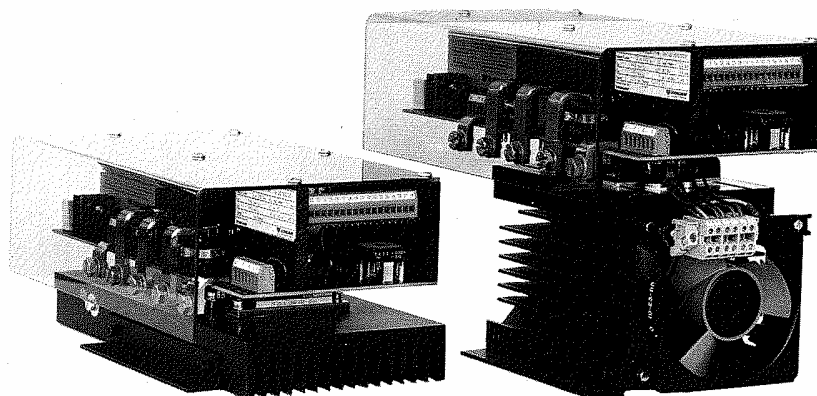


mit galvanisch  
 getrenntem Regelteil  
 für 1-Quadrant-  
 Betrieb

**Dreiphasen-Anschluss**  
**Leistung 1–75 kW**  
**Für fremd- oder permanent-  
 erregte Gleichstrom-Motoren**



Typ DV 1Q .../...		380/10	380/25	380/30	380/50	380/100F	380/150F
Netzspannung	VAC	3×380	3×380	3×380	3×380	3×380	3×380
Leistung	kW	4,4	11	13,2	22	44	66
Ankerspannung	VDC	440	440	440	440	440	440
Ankerstrom	ADC	10	25	30	50	100	150
Netzsicherung	AUR	16	30	30	50	100	160
Netzdrossel	AAC	12	25	25	40	80	125
Massbild		1	1	2	2	2	2

Netzspannung: 3 × 110–440 V, 50/60 Hz      Feldspannung:  $U_F = 0,9 \times U_N$       Abmessungen: siehe Massbild  
 Ankerspannung:  $U_A = 1,15 \times U_N$       Feldstrom: 0–3 A (10 A)      Gewicht: ca. 7 kg  
 Elektronikspeisung: 220 oder 380 V      Umgebungstemperatur: 0–45° C

**Zusätze:** Netzdrossel, Potentiometer, Drehrichtungsumkehr

Das kompakte, leistungsfähige und vollgesteuerte Thyristor-Drehzahlregelgerät treibt Gleichstrommotoren mit oder ohne Tacho in einer Drehrichtung.  
 Die Netzeinspeisung für Anker, Feld und Elektronik erfolgt getrennt. Für Ankerspannungsregelung (Typ DV 1Q .../... A) oder Tachoregelung sind separate Interface-Print erhältlich.

Sollwertansteuerung wahlweise: Potentiometer, Analog- oder Digitalsignal (PWM)  
 Standardmässig integriert: ● Sollwertintegrator ● Tachogleichrichter ● Blockierüberwachung ● Blockier- und Betriebsanzeige etc.

Einsatzgebiete sind: Maschinen, Anlagen und Handler aller Art

### 1. Montage und Anschluss

- Geräte mit vertikal stehenden Kühlrippen montieren
  - auf genügend Lüftung achten
  - Anschluss gemäss Schema
  - Printbezeichnungen beachten
    - Standard CP 248.7 für 50/60 Hz (Brücke ändern)
    - Standard IP 247.2 für Tachoregelung
    - Standard IP 247.12 für Ankerspannungsregelung (A)
  - die Leitungen für das Drehzahlsollwert-Potentiometer, den Steuerkontakt und den Tacho sind abzuschirmen (weniger stör anfällig)
  - bei Bedarf kann OV geerdet werden
- weitere Ausführungen  
auf Anfrage

