



**Малогабаритный векторный преобразователь частоты
со встроенным PLC-контроллером и ЭМИ-фильтром**

VAT200



Руководство по эксплуатации

СОДЕРЖАНИЕ

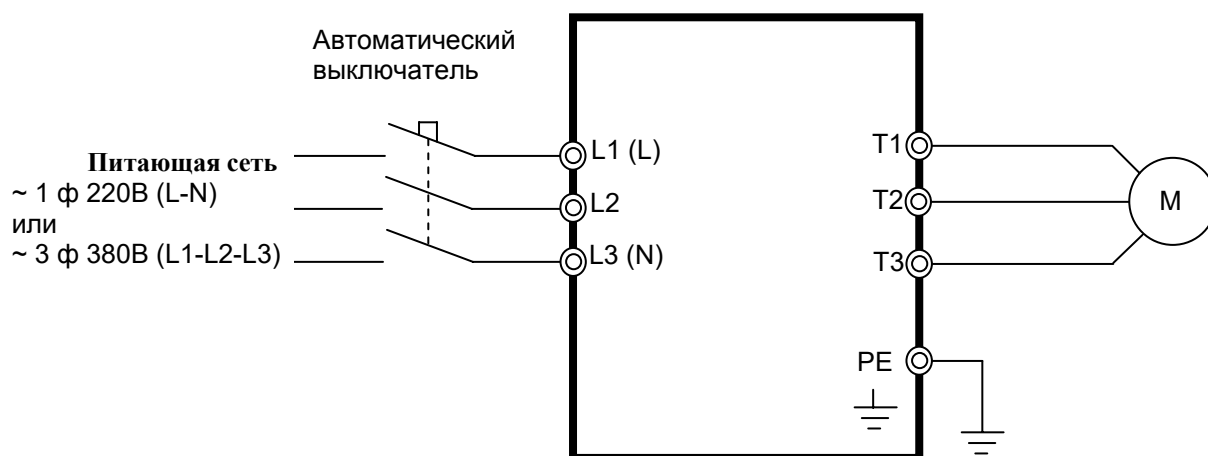
	Стр
БЫСТРЫЙ ВВОД В ЭКСПЛУАТАЦИЮ	2
ВВЕДЕНИЕ	5
ГЛАВА 1. МЕРЫ БЕЗОПАСНОСТИ	6
ГЛАВА 2. ОБОЗНАЧЕНИЕ МОДЕЛЕЙ.....	8
ГЛАВА 3. МОНТАЖ И ОКРУЖАЮЩАЯ СРЕДА	9
3.1. РЕКОМЕНДАЦИИ ПО УСТАНОВКЕ	9
3.2. РЕКОМЕНДАЦИИ ПО ПОДКЛЮЧЕНИЮ.....	10
3.3. ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ	14
3.4. СХЕМА ПОДКЛЮЧЕНИЯ.....	17
3.5. ОПИСАНИЕ КЛЕММ ПРЕОБРАЗОВАТЕЛЯ	18
3.6. ГАБАРИТНЫЕ РАЗМЕРЫ.....	20
ГЛАВА 4. ПРОГРАММНОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ.....	22
4.1. ОПИСАНИЕ ПАНЕЛИ УПРАВЛЕНИЯ.....	22
4.2. ВЫБОР РЕЖИМА УПРАВЛЕНИЯ	27
4.3. СПИСОК ПРОГРАММИРУЕМЫХ ФУНКЦИЙ ПРЕОБРАЗОВАТЕЛЯ.....	28
4.4. ОПИСАНИЕ ФУНКЦИЙ ПРЕОБРАЗОВАТЕЛЯ	39
4.5. ОПИСАНИЕ ФУНКЦИЙ ВСТРОЕННОГО КОНТРОЛЛЕРА	68
ГЛАВА 5. ОБСЛУЖИВАНИЕ И ПОИСК НЕИСПРАВНОСТЕЙ	79
5.1. ОТОБРАЖЕНИЕ ОШИБОК НА ДИСПЛЕЕ И ИХ УСТРАНЕНИЕ	79
5.2. ПОИСК И УСТРАНЕНИЕ НЕИСПРАВНОСТЕЙ	84
5.3. ОБСЛУЖИВАНИЕ И ПРОВЕРКА	84
ГЛАВА 6. КОМПЛЕКТНОСТЬ.....	86
ГЛАВА 7. ГАРАНТИИ ПОСТАВЩИКА.....	86
ГЛАВА 8. ГАРАНТИЙНОЕ И СЕРВИСНОЕ ОБСЛУЖИВАНИЕ.....	86
ПРИЛОЖЕНИЕ 1. ДОПОЛНИТЕЛЬНЫЕ КОМПОНЕНТЫ	87
П1.1. СПЕЦИФИКАЦИЯ РЕАКТОРОВ ПЕРЕМЕННОГО ТОКА НА ВХОДЕ И В ЗВЕНЕ ПОСТОЯННОГО ТОКА ИНВЕРТОРА	87
П1.2. ТОРМОЗНЫЕ РЕЗИСТОРЫ	87
П1.3. УДЛИНИТЕЛЬНЫЙ КАБЕЛЬ ПУЛЬТА УПРАВЛЕНИЯ	88
П1.4. ИНТЕРФЕЙСНЫЕ МОДУЛИ И КАБЕЛИ.....	89
ПРИЛОЖЕНИЕ 2. СПИСОК ПАРАМЕТРОВ ДВИГАТЕЛЯ, УСТАНОВЛИВАЕМЫХ В КОНСТАНТАХ ГРУППЫ 14.	93
ПРИЛОЖЕНИЕ 3. СХЕМЫ ПОДКЛЮЧЕНИЯ.....	94

Быстрый ввод в эксплуатацию

Этот раздел поможет вам установить и запустить преобразователь, чтобы убедиться, что преобразователь и двигатель работают нормально. Сведений, содержащихся в этом разделе достаточно для основных применений преобразователя, когда пуск/останов и управление скоростью двигателя осуществляется с пульта управления.

1. Подготовка к работе

- 1.1. Внимательно прочитайте **введение** и требования **мер безопасности** (см. сс.5...7).
- 1.2. Убедитесь, что привод установлен в соответствии с **рекомендациями по установке** и параметрам окружающей среды на сс. 9 - 13. Если указанные рекомендации не выполнены, не запускайте привод до тех пор, пока соответствующий персонал не устранил недостатки. Несоблюдение этих рекомендаций может привести к выходу из строя преобразователя.
- 1.3. Сравните данные на заводских табличках ПЧ и двигателя, чтобы убедиться, что оба устройства имеют одинаковую мощность и номинальное напряжение (номинальный ток двигателя не должен превышать номинального тока ПЧ).
- 1.4. Снимите крышки, закрывающие силовые клеммы двигателя и ПЧ.
- 1.5. Подключите сеть переменного тока через автоматический выключатель к клеммам **L1**, **L2** и **L3** (для моделей с питанием от трехфазной сети ~380В) или **L** и **N** (для моделей с питанием от однофазной сети ~220В).
- 1.6. Подключите кабель электродвигателя к клеммам **T1**, **T2** и **T3** в соответствии со схемой подключения:



2. Включение питания и программирование констант

- 2.1. Подайте на ПЧ питание и посмотрите на пульт управления. На дисплее в течение 3-5 секунд должно отображаться напряжение питания, а затем – задание частоты **05.00 Гц**. Все это время дисплей и светодиод **ВРАЩЕНИЕ ВПЕРЕД** должны мигать.
- 2.2. Установите необходимые значения констант ПЧ.
 - 2.2.1. Для вызова на дисплей номера константы нажмите кнопку **FUN**. На дисплее должна появиться константа **0 – 00**. Пользуясь кнопками **▲** и **▼** выберите необходимую константу. Для перехода к следующей цифре нажмите кнопку **◀**. Для просмотра значения константы нажмите кнопку **ВВОД**. Чтобы изменить значение константы используйте кнопки **▲**, **▼** и **◀**, а затем нажмите кнопку **ВВОД**.



2.2.2. Для всех вариантов использования ПЧ необходимо установить необходимые значения следующих констант:

0 – 02 Номинальный ток электродвигателя (А);

3 – 02 Время разгона (с);

3 – 03 Время торможения (с).

2.2.3. Установите режим управления ПЧ выбором значения константы **0 – 00** исходя из следующих требований:

- в общем случае оставьте заводское значение константы (= **0**, векторное управление).
- для привода насосов и вентиляторов установите = **1** (векторное управление нагрузкой вентиляторного типа).
- значение = **2** используйте в тех случаях, когда:
 - к ПЧ подключаются несколько двигателей;
 - мощности двигателя и ПЧ отличаются более чем на один типоразмер;
 - процедура автонастройки (см. п.4.2.4) завершается ошибкой (например, применен нестандартный электродвигатель).

2.2.4. Проведите автонастройку, если выбран режим векторного управления (**0 – 00 = 0** или **1**).

Процедура автонастройки: сначала при остановленном двигателе введите значения констант 0-01~0-05 с заводской таблички, затем установите 0-06 = 0001 и нажмите кнопку ENTER, при этом на двигатель будет подано напряжение. По окончании процесса автонастройки напряжение с двигателя снимается. Измеренные параметры двигателя будут автоматически записаны в группу констант 14.

Более подробно порядок выбора режима управления изложен в п.4.2 (с. 27)

3. Проверка вращения двигателя без нагрузки

3.1. Нажмите кнопку RUN (светодиод FRW должен светиться); показания дисплея должны увеличиваться с 00.00 до 05.00.

3.2. Проверьте направление вращения двигателя.

Если направление вращения неверно:

Нажмите кнопку STOP. Отключите питание. Дождитесь погасания светодиодов и дисплея.

Поменяйте местами провода на клеммах T1 и T2. Вновь запустите привод и проверьте направление вращения.

3.3. Остановите привод кнопкой СТОП.

4. Работа электродвигателя под нагрузкой

4.1. Задание частоты можно изменить кнопками ▲ и ▼. Для перехода к следующей цифре нажмите кнопку ◀. По окончании ввода нажмите кнопку ВВОД.

4.2. Установите частоту 50 Гц в соответствии с вышеуказанной рекомендацией.

4.3. Нажмите кнопку ПУСК. Убедитесь, что привод разгоняется до полной скорости.

4.4. Нажмите кнопку СТОП. Убедитесь в том, что привод плавно останавливается.

5. Другие функции

Если для Вашего применения преобразователя приведенных выше сведений недостаточно, например, требуется использовать управление от внешних клемм или специальное программирование других функций, обратитесь к последующим главам настоящего Руководства.

Для того, чтобы легче было ориентироваться в выборе необходимых констант для каждого конкретного случая использования преобразователя, воспользуйтесь списком групп констант (п. 4.3.1 на с. 28).

Введение

Для обеспечения эффективного и безопасного функционирования прибора внимательно прочтите данное руководство перед началом работ с преобразователем. Если в процессе работы возникнут проблемы, которые невозможно решить с помощью изложенной в данном руководстве информации, свяжитесь с сервис-центром фирмы-поставщика.

Меры безопасности

Преобразователь является электрическим прибором. Для обеспечения вашей безопасности в данном руководстве используются символы “Опасно” и “Внимание”, чтобы напоминать вам о необходимости принимать все меры безопасности при монтаже, наладке, эксплуатации и ремонте преобразователя. Обязательно следуйте изложенным рекомендациям для обеспечения норм безопасности.



Указывает на опасность получения серьезных травм и смерти при игнорировании рекомендаций.



При невыполнении рекомендаций преобразователь и оборудование могут быть повреждены.

 Опасно
● Не прикасайтесь к компонентам преобразователя до того, как погаснут индикаторы пульта управления и индикатор заряда после отключения питания преобразователя. ● Не выполняйте подключений на включенном преобразователе. Не проверяйте сигналы и компоненты преобразователя при его работе. ● Не разбирайте преобразователь и не изменяйте его внутренних соединений, цепей и компонентов. Обеспечьте качественное соединение клеммы заземления с соответствующей шиной. Сопротивление заземления должно быть не более 10 Ом.

 Внимание
● Не проверяйте внутренние компоненты преобразователя высоким напряжением. Такая проверка может вывести из строя полупроводниковые элементы. ● Не подключайте клеммы T1, T2, и T3 к питающей сети. ● Микросхемы на плате управления преобразователя чувствительны к статическому электричеству. Не прикасайтесь к плате управления.

Проверка прибора

Перед поставкой все преобразователи проходят проверку функционирования. При получении и распаковке преобразователя проверьте следующее:

- Модель преобразователя и его мощность соответствуют спецификации вашего заказа.
- Отсутствуют повреждения, которые могли возникнуть при транспортировке. Не включайте преобразователь, и немедленно свяжитесь с сервис-центром фирмы-поставщика, если имеются какие-либо проблемы.

Глава 1. Меры безопасности

1.1. Меры безопасности перед включением

 Внимание
Напряжение сети должно соответствовать указанному напряжению питания преобразователя

 Опасно
Убедитесь, что сеть подключена правильно. Питание должно поступать на клеммы L1 (L), L2 и L3 (N). Питающее напряжение НЕ ДОЛЖНО подаваться на клеммы T1, T2 и T3, иначе преобразователь выйдет из строя.

 Внимание
- Во избежание падения преобразователя не держите его за переднюю панель при переноске. Случайное падение преобразователя может привести к его поломке и травмам персонала. - Во избежание возгорания не устанавливайте преобразователь на горючие поверхности. Устанавливайте преобразователь на негорючую поверхность, например, металлическую. - При установке нескольких преобразователей на одной панели используйте дополнительный радиатор для поддержания температуры не выше 40°C во избежание перегрева и возгорания. - При установке и снятии пульта управления отключайте питание. При работе с пультом управления следуйте инструкции во избежание ошибок или отсутствия показаний из-за плохого контакта.

Предупреждение
При работе преобразователя может наблюдаться появление радиопомех, в этом случае пользователь должен принять соответствующие меры защиты.

1.2. Меры безопасности при включении

 Опасно
- Не присоединяйте и не разъединяйте разъемы на включенном преобразователе во избежание повреждения платы управления бросками напряжения, возникающими при переходных процессах, сопровождающих соединение и разъединение контактов. - При потере питающего напряжения длительностью более 2 секунд (чем больше мощность преобразователя, тем больше время) у преобразователя может не хватить мощности для питания цепей управления. При восстановлении питания работа преобразователя будет осуществляться в соответствии со значениями констант 1-00 / 2-05 и состоянием внешних переключателей, поэтому необходимо осуществить перезапуск, процедура которого описана в последующих главах. - Если длительность потери питания менее 2 с, то у преобразователя остается достаточно энергии для питания цепей управления, поэтому при восстановлении питания преобразователь может быть перезапущен автоматически в соответствии со значениями констант 2-00 / 2-01. - При перезапуске преобразователя его работа основывается на значениях констант 1-00 / 2-05 и состоянии внешних переключателей (кнопки FRW/REV). Внимание: при включении питания значения констант 2-00 / 2-01 / 2-02 / 2-03 игнорируются. - При 1-00 = 0000 преобразователь после перезапуска не запустит двигатель автоматически. - При 1-00 = 0001 и разомкнутом внешнем контакте (кнопке FRW/REV) преобразователь после перезапуска не запустит двигатель автоматически. - При 1-00 = 0001 и замкнутом внешнем контакте (кнопке FRW/REV), а также при 2-05 = 0000 преобразователь после перезапуска запустит двигатель автоматически. Внимание: в целях безопасности размыкайте внешний контакт (кнопку FRW/REV) после отключения питания во

избежание повреждения оборудования или получения травм при случайном восстановлении питания.

- Для обеспечения безопасности людей и оборудования см. описание и рекомендации по установке константы 2-05.

1.3. Меры безопасности перед началом работы

Опасно

Убедитесь в том, что модель преобразователя и его мощность соответствуют значениям константы 15-0.

1.4. Меры безопасности во время работы

Опасно

Не подключайте и не отключайте двигатель во время работы. В противном случае произойдет аварийное отключение преобразователя (перегрузка по току), или сгорят предохранители на входе.

Опасно

- Во избежание поражения электрическим током не снимайте переднюю крышку при включенном преобразователе.
- Если функция автоматического перезапуска включена, двигатель включится автоматически. В этом случае не следует находиться рядом с оборудованием.
- Примечание: контакт оперативного останова не может использоваться в качестве аварийного выключателя. Аварийный выключатель следует установить перед преобразователем частоты для обеспечения его эффективности.

Внимание

- Не прикасайтесь к нагревающимся компонентам, например, к радиаторам или тормозному резистору.
- Преобразователь может регулировать скорость двигателя в широком диапазоне. Проверьте допустимость установленного диапазона регулирования для двигателя и механизма.
- Не проверяйте значения сигналов на плате управления во время работы.

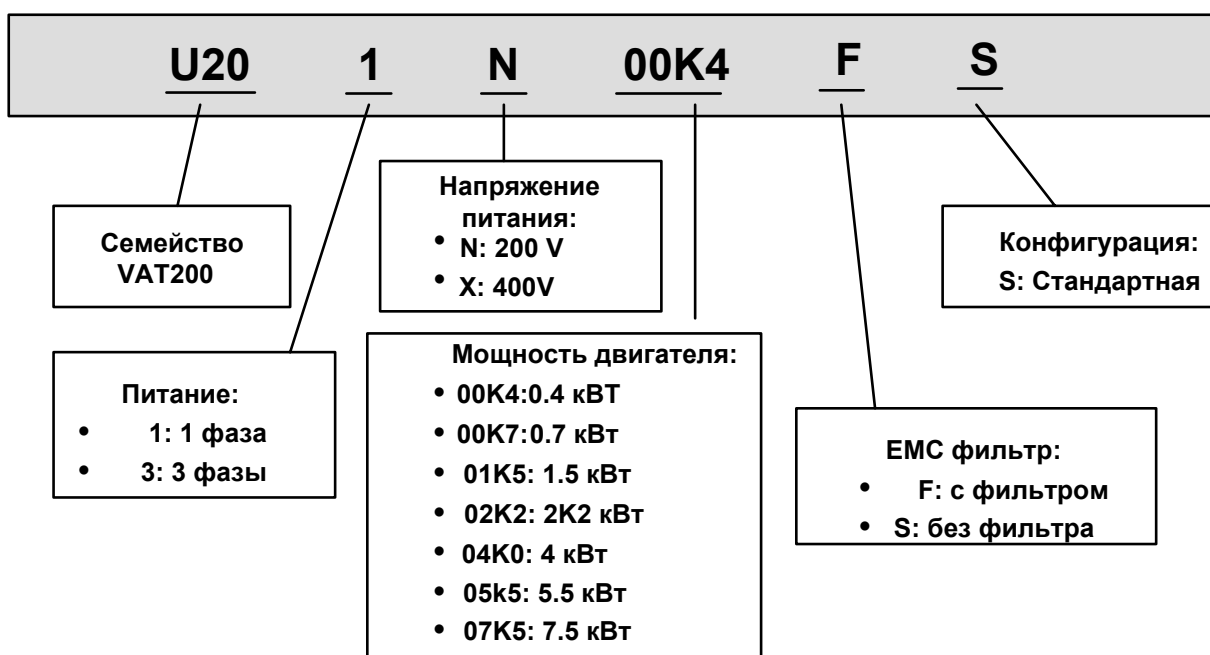
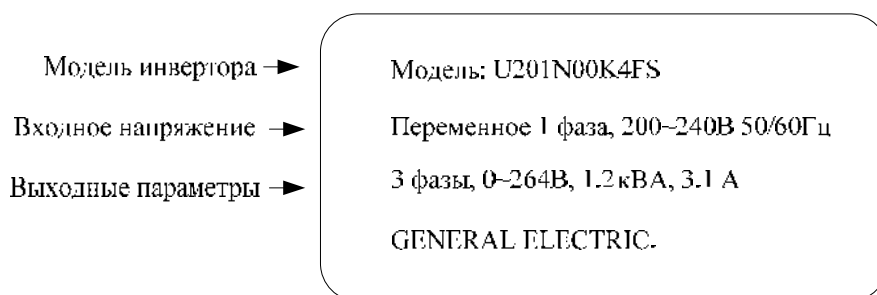
Внимание

Отсоединение или проверка компонентов разрешается только через 5 минут после отключения питания и погасания индикаторов.

Глава 2. Обозначение моделей

Номинальная мощность электродвигателя, кВт	Модель частотного преобразователя	
	Однофазный 220 В	Трёхфазный 380 В
0,4	U201N00K4FS	
0,75	U201N00K7FS	U203X00K7FS
1,5	U201N01K5FS	U203X01K5FS
2,2	U201N02K2FS	U203X02K2FS
3,7		U203X04K0FS
5,5		U203X05K5FS
7,5		U203X07K5FS
11		U203X11K0FS

Табличка паспортных данных расположена на боковой стенке преобразователя.

