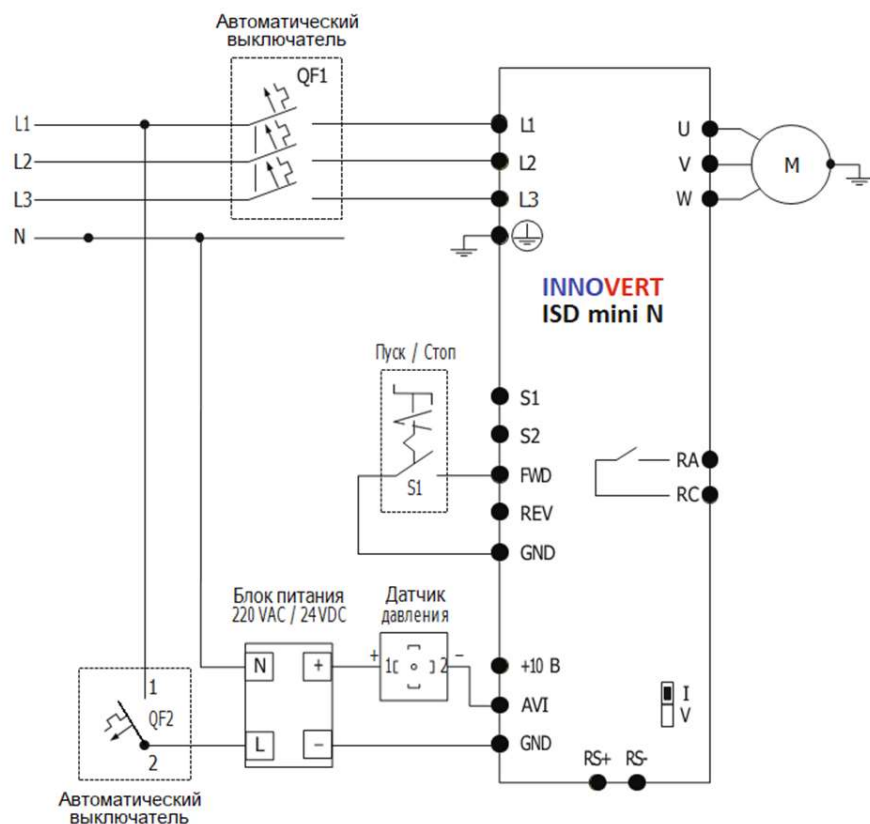


INNOVERT ISD mini N

ПРИМЕР НАСТРОЙКИ ПАРАМЕТРОВ ДЛЯ АВТОМАТИЧЕСКОГО ПОДДЕРЖАНИЯ ДАВЛЕНИЯ В ПИД-РЕЖИМЕ



PP.01 = 1	Инициализация заводских параметров
P0.02 = 1	Выбор клемм управления как источника команд управления
P0.04 = 8	Выбор ПИД-регулятора как способ установки заданной частоты
P1.10 = 1	Останов двигателя свободным выбегом
P2.03 = *	Номинальный ток двигателя
P5.18 = 2	Минимальное напряжение на аналоговом входе AVI (FIC): 2 В
P5.20 = 10	Максимальное напряжение на аналоговом входе AVI (FIC): 10 В
P7.03 = H801F	Отображение задания ПИД при работе (бит 15 = 1)
P7.04 = H0001	Отображение обратной связи ПИД-регулятора при работе (бит 0 = 1)
P7.05 = H0833	Отображение обратной связи ПИД-регулятора при останове (бит 11 = 1)
P8.13 = 1	Запрет обратного вращения двигателя (реверса)
PA.00 = 0	Выбор фиксированного цифрового задания как источника задания уставки ПИД-регулирования
PA.01 = 30%**	Фиксированное цифровое задание ПИД-регулирования: 30%
PA.02 = 1	Выбор аналогового входа AVI (FIC) как источника сигнала обратной связи ПИД-регулятора
PA.03 = 0	Выбор отрицательной обратной связи для ПИД-регулятора
PA.04 = 10**	Диапазон обратной связи ПИД-регулятора: 10
PA.05 = 120**	Пропорциональный коэффициент K_p1 : 120
PA.06 = 2**	Время интегрирования T_i1 : 2 с
PA.07 = 0**	Время дифференцирования T_d1 : 0 с
PA.26 = 0.1**	Уровень обнаружения потери обратной связи ПИД: 0,1 В
PA.27 = 2**	Время обнаружения потери обратной связи ПИД: 2 с
C9.00 = 20**	Частота перехода в спящий режим***: 20 Гц
C9.01 = 2**	Длительность спящего режима: 2 с
C9.02 = 80**	Значение пробуждения: 80%

Примечания:

*Значение с шильдика двигателя

**Значения даны для примера, точные значения необходимо подбирать в зависимости от применения

***При переходе в спящий режим на дисплее отображается надпись "SLP"