Installationsanleitung ST@Drive für ST500

Wichtig! Arbeiten am Frequenzumrichter nur im ausgeschalteten Zustand! Spannungsfreiheit vorher durch Messung sicherstellen. Alle Arbeiten dürfen nur durch Fachpersonal durchgeführt werden.

1. Die braune Leitung an die Klemme **485-** und die (je nach Revision des Adapters) blaue oder weiße Leitung an die Klemme **485+** anschließen (Bild 1).



BILD 1

- 2. Den USB-Stecker in einen freien USB-Port am Rechner einstecken. Sofern der Rechner mit dem Internet verbunden ist, sollte Windows den Gerätetreiber selbst finden. Andernfalls ist der Treiber auf der Installations-CD enthalten.
- 3. Den Frequenzumrichter einschalten.
- 4. Das ST@Drive-Installationsprogramm verwenden, um die Software unter dem Windows-Betriebssystem zu installieren.
- 5. ST@Drive starten.

6. Den Dialog zum Hinzufügen eines neuen Geräts durch Klick auf den grünen Menübutton und danach auf den blauen "Gerät hinzufügen"-Knopf öffnen (Bild 2).

Sourcetronic ST®Drive				-	×
Datei Bearbeiten Kommunikation Hilfe					
	Adresse aktuelles Gerät: -	Serieller Port Status -	COM-Port -	Baud-Rate	

BILD 2

 Geräte-Parameter eingeben und auf "Hinzufügen" klicken (Bild 3). Solange Sie die Kommunikationseinstellungen des Frequenzumrichters nicht verändert haben, brauchen Sie die Felder "Adresse" und "Baudrate" nicht zu ändern.

Sourcetronic ST®Drive				- 🗆 ×
Datei Bearbeiten Kommunikation Hilfe				
Sourcetronic S1®Drive	Füge neues Gerät hinzu Geräteadresse COM-Port Baud-Rate Name des Geräts: FU-001 Hinzufügen	X 1 COM6 9600 Vicht hinzufügen		
	Adresse aktuelles Gerät: -	Serieller Port Status -	COM-Port -	Baud-Rate -

BILD 3

- 8. Wird das Gerät nicht gefunden, obwohl es eingeschaltet und korrekt verbunden ist,, versuchen Sie eine andere Einstellung für den COM-Port auszuwählen.
- 9. Wird das Gerät gefunden, oder haben Sie ausgewählt, das Gerät trotzdem anzulegen, wird es links im Gerätebaum angezeigt.

Über diesen können nach dem Aufklappen verschiedene Seiten aufgerufen werden, mit denen der Umrichter parametriert und gesteuert werden kann.

Serät #1 (adr. 1)								
Alle Parametergruppen		F0 - Basisparametergruppe						
F0 Basisparametergruppe	Register	Beschreibung	Gerätewert	Spannweite	Einheit	Standardwert		
F1 Eingangsklemmen	F0 00	Motorsteuerung		0 - 2				
F2 Ausgangsklemmen	F0 01	Zielfrequenz		0.0 - 50.0	Hz	50		
F3 Start- und Stop Parameter	F0 02	Frequenzauflösung		1 - 2				
F4 U/f Steuerung	F0 03	Steuerquelle für Frequenz		0 - 9				
F5 Vektorregelung	F0 04	Steuerquelle für Zusatzfrequenz		0 - 9				
F6 Bedienfeld	F0 05	Referenzquelle für Zusatzfrequenz		0 - 2				
F7 Hilfsfunktionen	F0 06	Frequenzbereich der Zusatzfrequenz		0 - 150	%	1(
F8 Fehler und Schutz	F0 07	Finstellungen Zusatzfrequenz		0 - 3				
F9 Kommunikation	F0.08	Offsetfrequenz für Frequenzquellen		0.0 - 50.0	Hz	(
FA Drehmomensteuerung	F0.09	Speichereinstellung hei digital gesteuerter Frequenz		0 - 1				
FB Regleroptimierung	F0 10	Referenz für Hoch/Runter Tacte bei Betrieb		0-1				
FC Erweiterte Funktion	E0 11	Steverovelle		0 - 4				
E0 Pulseinstellungen	50.12	Verkeönfung Freguengevelle und Steverguelle		0 000				
E1 Programmbetrieb	F0 12	Parablausiaus assait 1		0.0 650.0				
E2 PID Parameter	F0 13	beschieunigungszeit i		0,0 - 650,0	5			
E3 Virtuelle Klemmen	FU 14	Bremszeit I		0,0 - 650,0	S			
B0 Motorparameter	FUIS	Einheit für Beschleunigungs- und Bremszeit		0 - 2				
Y0 Systemparameter	F0 16	Referenz für F0.13-F0.15		0 - 2				
Y1 Fehlerspeicher	F0 17	Trägerfrequenzanpassung bei Temperaturänderung		0 - 1				
Ubersicht	F0 18	Trägerfrequenz		0,5 - 16,0	kHz			
	F0 19	Maximale Ausgangsfrequenz		50.0 - 320.0	Hz	50		
	F0 20	Quelle für obere Grenzfrequenz		0 - 6				
	F0 21	Obere Grenzfrequenz		0.0 - 50.0	Hz	50		
	F0 22	Offset für obere Grenzfrequenz		0.0 - 50.0	Hz	(
	F0 23	Untere Grenzfreauenz		0.0 - 50.0	Hz	0		

BILD 4