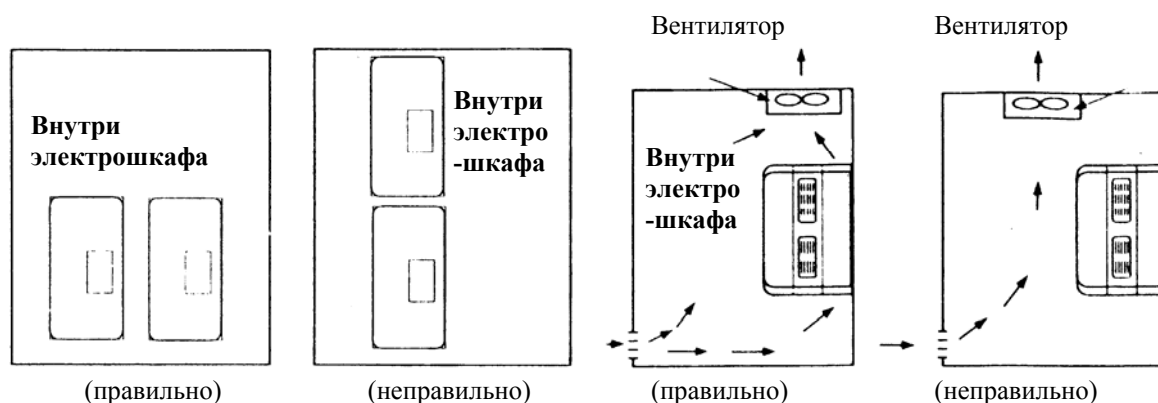


Глава 3. Монтаж и окружающая среда

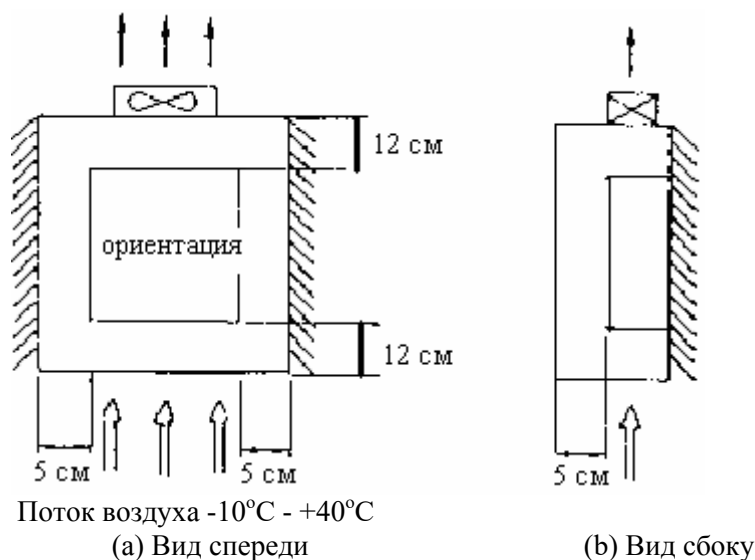
3.1. Рекомендации по установке

Окружающая среда оказывает непосредственное влияние на качество и продолжительность работы преобразователя, поэтому прибор нужно устанавливать в местах, отвечающих следующим требованиям:

- Окружающая температура: -10°C - $+40^{\circ}\text{C}$; без крышки: -10°C - $+50^{\circ}\text{C}$
- Защита от дождя и влажности
- Защита от масляного тумана и соли
- Защита от пыли, волокон и металлического мусора
- Защита от электромагнитных помех (сварочные аппараты, мощные потребители)
- Защита от вибрации (перфораторы). Если вибрации нельзя избежать, устанавливайте антивибрационные прокладки.
- Если несколько преобразователей устанавливаются на одной панели, устанавливайте дополнительные радиаторы во избежание повышения температуры выше 40°C .
- Защита от прямого солнечного света
- Защита от агрессивных жидкостей и газов
- Отсутствие в непосредственной близости радиоактивных и горючих материалов



- Для хорошего охлаждения радиаторов устанавливайте преобразователь передней панелью вперед и верхней крышкой вверх.
- Устанавливайте преобразователь в соответствии со следующими иллюстрациями: (удалите пылезащитную крышку для лучшего охлаждения радиаторов при установке в шкаф, или если это можно сделать по условиям окружающей среды)



3.2. Рекомендации по подключению

3.2.1. Усилие затяжки соединений:

При подключении проводов к силовым клеммам (L1, L2, L3, T1, T2, T3, P, BR и P1) используйте отвертку или другой инструмент со следующим моментом затяжки:

Мощность, кВт	Напряжение питания	Момент затяжки для силовых клемм, кГсм
0,4/0,75	220 В	8,20
0,75/1,5	380 В	
1,5/2,2	220 В	20,28
2,2/3,7/5,5/7,5/11	380 В	

3.2.2. Силовые кабели:

Силовые кабели подключаются к клеммам L1, L2, L3, T1, T2, T3, P, BR и P1. Выбирайте кабели в соответствии со следующими рекомендациями:

- Используйте, по возможности, медные кабели. Диаметр следует выбирать для рабочей температуры 105°C.
- Для моделей на 220 В следует выбирать кабели, рассчитанные на 300 В, а для моделей на 480 В – кабели, рассчитанные на 600 В.

3.2.3. Кабели цепей управления:

Кабели цепей управления подключаются к клеммам TM2. Выбирайте кабели в соответствии со следующими рекомендациями:

- Используйте только медные кабели. Сечение следует выбирать для рабочей температуры 105°C.
- Для моделей на 220 В следует выбирать кабели, рассчитанные на 300 В, а для моделей на 480 В – кабели, рассчитанные на 600 В.
- Во избежание помех не прокладывайте кабели управления рядом с кабелями питания и кабелями двигателя.

3.2.4. Электрическая спецификация клеммной колодки:

Номинальные значения для клемм TM1:

Мощность, кВт	Напряжение питания	Напряжение, В	Ток, А
0,4/0,75/1,5	220 В	600	15
0,75/1,5	380 В		15
2,2	220 В		40
2,2/3,7/5,5/7,5/11	380 В		40

3.2.5. Спецификации силовых элементов и кабелей.

Спецификации силовых элементов и кабелей приведены в таблице.

Примечания:

- При длине провода более 30 м, сечение силового кабеля должно быть увеличено.
- Для цепей управления используйте экранированный кабель.
- Используйте трехфазный асинхронный двигатель с короткозамкнутым ротором и мощностью, допустимой для данного преобразователя.
- При подключении нескольких двигателей к одному преобразователю их суммарный номинальный ток не должен превышать номинального тока преобразователя, а каждый двигатель должен быть оборудован тепловым реле защиты.

Внимание! Фирма-изготовитель не несет ответственности за неисправности, причиной которых стали следующие условия:

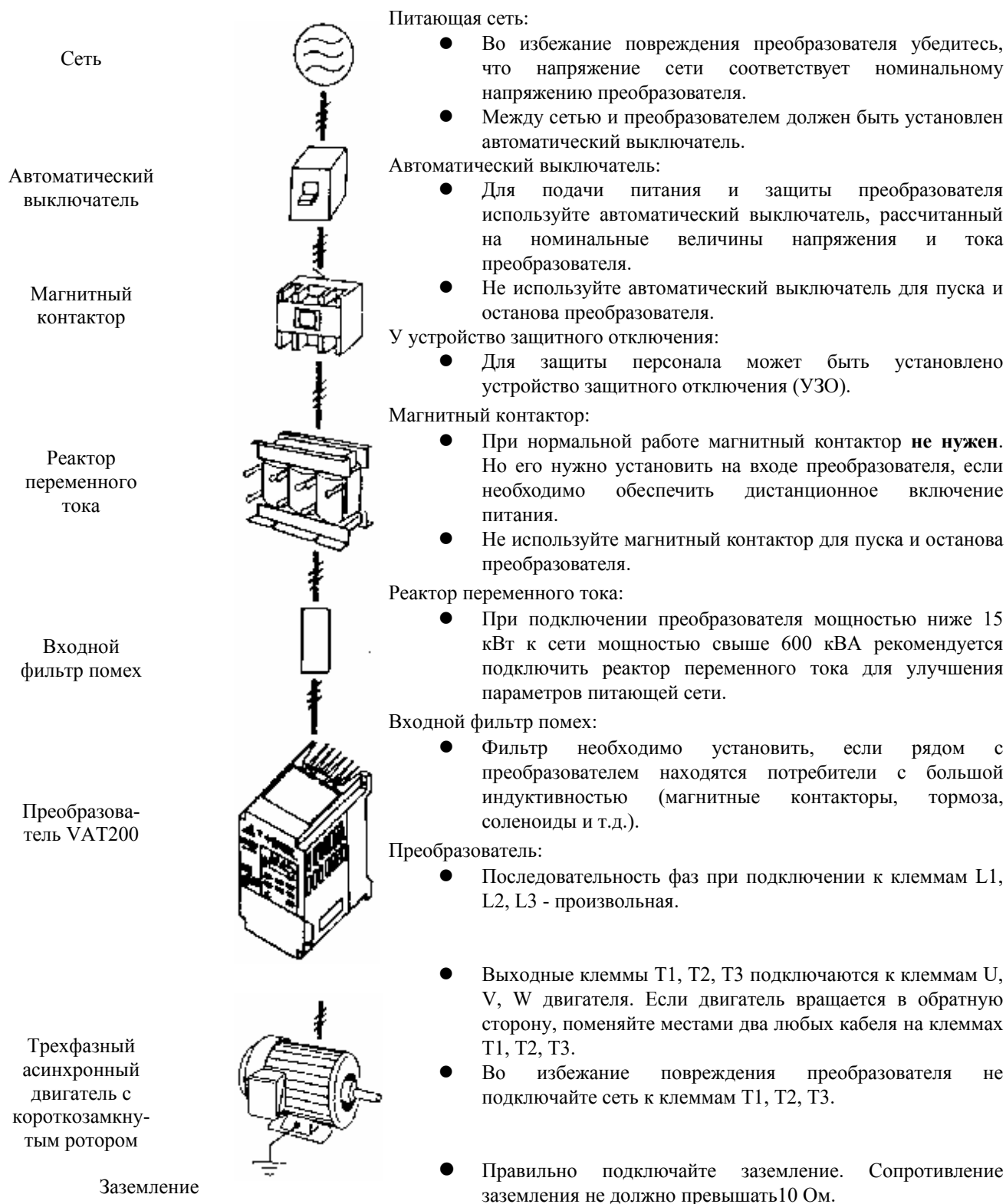
- на входе преобразователя не установлен автоматический выключатель, или установлен выключатель завышенной мощности;
- между двигателем и преобразователем установлен фазосдвигающий конденсатор, LC или RC фильтр или ограничитель перенапряжения.

Инструкция по эксплуатации

VAT200

Источник питания	Модель преобразователя	Номинальный ток автоматического выключателя, А	Номинальный ток магнитного контактора, А	Значение тока для настройки теплового реле, А	Параметры кабеля (сечение)		
					Силовая цепь, кв.мм	Цепь управления, кв.мм	К тормозному резистору, кв.мм
1-ФАЗНЫЙ 220 В	U201N00K4FS	10	10	3,1	2,0	0,75 и более	1,25
	U201N00K7FS	25	10	4,5	2,0		
	U201N01K5FS	25	10	7,5	2,0		
	U201N02K2FS	25	10	10,5	3,5		
3х-ФАЗНЫЙ 380 В	U203X00K7FS	16	10	2,3	2,0	0,75 и более	1,25
	U203X01K5FS	16	10	3,8	2,0		
	U203X02K2FS	16	10	5,2	2,0		
	U203X04K0FS	16	10	8,8	2,0		
	U203X05K5FS	25	16	13	3,5		2,0
	U203X07K5FS	25	25	17,5	3,5		
	U203X11K0FS	40	25	25	5,5		3,5

3.2.6. Рекомендации по внешним устройствам:



Прокладка силовых кабелей

Прокладка силовых кабелей должна выполняться отдельно от других силовых кабелей с большими напряжениями и токами во избежание появления взаимных помех.

Фильтр помех на выходе преобразователя может подавить помехи, передающиеся по проводам. Для подавления радиопомех силовой кабель электродвигателя должен находиться в металлическом экране, при этом расстояние до цепей управления другого оборудования должно быть не менее 30 см.

Если кабель между преобразователем и двигателем очень длинный, необходимо учитывать падение напряжения на нем. Междофазное падение напряжения вычисляется по формуле:

$$(В) = \sqrt{3} \times \text{Сопротивление кабеля (Ом/км)} \times \text{Длина кабеля (м)} \times \text{Ток} \times 10^{-3}.$$

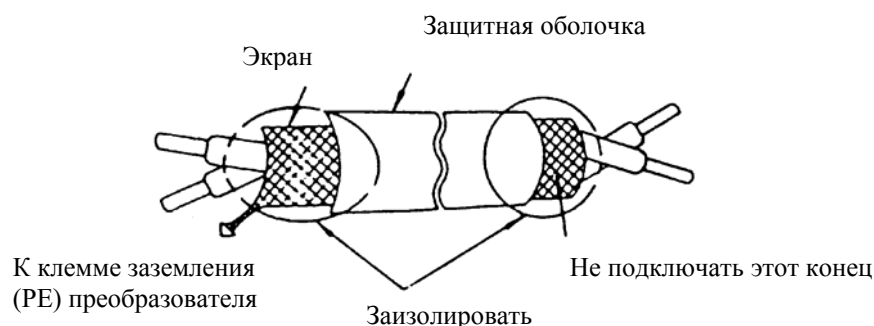
Длина кабеля накладывает ограничение на частоту коммутации:

Длина кабеля от преобразователя до двигателя	До 25 м	До 50 м	До 100 м	Свыше 100 м
Допустимая частота коммутации	До 16 кГц	До 12 кГц	До 8 кГц	До 5 кГц
Значение константы 3-22	16	12	8	5

Прокладка кабелей цепей управления

Прокладка кабелей цепей управления должна выполняться отдельно от силовых кабелей преобразователя и других потребителей с большими напряжениями и токами во избежание появления взаимных помех.

Во избежание появления сбоев в работе из-за взаимных помех используйте для прокладки цепей управления витую пару в экране, и подключайте экран только с одной стороны - к клемме заземления преобразователя.



Подключите экран к клемме заземления преобразователя. Сопротивление провода заземления должно быть не более 10 Ом.

Заземление выполняется на основании норм ПУЭ. Длина заземляющего провода должна быть по возможности минимальна.

Не заземляйте преобразователь в одной точке с другими мощными нагрузками (сварочные аппараты, мощные двигатели). Подключение клеммы заземления к шине должно быть надежным.

Не допускайте появления контуров в цепях заземления при подключении нескольких преобразователей:



Для обеспечения максимальной безопасности используйте провода нужного сечения для силовых цепей и цепей управления в соответствии с действующими нормами.

После завершения всех подключений еще раз проверьте схему, состояние проводов и затяжку винтов клемм подключения.

3.3. Технические характеристики

3.3.1. Основные характеристики

Однофазные, 220 В

U201N -	00K4FS	00K7FS	01K5FS	02K2FS
Мощность преобразователя, кВА	0,5	1	2	3
Мощность двигателя, кВт	0,4	0,75	1,5	2,2
Номинальный выходной ток, А	3,1	4,5	7,5	10,5
Потребляемая мощность, кВА	1,2	1,7	2,9	4,0
Напряжение питания	Однофазное: 220В +10% -15%, 50/60Гц ± 5%			
Выходное напряжение	Трехфазное: 0~220В			
Ток потребления, А	8,5	12	19	27
Вес, кг	1,2(1,3)	1,2(1,3)	1,5(1,8)	1,9(2,3)
Допустимое время потери питающего напряжения (сек)	1,0	1,0	2,0	2,0

Трехфазные, 380 В

U203X	00K7FS	01K5FS	02K2FS	04K0FS	05K5FS	07K5FS	11K0FS
Мощность преобразователя, кВА	1	2	3	5	7,5	10	15
Мощность двигателя, кВт	0,75	1,5	2,2	3,7	5,5	7,5	11
Номинальный выходной ток, А	2,3	3,8	5,2	8,8	13,0	17,5	25
Потребляемая мощность, кВА	1,7	2,9	4,0	6,7	9,9	13,3	19,1
Напряжение питания	Трехфазное: 380В +10% -15%, 50/60Гц ± 5%						
Выходное напряжение	Трехфазное: 0~380В						
Ток потребления, А	4,2	5,6	6,0	10,2	15	20,5	30,2
Вес, кг	1,3	1,3	2,2	2,2	6,6	6,6	6,6
Допустимое время потери питающего напряжения (сек)	1,0	1,0	2,0	2,0	2,0	2,0	2,0

3.3.2. Функциональные характеристики

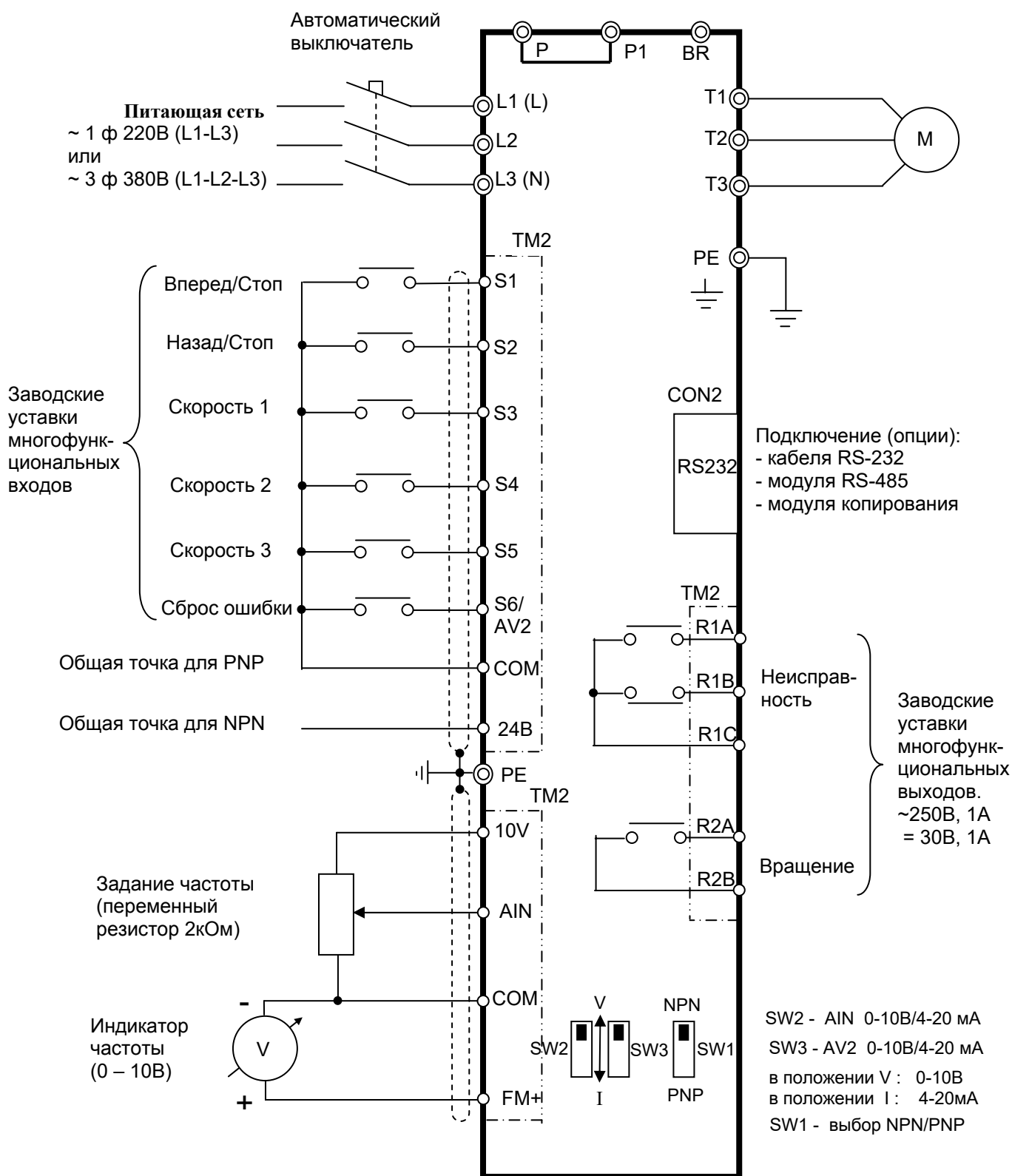
Тип		VAT200
Режим управления		U/F или управление вектором тока
Регулирование частоты	Диапазон	От 0,1 до 650,0 Гц
	Момент при пуске	150%/1Гц (при управлении вектором тока)
	Кратность регулирования скорости	1:50 (при управлении вектором тока)
	Точность регулирования скорости	±0,5% (при управлении вектором тока)
	Точность ввода задания	дискретное: 0,01Гц (Прим.*1); аналоговое: 0,05 Гц / 50Гц (10 бит)
	Ввод задания	Кнопками ▲ ▼ или потенциометром на пульте управления
	Функции дисплея	Четырехразрядный светодиодный индикатор, индикатор состояния, отображение частоты / скорости / линейной скорости / напряжения цепи постоянного тока / выходного напряжения / тока / направления вращения / констант преобразователя / списка ошибок / версии ПО
	Внешние сигналы	1. Внешний переменный резистор / 0-5В / 0-10В / 4-20мА / 5-0В / 10-0В / 20-4мА 2. Многофункциональные входы на клеммах ТМ2 позволяют управлять пуском/остановом, скоростью и множеством других функций.
	Функция ограничения частоты	Независимая установка верхнего / нижнего пределов ограничения частоты и трех диапазонов запрещенных частот.
Частота коммутации		От 2 до 16 кГц
Характеристики U/F		18 фиксированных и 1 программируемая характеристики.
Управление разгоном / торможением		Две ступени разгона / торможения (0,1 – 3600 сек) и S-кривые (см. описание константы 3-05)
Многофункциональные входы		6 дискретных, 1 или 2 аналоговых, 30 функций (см. описание константы 5-00...5-06)
Сигналы дискретных входов		Переключаемые NPN/PNP
Многофункциональные дискретные выходы		2 выхода, 16 функций (см. описание констант 8-02~8-03)
Многофункциональный аналоговый выход		6 функций (см. описание констант 8-00/8-01)
Другие функции		Перезапуск при потере питания, определение скорости, определение перегрузки, 8 предустановленных скоростей, переключение темпов разгона / торможения (2 ступени), S-образные кривые, 2-х и 3-х проводное управление, ПИД-регулятор, ограничение момента, компенсация скольжения, верхнее и нижнее ограничение частоты, режим экономии энергии, режим управления по протоколу Modbus от РС или КПК, автоматический перезапуск, встроенный PLC с набором простых логических функций.
Управление по каналу последовательной связи		Через порты RS232 или RS485 Точка-точка (RS-232) или многоточечное соединение (RS485). Установка скорости передачи / количества стоповых бит / четности.
Тормозной момент		До 20% для моделей со встроенным тормозным резистором и 100 % при внешнем тормозном резисторе.
Температура среды		От -10 до +50°C (прим.*2)
Температура хранения		От -20 до +60°C
Относительная влажность		От 0 до 95% (без конденсата)
Допустимая вибрация		1G (9.8м/с ²)
Степень защиты		IP20 по ГОСТ 14254-96

Функции защиты	Перегрузка	Защита двигателя (с устанавливаемой характеристикой) и преобразователя (150 % в течение 1 мин).
	Защита предохранителями	При срабатывании предохранителя двигатель останавливается.
	Перенапряжение	для класса 220В при напряжении цепи постоянного тока >410В, для класса 380В при напряжении цепи постоянного тока >820В
	Пониженное напряжение	для класса 220В при напряжении цепи постоянного тока <190В, для класса 380В при напряжении цепи постоянного тока <380В
	Перезапуск при потере питания	при потере питания на время от 15 мс до 2 с возможен перезапуск с определением скорости
	Предотвращение срыва	Защита от срыва при разгоне / торможении / работе.
	Короткое замыкание на выходе	Электронная защита
	Неисправность заземления	Электронная защита
	Другие функции	Защита от перегрева радиаторов, определение перегрузки по моменту, защита от ошибок подключения клемм управления, запрет обратного вращения, запрет пуска после перерывов в питании или аварийного останова, блокировка изменения констант.

