

Быстрая настройка ввода в эксплуатацию ITD векторные до 220 кВт

[Здесь рассмотрен пример настройки векторного ITD303U43B3 \(30 kWt\)](#)

Настройка режима работы.

F0.00 = 0 без сенсорное векторное управление-1
= 3 скалярный режим V/f

F0.14 = 380 если звезда.

F0.19 = 0.3 время ускорения

F0.20 = 0.3 время замедления

(если первоначальный момент будет большим и появится ошибка по перегрузке увеличьте время ускорения).

Остальные настройки по умолчанию.

Настройка для подключаемого двигателя.

F5.00 = 0 стандартный асинхронный двигатель.

F5.01 = 4 число полюсов двигателя.

F5.02 = 30.0 мощность двигателя в кВт (для данного ITD303).

F5.03 = 54.0 номинальный ток.

F5.04 = 1470 об/мин.

Далее лучше включить автоматическую настройку параметров двигателя.

F5.10=1 статическая настройка без отключения двигателя от оборудования.

→ ПУСК -> на экране пульта появится -> -At- -> ждать завершения операции.

После этого все остальные пункты настроек заполнятся автоматически.

Настройка управления для связи с iZ558. (JP1+JP2)

F0.02 = 2 через коммуникационный интерфейс. (задание частоты 1).

F0.03 = 4 RS485.

F0.05 = 0 задание частоты 1.

FD.00 = 1 RS485 активен.

FD.01 = 1 адрес.

FD.02 = 4 скорость 19200.

FD.03 = 0 нет контроля чётности.

FD.04 = 1,5сек контроль связи.

FD.05 = 5 мс. Задержка между пакетами.

FD.06 = 100 частота передаётся в процентах,
если надо увеличить в 2-а раза, надо поставить 200%.

Тормозной резистор подобрать у производителя оборудования.

Быстрая настройка ввода в эксплуатацию ВЕСПЕР ЕЗ-9100 векторные от 0,75 до 15 кВт.

[Здесь рассмотрен пример настройки векторного ЕЗ-9100 \(2.5 кВт\)](#)

Настройка режима работы.

U14=3 векторный режим.(0 скалярный режим).

U07=0.8 время разгона.(для избегания перегрузки по току).

U08=0.1 время замедления.(остановка в основном по частоте 0 значит стоп).

U09= максимальная частота (120Гц для 3600 об/мин).

U10=120Гц верхний предел.

U11=0,0 нижний предел Гц.

U12= 120Гц верхний предел для двигателя1. (базовая частота от 40-120 Гц).

U13=240/380В.

U02=4 задание частоты по RS485.

C04=1 разрешена работа тормозного резистора.

C05=1 (см. мануал. Разные режимы торможения).

C08= сопротивление тормозного резистора.

C09= мощность резистора.

Тормозной резистор подобрать у производителя оборудования.

Настройка для подключаемого двигателя.

GU-2 = 2 применить векторное +авто настройка.(макроопределение).

Либо U14=3 и d00 = 2 авто настройка параметров двигателя после переходит =0.

(делается при подключенном и остановленном двигателе на дисплее

Отобразится –Atn.1-).

d15= ввести номинальный ток двигателя, если ток преобразователя больше двигателя.

Р'S. SEW MOVIDRIVE MDX 60/61 работают со своими мотор редукторами на 3600 об/мин.

Как выйти из положения!

Установить на преобразователе следующие:

- U13=380 V.

- U12=120Hz

- ***Двигатель в схеме подключить треугольником, повысив напряжение в звене и раздвинув диапазон до 120Гц .***

Настройка управления для связи с iZ558. (JP1)

L00=4 19200 скорость передачи MODBUS RTU.

L01=0 нет чётности.

L02=1 адрес MODBUS устройства.

L03=1 тайм аут связи 1сек. Если связь отсутствует ЧП встанет на тормоз.

L05=0 ожидание ответа команды (всё равно, средней ответ 14мс).

L06=2 ведомое устройство.

L29=1 протокол связи MODBUS RTU.

При отсутствие связи с ЧП в PROFIBUS отправляется ошибка F-28