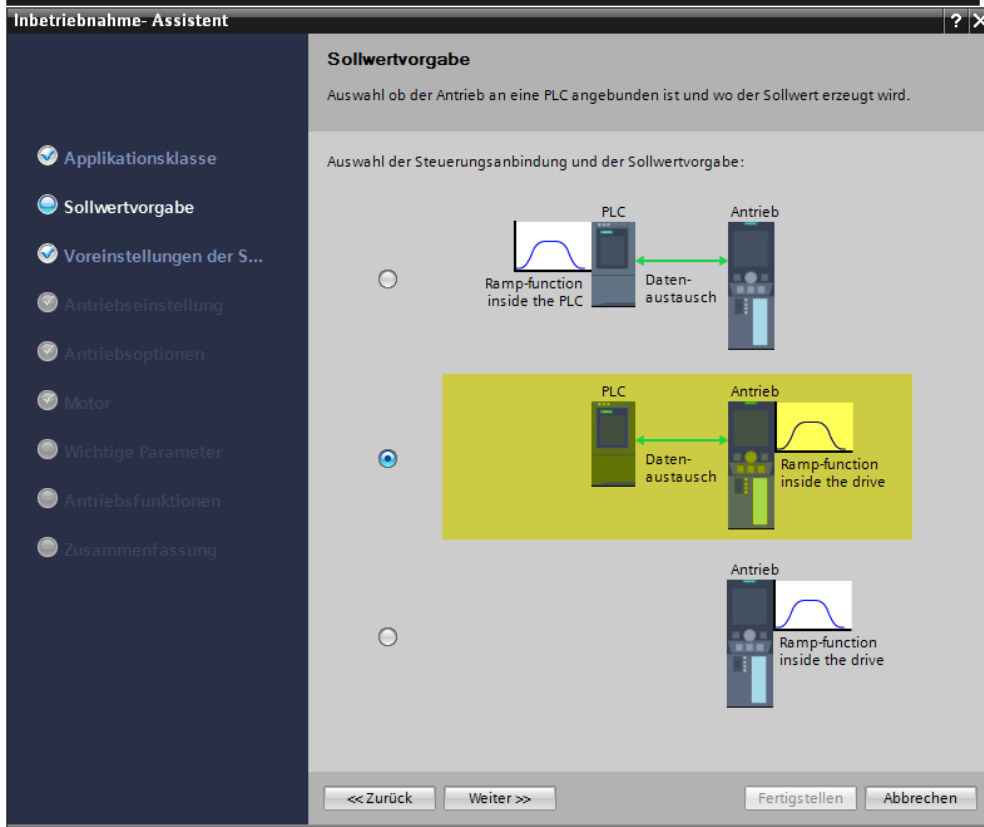
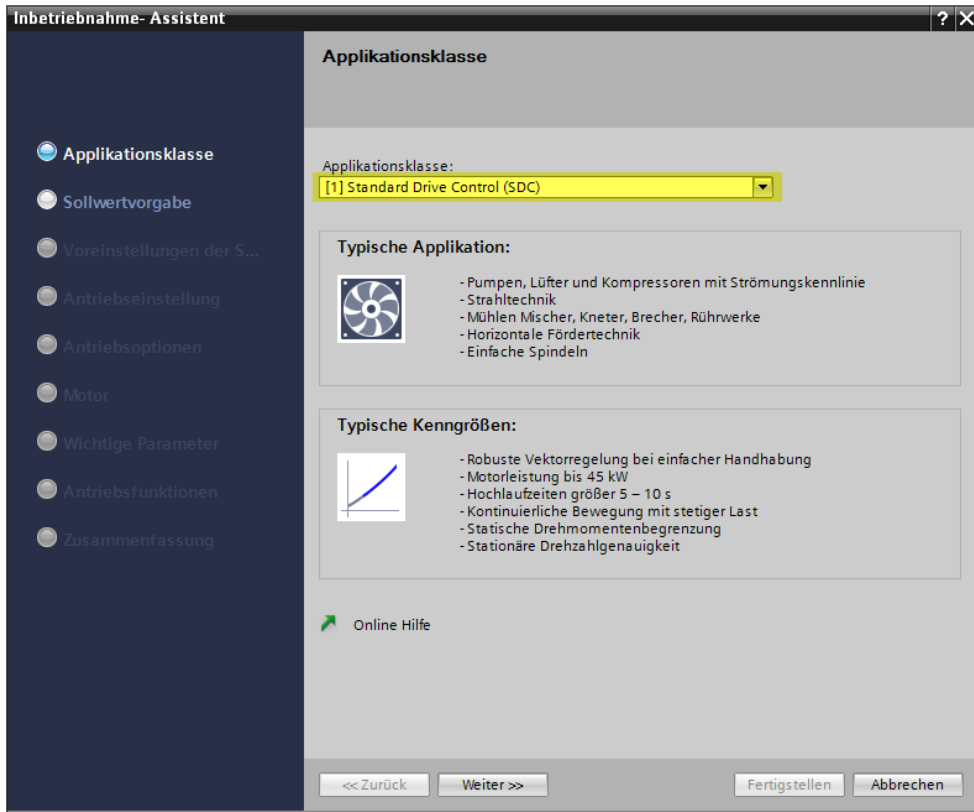
Firmwareübersicht