Примечания: *1. При задании свыше 100 Гц разрешение составляет 0,1 Гц при управлении с пульта управления и 0,01 Гц при управлении с компьютера или контроллера.

*2. От -10 до +40°C с закрытой верхней пылезащитной крышкой, от -10 до +50°C без пылезащитной крышки.

3.4. Схема подключения



3.5. Описание клемм преобразователя

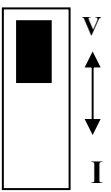
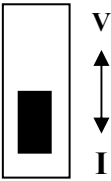
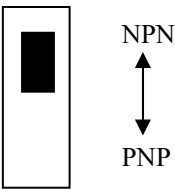
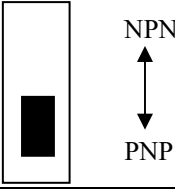
3.5.1. Клеммы силовых цепей

Обозначение	Описание
L1 (L)	Подключение питающей сети: Однофазное: L/N Трехфазное: L1/L2/L3
L2	
L3 (N)	
P1	Клеммы для подключения тормозного резистора: используются в случаях, когда преобразователь часто отключается из-за большой инерции нагрузки или недостаточном времени торможения (см. спецификации тормозных резисторов)
BR	
P1 и P	Клеммы подключения реактора постоянного тока.
T1(U)	Выход преобразователя
T2 (V)	
T3(W)	

3.5.2. Клеммы цепей управления и контроля

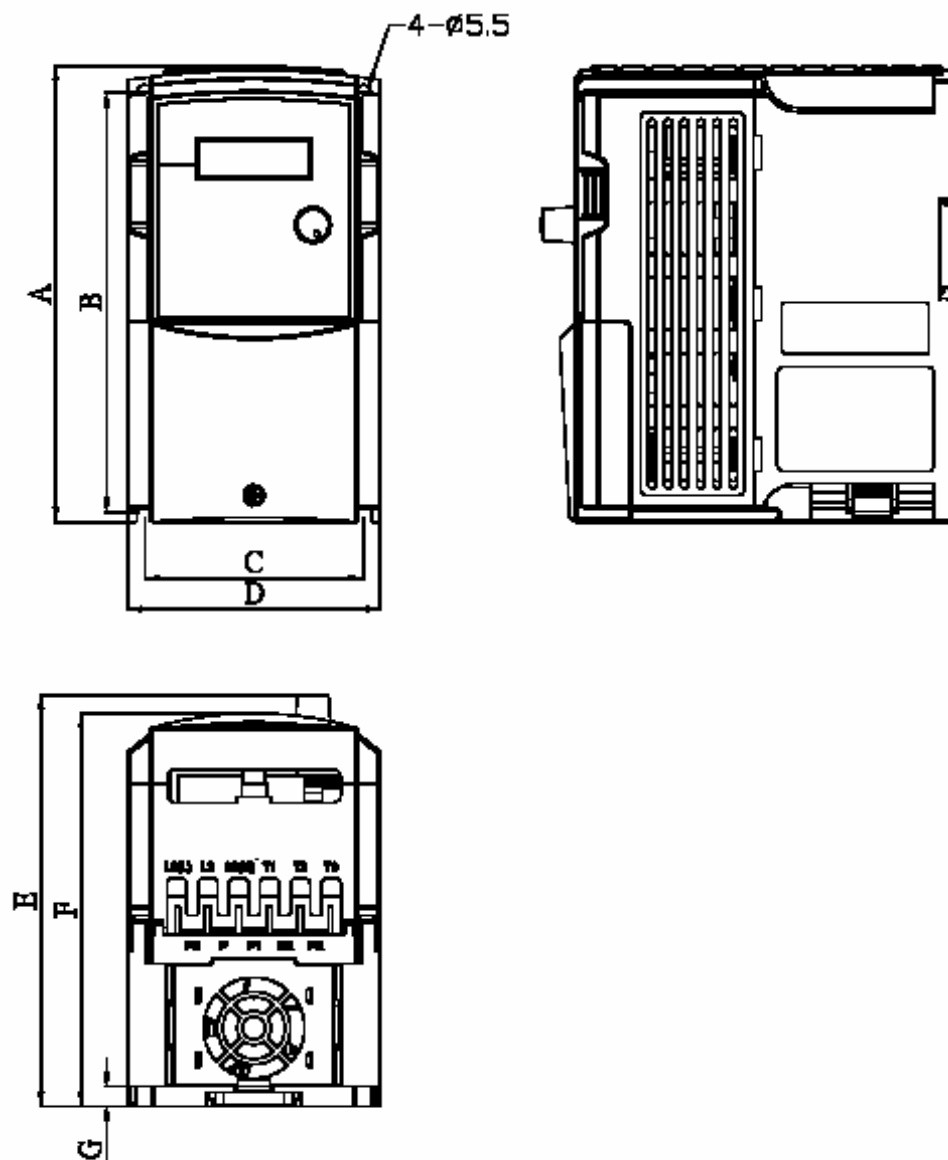
5.3.2. Клеммы цепи управления и контроля			
Обозначение	Описание		
R2A	Многофункциональный выход – нормально разомкнутый контакт	Коммутируемый ток: (~250В/1А или =30В/1А) Назначение выхода – см. описание констант 8-02, 8-03	
R2B			
R1C	Многофункциональный выход		
R1B			нормально замкнутый контакт
R1A			нормально разомкнутый контакт
10V	Клемма питания потенциометра задания частоты		
AIN	Вход аналогового сигнала задания частоты (см. описание константы 5-06)		
24V	Общий провод для S1...S5 при управлении PNP. Для использования управления PNP необходимо установить переключатель SW1 в положение PNP		
COM	Общий провод для S1~S5 при управлении NPN. Для использования управления NPN необходимо установить переключатель SW1 в положение NPN		
FM+	Положительный вывод многофункционального аналогового выхода (см. описание константы 8-00), выходной сигнал в диапазоне 0-10 В		
S1	Клеммы многофункциональных входов (см. описание констант 5-00...5-04)		
S2			
S3			
S4			
S5			
S6/AV2	Вход ПИД-регулятора (см. описание константы 5-05)		

3.5.2. Описание функций переключателей SW

SW2/SW3	Тип внешнего сигнала	Примечание
	Аналоговый сигнал 0-10В постоянного тока	Внешнее управление возможно при 1-06 = 0002
	Аналоговый сигнал 4-20 мА постоянного тока	
SW1	Тип внешнего сигнала	Примечание
	Вход NPN	Заводская установка
	Вход PNP	

3.6. Габаритные размеры

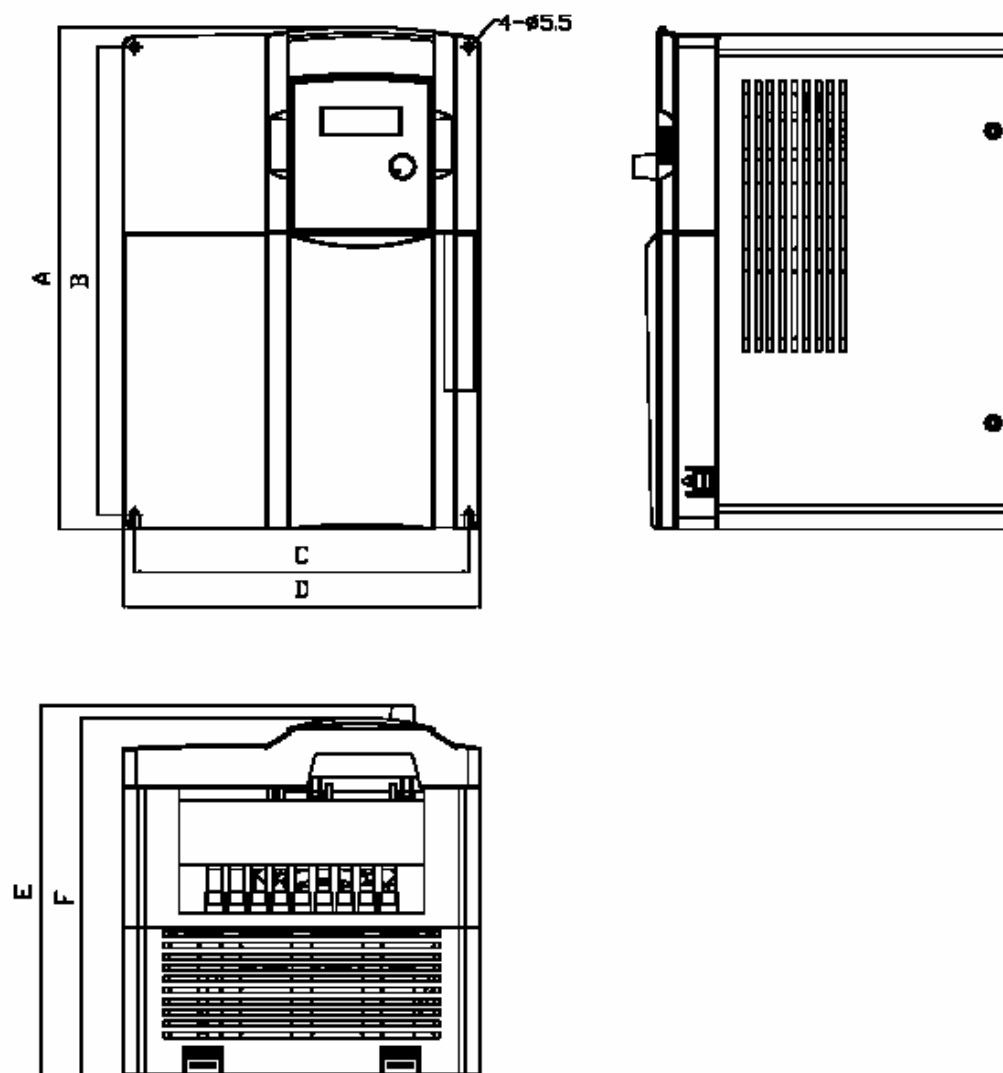
Типоразмер 1	Однофазные 00K4, 00K7 Трехфазные 00K7, 01K5
Типоразмер 2	Однофазные 01K5, 02K2 Трехфазные 02K2, 04K0



РАЗМЕРЫ, мм МОДЕЛЬ							
	A	B	C	D	E	F	G
Типоразмер 1	163	150	78	90/3.54	147/5.79	141/5.55	7/0.28
Типоразмер 2	187	171	115	128/5.04	148/5.83	142.1/5.59	7/0.28

Типоразмер 3

Трехфазные 05K5, 07K5, 11K0



МОДЕЛЬ	РАЗМЕРЫ, мм					
	A	B	C	D	E	F
Типоразмер 3	260	244	173	186	195	188

Глава 4. Программное обеспечение

4.1. Описание панели управления



4.1.1. Состояние индикаторов пульта управления:

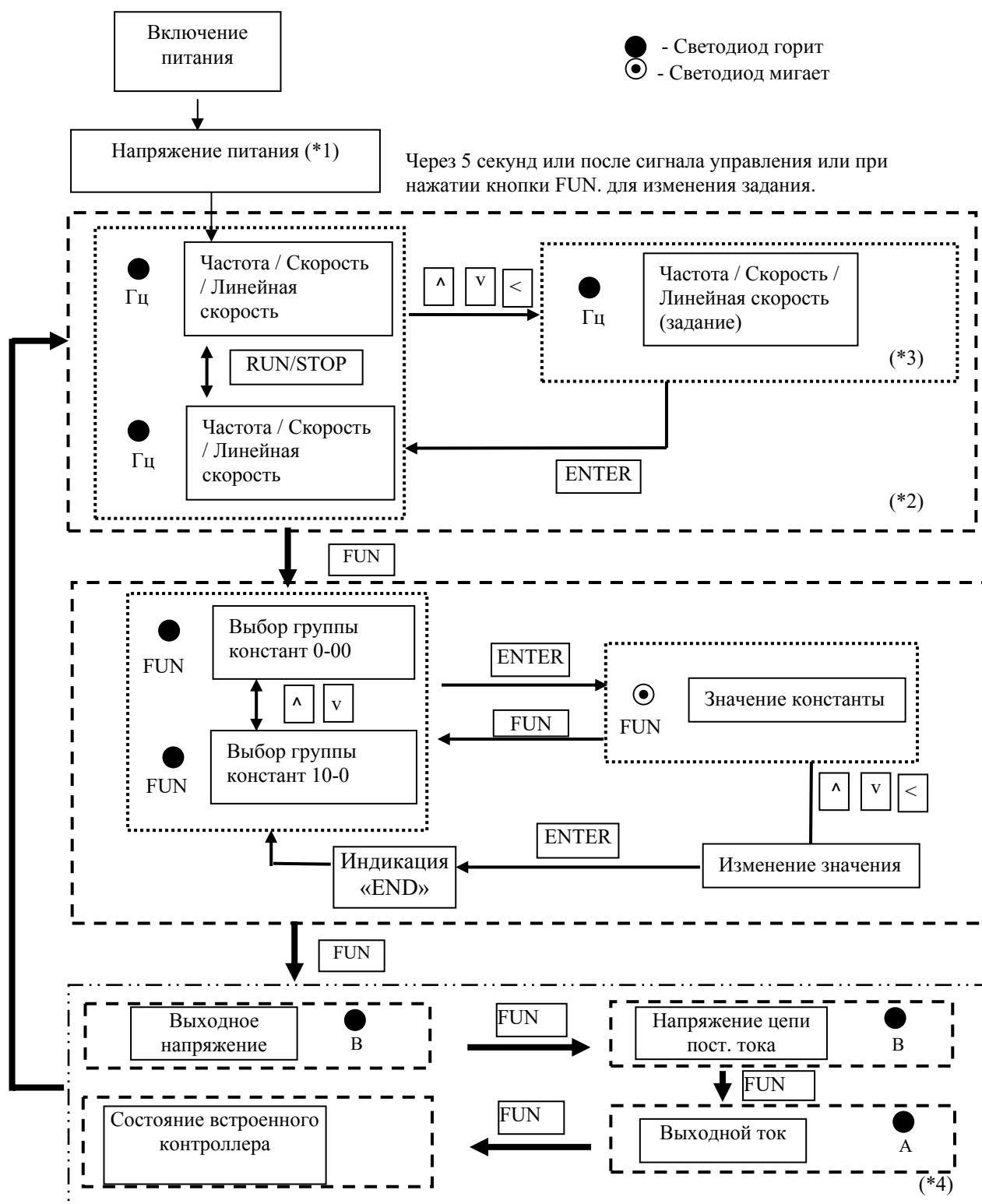
6. Светодиод **SEQ**: при 1-00 = 1/ 2/ 3 светится.
7. Светодиод **FRQ**: при 1-01 = 0/1/2 светится.
8. Светодиод **FWD**: вращение вперед (мигает при останове, горит при вращении)
9. Светодиод **REV**: вращение назад (мигает при останове, горит при вращении)
10. Четыре светодиода **FUN.**, **Hz/RPM**, **VOLT**, **AMP** и дисплей из четырех 7-сегментных индикаторов: см. описание работы с пультом управления.



Внимание

Во избежание повреждения клавиатуры не используйте при работе с ней отвертку или другие острые и твердые предметы.

4.1.2. Последовательность операций при работе с пультом управления.



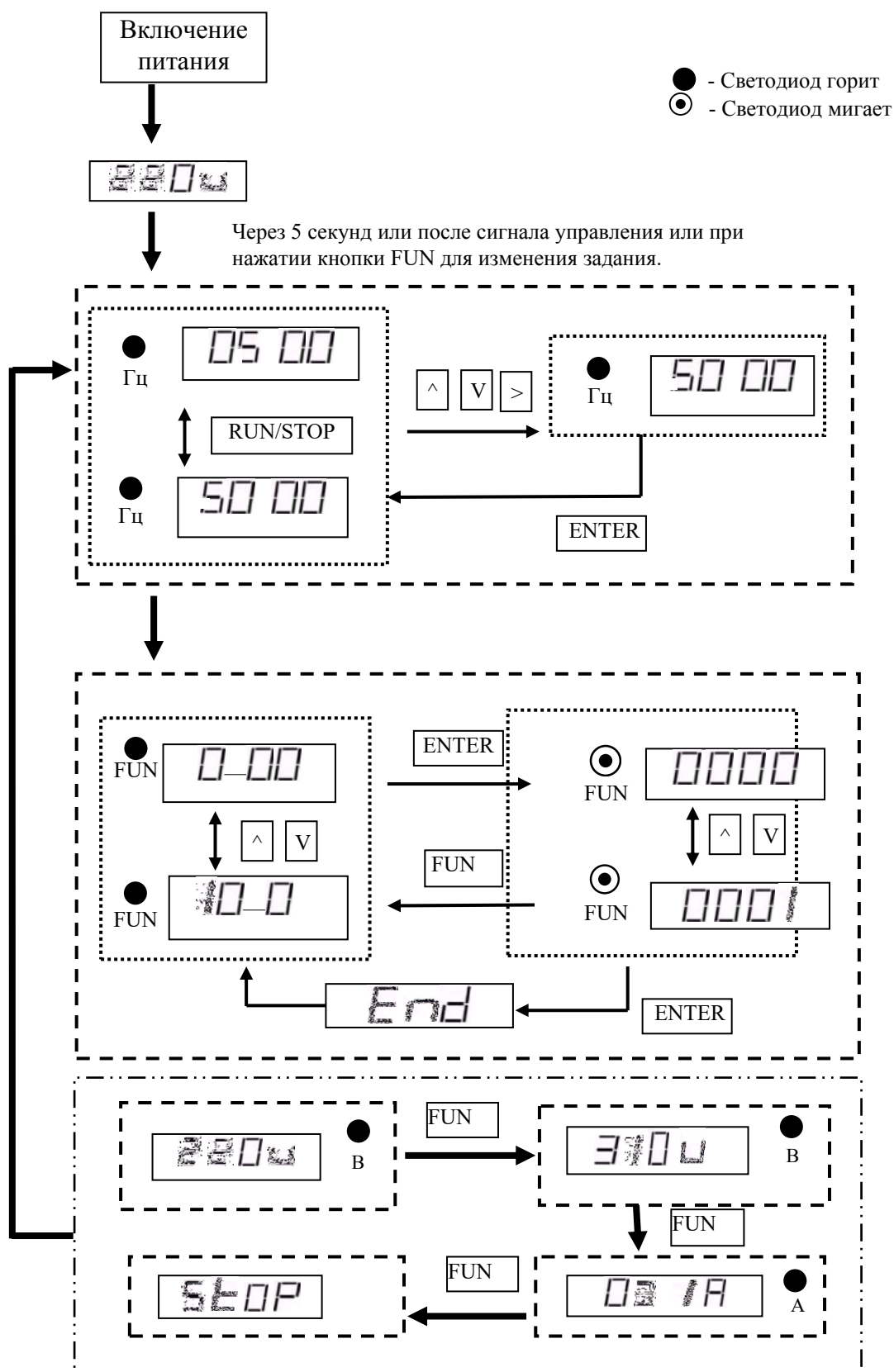
*1: После включения питания на дисплее мигает текущее значение константы 0-07 (напряжение питания).

*2: Отображаемая переменная определяется значением констант 4-04, 4-05.

*3: Если преобразователь остановлен, нажимать кнопку ВВОД не обязательно. См. примеры 1, 2.

