

# Förderbänder

Applikationsunterstützung für DM1



Powering Business Worldwide



# Sicherer Transport auf Förderbändern



Für einen optimalen Lauf der Transportbänder wird die sensorlose Vektorregelung eingesetzt, die auch bei Lastschwankungen die Drehzahl optimal konstant halten kann. Da es betriebsmäßig zu Überlasten kommen kann, ist eine Auslegung mit 150% Überlast und linearer Kennlinie erforderlich.



Robust	Schnell	Einfach	Service & support
<ul style="list-style-type: none"> <li>Best-in-Class Betriebs-Temperaturbereich von -30°C to 50°C</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Gruppenschutz mit Sicherungen und Leistungsschaltern reduziert Material- und Installationskosten</li> <li>14 Basis-Parameter, Quick Start Wizard und eine PC Software für eine schnelle Inbetriebnahme</li> <li>Beispielprogramme zur Einbindung des DM1 in übliche Steuerungen (Codesys, STEP)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Vorkonfigurierte Applikationen um komplexe Parametersätze zu vereinfachen, von Standard bis zu Multi-Pumpenkonfigurationen</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Standard Zwei-Jahres Garantie mit der Möglichkeit zur erweiterten Garantie</li> <li>Kostenfreier Support zu Applikations- und Technischen Fragen</li> <li>Serviceangebote für Ersatzteile, Vor-Ort Service und Schulungen</li> </ul>





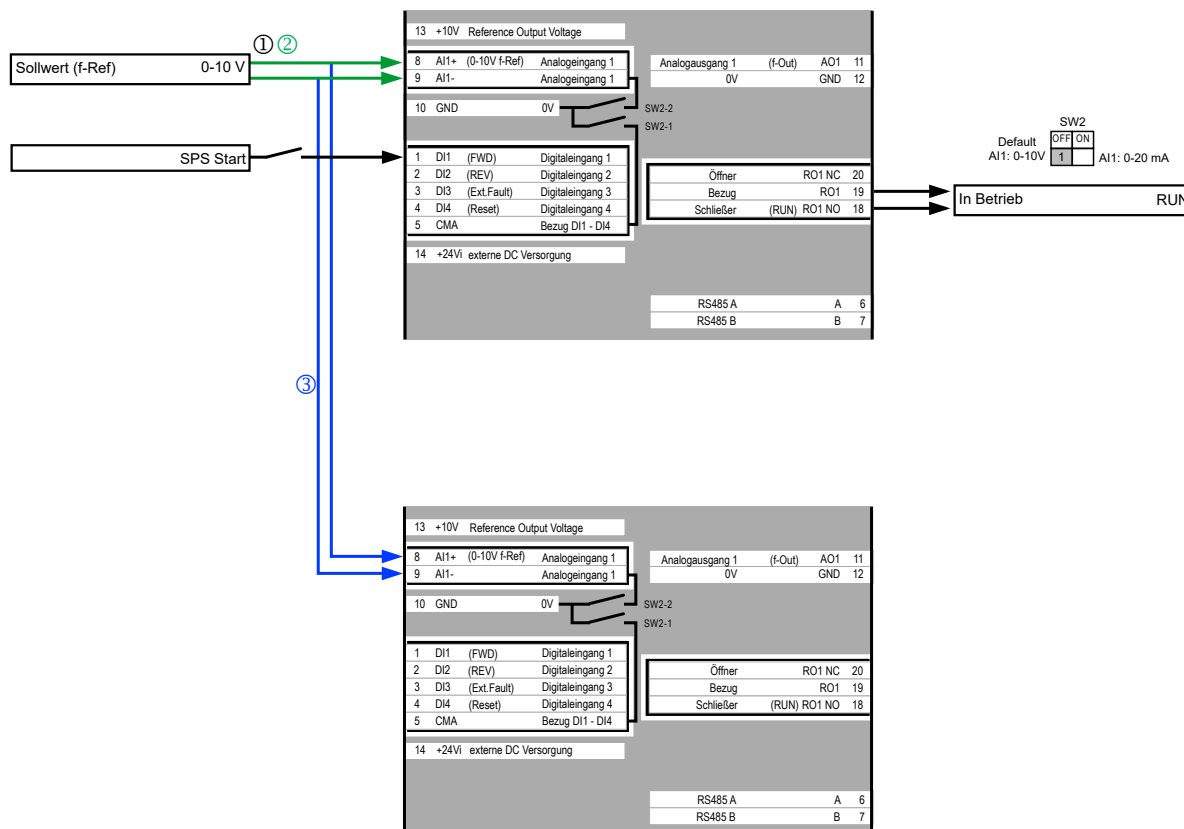
# Schaltungsbeispiel Förderband

Im folgenden Beispiel wird ein Beispiel-Schaltbild für Förderbänder gezeigt.

- ① Wird nur ein Frequenzumrichter eingesetzt, erfolgt über den Analogeingang die Sollwertvorgabe.
- ② Eine weitere Möglichkeit ist, die Sollwertvorgabe über die Kommunikation zu geben und über den Analogeingang einen Drehzahl-Istwert einzuspeisen. Dann kann mit dem internen PID-Regler ein geschlossener Regelkreis aufgebaut werden.
- ③ Soll das Förderband über zwei Motoren betrieben werden, so kann auch ein Master-Slave Betrieb gefahren werden. Der Master gibt dann die Drehzahl vor und steuert den Slave:

Die Regelung erfolgt über die Droop-Funktion, beide Antriebe laufen dann Drehzahlregelt mit entsprechenden Korrekturfunktionen für Last- und Drehzahlabhängige Abweichungen.

Es können entweder beide Antrieb mit dem gleichen Sollwert über den Analogeingang versorgt werden, oder der aktuelle Sollwert vom Master wird über den Analogausgang dem Slave bereitgestellt.



## Weiterführende Hinweise

### Allgemeine Hinweise

Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV)	<a href="#">AP040043DE</a>
Dual Rating – Was ist das?	<a href="#">AP040114DE</a>
Anschluß von Frequenzumrichtern an Generatornetze	<a href="#">AP040169DE</a>

### DM1 spezifische Hinweise

Applikationshandbuch DM1	<a href="#">MN040049DE</a>
Kommunikationshandbuch DM1	<a href="#">MN040051DE</a>
Webserver Handbuch	<a href="#">MN040055DE</a>

Folgender Link führt Sie zu den Applikationshinweisen der DM1 Produktreihe:

[Eaton.com/ap/übersicht/drives](http://Eaton.com/ap/übersicht/drives)

Die DM1-Handbücher finden sie unter: [Eaton.com/dm1](http://Eaton.com/dm1)

Eaton Adressen: [Eaton.com/contacts](http://Eaton.com/contacts)

**Eaton Industries GmbH**  
Hein Moeller Strasse 7-11  
D- 53115 Bonn / Germany

© 2021 by Eaton Corporation  
Alle Rechte vorbehalten  
Bezeichnung: AP040207DE  
Februar 2021

Eaton ist ein eingetragenes Warenzeichen der Eaton Corporation.

Alle anderen Warenzeichen sind Eigentum der entsprechenden Eigentümer



Powering Business Worldwide