> Firmware V04.60.21	→ Version 4.6	(V4.6 HF17)
> Firmware V04.70.35	→ Version 4.7	(V4.7 HF11)
> Firmware V04.70.64	→ Version 4.7.3	(V4.7 SP3)
> Firmware V04.70.83	→ Version 4.7.6	(V4.7 SP6 HF1)
> Firmware V04.71.15.02	→ Version 4.7.10	(V4.7 SP10 HF1)
> Firmware V04.71.52.00	→ Version 4.7.13	(V4.7 SP13)
> Firmware V04.71.68.02	→ Version 4.7.14	(V4.7 SP14 HF1)

Inbetriebnahme-Assistent **offline** aufrufen



Inbetriebnahme-Assistent mit Firmware 4.7.13 bearbeiten



Inbetriebnahme- Assistent ? X

Voreinstellungen der Sollwerte/Befehlsquellen
Auswahl einer vordefinierten Verschaltung der Ein-/Ausgänge und ggf. des Feldbustelegramms. Kann später anwenderspezifisch verändert werden.

Wählen Sie die Voreinstellung der E/A-Konfiguration aus:
[7] Feldbus mit Datensatzumschaltung

DI 0:	p1055[1] BI: Tippen Bit 0
DI 1:	p1056[1] BI: Tippen Bit 1
DI 2:	p2103[1] BI: 1. Quittieren Störungen
	p2104[0] BI: 2. Quittieren Störungen
DI 3:	p810 BI: Befehlsdatensatz-Anwahl CDS Bit 0
DI 4:	-
DI 5:	-
DI 11:	-
DI 12:	-
DO 0:	r52.3 CO/BO: Zustandswort 1::Störung wirksam
DO 1:	r52.7 CO/BO: Zustandswort 1::Warnung wirksam
DO 2:	r52.2 CO/BO: Zustandswort 1::Betrieb freigegeben
AI 0:	-
AI 1:	-
AO 0:	r21 CO: Drehzahlwert geglättet
AO 1:	r27 CO: Stromistwert Betrag geglättet

Telegramm Konfiguration:
[1] Standard **Telegramm 1, PZD-2/2**

i Drehzahlsollwert 16 Bit

[Online Hilfe](#)