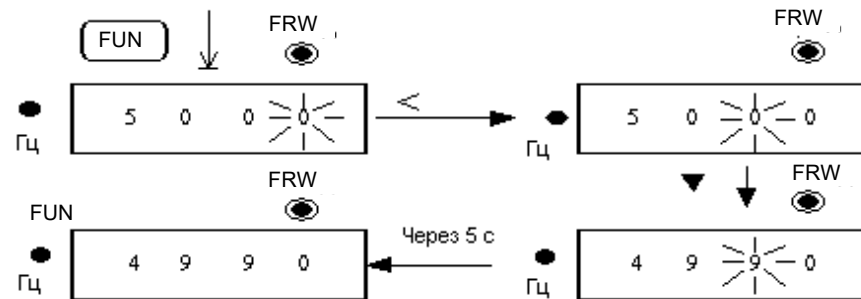
*4: Будут ли отображаться выходной ток, выходное напряжение, напряжение цепи постоянного тока, состояние встроенного контроллера – определяется константами 4-00 ... 4-03 соответственно.

4.1.3. Отображение информации на цифровом дисплее при работе с пультом управления.

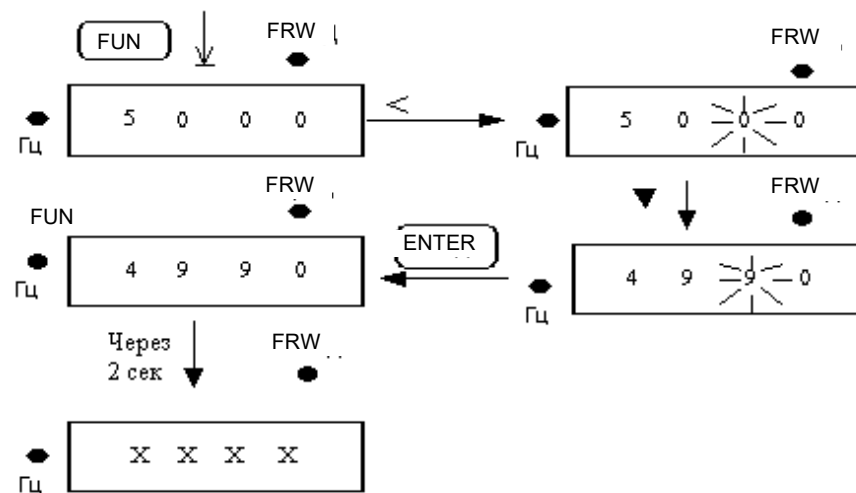


4.1.4. Примеры работы с пультом управления

Пример 1. Изменение частоты при остановленном двигателе

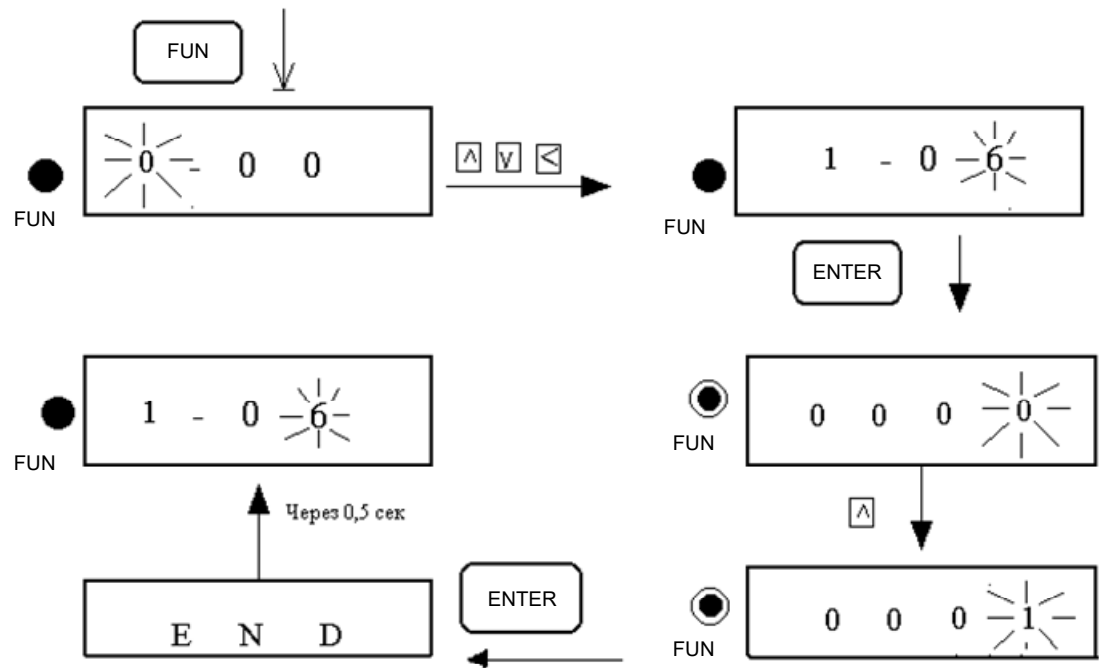


Пример 2. Изменение частоты во время работы

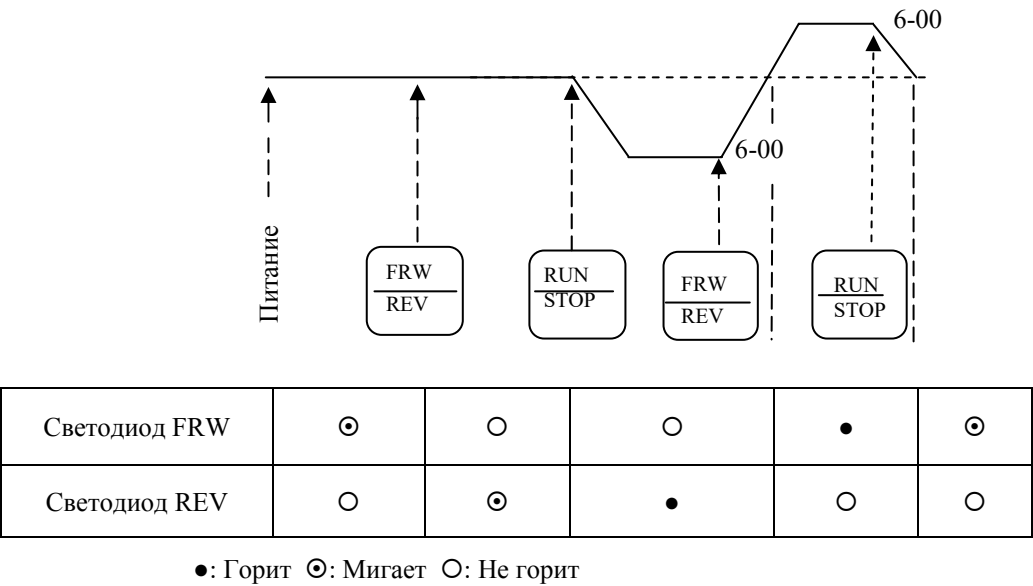


Примечание: X X X X обозначает текущую выходную частоту.

Пример 3. Изменение значений констант



Пример 4. Состояния светодиодных индикаторов при управлении.

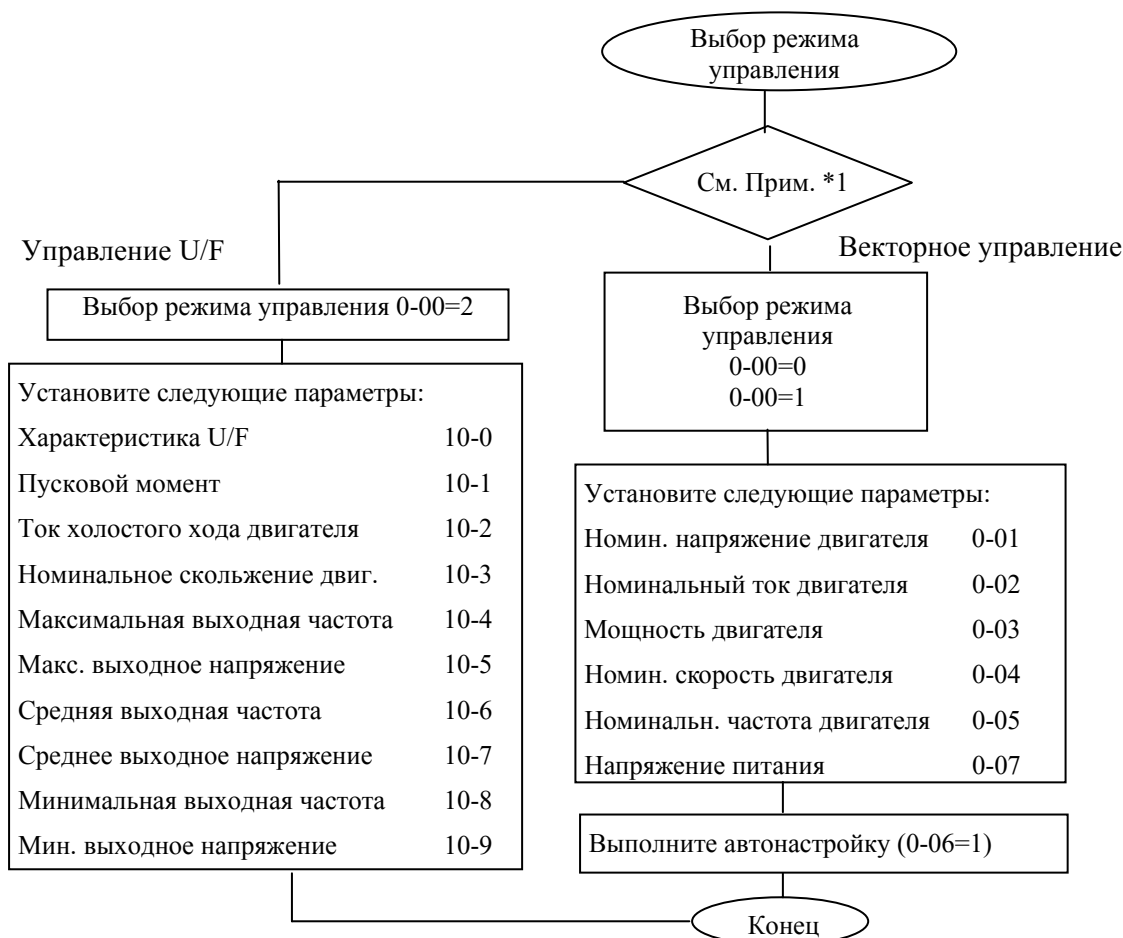


4.2. Выбор режима управления

Преобразователи серии VAT200 имеют три режима управления:

1. Режим векторного управления для нагрузки с постоянным моментом
2. Режим векторного управления с переменным крутящим моментом (предназначен для насосов и вентиляторов)
3. Режим управления U/F

Пользователь может выбрать любой режим при помощи пульта управления в соответствии с требованиями конкретного применения. По умолчанию установлен обычный режим векторного управления. Режим управления и параметры двигателя следует задать до начала работы в соответствии с приведенным ниже алгоритмом, (режим векторного управления подходит только для преобразователей той же мощности, что и двигатель, или на один типоразмер больше или меньше).



Примечания:

*1. Используйте режим управления U/F в следующих случаях:

- (1) К преобразователю одновременно подключаются несколько двигателей
- (2) Данные двигателя неизвестны
- (3) Мощности двигателя и преобразователя отличаются более, чем на один типоразмер

*2 Если к преобразователю одновременно подключаются несколько двигателей (только в режиме управления U/F), вводите параметры двигателя в соответствии со следующими правилами:

- (4) Выберите максимальную из номинальных частот двигателей
- (5) Выберите минимальное из номинальных напряжений двигателя
- (6) Выберите минимальную из номинальных скоростей двигателей
- (7) В качестве номинального тока используйте суммарный номинальный ток
- (8) В качестве номинальной мощности используйте суммарную номинальную мощность

*3 Если данные двигателя неизвестны, преобразователь будет использовать параметры, соответствующие стандартному двигателю.

*4 Если константа 0-00 равна 2, то при попытке автонастройки на дисплее появится сообщение "Err2".

4.3. Список программируемых функций преобразователя

4.3.1. Список групп констант

№ группы констант	Наименование группы	Краткое описание функций	№№ страниц
0-	Режим управления	Выбор режимов управления. Индикация текущих параметров.	27, 29, 39
1-	Режимы пуска / останова и задания частоты	Способы пуска/останова и задания частоты .	29, 40
2-	Режимы ручного / автоматического перезапуска	Режимы перезапуска при кратковременной потере питания и аварийных остановах.	30, 42
3-	Параметры функционирования	Уровень доступа к константам. Время разгона и торможения. S-кривые разгона/торможения. Верхний и нижний пределы рабочей частоты. Выбор запрещенных частот. Несущая частота. Параметры торможения постоянным током. Колебательный режим.	31, 44
4-	Режимы работы дисплея	Включение индикации выходного тока, напряжения, скорости и других параметров.	32, 48
5-	Многофункциональные входы	Программирование входных клемм управления для выполнения различных функций.	33, 49
6-	Установка фиксированных скоростей и скорости шагового режима с пульта управления	Задание до 8 фиксированных скоростей и скорости шагового режима.	34, 54
7-	Настройка аналоговых входных сигналов	Выбор коэффициентов усиления, смещения и наклона характеристики аналоговых входов AI1 и AI2(S6).	34, 54
8-	Настройка многофункциональных выходных реле и выходных сигналов	Программирование аналогового выхода для контроля основных параметров. Программирование дискретных выходов для выполнения различных функций.	35, 55
9-	Функции защиты двигателя и преобразователя	Настройка характеристик: защиты двигателя от перегрузки; предотвращения срыва; защиты от перегрузки по моменту.	35, 57
10-	Настройка характеристик U/F	Выбор одной из 18 фиксированных характеристик U/f и характеристики, задаваемой пользователем.	36, 59
11-	Настройка параметров ПИД-регулятора	Выбор режима работы ПИД-регулятора, настройка параметров ПИД-регулятора для регулирования технологических параметров (например - давления, температуры) при работе преобразователя с датчиком обратной связи.	37, 62
12-	Настройка ПИД-регулятора при потере обратной связи	Настройка параметров определения потери обратной связи ПИД-регулятора. Способы управления приводом при потере обратной связи ПИД-регулятора.	37, 64
13-	Параметры управления по последовательной линии связи	Выбор параметров при управлении преобразователем от PLC или ПК.	38, 65
14-	Параметры автонастройки	Параметры двигателя, которые записываются в память преобразователя в процессе автонастройки.	38, 66
15-	Индикация параметров преобразователя и восстановление заводских уставок	Индикация модели преобразователя и версии программного обеспечения. Список последних 3 ошибок. Индикация времени наработки преобразователя. Восстановление заводских уставок.	38, 67

4.3.2. Таблицы констант

Группа 0 - Режим управления

№ константы	Наименование	Значение и описание	Заводская уставка	Примечания
0-00	Режим управления	0000: Векторное (обычное) 0001: Векторное (переменный момент) 0002: U/F (по константам группы 10- Настройка характеристик U/F)	0000	*3
0-01	Номинальное напряжение двигателя (В)	-----		*3*4
0-02	Номинальный ток двигателя (А)	-----		*3*4
0-03	Номинальная мощность двигателя (кВт)	-----		*3*4
0-04	Номинальная скорость двигателя (об/мин)	-----		*3*4
0-05	Номинальная частота двигателя (Гц)	-----		*3*4
0-06	Автонастройка	0000: Отключена 0001: Включена	0000	
0-07	Напряжение питания (В)	Класс 220В: 170.0~264.0 Класс 380В: 323.0~528.0		*3

Группа 1 - Режимы пуска / останова и задания частоты

№ константы	Наименование	Значение и описание	Заводская уставка	Примечания
1-00	Выбор источника команды ПУСК	0000: Пульт управления 0001: Внешние клеммы Пуск / Стоп (См. 1-01) 0002: Последовательная линия связи 0003: Встроенный PLC	0000	
1-01	Управление от внешних клемм	0000: Вперед/Стоп - Назад/Стоп 0001: Пуск/Стоп - FRW/REV 0002: 3-проводное управление Пуск/Стоп	0000	
1-02	Запрет обратного вращения	0000: Обратное вращение разрешено 0001: Обратное вращение запрещено	0000	
1-03	Кнопка СТОП пульта управления	0000: Кнопка СТОП работает 0001: Кнопка СТОП отключена	0000	
1-04	Выбор режима пуска	0000: Обычный пуск 0001: Пуск с поиском скорости	0000	
1-05	Выбор режима торможения	0000: Торможение до останова с инъекцией постоянного тока (Быстрый останов) 0001: Останов выбегом		

1-06	Выбор источника задания частоты	0000: Кнопки на пульте управления 0001: Потенциометр на пульте управления 0002: Внешний аналоговый сигнал или внешний потенциометр 0003: Задание частоты сигналами Больше/Меньше, поступающими через многофункциональные входы (S1 - S6) 0004: Последовательная линия связи	0000	
1-07	Использование кнопки ВВОД при задании частоты	0000: После изменения задания кнопками $\wedge$ / $\vee$ необходимо нажать кнопку ВВОД. 0001: Частота изменяется непосредственно при нажатии кнопок $\wedge$ / $\vee$.	0000	

Группа 2- Режимы ручного / автоматического перезапуска

№ константы	Наименование	Значение и описание	Заводская установка	Примечания
2-00	Автоматический перезапуск при потере питающего напряжения	0000: Перезапуск при потере питания запрещен 0001: Перезапуск при потере питания разрешен 0002: Перезапуск при потере питания разрешен при сохранении питания процессора.	0000	
2-01	Допустимая длительность потери питающего напряжения (сек)	0.0 - 2.0	0.5	
2-02	Задержка автоматического перезапуска (сек)	0.0 - 800.0	0.0	
2-03	Число попыток автоматического перезапуска	0 - 10	0	
2-04	Режим автоматического перезапуска	0000: С поиском скорости 0001: Обычный пуск	0000	
2-05	Автоматический пуск после подачи питания	0000: Автоматический пуск после подачи питания разрешен 0001: Автоматический пуск после подачи питания запрещен	0000	
2-06	Задержка включения (сек)	0.0-300.0	0.0	
2-07	Режим перезапуска	0000: Перезапуск разрешен только при отсутствии команды Пуск 0001: Перезапуск разрешен независимо от наличия команды Пуск	0000	
2-08	Время торможения за счет кинетической энергии	0.0: Режим отключен 0.1~25.0: Время торможения за счет кинетической энергии	0.0	

Группа 3- Параметры функционирования

№ кон- станты	Наименование	Значение и описание	Заводская установка	Приме- чания
3-00	Верхний предел частоты (Гц)	0.01 - 650.00	50.00	
3-01	Нижний предел частоты (Гц)	0.00 - 650.00	0.00	
3-02	Время разгона 1 (сек)	0.1 – 3600.0	10.0	*1
3-03	Время торможения 1 (сек)	0.1 – 3600.0	10.0	*1
3-04	S - кривая разгона / торможения 1 (сек)	0.0 - 4.0	0.2	
3-05	S - кривая разгона / торможения 2 (сек)	0.0 - 4.0	0.2	
3-06	Время разгона 2 (сек)	0.1 – 3600.0	10.0	*1
3-07	Время торможения 2 (сек)	0.1 – 3600.0	10.0	*1
3-08	Время разгона в шаговом режиме (сек)	0.1 - 25.5	0.5	*1
3-09	Время торможения в шаговом режиме (сек)	0.1 - 25.5	0.5	*1
3-10	Частота начала торможения постоянным током (Гц)	0.1 - 10.0	1.0	
3-11	Уровень торможения постоянным током (%)	0.0 – 300.0	5.0	
3-12	Время торможения постоянным током (сек)	0.0 - 25.5	0.5	
3-13	Частота перескока 1 (Гц)	0.00 - 650.00	0.0	*1
3-14	Частота перескока 2 (Гц)	0.00 - 650.00	0.0	*1
3-15	Частота перескока 3 (Гц)	0.00 - 650.00	0.0	*1
3-16	Диапазон перескока (±Гц)	0.00 - 30.00	0.0	*1
3-17	Уровень доступа к константам	0000: Разрешено изменение всех констант 0001: Запрещено изменение констант 6- 00...6-08 0002: Запрещено изменение всех констант, кроме 6-00...6-08 0003: Все изменения запрещены	0000	
3-18	Копирование данных	0000: Отключено 0001: Запись параметров преобразователя в модуль копирования 0002: Запись параметров из модуля копирования в память преобразователя 0003: Сравнение параметров преобразователя и модуля копирования	0000	
3-19	Управление вентилятором	0000: Автоматическое (в зависимости от температуры) 0001: Работает только при вращении двигателя 0002: Работает постоянно 0003: Выключен	0000	
3-20	Режим экономии энергии	0000: Отключен 0001: Включается через многофункциональные входы	0000	*5
3-21	Коэффициент экономии энергии (%) *1	0 - 100	80	*5
3-22	Несущая частота (кГц)	2 - 16	10	

3-23	Центральная частота колебательного режима (%)	5.00 – 100.00	20.00	
3-24	Амплитуда колебаний (%)	0.1 – 20.0	10.0	
3-25	Провал амплитудного значения (%)	0.0 – 50.0	0.0	
3-26	Время разгона для колебательного режима (сек)	0.5 – 60.0	10.0	
3-27	Время торможения для колебательного режима (сек)	0.5 – 60.0	10.0	
3-28	Повышение центральной частоты	0.0 – 20.0	10.0	
3-29	Снижение центральной частоты	0.0 – 20.0	10.0	

