

Zweirichtungszähler DIN EM540 mit BUS Anschluss, direkt

Artikelnummer : [390538]
und [390531]



Funktion

Unseren 2 Richtungs BUS Zähler mit Direkt Messung gibt es einmal in einer Version "geeicht" und einmal in einer Version "ungeeicht"

- [390538] Zweirichtungszähler EM540 mit BUS Anschluss, geeicht, direkt
- [390531] Zweirichtungszähler EM540 mit BUS Anschluss, ungeeicht, direkt

Anschluss Zähler

ACHTUNG

Die Installation darf ausschließlich durch einen qualifizierten Fachmann im zuständigen Elektrofachbetrieb erfolgen. Die Installation erfordert zur Sicherheit eine Kurzschluss-Sicherung (Beratung durch Ihren Elektronik- Fachmann). Die Installation darf nur in feuerschutzresistenter Umgebung erfolgen (keine Installation in brandgefährdeter Umgebung). Alle Abdeckungen müssen bei Betrieb geschlossen sein

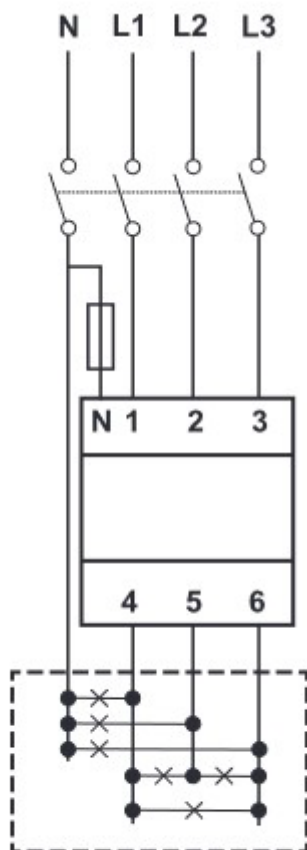
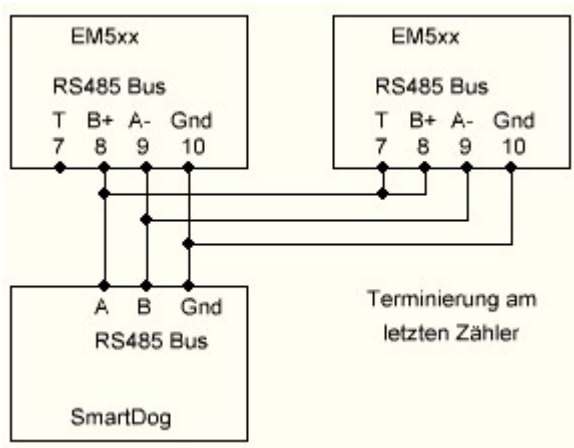


Fig. 3 *Three-phase with neutral (4-wire). MID*



Einstellung BUS Adresse

- Unser Zähler ist standardmäßig auf die Bus Adresse 1 eingestellt. Werden mehrere Zähler verwendet, muss am Zähler die BUS-Adresse neu eingestellt werden
- Falls Sie die Busadresse von Default „1“ ändern wollen, gehen Sie in das Menü „rs485“ und drücken Sie OK
- Wählen Sie nun „Address“ und OK
- Stellen Sie die gewünschte Busadresse ein (max 32)
- Wählen Sie unten SAVE aus (muss unterstrichen sein) und drücken Sie OK
- Am Display erscheint „Saving. (no parity, 9,6kBd, 1 Stop Bit lassen Sie bitte so)
- Wählen Sie nun das Menü „End“ und drücken OK

Konfiguration Zähler

- Drücken Sie die kleine Taste ganz rechts, um den Drehstromzähler zu konfigurieren.
- Wählen Sie mit „AUF“ und „AB“ Taste das Menü Settings aus und drücken OK
- Wählen Sie nun das Menü „Measure“ aus und stellen Sie auf Modus „C“ (Saldierender Zähler)
- Wählen Sie unten SAVE aus (muss unterstrichen sein) und drücken Sie OK
- Am Display erscheint „Saving“

Einbinden im SmartDog

Siehe Anleitung [RS485/Netzwerk Bus-Zähler](#) Hier wählen Sie den Zähler [Carlo Gavazzi EM530](#) aus

Revision #3

Created 12 March 2024 08:48:01 by Philipp Kreutzer

Updated 16 July 2024 06:36:56 by Philipp Kreutzer