

# Parametrierungshilfe für STÖBER-Frequenzumrichter FDS 4000/B

Blatt:  
**10**

## Pumpen und Lüfter

ohne Drehzahlrückführung, FDS ohne Optionsplatine

### Umrichter-Typ auswählen

P00 = FU-Typ

(nur bei Parametrierung über die  
PC-Software FDS-TOOL )

A10 = 1 (erweiterter Menüumfang)

A20 : Bremswiderstand , falls erforderlich (0=keiner, 1=freie Einstellung, 2 u. 3 = Auswahl)

A21-A23 : R , P und Tau des Bremswiderstands (nur bei A20=1)

A31 = aktiv : Störungsquittierung mit ESC-Taste

freie Einstellung

**Motordaten einstellen**

Motortyp aus Datenbank

### Drehmomentbegrenzung:

**C03 und C04**

B00 = 0

B10 – B16 : Motordaten

B00 = 1...28

B21 = 1 (quadratische Spannungs-/Frequenz-Kennlinienform)

C01 : max. zul. Drehzahl

C02 : zul. Drehrichtung

C20 : Anlaufverhalten ( 0 = normal , 1 = Schweranlauf , 3 = Einfangbetrieb )

C21 : Schweranlaufmoment (nur bei C20 = 1)

C22 : t-Schweranlauf (nur bei C20 = 1)

### Sollwertvorgabe

#### Analog-Sollwert / Frequenz-Sollwert

(0-10 V oder 0– 20 mA)

(3 – 50 kHz)

D00 : Accel

D01 : Decel

D02 : n (Sollwert-Max)

D03 : Sollwert-Max

D04 : n (Sollwert-Min)

D05 : Sollwert-Min

D06 : Sollwert-Offset

F37 : fmax-Frequenz- Sollwert (nur bei F35 = 14)

#### Festsollwerte

D10 : Accel 1

D11 : Decel 1

D12 : Festsollwert 1

D20 : Accel 2

D21 : Decel 2

D22 : Festsollwert 2

D72 : Festsollwert 7

#### Motorpoti

D90 = 1 : nur Motorpoti

2 : Motorpoti + SW

D91 = Motorpoti-Speicher

0 : flüchtig

1 : nichtflüchtig

Maximaldrehzahl = C01

D92 : Negierung des Sollwerts möglich

**Parametrierung der Binäreingänge BE1 – BE5** , falls Abweichungen von der Werkseinstellung erforderlich

F31 – F35 = allgemein :

6 : Drehrichtung

8 : Halt

13 : Störungsquittierung

9 : Schnellhalt (Schnellhaltrampe = D81)

bei Betrieb mit Festsollwerten : 1-3 : SW-Select 0 – 2 (Anwahl der Festsollwerte, maximal 7 Stück)

bei Betrieb mit Frequenz-Sollwert : F35 = 14 (Frequenz-Sollwert an BE 5 !)

Bei Motorpoti -Funktion :

4 : Motorpoti AUF , 5 : Motorpoti AB

**Parametrierung des Relais 2:** F00 = z.B.: 2 : Drehzahl-Null-Erreicht 3 : Sollwert-Erreicht 5 : Warnung

**Parametrierung des Analogausgangs:** F40 = 0 : inaktiv , 1 : I-Motor , 2 : P-Motor , 3 : M-Motor , 4 : n-Motor

### Bei Betrieb mit PID-Regler:

Der Soll-Ist-Wert-Vergleich findet am Analogeingang 2 statt

**Parametrierung des 2. Analogeingangs :** F20 = 1 : Korrektursollwert

**PID-Regler aktivieren und einstellen:** G00 = 1

G01 : Kp-Reglerverstärkung

G02 : Ki-Reglerverstärkung

G03 : Kd-Reglerverstärkung

G04 : PID-Regler-Stellgrößenbegrenzung

Netzausfallsicher speichern mit Mausklick auf **Fernbedienung** ® **Aktionen im FDS starten** ® **A00 Werte speichern** !!  
oder **A00 = 1** über die Gerätetastatur !!