Группа 4- Режимы работы дисплея

№ константы	Наименование	Значение и описание	Заводская установка	Примечания
4-00	Отображение тока двигателя	0000: Отключено 0001: Включено	0000	*1
4-01	Отображение напряжения на двигателе	0000: Отключено 0001: Включено	0000	*1
4-02	Отображение напряжения цепи постоянного тока	0000: Отключено 0001: Включено	0000	*1
4-04	Отображение линейной скорости	0 - 9999	1800	*1
4-05	Режим отображения линейной скорости	0000: Отображается выходная частота привода 0001: Линейная скорость с точностью до единиц (xxxx) 0002: Линейная скорость с одним десятичным разрядом (xxx.x) 0003: Линейная скорость с двумя десятичными разрядами (xx.xx) 0004: Линейная скорость с тремя десятичными разрядами (x.xxx)	0000	*1
4-06	Отображение обратной связи ПИД-регулятора	0000: Отключено 0001: Включено	0000	*1

Группа 5- Многофункциональные входы

№ константы	Наименование	Значение и описание	Заводская установка	Примечания
5-00	Многофункциональный вход S1	0000: Команда Вперед/Стоп 0001: Команда Назад/Стоп 0002: Фиксированная скорость 1 (6-02) 0003: Фиксированная скорость 2 (6-03)	0000	
5-01	Многофункциональный вход S2	0004: Фиксированная скорость 3 (6-05) 0005: Шаговый режим 0006: Разгон/Торможение 1/2 0007: Аварийный останов (НО контакт)	0001	
5-02	Многофункциональный вход S3	0008: Блокировка 0009: Поиск скорости 0010: Экономия энергии 0011: Местное управление	0002	
5-03	Многофункциональный вход S4	0012: Управление по последовательной линии связи 0013: Прекращение разгона / замедления	0003	
5-04	Многофункциональный вход S5	0014: Команда БОЛЬШЕ 0015: Команда МЕНЬШЕ 0016: Задание скорости от внешних клемм	0004	
5-05	Многофункциональный вход S6	0017: Отключение ПИД-регулятора 0018: Сброс ошибки 0019: Вход PLC для подключения энкодера (клемма S5) 0020: Вход датчика обратной связи ПИД-регулятора AI2 (клемма S6) 0021: Смещение 1 сигнала AI2 (клемма S6) 0022: Смещение 2 сигнала AI2 (клемма S6) 0023: Выбор основного аналогового входа (клемма AIN) 0024: Функция PLC	0018	
5-06	Многофункциональный вход AIN	0025: Колебательный режим 0026: Повышение центральной частоты 0027: Снижение центральной частоты 0028: Режим замедления за счет кинетической энергии (см. 2-08) 0029: Аварийный останов (НЗ контакт)	0023	
5-07	Число опросов сигнала на многофункциональных входах S1 - S6	1 – 100	5	

5-08	Режимы останова при управлении частотой в режиме БОЛЬШЕ/МЕНЬШЕ	0000: Если многофункциональные входы запрограммированы на режим управления частотой БОЛЬШЕ/МЕНЬШЕ, текущее задание сохранится при останове привода. В режиме останова функция БОЛЬШЕ/МЕНЬШЕ не работает. 0001: Используется режим БОЛЬШЕ/МЕНЬШЕ. Задание частоты сбрасывается на 0 Гц при останове привода. 0002: Если многофункциональные входы запрограммированы на режим управления частотой БОЛЬШЕ/МЕНЬШЕ, текущее задание сохранится при останове привода. В режиме останова работает функция БОЛЬШЕ/МЕНЬШЕ. *7	0000	
5-09	Шаг изменения частоты в режиме БОЛЬШЕ/МЕНЬШЕ (Гц)	0.00 – 5.00	0.00	

Группа 6- Установка фиксированных скоростей и скорости шагового режима с пульта управления

№ константы	Наименование	Значение и описание	Заводская установка	Примечания
6-00	Задание частоты с пульта (Гц)	0.00 - 650.00	5.00	*1
6-01	Частота шагового режима (Гц)	0.00 - 650.00	2.00	*1
6-02	Фиксированная скорость 1 (Гц)	0.00 - 650.00	5.00	*1
6-03	Фиксированная скорость 2 (Гц)	0.00 - 650.00	10.00	*1
6-04	Фиксированная скорость 3 (Гц)	0.00 - 650.00	20.00	*1
6-05	Фиксированная скорость 4 (Гц)	0.00 - 650.00	30.00	*1
6-06	Фиксированная скорость 5 (Гц)	0.00 - 650.00	40.00	*1
6-07	Фиксированная скорость 6 (Гц)	0.00 - 650.00	50.00	*1
6-08	Фиксированная скорость 7 (Гц)	0.00 - 650.00	60.00	*1

Группа 7- Настройка аналоговых входных сигналов

№ константы	Наименование	Значение и описание	Заводская установка	Примечания
7-00	Коэффициент входа AIN (%)	0 - 200	100	*1
7-01	Смещение по входу AIN (%)	0 - 100	0	*1
7-02	Направление смещения по входу AIN	0000: Положительное 0001: Отрицательное	0000	*1
7-03	Наклон характеристики входа AIN	0000: Возрастающая 0001: Убывающая	0000	*1
7-04	Число опросов сигнала на входе AIN (AIN, AI2)	1 - 100	50	
7-05	Коэффициент входа AI2 (%) (S6)	0 - 200	100	*1

Группа 8- Настройка многофункциональных выходных сигналов

№ константы	Наименование	Значение и описание	Заводская установка	Примечания
8-00	Выбор сигнала на аналоговом выходе (клемма FM+)	0000: Выходная частота 0001: Заданная частота 0002: Выходное напряжение 0003: Напряжение цепи постоянного тока 0004: Ток двигателя 0005: Обратная связь ПИД-регулятора *7	0000	*1
8-01	Коэффициент аналогового выхода (%)	0 - 200	100	*1
8-02	Назначение дискретного выхода R1A-R1B-R1C	0000: Работа 0001: Достижение заданной частоты (Частота задания $\pm 8-05$) 0002: Достижение указанной частоты ($8-04 \pm 8-05$) 0003: Частота выше указанной ($> 8-04$) 0004: Частота ниже указанной ($< 8-04$) 0005: Перегрузка по моменту 0006: Ошибка 0007: Автоматический перезапуск 0008: Потеря напряжения питания 0009: Режим быстрого останова 0010: Останов выбегом 0011: Перегрузка двигателя 0012: Перегрузка преобразователя 0013: Потеря сигнала обратной связи ПИД-регулятора 0014: Управление от встроенного PLC 0015: Питание подано *7	0006	
8-03	Назначение дискретного выхода R2A-R2B		0000	
8-04	Указанная частота (Гц) (Для 8-02: 0002...0004)	0.00 - 650.00	0.00	*1
8-05	Точность согласования частоты ($\pm$ Гц)	0.00 - 30.00	2.00	*1

Группа 9- Функции защиты привода и нагрузки

№ константы	Наименование	Значение и описание	Заводская установка	Примечания
9-00	Предотвращение срыва при разгоне	0000: Включено 0001: Отключено	0000	
9-01	Уровень предотвращения срыва при разгоне (%)	50 - 300	200	
9-02	Предотвращение срыва при торможении	0000: Включено 0001: Отключено	0000	
9-03	Уровень предотвращения срыва при торможении (%)	50 - 300	200	
9-04	Предотвращение срыва при работе	0000: Включено 0001: Отключено	0000	

9-05	Уровень предотвращения срыва при работе (%)	50 - 300	200	
9-06	Выбор времени торможения при предотвращении срыва во время работы	0000: Константа 3-03 0001: Константа 9-07	0000	
9-07	Время торможения при предотвращении срыва (сек)	0.1 – 3600.0	3.0	
9-08	Электронная защита двигателя от перегрузки	0000: Включена 0001: Отключена	0000	
9-09	Тип двигателя	0000: Стандартный электродвигатель 0001: Электродвигатель для работы с преобразователем частоты	0000	
9-10	Перегрузочная характеристика двигателя	0000: Постоянный момент (Перегрузка = 103 %) (150 % в течение 1 мин.) 0001: Переменный момент (Перегрузка = 113 %) (123 % в течение 1 мин.)	0000	
9-11	Действия при срабатывании защиты от перегрузки	0000: Останов выбегом 0001: Привод продолжает работать	0000	
9-12	Защита от перегрузки по моменту	0000: Отключена 0001: Включена при работе на заданной частоте 0002: Включена при работе привода	0000	
9-13	Действия при срабатывании защиты от перегрузки по моменту	0000: Привод продолжает работать 0001: Останов выбегом	0000	
9-14	Уровень срабатывания защиты от перегрузки по моменту (%)	30 - 200	160	
9-15	Задержка срабатывания защиты от перегрузки по моменту (сек)	0.0 - 25.0	0.1	

Группа 10- Настройка характеристик В/Гц

№ константы	Наименование	Значение и описание	Заводская установка	Примечания
10-0	Характеристики U/F	0 - 18	0	*5
10-1	Коррекция характеристики U/F (Повышение пускового момента) (%)	0 – 30.0	0.0	*1*5
10-2	Ток холостого хода двигателя (А)	-----		*4*5
10-3	Компенсация скольжения (%)	0.0 – 100.0	0.0	*1*5
10-4	Максимальная частота (Гц)	50.00 - 650.00	50.00	*5
10-5	Напряжение при максимальной частоте (%)	0.0 - 100.0	100.0	*5
10-6	Средняя частота (Гц)	0.10 - 650.00	25	*5
10-7	Напряжение на средней частоте (%)	0.0 - 100.0	50	*5
10-8	Минимальная частота (Гц)	0.10 - 650.00	0.50	*5
10-9	Напряжение при минимальной частоте (%)	0.0 - 100.0	1.0	*5

Группа 11- Настройка параметров ПИД-регулятора

№ константы	Наименование	Значение и описание	Заводская установка	Примечания
11-0	Выбор режима	0000: Отключен 0001: Управление дифференциальной составляющей (D) по ошибке 0002: Управление D по обратной связи 0003: Обратное управление D по ошибке 0004: Обратное управление D по обратной связи 0005: Задание частоты + Управление D по ошибке 0006: Задание частоты + Управление D по обратной связи 0007: Задание частоты + Обратное управление D по ошибке 0008: Задание частоты + Обратное управление D по обратной связи	0000	
11-1	Коэффициент обратной связи (%)	0.00 - 10.00	1.00	*1
11-2	Пропорциональная составляющая (%)	0.0 - 10.0	1.0	*1
11-3	Интегральная составляющая (сек)	0.0 - 100.0	10.0	*1
11-4	Дифференциальная составляющая (сек)	0.00 - 10.00	0.00	*1
11-5	Сдвиг выходного сигнала ПИД-регулятора	0000: Положительный 0001: Отрицательный	0000	*1
11-6	Величина сдвига (%)	0 - 109	0	*1
11-7	Время задержки выходного фильтра (сек)	0.0 - 2.5	0.0	*1

Группа 12 - Настройка ПИД-регулятора при потере обратной связи

№ константы	Наименование	Значение и описание	Заводская установка	Примечания
12-0	Определение потери обратной связи	0000: Отключено 0001: Включено – привод продолжает работать 0002: Включено – привод останавливается	0000	
12-1	Уровень определения потери обратной связи (%)	0 - 100	0	
12-2	Задержка определения потери обратной связи (сек)	0.0 -25.5	1.0	
12-3	Уровень ограничения интегральной составляющей (%)	0 - 109	100	*1
12-4	Сброс интегральной составляющей при равенстве сигналов обратной связи и задания	0000: Отключен 0001: Через 1 сек 0030: Через 30 сек	0000	
12-5	Допустимая ошибка после обнуления интегральной составляющей (единицы) (1 ед. = 1/8192)	0 - 100	0	

12-6	Тип сигнала обратной связи	0000: 0 - 10В 0001: 4 - 20мА	0000	
12-7	Частота перехода ПИД-регулятора в "спящий" режим	0.00 - 650.00	0.0	
12-8	Задержка перехода в "спящий" режим	0.0-25.5	0.0	

Группа 13- Параметры управления по последовательной линии связи

№ константы	Наименование	Значение и описание	Заводская установка	Примечания
13-0	Адрес устройства	1 - 254	1	*2*3
13-1	Скорость обмена (бит/с)	0000: 4800 0001: 9600 0002: 19200 0003: 38400	0003	*2*3
13-2	Количество стоповых бит	0000: 1 0001: 2	0000	*2*3
13-3	Контроль четности	0000: Отсутствует 0001: Четно 0002: Нечетно	0000	*2*3
13-4	Формат данных	0000: 8 бит 0001: 7 бит	0000	*2*3

Группа 14- Параметры автонастройки

№ константы	Наименование	Значение и описание	Заводская установка	Примечания
14-0	Сопротивление статора (Ом)	-----		*3*4
14-1	Сопротивление ротора (Ом)	-----		*3*4
14-2	Эквивалентная индуктивность (мГн)	-----		*3*4
14-3	Ток намагничивания (А)	-----		*3*4
14-4	Потери в стали	-----		*3*4

Группа 15- Индикация параметров преобразователя и восстановление заводских уставок

№ константы	Наименование	Значение и описание	Заводская установка	Примечания
15-0	Модель преобразователя	(См. с. 66)		*3
15-1	Версия программного обеспечения	-----	-----	*3
15-2	Список ошибок (Последние 3 ошибки)	(См. с. 67)	-----	*3
15-3	Общее время работы (часы)	0 - 9999	-----	*3
15-4	Общее время работы (часы x10000)	0 - 27	-----	*3
15-5	Режим подсчета времени работы	0000: Общее время работы 0001: Время работы под нагрузкой	0000	*3
15-6	Восстановление заводских значений констант и сброс PLC	1110: Возврат к заводским уставкам для 50 Гц 1111: Возврат к заводским уставкам для 60 Гц 1112: Сброс программы PLC	0000	

- Примечания:
- *1 константа может быть изменена в процессе работы
 - *2 константа не может быть изменена в процессе обмена данными с ПК
 - *3 константа не изменяется при восстановлении заводских уставок
 - *4 константа изменяется в зависимости от модели преобразователя
 - *5 константа может быть изменена только в режиме U/F

4.4. Описание функций преобразователя

Группа констант 0: Режим управления

0-00: Режим управления
 0000: Векторное (постоянный момент)
 0001: Векторное (переменный момент)
 0002: Режим U/F

Рекомендации по выбору режима управления для конкретной нагрузки:

1. Обычное векторное управление предназначено для управления большинством нагрузок с постоянным или быстро меняющимся моментом.
2. Векторное управление для переменного момента подходит для работы с нагрузками вентиляторного типа (насосы, вентиляторы, компрессоры). Ток намагничивания двигателя в этом режиме меняется в зависимости от нагрузки, что снижает общее значение тока и соответственно уменьшает потребление энергии.
3. Режим U/F используется в тех случаях, когда к преобразователю подключается несколько двигателей, а также когда мощность двигателя отличается от мощности преобразователя или данные двигателя неизвестны. В режиме U/F необходимо установить констант группы 10 в соответствии со свойствами нагрузки.

0-01: Номинальное напряжение двигателя (В)
0-02: Номинальный ток двигателя (А)
0-03: Номинальная мощность двигателя (кВт)
0-04: Номинальная скорость двигателя (об/мин)
0-05: Номинальная частота двигателя (Гц)
0-06: Автонастройка
 0000: Отключена
 0001: Включена

Перед первым включением двигателя (или замене двигателя) необходимо ввести данные с заводской таблички двигателя и выполнить автонастройку, если выбран режим векторного управления. Процедура автонастройки: сначала при остановленном двигателе введите значения констант 0-01~0-05 с заводской таблички, затем установите 0-06 = 0001 и нажмите кнопку ВВОД, при этом на двигатель будет подано напряжение. По окончании процесса автонастройки напряжение с двигателя снимается. Измеренные параметры двигателя будут автоматически записаны в группу констант 14.



Предупреждение

1. В процессе автонастройки двигатель не вращается, а на дисплей выводится сообщение -АТ-.
2. Во время автонастройки входные сигналы на клеммах управления игнорируются.
3. Перед автоматической настройкой убедитесь в том, что двигатель остановлен.
4. Автоматическая настройка применима только к режимам векторного управления (0-00 = 0000 или 0-00 = 0001).

0-07 Напряжение питания (В)
 Класс 220В: 170.0~264.0
 Класс 380В: 323.0~528.0

Для правильной работы преобразователя введите реальное напряжение сети.

Группа констант 1: Режимы пуска/останова и задания частоты

1-00 : Выбор источника команды Пуск
0000: Пульт управления
0001: Внешние клеммы
0002: Последовательная линия связи
0003: Встроенный PLC

- 1) 1-00=0000 преобразователь управляется с клавиатуры.
- 2) 1-00=0001 преобразователь управляется внешними сигналами, подаваемыми на клеммы TM2, но кнопка СТОП при этом также функционирует (см. описание 1-03).

Примечание: при 1-00=0001 обратите внимание на значения констант 2-00, 2-01, 2-02 и 2-03 для обеспечения защиты механизма и безопасности персонала.

- 3) 1-00=0002 преобразователь управляется по последовательной линии связи (через разъем CON2).
- 4) 1-00=0003 преобразователь управляется от встроенного контроллера (PLC).

1-01 : Управление от внешних клемм
0000: Вперед/Стоп - Назад/Стоп
0001: Пуск/Стоп - FRW/REV
0002: 3-проводное управление пуском/остановом

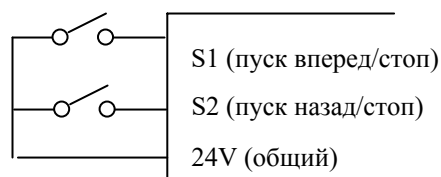
- 1) Константа 1-01 действует только при 1-00 = 0001 (внешнее управление).
- 2) При 1-00 = 0001 (внешнее управление), кнопка СТОП продолжает функционировать в целях безопасности (см. описание 1-03).
- 3) Одновременная подача команд Вперед и Назад воспринимается как команда Стоп.

1-01 = 0000, схемы управления:

(1). При управлении NPN:

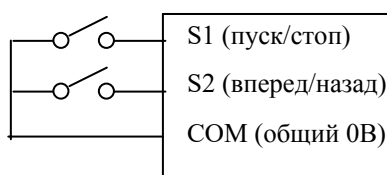


(2). При управлении PNP:

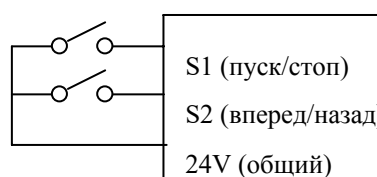


1-01 = 0001, схемы управления:

(1). При управлении NPN:

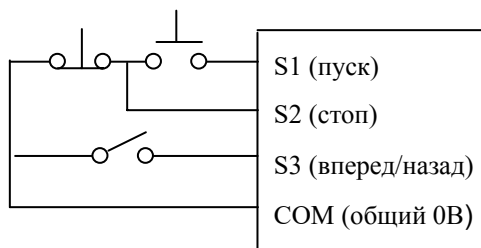


(2). При управлении PNP:

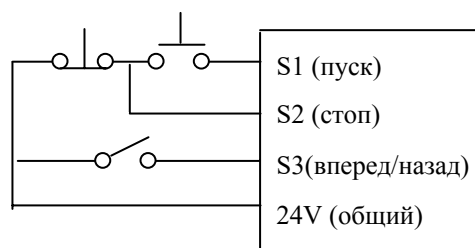


1-01 = 0002, схемы управления:

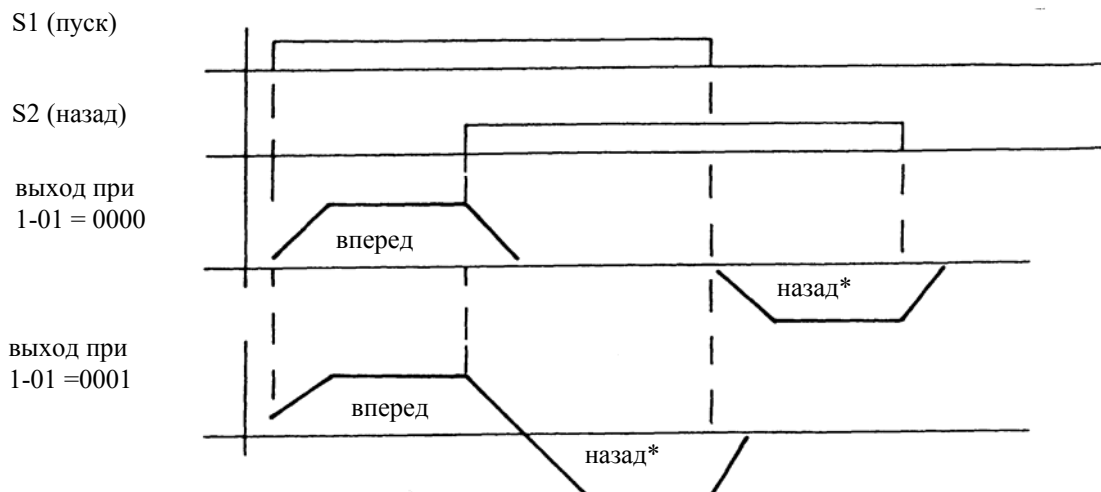
(1). При управлении NPN:



(2). При управлении PNP:



Примечание: При трехпроводном управлении назначение клеммы S3 не может быть изменено (см. 5-02).