<< Zurück Weiter >> Fertigstellen Abbrechen

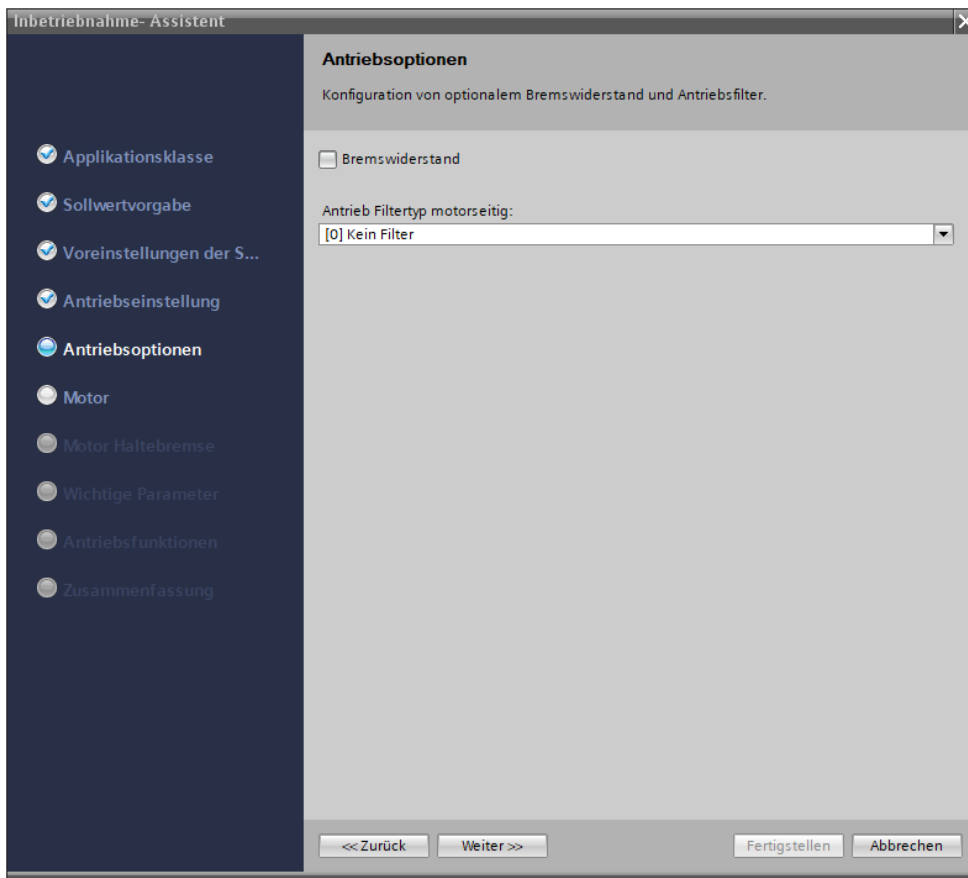
Inbetriebnahme- Assistent ? X

Antriebseinstellung
Auswahl von Motornorm und Lastspiel.

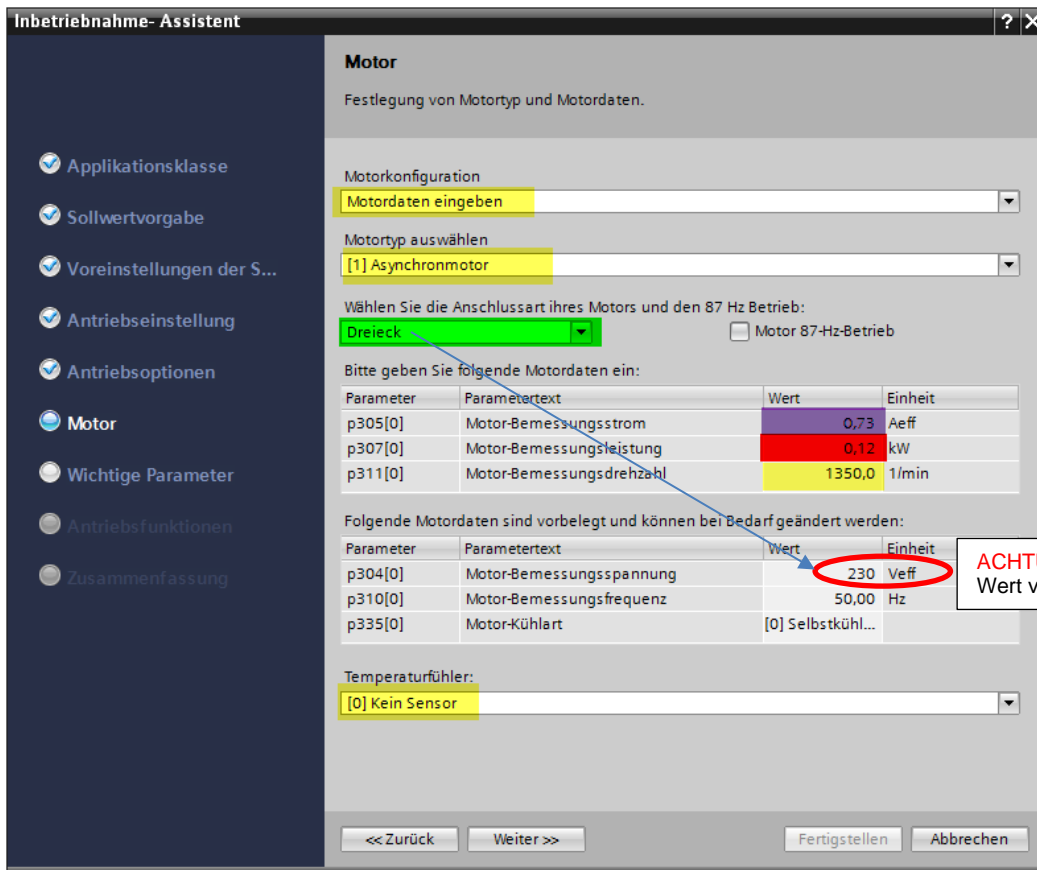
Norm:
[0] IEC-Motor (50 Hz, SI-Einheiten)