### 2. Einschalten

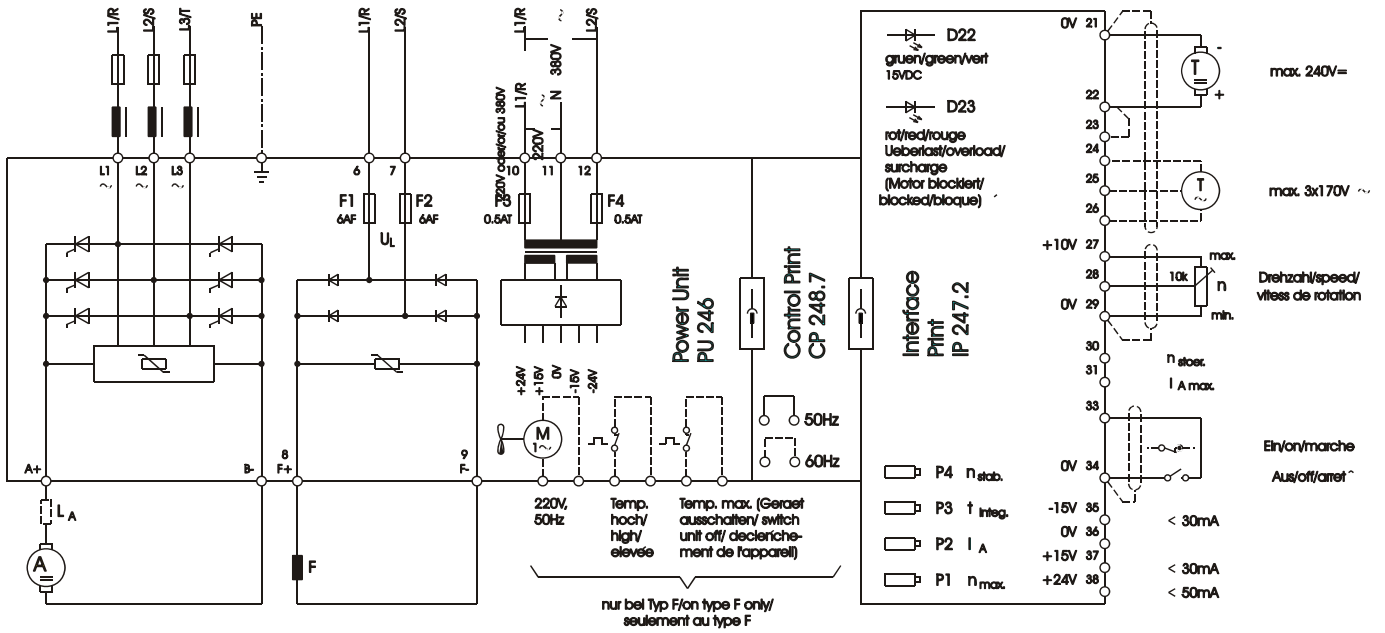
- Drehzahl-Sollwerteingang (28) an OV legen, bzw. Drehzahlsollwert-Potentiometer auf Minimum stellen
- Ankerstrom-Potentiometer P2 auf Minimum einstellen (Gegenuhrzeigersinn)
- Netz einschalten: **Vorsicht**, grundsätzlich sind alle Teile am Gerät als unter Spannung zu betrachten
- Steuerkontakt schliessen und Drehzahlsollwert-Potentiometer aufdrehen
- Ankerstrom erhöhen (P2)  
 Sollte der Antrieb unkontrolliert hochlaufen, überprüfen, ob der Tacho richtig angeschlossen ist (Polarität, Unterbruch etc.)

### 3. Einstellen

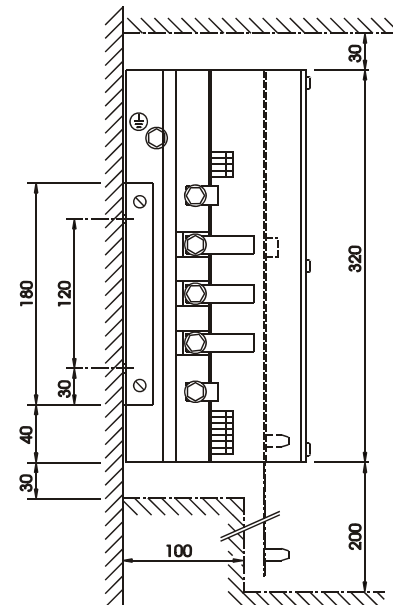
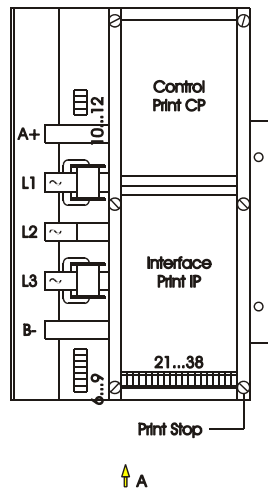
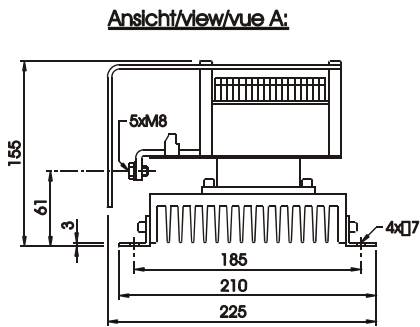
- Ankerstrom bei belastetem Motor mit DC-Ampère-Meter messen, an P2 Ankerstrom entsprechend dem angeschlossenen Motor einstellen (evtl. Motorfeld auftrennen und Ankerstrom bei stehendem Motor einstellen, max. 1 Min., dabei muss M3 und M7 auf IP 247 kurzgeschlossen werden)
- bei maximalem Drehzahlsollwert die Maximaldrehzahl mit P1 einstellen
- an P3 kann die Hochlaufzeit des Sollwertintegrators eingestellt werden
- an P4 kann das Verhalten des Reglers an den Antrieb angepasst werden

Weitere Informationen sind der ausführlichen Betriebsanleitung zu entnehmen.

Unbedingt Phasenfolge beachten  
 phase-sequence important  
 suite de phase importante



### Massbild/Dimensions 1



### Massbild/Dimensions 2