Примечание: при 1-02=0001 команда "назад" игнорируется.

1-02 : Запрет обратного вращения	0000: Обратное вращение разрешено 0001: Обратное вращение запрещено
---	--

При 1-02=0001 команда "назад" игнорируется.

1-03 : Кнопка СТОП пульта управления	0000: Кнопка СТОП работает 0001: Кнопка СТОП отключена
---	---

Только при 1-03=0000 кнопка СТОП может использоваться для останова преобразователя.

1-04 : Выбор режима пуска	0000: Обычный пуск 0001: Пуск с поиском скорости
----------------------------------	---

- 1) При 1-04=0000 преобразователь разгоняет двигатель с нулевой до заданной частоты за заданное время.
- 2) При 1-04=0001 преобразователь сначала определяет текущую скорость двигателя, а затем разгоняет двигатель с этой скорости до заданной.

1-05 : Выбор режима торможения	0000: Торможение до останова с инжекцией постоянного тока (Быстрый останов) 0001: Останов выбегом
---------------------------------------	--

- 1) При 1-05=0000 преобразователь при получении команды "стоп" снижает выходную частоту до нуля за заданное время.
- 2) При 1-05=0001 преобразователь при получении команды "стоп" отключает выходное напряжение, при этом двигатель останавливается выбегом.

1-06 : Выбор источника задания частоты
0000: Кнопки на пульте управления
0001: Потенциометр на пульте управления
0002: Внешний аналоговый сигнал или внешний потенциометр
0003: Задание частоты сигналами Больше/Меньше, поступающими через многофункциональные входы (S1 - S6)
0004: Последовательная линия связи

- 1) При 1-06=0001 задание частоты устанавливается потенциометром на пульте управления. Если одна из констант 5-00...5-06 равен 16 и соответствующий многофункциональный вход включен, задание частоты определяется значением аналогового сигнала на входной клемме (ТМ2).
- 2) При 1-06=0002 задание частоты определяется значением аналогового сигнала на соответствующей клемме (ТМ2). Если одна из констант 5-00...5-06 равна 16, а соответствующий многофункциональный вход включен, задание частоты устанавливается потенциометром на пульте управления.
- 3) Задание частоты сигналами Больше/Меньше подробно изложено в описании констант 5-00...5-06.

- 4) Приоритет заданий частоты: внутренний PLC > колебательный режим > шаговый режим > фиксированная скорость > кнопки ▲ ▼ на пульте или команды Больше/Меньше или последовательная линия связи.

1-07: Управление кнопками ▲ ▼ во время вращения

0000: После изменения задания кнопками ▲ ▼ необходимо нажать кнопку ВВОД

0001: Частота изменяется непосредственно при нажатии кнопок ▲ ▼

Группа констант 2: Режимы ручного / автоматического перезапуска

2-00: Кратковременная потеря напряжения питания и перезапуск

0000: Перезапуск при потере питания запрещен

0001: Перезапуск при потере питания разрешен

0002: Перезапуск при потере питания разрешен при сохранении питания

процессора

2-01 : Допустимая длительность потери питающего напряжения (сек): 0.0 - 2.0 сек

- 1) При включении мощных потребителей возможны провалы напряжения в сети ниже минимально допустимого уровня, при этом преобразователь отключает выходное напряжение. Если напряжение сети восстановится в течение времени, заданной константы 2-01, преобразователь может либо вновь запустить двигатель, выполнив определение скорости, начиная с частоты, на которой произошло отключение, либо остаться в остановленном состоянии с сообщением "LV-C" на дисплее.
 - 2) Допустимое время потери питания зависит от мощности преобразователя и нагрузки, и лежит в диапазоне от 1 до 2 сек.
 - 3) 2-00=0000: после потери питания преобразователь не перезапускается.
 - 4) 2-00=0001: если длительность потери питания меньше значения 2-01, преобразователь выполнит автоматический запуск с определением скорости через 0.5 сек после восстановления питания, при этом число перезапусков не ограничено.
 - 5) 2-00=0002: если длительность потери питания дольше значения 2-01, но напряжение питания процессора преобразователя сохранилось, преобразователь выполняет пуск в соответствии со значениями констант 1-00 и 2-04 и состоянием внешних переключателей на момент восстановления напряжения сети.
- Примечание: При 1-00=0001, 2-04=0000, 2-00=0001 или 0002, если питание отсутствует достаточно долго, отключите преобразователь во избежание повреждения механизма и получения травм при восстановлении питания.

2-02 Задержка автоматического перезапуска: 0 ... 800.0 сек

2-03 Число попыток автоматического перезапуска: 0 ... 10 раз

- 1) При 2-03=0 преобразователь не будет выполнять автоматический перезапуск после аварийных отключений.
- 2) При 2-03>0 и 2-02= 0:
Преобразователь будет выполнять пуск с определением скорости через 0,5 сек после отключения. Двигатель будет разгоняться от скорости, которую он сохранил, вращаясь по инерции, до частоты задания.
- 3) При 2-03>0 и 2-02>0:
После сигнала аварии выходное напряжение будет отключено на период, определяемый константы 2-02. Затем будет выполнен пуск с определением скорости.
- 4) Автоматический перезапуск выполняется только в режиме инерционного торможения (1-05=0001).

2-04 : Режим автоматического перезапуска:

0000: С поиском скорости

0001: Обычный пуск

- 1) При 2-04=0000 преобразователь будет определять скорость двигателя и разгонять его от текущей скорости до заданной.
- 2) При 2-04=0001 преобразователь будет разгонять двигатель от нулевой скорости до заданной.

2-05 : Автоматический пуск после подачи питания:

0000: Автоматический пуск после подачи питания разрешен

0001: Автоматический пуск после подачи питания запрещен



Внимание!

- 1) При 2-05=0000 и управлении преобразователем при помощи внешних команд (1-00=0001), если при подаче питания контакт "пуск" будет замкнут, то преобразователь запустит двигатель автоматически. Рекомендуется при перерывах в работе перед отключением питания преобразователя размыкать контакт "пуск" во избежание повреждений механизма и травм персонала.
- 2) При 2-05=0001 и управлении преобразователем при помощи внешних команд (1-00=0001), если при подаче питания контакт "пуск" будет замкнут, то автоматического запуска не произойдет, а на дисплее появится сообщение "STP1". Для пуска двигателя необходимо разомкнуть и вновь замкнуть контакт "пуск".

2-06: Задержка включения (сек): 0 ... 300.0 сек

Если 2-05=0000, то при подаче питания преобразователь выполнит автоматический пуск с задержкой, заданной константы 2-06.

2-07: Режим перезапуска

0000: Перезапуск разрешен только при отсутствии команды Пуск

0001: Перезапуск разрешен независимо от наличия команды Пуск

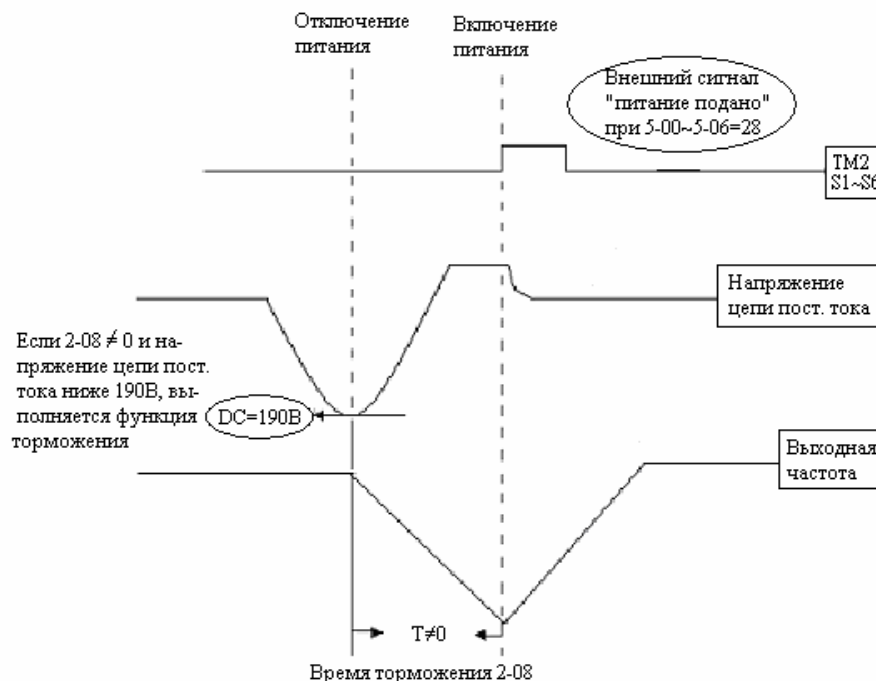
При 2-07=0000 преобразователь останется в режиме аварии, если присутствует команда Пуск; для выполнения перезапуска необходимо разомкнуть контакт "пуск".

2-08: Время торможения за счет кинетической энергии: 0.00...25.00 сек

2-08 = 0: Режим отключен

2-08 ≠ 0: Режим включен

Пример (модель 220В):



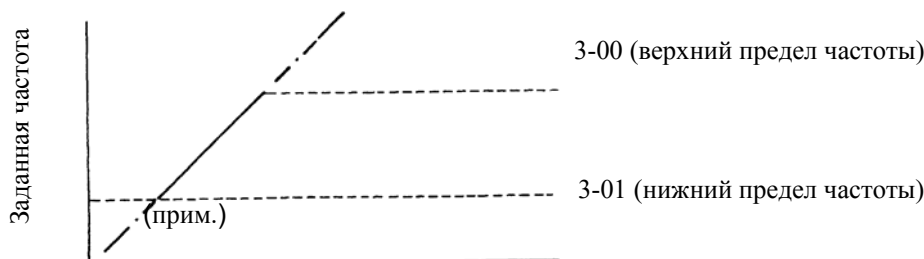
Примечания:

1. При 2-08≠0 и выключенной функции перезапуска при кратковременной потере питающего напряжения, преобразователь выполняет функцию торможения.
2. При отключении питания процессор измеряет напряжение цепи постоянного тока. Функция замедления выполняется при снижении напряжения цепи постоянного тока до 190 В для моделей 220 В и до 380 В для моделей 380 В.
3. При 2-08≠0 преобразователь снижает скорость до 0 за время 2-08, а затем останавливается.

4. Если в процессе замедления появится сигнал восстановления питания, преобразователь разгонит двигатель до первоначальной частоты.

Группа констант 3: Параметры функционирования

3-00: Верхний предел частоты (Гц) : 0.01 - 650.00
3-01: Нижний предел частоты (Гц) : 0.01 - 650.00



Примечание: При 3-01 = 0 Гц и задании частоты 0 Гц привод остановится при нулевой скорости. При 3-01 > 0 Гц и задании частоты < 3-01 привод будет работать на частоте 3-01.

3-02 : Время разгона 1 (сек): 0.1 – 3600.0
3-03 : Время торможения 1 (сек): 0.1 – 3600.0
3-04 : S-кривая разгона / торможения 1 (сек): 0.0 – 4.0
3-05 : S-кривая разгона / торможения 2 (сек): 0.0 – 4.0
3-06 : Время разгона 2 (сек): 0.1 – 3600.0
3-07 : Время торможения 2 (сек): 0.1 – 3600.0
3-08 : Время разгона в шаговом режиме (сек): 0.1 – 25.5
3-09 : Время торможения в шаговом режиме (сек): 0.1 – 25.5

- 1) Формула вычисления времени разгона и торможения: в знаменателе указана номинальная частота двигателя.

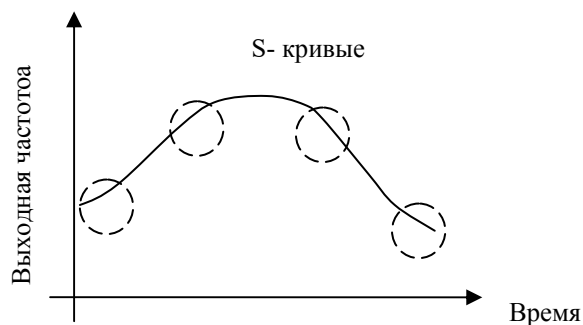
$$\text{Время разгона} = 3-02 \text{ (или } 3-06) \times \frac{\text{Заданная частота}}{0-05} \quad \text{Время торможения} = 3-03 \text{ (или } 3-07) \times \frac{\text{Заданная частота}}{0-05}$$

- 2) При 5-00 – 5-06 = 06 (Разгон/Торможение 2) выбор между первой и второй группами параметров (разгон/торможение/S-кривые) осуществляется сигналом на соответствующей входной клемме.
- 3) При 5-00 – 5-06 = 05 (Шаговый режим) работа в шаговом режиме определяется сигналом на соответствующей входной клемме. Разгон и торможение в этом случае соответствуют таковым для шагового режима.
- 4) При 5-00 – 5-06 = 05 (Шаговый режим) и 06 (Разгон/Торможение 2), используемые константы сведены в следующую таблицу:

Функция Значение	Время разгона/тормож. 1 (3-02/3-03)	Время разгона/тормож. 2 (3-06/3-07)	Время разг./торм. Для шагового режима (3-08/3-09)
	Выходная частота определяется значением 1-06	Выходная частота определяется значением 1-06	Работа на частоте шагового режима 6-01
5-00...5-05=05 Шаговый режим	Выкл.	Выкл.	Вкл.
5-00...5-05=06 Разгон/Торможение 2	Выкл.	Вкл.	Выкл.

- 5) При равенстве времени S-кривой (константы 3-04/3-05) нулю S-кривая не используется. Характеристики разгона и торможения представляют собой прямую линию.
- 6) Если время S-кривой (константы 3-04/3-05) больше 0, разгон и торможение происходят в соответствии с приведенным ниже рисунком.
- 7) Если не учитывать функцию предотвращения срыва, реальное время разгона и торможения равно: время разгона / торможения + время S-кривой. В частности, время разгона = 3-03 + 3-04.

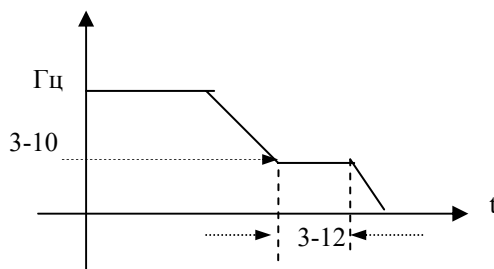
- 8) При переключении режимов разгона/торможения в процессе разгона или торможения может возникать остаточная погрешность. Если есть необходимость таких переключений, установите время S-кривой (константы 3-04/3-05) = 0.



3-10 : Частота начала торможения постоянным током (Гц): 0.1 – 10.0

3-11 : Уровень торможения постоянным током (%): 0.0 – 300.0

3-12 : Время торможения постоянным током (сек): 0.0 – 25.5



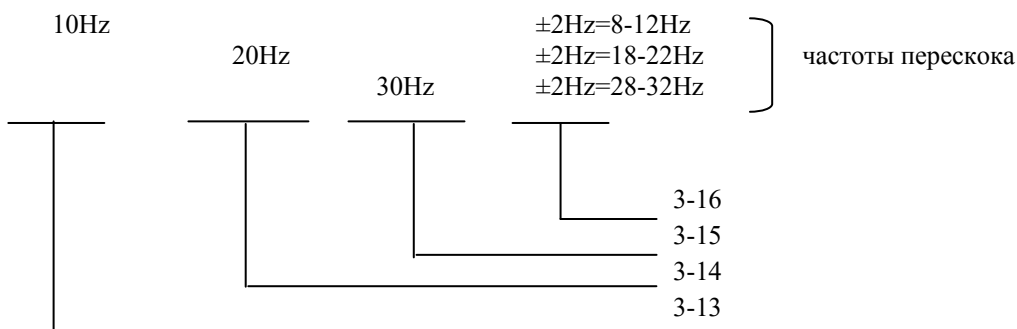
3-13 : Частота перескока 1 (Гц) : 0.00 – 650.00

3-14 : Частота перескока 2 (Гц) : 0.00 – 650.00

3-15 : Частота перескока 3 (Гц) : 0.00 – 650.00

3-16 : Диапазон перескока ($\pm$ Гц) : 0.00 – 30.00

Пример: при 3-13 = 10.0 Гц; 3-14 = 20.0 Гц; 3-15 = 30.0 Гц; 3-16 = 2.0 Гц



3-17: Уровень доступа к константам**0000: Разрешено изменение всех констант****0001: Запрещено изменение констант 6-00...6-08****0002: Запрещено изменение всех констант, кроме 6-00...6-08****0003: Все изменения запрещены****3-18: Копирование данных****0000: Отключено****0001: Запись параметров преобразователя в модуль копирования****0002: Запись параметров из модуля копирования в память преобразователя****0003: Сравнение параметров преобразователя и модуля копирования**

1) 3-18=0000: Невозможно копирование параметров преобразователя.

2) 3-18=0001: Текущие параметры преобразователя записываются в модуль копирования.

3) 3-18=0002: Параметры из модуля копирования записываются в память преобразователя.

4) 3-18=0003: Производится сверка параметров из модуля копирования и памяти преобразователя.

При идентичности параметров модуля и преобразователя – индикация COPг.

При различии параметров – индикация EРг2.

Примечание: Функция копирования разрешена только для моделей одной мощности.

3-19: Управление вентилятором**0000: Автоматическое (в зависимости от температуры)****0001: Работает только при вращении двигателя****0002: Работает постоянно****0003: Выключен**

1) 3-19=0000: Вентилятор включается при повышении температуры преобразователя, что увеличивает срок службы вентилятора.

2) 3-19=0001: Вентилятор работает только при вращении двигателя.

3) 3-19=0002: Вентилятор работает постоянно, пока подается питание на преобразователь.

4) 3-19=0003: Вентилятор отключен.

3-20: Режим экономии энергии**0000: Отключен****0001: Включается через многофункциональные входы****3-21: Коэффициент экономии энергии (%): 0-100**

1) Режим экономии энергии используется при работе с вентиляторами, насосами и другим оборудованием с большой инерционной массой, для которого требуется высокий момент при пуске и пониженный момент при работе. В этом случае можно снизить выходное напряжение для экономии электроэнергии.

2) Для включения режима используются многофункциональные входы, при этом одной из констант 5-00...5-06 необходимо присвоить значение 10.

3) При 3-20=0001, если константа назначения многофункционального входа равна 10 (экономия энергии), то выходное напряжение будет равно величине "стандартного напряжение" при данной частоте, умноженной на значение константы 3-21 при замыкании данного входа. При размыкании входа напряжение вновь станет стандартным. Экономия тем больше, чем меньше значение 3-21, при 3-21 = 100% экономия энергии отсутствует.

Примечания: 1. Снижение и нарастание напряжения при работе функции экономии энергии происходит с тем же темпом, что и в режиме поиска скорости.

2. Режим экономии энергии доступен только при режиме управления U/F (0-00 = 0002).

3-22: Несущая частота (кГц): 2-16

Несущая частота (частота коммутации силовых модулей IGBT) может устанавливаться в пределах от 2 до 16 кГц с шагом 1 кГц. При увеличении несущей частоты снижается шум при работе двигателя, однако может увеличиваться уровень электромагнитных помех, поэтому может возникать необходимость выбора оптимального значения несущей частоты.

3-23: Центральная частота колебательного режима (%): 5.00 – 100.00**3-24 : Амплитуда колебаний (%): 0.1-20.0****3-25 : Провал амплитудного значения (%): 0.0-50.0****3-26 : Время разгона для колебательного режима (сек) : 0.5-60.0****3-27 : Время торможения для колебательного режима (сек) : 0.5-60.0**

3-28 : Повышение центральной частоты (%) : 0.0-20.0

3-29 : Снижение центральной частоты (%) : 0.0-20.0

Колебательный режим задается добавлением треугольной характеристики к базовой выходной частоте преобразователя, при этом времена разгона и торможения задаются отдельно. Работа преобразователя при использовании этой функции показана на рисунках ниже.