Geräte-Anschlussspannung:
230 V

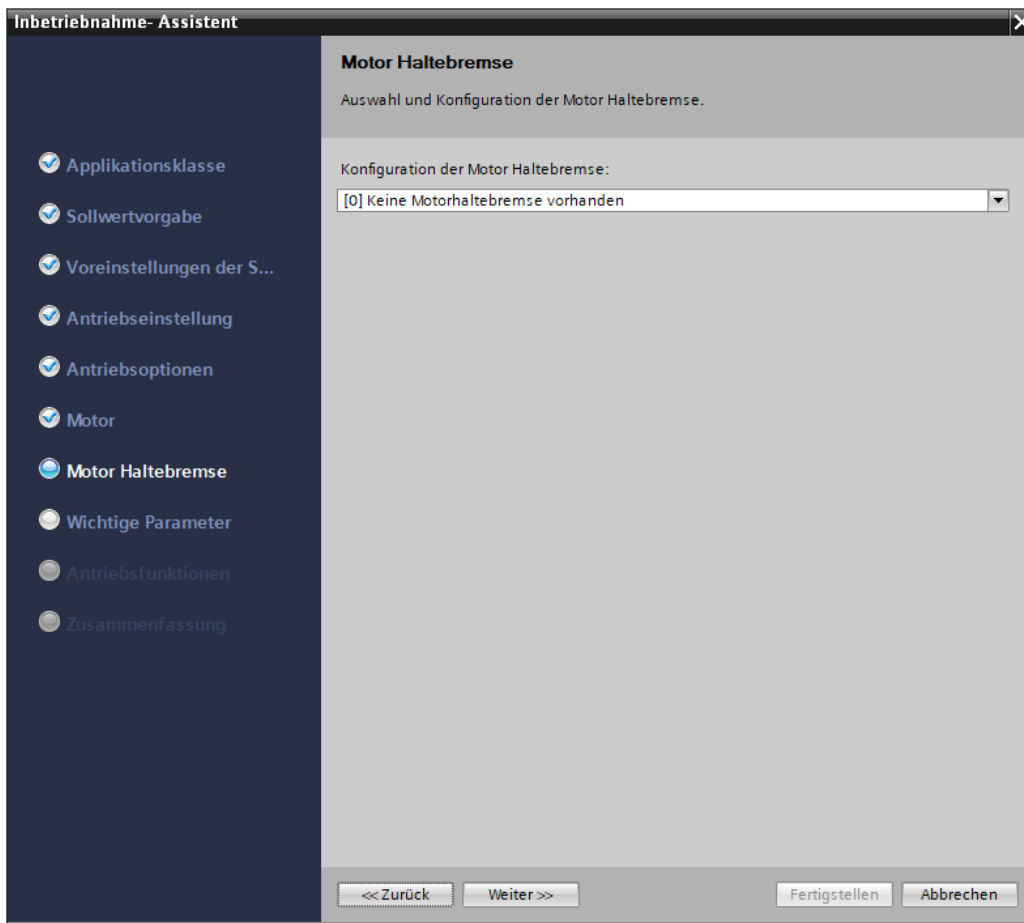
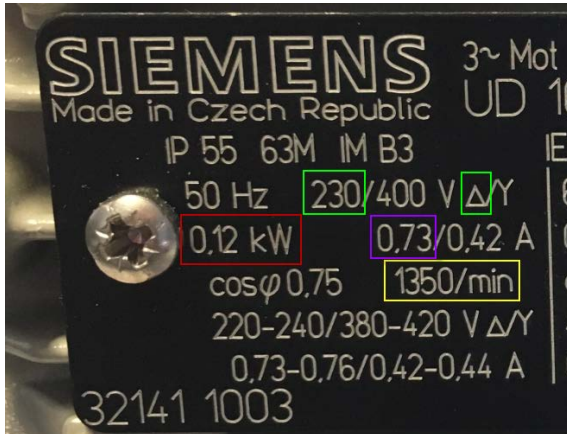
<< Zurück Weiter >> Fertigstellen Abbrechen



(Bremswiderstand und Motorseitiger Filter)



ACHTUNG!
Wert von 133 auf 230 ändern



Inbetriebnahme- Assistent ? X

Wichtige Parameter

Festlegen der wichtigsten Dynamikdaten.

Abgleich der Drehzahl des Antriebs mit der Drehzahl der PLC:

Bezugsdrehzahl: 1/min **p2000**

Maximaldrehzahl: 1/min **p1082**

Configuration of ramp-up and ramp-down time:

Hochlaufzeit: s **p1120**

Aus1 Rücklaufzeit: s **p1121**

Aus3(Schnellhalt) Rücklaufzeit: s **p1135**

i Bei Fehlern oder Sicherem Halt wirken diese AUS1 und AUS3 Rücklaufzeiten.

Configuration of the current limit:

Stromgrenze: Aeff **p640**

<< Zurück Weiter >> Fertigstellen Abbrechen

Inbetriebnahme- Assistent ? X

Antriebsfunktionen

Festlegung der Methode zum Ausmessen der Motordaten.

Technologische Anwendung (Standard Drive Control)

Bei der Erstinbetriebnahme ist eine Motoridentifikation erforderlich.

Motoridentifizierung: **p1900**

<< Zurück Weiter >> Fertigstellen Abbrechen