

## Table of contents

- Asynchronmotordaten: Motor-Hauptinduktivität (0x2006:04 / P-0-4041 / --)

## Asynchronmotordaten: Motor-Hauptinduktivität (0x2006:04 / P-0-4041 / --)

### Funktion

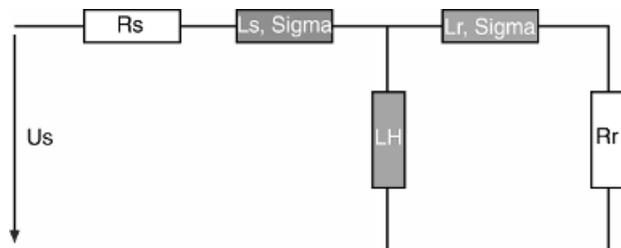
Dieser Parameter wird nur verwendet beim Betrieb von Asynchronmotoren, und wirkt bei der Stromregelung des Motors.

Für Rexroth-Motoren ist dieser Wert in der Drive-Base hinterlegt und wird mit dem Laden der Motorparameter aus der Datenbank geladen. Bei Asynchronmotoren mit Geberdatenspeicher wird dieser Wert aus dem Geberdatenspeicher geladen. Bei Fremdmotoren kann der Wert parametrierbar sein. Sind die Ersatzschaltbilddaten nicht bekannt, können diese über das Kommando "C3200" aus den Wert der Typenschilddaten "P-0-4032" berechnet werden.

Siehe auch "Motorregelung"

### Verwendung

Die Motor-Hauptinduktivität  $L_H$  ist ein Teil des T-Ersatzbildes, das verwendet wird, um eine Asynchronmaschine zu beschreiben. Das T-Ersatzbild ist Grundlage für die Motorregelung des Asynchronmotors. Die angegebenen Werte beziehen sich auf einen Wicklungsstrang, wobei die Betrachtungsweise von einer Sternschaltung ausgeht. Dies gibt nicht an, wie die Wicklungen im Motor tatsächlich verschaltet sind.



DF000246v01\_0to.docx

Abb. 25: T-Ersatzbild der Asynchronmaschine

$R_s$ :	Ständerwiderstand
$L_s, \text{Sigma}$	Ständerstreu-Induktivität
$L_H$	Hauptinduktivität
$L_r, \text{Sigma}$	Rotorstreu-Induktivität
$R_r$	Rotorwiderstand