3-23: Центральная частота колебательного режима (%)

3-24: Амплитуда колебаний (%)

3-25: Провал амплитудного значения (%)

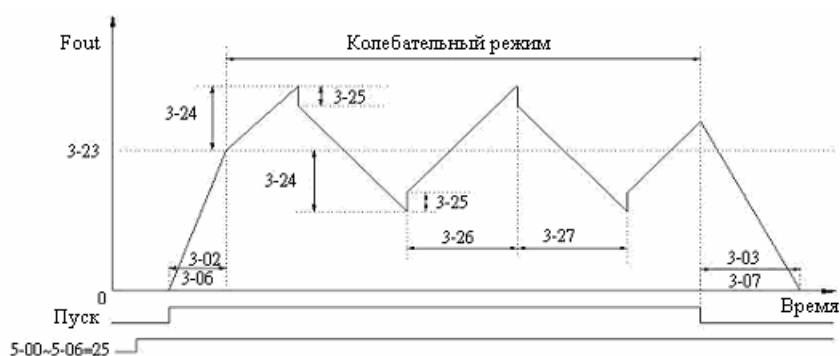
3-26: Время разгона для колебательного режима (сек)

3-27: Время торможения для колебательного режима (сек)

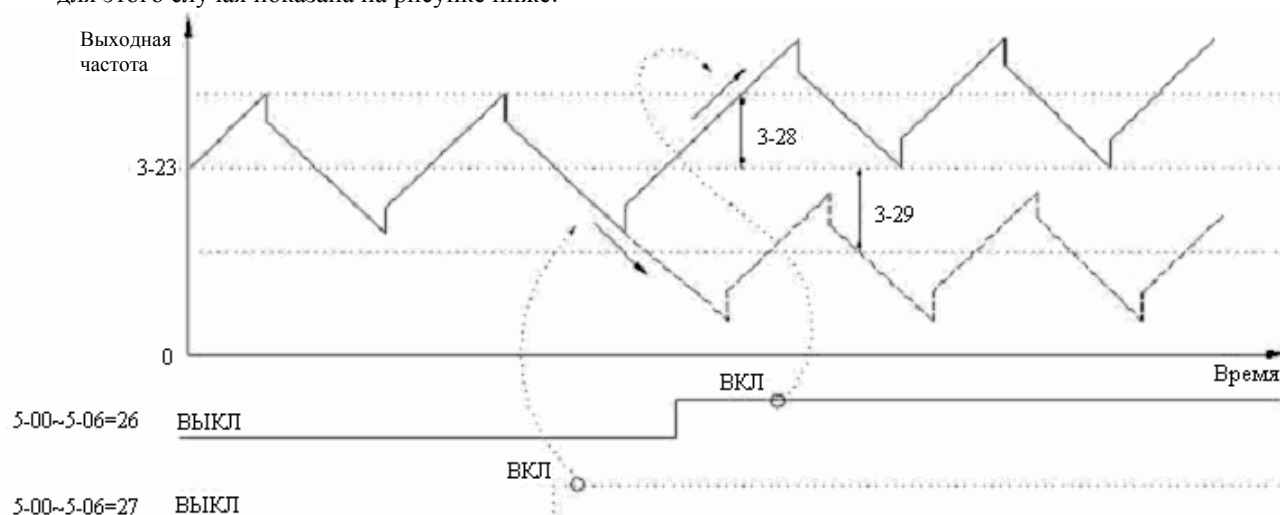
3-28: Повышение центральной частоты

3-29: Снижение центральной частоты

- 1) Колебательный режим включается при замыкании соответствующего входа (5-00...05=0025). Колебания начинаются после достижения преобразователем центральной частоты колебаний (3-23). При разгоне до центральной частоты в качестве времени разгона используется стандартное значение (3-02/3-06). При отключении колебательного режима или останове преобразователя время торможения также определяется стандартным значением (3-03/3-07). Однако во время колебательного режима время разгона и торможения определяется значением констант 3-26 и 3-27 соответственно. Работа привода показана на рисунке ниже:



- 2) При работе в колебательном режиме центральная частота может задаваться сигналами на многофункциональных входах. Однако нарастание и снижение не могут задаваться одновременно. Если эти сигналы поступают одновременно, преобразователь сохраняет исходную частоту. Работа привода для этого случая показана на рисунке ниже:



- 3) Функция предотвращения срыва отключена в процессе работы в колебательном режиме, однако в процессе разгона до центральной частоты и останова после команды STOP она действует.
- 4) Диапазон изменения частоты в процессе работы в колебательном режиме ограничен верхним и нижним пределами частоты. Таким образом, если сумма центральной частоты и амплитуды колебаний больше, чем верхний предел частоты, то преобразователь будет работать на частоте верхнего предела, а если разность центральной частоты и амплитуды колебаний меньше, чем нижний предел частоты, то преобразователь будет работать на частоте нижнего предела.
- 5) Во время колебательного режима все предустановленные значения (центральная частота, амплитуда, провал амплитудного значения, время разгона и торможения, повышение и снижение центральной частоты) могут быть изменены.
- 6) Функция предотвращения срыва отключена в процессе разгона и торможения в колебательном режиме.

Группа констант 4: Режимы работы дисплея

**4-00: Отображение тока двигателя: 0000: Отключено
0001: Включено**

**4-01: Отображение напряжения на двигателе: 0000: Отключено
0001: Включено**

**4-02: Отображение напряжения цепи постоянного тока: 0000: Отключено
0001: Включено**

4-04: Отображение линейной скорости: 0-9999

Установленное значение константы 4-04 соответствует работе на номинальной частоте двигателя (0-05). Например, если 4-04=1800, то при работе двигателя с номинальной частотой 50 Гц на частоте 25 Гц на дисплее будет показание "900".

4-05: Режим отображения линейной скорости
0000: Отображается выходная частота привода
0001: Линейная скорость с точностью до единиц (xxxx)
0002: Линейная скорость с одним десятичным разрядом (xxx.x)
0003: Линейная скорость с двумя десятичными разрядами (xx.xx)
0004: Линейная скорость с тремя десятичными разрядами (x.xxx)

В режиме останова отображается заданная частота, в режиме работы – линейная скорость.

**4-06: Отображение обратной связи ПИД-регулятора: 0000: Отключено
0001: Включено**

На дисплее отображается значение сигнала обратной связи ПИД-регулятора:

При 5-05=20 (вход S6 предназначен для ввода аналогового сигнала обратной связи ПИД-регулятора), 11-0=1 (ПИД-регулятор включен), и 4-06=1 (отображение обратной связи ПИД-регулятора включено), формулы вычисления отображаемого значения имеют следующий вид:

Если сигнал обратной связи соответствует диапазону 0-10В (12-6=0000), то
отображаемое значение = $(S6/10V) \cdot 100$

Если сигнал обратной связи соответствует диапазону 4-20мА, (12-6=0001), то
отображаемое значение = $(S6/20mA) \cdot 100$

Примечание: Для переключения между отображением выходной частоты и сигнала обратной связи ПИД-регулятора используется кнопка FUN

Примечание: Показания дисплея имеют вид "XXXF" при работе, и "XXXr" в режиме останова.

Группа констант 5: Многофункциональные входы

Назначение многофункциональных входов (TM2 S1-S6, AIN)		
5-00~06	0000:	Команда Вперед/Стоп
	0001:	Команда Назад/Стоп
	0002:	Фиксированная скорость 1 (6-02)
	0003:	Фиксированная скорость 2 (6-03)
	0004:	Фиксированная скорость 3 (6-05)
	0005:	Шаговый режим
	0006:	Разгон/Торможение 2
	0007:	Аварийный останов (нормально открытый контакт)
	0008:	Блокировка
	0009:	Поиск скорости
	0010:	Экономия энергии
	0011:	Местное управление
	0012:	Управление по последовательной линии связи
	0013:	Прекращение разгона / торможения
	0014:	Команда БОЛЬШЕ
	0015:	Команда МЕНЬШЕ
	0016:	Задание скорости от внешних клемм
	0017:	Отключение ПИД-регулятора
	0018:	Сброс ошибки
	0019:	Вход PLC цифрового датчика (энкодера) (клемма S5)
	0020:	Вход датчика обратной связи ПИД-регулятора AI2 (клемма S6)
	0021:	Смещение 1 сигнала AI2 (клемма S6)
	0022:	Смещение 2 сигнала AI2 (клемма S6)
	0023:	Выбор основного аналогового входа (клемма AIN)
	0024:	Функция PLC
	0025:	Колебательный режим
	0026:	Повышение центральной частоты
	0027:	Снижение центральной частоты
	0028:	Включение режима замедления за счет кинетической энергии
	0029:	Аварийный останов (нормально замкнутый контакт)

Клеммы S1-AIN клеммной колодки TM2 являются многофункциональными входами. Они могут быть назначены на выполнение вышеописанных 30 функций.

Описание функций для 5-00...06:

- 5-00...06=0 (Вперед/Стоп)
В течение времени, пока подана команда ПУСК ВПЕРЕД, привод работает, после снятия команды - останавливается. Заводская уставка для константы 5-00.
- 5-00...06=1(Назад/Стоп)
В течение времени, пока подана команда ПУСК НАЗАД, привод работает, после снятия команды - останавливается. Заводская уставка для константы 5-01.
- 5-00...06=2-4 (Фиксированные скорости 1...3)
При подаче команды на соответствующий вход преобразователь работает на фиксированной частоте до снятия этой команды. Константы задания фиксированных частот приведены в таблице ниже.
- 5-00...06=5 (Шаговый режим)
При подаче команды на соответствующий вход преобразователь работает в шаговом режиме, используя соответствующие параметры разгона и торможения. Параметр задания частоты шагового режима приведен в таблице ниже.

Приоритет частот: Частота шагового режима → Фиксированная частота → Частота, заданная с пульта или внешний сигнал задания.

Пример программирования 8 фиксированных частот и частоты шагового режима (могут использоваться любые из входов S1...S6 и AIN):

Вход фиксированной скорости 3 (вход S5, 5-01=04)	Вход фиксированной скорости 2 (вход S4, 5-01=03)	Вход фиксированной скорости 1 (вход S3, 5-01=02)	Вход шагового режима (вход S2, 5-01=05)	Задание выходной частоты
0	0	0	0	6-00
X	X	X	1	6-01
0	0	1	0	6-02
0	1	0	0	6-03
0	1	1	0	6-04
1	0	0	0	6-05
1	0	1	0	6-06
1	1	0	0	6-07
1	1	1	0	6-08

5. 5-00...06=6 (Разгон/Торможение 2)

При замыкании соответствующего входа происходит переход с параметров разгона 1/ торможения 1/ S-кривой 1 на параметры разгона 2/ торможения 2/ S- кривой 2.

6. 5-00...06=7 и 29 (Аварийный останов – НО и НЗ контакт)

При подаче сигнала на эти входы преобразователь плавно останавливает двигатель, при этом на дисплее мигает сообщение "E.S", независимо от значения 1-05. После снятия сигнала аварийного останова для пуска двигателя необходимо снять и вновь подать команду пуска, или нажать соответствующую кнопку на пульте управления, при этом преобразователь начнет работу с минимальной частоты. Даже если сигнал аварийного останова будет снят до полной остановки привода, преобразователь выполнит процедуру аварийного останова до конца. Константы 8-02/03 определяют состояние выходных реле при аварийном останове. При 8-02/03=0 реле не включается при поступлении сигнала аварийной остановки, а при 8-02/03=9 – включается.

7. 5-00...06=8 (Блокировка)

При замыкании данного входа преобразователь снимает напряжение с выходных клемм, и двигатель останавливается выбегом. При размыкании клемм двигатель снова запускается.

8. 5-00...06=9 (Поиск скорости)

Если этот вход замкнут, то при пуске преобразователь сначала определяет текущую скорость двигателя, а затем осуществляет переход от текущей скорости к заданной в соответствии с параметрами разгона / торможения.

9. 5-00...06=10 (Экономия энергии)

Используется при работе с вентиляторами, насосами и оборудованием с большой инерционной массой, для которого требуется более высокий момент при пуске и пониженный момент при работе. В этом случае можно снизить выходное напряжение для экономии электроэнергии.

При замыкании данного входа выходное напряжение снижается, при размыкании – восстанавливается до стандартного уровня.

Примечание: Снижение и нарастание напряжения при работе функции экономии энергии происходит с тем же темпом, что и в режиме поиска скорости.

10. 5-00...06=11 (Местное управление)

При разомкнутом состоянии этого входа источник сигналов управления определяется константами 1-00/01.

При замыкании этого входа управление осуществляется с пульта управления преобразователя независимо от значения констант 1-00/01.

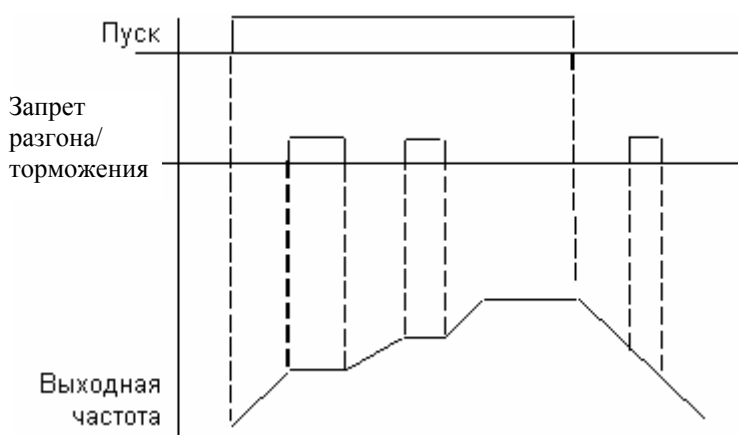
11. 5-00...06=12 (Управление по последовательной линии связи)

Если данный вход разомкнут, то при использовании последовательной связи (1-01 = 2) устройство-мастер (компьютер или контроллер) может управлять работой преобразователя, подавать сигнал задания частоты; при этом сигналы, поступающие с пульта управления или с внешних входных клемм, игнорируются. На дисплее можно только прочесть текущие напряжение, ток и частоту. Сохраняет свои функции кнопка аварийного останова. Константы можно просматривать и изменять как с пульта управления, так и по линии связи.

Если данный вход замкнут, то преобразователь управляется с пульта независимо от значений констант 1-00/1-05 и команд устройства-мастера. Константы можно просматривать и изменять как с пульта управления, так и по линии связи. При 1-06 = 4, задание частоты можно изменять как с пульта управления, так и по линии связи.

12. 5-00...06=13 Прекращение разгона / торможения.

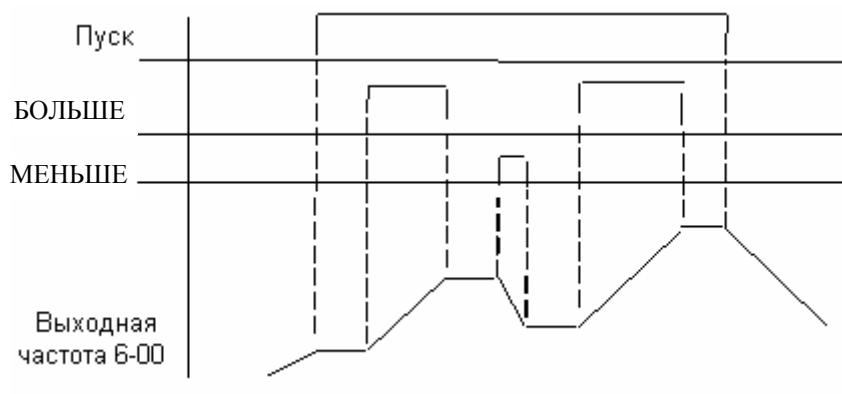
Разгон и торможение приостанавливаются при замыкании данного входа. Поведение привода показано на рисунке:



Примечание: при отсутствии команды Пуск сигнал запрета разгона / замедления игнорируется.

13. 5-00...06=14 и 15 (Команды БОЛЬШЕ/МЕНЬШЕ). Время разгона / торможения соответствует основным уставкам.

- (1) Установите 1-06 = 3, если нужно использовать только команды БОЛЬШЕ/МЕНЬШЕ, а другие сигналы задания частоты не используются.
- (2) При 5-08 = 0 и 5-09 = 0 преобразователь при получении команды Пуск разгоняет двигатель до частоты, заданной константой 6-00, и работает на этой частоте. Если преобразователь получает команду БОЛЬШЕ/МЕНЬШЕ, он разгоняет или тормозит двигатель до тех пор, пока эта команда присутствует. После отключения команды БОЛЬШЕ/МЕНЬШЕ преобразователь продолжает работу на текущей частоте. При получении команды СТОП преобразователь присвоит текущее значение частоты константе 6-00 и остановит привод в соответствии с выбранным режимом останова (1-05). В процессе останова команда БОЛЬШЕ/МЕНЬШЕ игнорируется. Для изменения константы можно воспользоваться кнопками пульта управления.
- (3) При 5-08 = 1 преобразователь при получении команды ПУСК начинает работу с минимальной частоты. Действие преобразователя при получении команды БОЛЬШЕ/МЕНЬШЕ аналогично описанному выше. При получении команды СТОП преобразователь остановит привод в соответствии с выбранным режимом останова (1-05). При получении новой команды ПУСК преобразователь вновь начнет работу с минимальной частоты.
- (4) При одновременной подаче команды БОЛЬШЕ/МЕНЬШЕ игнорируются.
- (5) При 5-09 ≠ 0 преобразователь разгоняется до частоты 6-00 и работает на этой скорости. При получении команды БОЛЬШЕ/МЕНЬШЕ частота задания становится равной 6-00 ± 5-09, и преобразователь разгоняется или тормозится до нового значения 6-00. Верхний и нижний пределы частоты накладывают соответствующие ограничения на действие данной функции. Если сигнал БОЛЬШЕ/МЕНЬШЕ сохраняется дольше 2 сек, преобразователь начинает разгоняться или останавливаться. Если 5-09 = 0, поведение преобразователя аналогично вплоть до отключения сигнала БОЛЬШЕ/МЕНЬШЕ. Работа привода в этом режиме показана на рисунке:



14. 5-00...06=16 Задание скорости от внешних клемм

При отсутствии этого сигнала частота задается потенциометром на панели управления (при 1-06=1). При поступлении этого сигнала задание частоты определяется аналоговым сигналом на клеммах управления (ТМ2).

15. 5-00...06=17 (Отключение ПИД-регулятора)

При поступлении этого сигнала ПИД-регулятор отключается, при отсутствии – вновь работает в соответствии со значением константы 11-0.

16. 5-00...06=18 (Сброс ошибки)

Действие этого сигнала аналогично действию кнопки СБРОС на пульте управления. Данное значение по умолчанию присвоено константе 5-05.

17. 5-04=19 (Вход PLC для подключения энкодера (клемма S5))

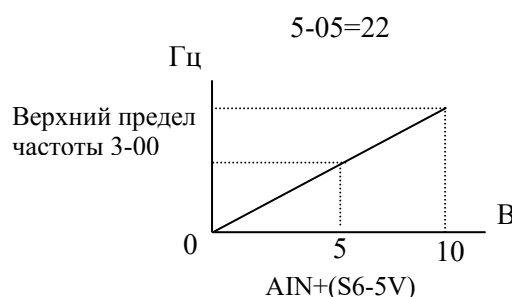
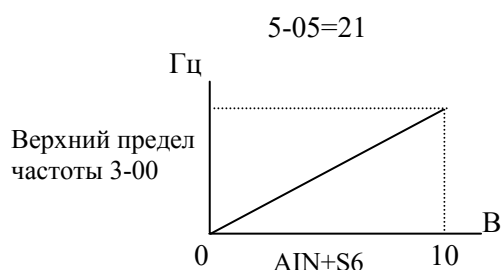
Если константе многофункционального входа S5 присвоено значение 19, это означает, что данный вход используется для ввода сигнала от энкодера (датчика угла/скорости с импульсным выходом) на встроенный PLC.

18. 5-05=20 (Вход датчика обратной связи ПИД-регулятора AI2 (клемма S6))

Если константе многофункционального входа S6 присвоено значение 20, это означает, что данный вход используется для ввода сигнала обратной связи ПИД-регулятора, работающего в соответствии со значением константы 11-0.

19. 5-05=21 и 22 (Смещение 1/2 сигнала AI2)

Для задания смещения аналогового сигнала, поступающего от потенциометра пульта управления или от аналогового входа AIN можно использовать сигналы 0 ~ 10 В или 0 ~ 20 мА.



20. 5-06=23 (Аналоговый вход AIN)

Если константе 5-06 присвоено значение 23, это означает что вход AIN используется для ввода сигнала задания частоты.

21. 5-00...06=24 (Функция PLC)

При данном значении констант входы S1-AIN используются для ввода внешних команд и сигналов во встроенный PLC.

22. 5-00...06=25 (Колебательный режим); 5-00~06=26 (Повышение центральной частоты); 5-00~06=27 (Снижение центральной частоты).

Подробнее см. описание констант 3-23...3-29.

23. 5-00...06=28 (Режим замедления за счет кинетической энергии)

При замыкании входа, запрограммированного на данную функцию, включается режим торможения за счет кинетической энергии. Подробное описание см. 2-08.

Число опросов входных дискретных и аналоговых сигналов:

5-07: Число опросов сигнала на многофункциональных входах S1 - S6 и AIN (4мс/ 1~100 раз)

1. Проверяется наличие сигнала на входах клеммной колодки TM2; если один и тот же сигнал присутствует на входе при N опросах (количество опросов определяется значением 5-07), преобразователь считает сигнал поступившим. Если количество опросов с присутствием сигнала меньше N, сигнал считается помехой.
2. Интервал сканирования – 4 мс.
3. Пользователь может изменить количество опросов в зависимости от уровня помех. Если уровень помех велик, то следует увеличить значение 5-07, но реакция на сигнал будет медленнее.
4. Примечание: Если S6 и AIN предназначены для приема дискретного сигнала, то уровень напряжения выше 8В считается наличием сигнала, а ниже 2В считается его отсутствием.

Режимы останова при управлении частотой в режиме БОЛЬШЕ/МЕНЬШЕ:

5-08:

0000: Если многофункциональные входы запрограммированы на режим управления частотой БОЛЬШЕ/МЕНЬШЕ, текущее задание сохранится при останове привода. В режиме останова функция БОЛЬШЕ/МЕНЬШЕ не работает.

0001: Используется режим БОЛЬШЕ/МЕНЬШЕ. Задание частоты сбрасывается на 0 Гц при останове привода.

