Краткое руководство по эксплуатации и работе преобразователя по ПИД-регулятору.

1. Подключение силовых кабелей к ЧП:

Чтобы подключить питание к частотному преобразователю необходимо воспользоваться входными клеммами \mathbf{R} , \mathbf{S} , \mathbf{T} ($\mathbf{L1}$, $\mathbf{L2}$ для сети $\mathbf{220B}$). Для подключения электродвигателя воспользуйтесь выходными клеммами \mathbf{U} , \mathbf{V} , \mathbf{W} . Необходимо заземлить как частотный преобразователь, так и двигатель. Заземление подключите на клемму \square

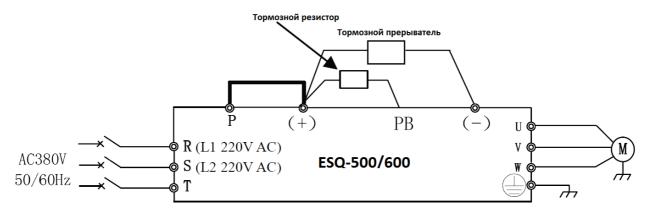


Рис. 1 Схема подключения.

2. Установка параметров, необходимых для работы:

- 1) Установите параметр $\mathbf{F00.00} = \mathbf{2}$, это Вам позволит изменять основные параметры, необходимые для работы.
- Параметр запуска **F01.15**
 - **0** запуск с кнопки «Пуск» на лицевой панели частотного преобразователя.
 - 1 запуск частотного преобразователя через клеммы X1-X8 (по умолчанию клемма «X1» дает команду прямого хода (FWD), а «X2» дает команду обратного хода (REV).
 - **2** Через интерфейс RS-485
- 3) Включить ПИД-регулятор **F11.00=1**
- 4) Выбор способа задания ПИД-уставки:
 - 0 уставка задается в параметре **F11.06** в условных единицах от 0.00 до 10.00 Например диапазон измерения датчика 0-6 бар, для того чтобы поддерживать давление 3 бара, в параметре **F11.06** необходимо установить 5.00, если нужно 2 бара то **F11.06**=3.33 и т.д.

- 1 уставка задается через аналоговый вход АІ1
- 2 уставка задается через аналоговый вход AI2
- 5 задается импульсами через дискретный вход X8
- 6 по интерфейсу RS-485.
- 5) Выбор канала обратной связи 11.02:
 - 0 аналоговый вход AI1 (если датчик имеет унифицированный токовый сигнал 4-20 мA, и подключен к аналоговому входу AI, переведите джампер SW1 в положение «I» и установите **F00.20** = **0001**)
 - 1 аналоговый вход AI2 (если датчик имеет унифицированный токовый сигнал 4- 20 мА, и подключен к аналоговому входу AI2, переведите джампер SW2 в положение «I» и установите **F00.20** = **0010**)

3. Установка параметров мотора:

- 1) **F15.01** Номинальная мощность электродвигателя
- 2) **F15.02** Номинальное напряжение двигателя
- 3) **F15.03** Номинальный ток двигателя.
- 4) **F15.04** Номинальная частота двигателя.
- 5) **F15.05** Номинальная скорость вращения двигателя.

4. Подключение датчика к внешним клеммам:

Если датчик «двухпроводный» и имеет напряжение питание 24 В, то «+» датчика необходимо подключить на клемму 24V, а второй провод подключить на клемму аналогового входа AI1 (AI2). Так же необходимо поставить перемычку между клеммами «COM» и «GND», тем самым мы объединим «-» источников питания.

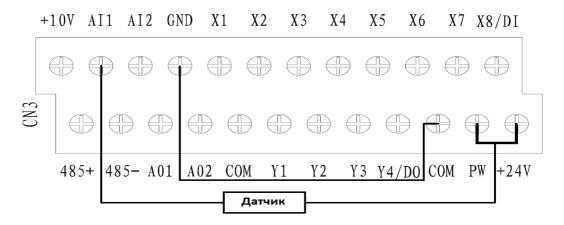


Рис.2 Схема подключения датчика.

Примечание:

Если поддержание заданного давления осуществляется некорректно, осуществите настройку Пропорциональной, Интегральной и Дифференциальной (П, И, Д) составляющей.

Ниже приведены условия, при которых настройка будет эффективна:

Реакция на изменение медленная, даже при изменении уставки.

- → Увеличьте значение Π [F11.07].
- Реакция на изменение быстрое, но не стабильное.
- → Уменьшите значение Π [F11.07]
- Трудно поддержать заданное значение в соответствии с заданной уставкой.
- → Уменьшите значение И [F11.08]
- Заданное значение, а так же контролируемая переменная нестабильны.
- → Увеличьте значение И [F11.08]
- Реакция медленная, даже при увеличении П.
- → Увеличьте Д [F11.09]
- Присутствуют колебания, даже при увеличении П.
- → Уменьшите Д [F11.09]

Примечание: В случае неудачного программирования функций частотного преобразователя не расстраивайтесь. Вы всегда можете вернуться к заводским параметрам. Для этого выберите параметр **F00.14** установите **010** и нажмите **ENTER**.

Если вам необходим более широкий функционал частотного преобразователя, обратитесь к полной инструкции.

Если вы проделали все вышеуказанные операции, а запустить частотный преобразователь не удалось, не переживайте. Вы всегда можете попросить у нас помощи, отправив свой вопрос на электронный адрес: *invertors@elcomspb.ru* или позвонив по телефону технической поддержки: 8 (812) 320-88-81 (доб. 5004).