

Grundeinstellungen der Umrichter-Serie DSV5445/DSV5444-Lift für Programme auf der Basis '7TZ' (der Wert 'i' ist nur noch für alte Programme auf Basis '7SZ' wichtig) mit 40-MHz-Board:

5445	I-dyn	Motor	F0-typ.	t-typ.	F3	F6	F7	i	k	E1C	E1E	Netz-Si.	Dr. 3x	Br.
10A	20A	3,0 kW	400	175	12	24	300	24	300	10	40	3x 10A	16A	40Ω
10A	20A	4,0 kW	425	200	12	24	400	24	400	10	40	3x 10A	16A	40Ω
10A	20A	5,5 kW	650	225	12	24	600	48	600	10	40	3x 16A	16A	40Ω
15A	23A	5,5 kW	650	225	12	24	500	48	500	10	40	3x 16A	16A	40Ω
15A	23A	7,5 kW	825	250	12	20	1200	48	1200	10	40	3x 16A	16A	40Ω
16A	25A	7,5 kW	400	250	12	20	600	48	600	8	40	3x 16A	16A	40Ω
20A	30A	7,5 kW	400	250	12	20	500	48	500	8	40	3x 16A	35A	40Ω
20A	40A	9,0 kW	450	275	12	20	800	48	800	8	40	3x 25A	35A	18Ω
30A	45A	9,0 kW	450	275	12	20	700	48	700	8	40	3x 25A	35A	18Ω
30A	45A	11,0 kW	500	275	12	20	800	48	800	8	40	3x 35A	35A	18Ω
40A	60A	15,0 kW	400	300	12	30	600	60	600	8	60	3x 35A	35A	18Ω
40A	60A	18,5 kW	500	300	12	30	800	60	800	8	60	3x 50A	50A	18Ω
40A	70A	22,0 kW	400	325	12	30	700	60	700	8	60	3x 50A	50A	14Ω
60A	90A	22,0 kW	400	325	12	30	700	60	700	8	60	3x 50A	50A	14Ω
60A	90A	25,0 kW	450	325	12	30	800	60	800	8	60	3x 63A	80A	14Ω
80A	120A	33,0 kW	450	350	24	30	800	60	800	8	60	3x 80A	80A	14Ω
80A	120A	41,0 kW	500	375	24	40	1200	60	1200	8	80	3x 80A	80A	14Ω
120A	180A	45,0 kW	400	375	24	40	1000	60	1000	8	80	3x 125A	100A	13Ω
120A	180A	55,0 kW	450	400	24	40	1200	60	1200	8	80	3x 125A	100A	13Ω
150A	225A	75,0 kW	400	450	24	40	1200	60	1200	8	80	3x 160A	130A	10Ω
200A	300A	90,0 kW	400	450	24	40	1000	60	1000	8	80	3x 200A	200A	6,5Ω
200A	300A	110 kW	450	475	24	40	1200	60	1200	8	80	3x 200A	200A	6,5Ω
250A	375A	132 kW	450	500	24	40	1200	60	1200	8	80	3x 250A	250A	4,0Ω

Die Geräte mit '*schräg gedruckten Werten*' sind Sonderbauformen der Geräte BGR-2 und BGR-3. Im Gegensatz zu älteren Anleitungen sind hier Netzdrossel und Sicherung dem Motor angepasst.

Hinweis zu 'alten' Motoren (also mit 'schlechtem' cos-phi): **t-alt = t-typ. / 4**

Bei unbekanntem 'cos-phi' gilt für 'alte' Motoren vereinfacht: **F0 = 500 und t = 50**

Bei '50-MHz'-Boards und asynchroner Gearless-Technik gilt: **t-neu = t-typ. * 2**

Bei '50-MHz'-Boards und Synchron-Gearless, sowie EPM/ECD gilt: **t = fester Wert**

Mit Einführung von TUDY/TUDZ-Firmware kann bei einer 4-poligen Asynchron-Winde (mit z. B. typisch 50Hz) Parameter F1 immer auf 1450 und Parameter F2 immer auf 1500 stehen, auch wenn die Motordrehzahl auf dem Typenschild z. B. mit 1380 Upm bei 380V angegeben ist. Es muss lediglich nur noch gelten, dass Parameter F2 immer etwas größer wie Wert F1 sein muss.

Lieferbare Bauform	Mögliche Nennströme	Mögliche Dynamik	Bemerkungen
BGR-1	5A, 10A, 15A	10A, 20A, 23A	nur ohne FUC lieferbar
BGR-1-Plus	5A, 10A, 15A	10A, 20A, 23A	nur ohne FUC lieferbar
BGR-2	10A, 16A, 20A, 30A	15A, 25A, 30A, 40A, 45A	30/45=kundenspezifisch
BGR-2-Plus	10A, 16A, 20A, 30A	15A, 25A, 30A, 40A, 45A	
BGR-2-flach (neu)	15A, 20A, 30A	25A, 30A, 40A, 45A	nur ohne FUC lieferbar
BGR-3	30A, 40A, 50A	45A, 60A, 70A, 86A	50/86=kundenspezifisch
BGR-3-Plus	30A, 40A	45A, 60A, 70A	
BGR-4	60A, 80A, 120A	90A, 120A, 180A	
BGR-5	150A, 200A, 250A	225A, 300A, 375A	

Die Geräte mit '*schräg gedruckten Werten*' sind Sonderbauformen der Geräte BGR-2 und BGR-3.

Die passenden AddOn-Filter, sowie Leitungsquerschnitte für Motorkabel, Netzleitung bzw. Kabel zum Bremswiderstand entnehmen Sie der Tabelle in Anleitung 'Leistungsanschluß und Zubehör'

Hinweis: Für bestimmte Motoren bzw. Anlagen (z. B. Bucher/Beringer) gibt es hinsichtlich der Parameter 'F0', 't', 'i', 'k' eigene Vorschläge des Herstellers, die Sie bitte dann dort nachsehen. Bestimmte – auch neue - Motoren (z. B. Elemol für Montanari) benötigen 't' = t-alt = t-typ. / 4