0002: Если многофункциональные входы запрограммированы на режим управления частотой БОЛЬШЕ/МЕНЬШЕ, текущее задание сохранится при останове привода. В режиме останова работает функция БОЛЬШЕ/МЕНЬШЕ

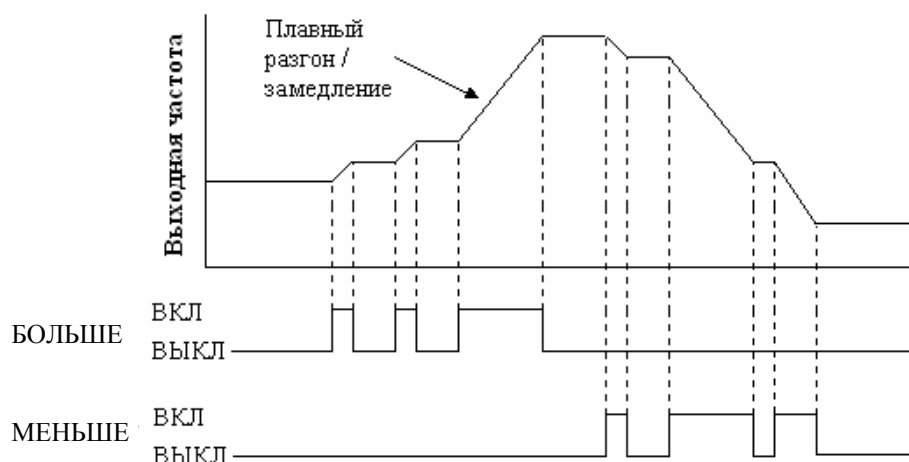
- (1) При 5-08=0 преобразователь при получении команды ПУСК разгоняет двигатель до частоты, заданной константой 6-00, и работает на этой частоте. Если преобразователь получает команду БОЛЬШЕ/МЕНЬШЕ, он разгоняет или тормозит двигатель. После отключения команды БОЛЬШЕ/МЕНЬШЕ преобразователь продолжает работу на новой частоте. При снятии команды ПУСК преобразователь остановит привод в соответствии с выбранным режимом останова (1-05). Он сохранит текущее значение частоты на момент снятия сигнала ПУСК. В процессе останова команда БОЛЬШЕ/МЕНЬШЕ игнорируется. Для изменения заданной частоты (6-00) можно воспользоваться кнопками пульта управления. При 5-08=0002 команды БОЛЬШЕ/МЕНЬШЕ работают также и в режиме останова.
- (2) При 5-08 = 0001 преобразователь при получении команды ПУСК начинает работу на частоте 0 Гц. Действие преобразователя при получении команды БОЛЬШЕ/МЕНЬШЕ аналогично описанному выше. При получении команды СТОП преобразователь остановит привод в соответствии с выбранным режимом останова (1-05). При получении новой команды ПУСК преобразователь вновь начнет работу с 0 Гц.

Шаг изменения частоты в режиме БОЛЬШЕ/МЕНЬШЕ (Гц):

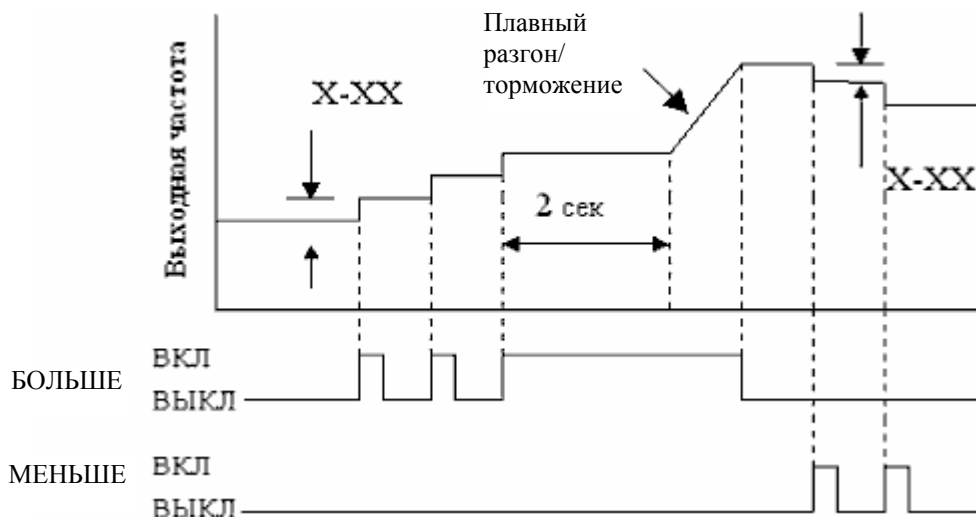
5-09: Шаг БОЛЬШЕ/МЕНЬШЕ (Гц): 0.00 – 5.00

Ниже описаны два режима использования этой константы:

- (1) 5-09 = 0.00: функция отключена. Работа преобразователя соответствует обычному режиму. При замыкании клеммы БОЛЬШЕ частота увеличивается, при замыкании клеммы МЕНЬШЕ – уменьшается.



- (2) При 5-09 = 0.01...5.00 замыкание клеммы БОЛЬШЕ/МЕНЬШЕ эквивалентно увеличению/уменьшению задания частоты на величину 5-09. Если замкнутое состояние клеммы сохраняется более 2 сек, то действие преобразователя аналогично режиму (1) (См. рис. ниже).



Группа констант 6- Установка фиксированных скоростей и скорости шагового режима с пульта управления

6-00~08: Установка фиксированных скоростей и скорости шагового режима с пульта управления

Код	Описание	Диапазон
6-00	Задание частоты с пульта (Гц)	0.00 - 650.00
6-01	Частота шагового режима (Гц)	0.00 - 650.00
6-02	Фиксированная скорость 1 (Гц)	0.00 - 650.00
6-03	Фиксированная скорость 2 (Гц)	0.00 - 650.00
6-04	Фиксированная скорость 3 (Гц)	0.00 - 650.00
6-05	Фиксированная скорость 4 (Гц)	0.00 - 650.00
6-06	Фиксированная скорость 5 (Гц)	0.00 - 650.00
6-07	Фиксированная скорость 6 (Гц)	0.00 - 650.00
6-08	Фиксированная скорость 7 (Гц)	0.00 - 650.00

Подробнее о способе задания фиксированных частот - см. описание констант 5-00...5-06=2-5.

Группа констант 7 – Настройка аналоговых входных сигналов

Настройка аналоговых входных сигналов:

7-00: Коэффициент AIN (%): 0 - 200

7-01: Смещение по входу AIN (%): 0 - 100

7-02: Направление смещения по входу AIN: 0000: Положительное; 0001: Отрицательное

7-03: Наклон характеристики входа AIN: 0000: Возрастающая; 0001: Убывающая

7-04: Число опросов сигнала на входе AIN (AIN, AI2) (мс x 4): 1 - 100

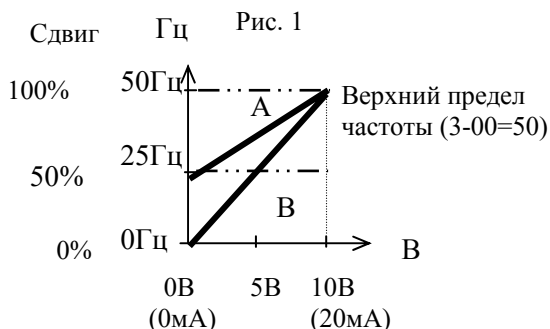
7-05: Коэффициент входа AI2 (%) (S6): 0 - 200

- 7-02=0: 0В (0мА) соответствует нижнему пределу частоты; 10В (20мА) соответствует верхнему пределу частоты.

2. 7-02=1: 10В (20мА) соответствует нижнему пределу частоты; 0В (0мА) соответствует верхнему пределу частоты.

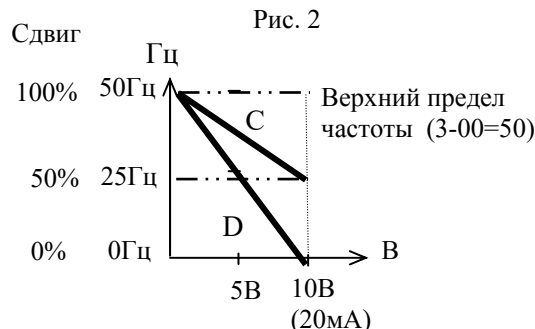
Настройки для рис. 1.

	7-00	7-01	7-02	7-03	7-05
A	100%	50%	0	0	100%
B	100%	0%	0	0	100%



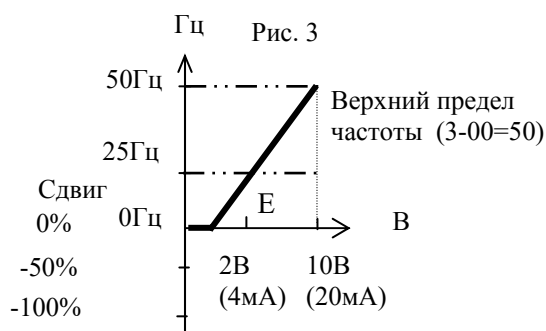
Настройки для рис. 2.

	7-00	7-01	7-02	7-03	7-05
C	100%	50%	0	1	100%
D	100%	0%	0	1	100%



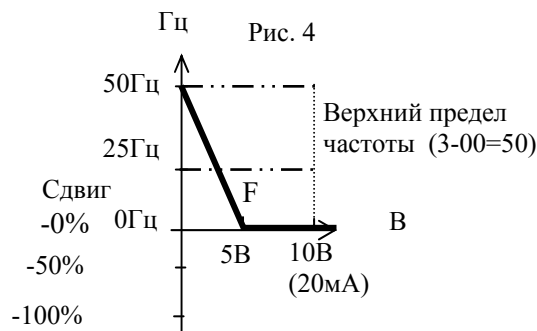
Настройки для рис. 3.

	7-00	7-01	7-02	7-03	7-05
E	100%	20%	1	0	100%



Настройки для рис. 4.

	7-00	7-01	7-02	7-03	7-05
F	100%	50%	1	1	100%



3. Преобразователь считывает среднее значение аналоговых / дискретных сигналов один раз за (7-04×4мс). Пользователь может задать интервалы опроса в зависимости от интенсивности помех, но при увеличении интервалов соответственно увеличивается время реакции системы.

Группа констант 8 - Настройка многофункциональных выходных сигналов

Многофункциональный аналоговый выход:

8-00: Переменная на аналоговом выходе:

0000: Выходная частота

0001: Заданная частота

0002: Выходное напряжение

0003: Напряжение цепи постоянного тока

0004: Ток двигателя

0005: Обратная связь ПИД-регулятора

8-01: Коэффициент аналогового выхода = 0 ~ 200%

На клемму многофункционального аналогового выхода (колодка ТМ2) выводится постоянное напряжение в диапазоне 0~10 В. Коэффициент пропорциональности для этого выхода определяется константой 8-01.

Назначение данной константы – отрегулировать соотношение значения выводимой переменной и показаний внешнего вольтметра или другого внешнего оборудования.

При выводе значения обратной связи ПИД-регулятора (входное напряжение или ток на клемме S6) величина сигнала на клемме FM+ пропорциональна входному сигналу 0~10В или 4~20мА.

Примечание: Максимальное значение выходного сигнала аппаратно ограничено величиной 10В, поэтому даже если выходной сигнал должен превышать это значение, он сохранится на уровне 10В.

Клеммы многофункциональных дискретных выходов:

8-02: Реле 1 (клеммы R1A, R1B, R1C на колодке TM2)

8-03: Реле 2 (клеммы R2A, R2C на колодке TM2)

0000: Работа

0001: Достижение заданной частоты (Частота задания $\pm$ 8-05)

0002: Достижение указанной частоты (8-04 $\pm$ 8-05)

0003: Частота выше указанной ($>$ 8-04)

0004: Частота ниже указанной ($<$ 8-04)

0005: Перегрузка по моменту

0006: Ошибка

0007: Автоматический перезапуск

0008: Потеря напряжения питания

0009: Режим быстрого останова

0010: Останов выбегом

0011: Перегрузка двигателя

0012: Перегрузка преобразователя

0013: Потеря сигнала обратной связи ПИД- регулятора

0014: Управление от встроенного PLC

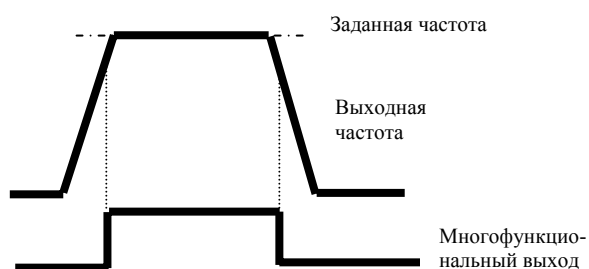
0015: Питание подано

8-04: Указанная частота(Гц) (для 8-02: 0002...0004) = 0 ~ 650Гц

8-05: Точность согласования частоты ($\pm$ Гц) = 0 ~ 30Гц

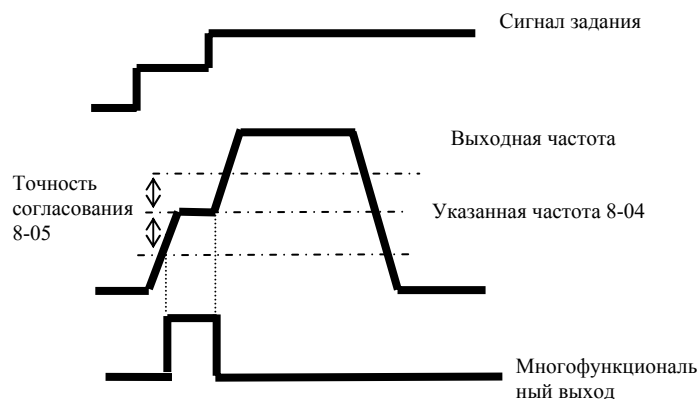
8-02/03 = 01:

Достижение заданной частоты ($\pm$ 8-05)



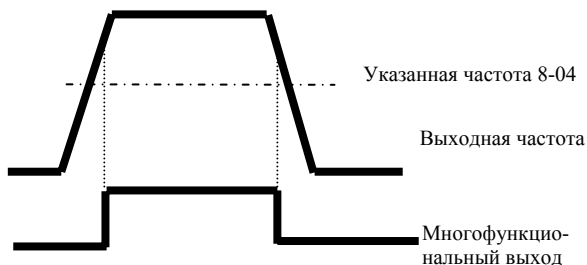
8-02/03 = 02:

Достижение указанной частоты $F_{\text{вых}} = 8-04 \pm 8-05$



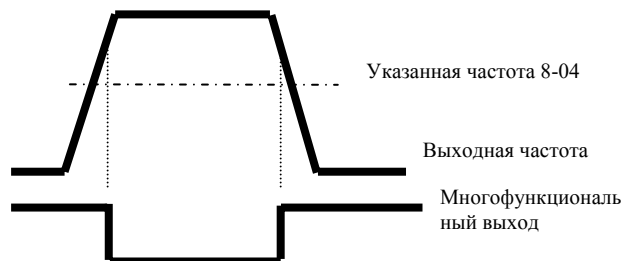
8-02/03 = 03:

Частота выше указанной в 8-04

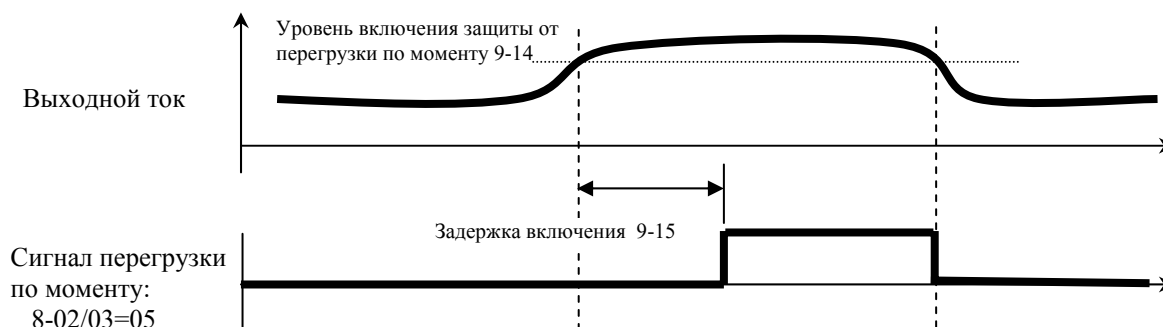


8-02/03 = 04:

Частота ниже указанной в 8-04



8-02/03= 05: Определение перегрузки по моменту



Группа констант 9 - Функции защиты двигателя и преобразователя

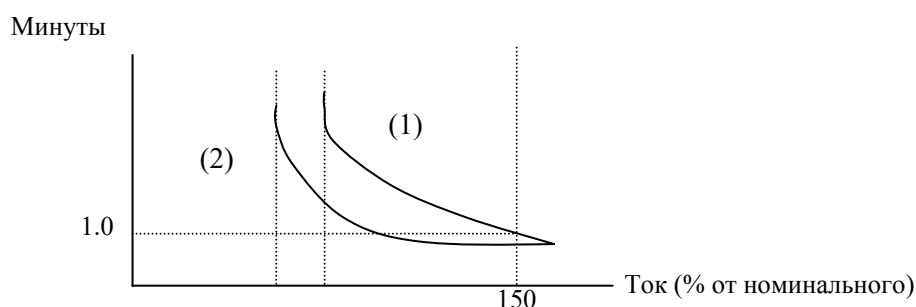
- 9-00: Предотвращение срыва при разгоне:**
 - 0000: Включена
 - 0001: Отключена
- 9-01: Уровень предотвращения срыва при разгоне: 50% ~ 300%**
- 9-02: Предотвращение срыва при торможении:**
 - 0000: Включена
 - 0001: Отключена
- 9-03: Уровень предотвращения срыва при торможении: 50% ~ 300%**
- 9-04: Предотвращение срыва при работе:**
 - 0000: Включена
 - 0001: Отключена
- 9-05: Уровень предотвращения срыва при работе: 50% ~ 300%**
- 9-06: Выбор времени торможения при предотвращении срыва во время работы:**
 - 0000: Константа 3-03
 - 0001: Константа 9-07
- 9-07: Время торможения при предотвращении срыва (сек): 0.1 ~ 3600.0**

1. При разгоне во избежание срыва (аварийного отключения) двигателя, преобразователь будет увеличивать время разгона, если установленное время слишком мало и может вызывать отключение из-за перегрузки по току.
2. При торможении во избежание срыва двигателя, преобразователь будет увеличивать время торможения, если установленное время слишком мало и может вызывать отключение из-за перенапряжения в цепи постоянного тока.
3. Характеристики некоторых механизмов (например, пресса) и нежелательные перегрузки (повышенное трение из-за плохой смазки, неравномерная работа, неоднородность обрабатываемого материала и т.п.) могут вызвать нежелательное отключение преобразователя. Если момент нагрузки преобразователя превысит значение 9-05, преобразователь снизит частоту выходного напряжения в соответствии с временем торможения 9-06, и вновь вернется к нормальной работе после снижения момента нагрузки.

- 9-08: Электронная защита двигателя от перегрузки:**
 - 0000: Включена
 - 0001: Отключена
- 9-09: Тип двигателя:**
 - 0000: Стандартный электродвигатель
 - 0001: Электродвигатель для работы с преобразователем частоты
- 9-10: Перегрузочная характеристика двигателя:**
 - 0000: Постоянный момент (Перегрузка = 103 %) (150 % в течение 1 мин.)
 - 0001: Переменный момент (Перегрузка = 113 %) (123 % в течение 1 мин.)
- 9-11: Действия при срабатывании защиты от перегрузки:**
 - 0000: Останов выбегом
 - 0001: Привод продолжает работать

Режимы работы электронного реле перегрузки:

1. 9-10 = 0000: Защита при обычной механической нагрузке: если нагрузка менее 103% от номинального тока, то двигатель продолжает работать. Если нагрузка превышает 150% от номинального тока, то двигатель остановится через 1 минуту (В соответствии с кривой 1, см. рисунок ниже).
 = 0001: Защита применений в системах отопления, вентиляции и кондиционирования (насосы, вентиляторы и т.п.): если нагрузка менее 113% от номинального тока, то двигатель продолжает работать. Если нагрузка превышает 123% от номинального тока, то двигатель остановится через 1 минуту.
2. При работе на низких скоростях условия охлаждения стандартного двигателя ухудшаются, поэтому в работу электронного реле вносятся соответствующие коррективы (кривая 1 заменяется на кривую 2 для 9-09=0). Для двигателей с независимым охлаждением (предназначенных для работы с преобразователем частоты, 9-09=1) электронное реле работает по кривой 1).



3. 9-09 = 0000: константа 0-05 должна соответствовать номинальной частоте подключенного двигателя.
 9-11 = 0000: привод останавливается выбегом при срабатывании теплового реле и мигании сообщения "OL1". Для продолжения работы необходимо нажать кнопку "СБРОС" или замкнуть соответствующую клемму управления.
 = 0001: привод продолжает работать при срабатывании теплового реле и мигании сообщения "OL1". Сообщение будет мигать до тех пор, пока ток не упадет до значения 103% или 113% (в зависимости от значения 9-10).

9-12: Защита от перегрузки по моменту:

- = 0000: Отключена
- = 0001: Включена при работе на заданной частоте
- = 0002: Включена при работе привода

9-13: Действия при включении защиты от перегрузки по моменту:

- = 0000: Привод продолжает работать
- = 0001: Останов выбегом

9-14: Уровень срабатывания защиты от перегрузки по моменту (%): 30-200%

9-15: Задержка срабатывания защиты от перегрузки по моменту (сек): 0.0-25.0

Перегрузкой по моменту считается превышение моментом значения константы 9-14 (номинальный момент преобразователя принимается равным 100%) в течение времени 9-15.

- 9-13 = 0000: При появлении перегрузки по моменту преобразователь продолжает работать, на дисплее мигает сообщение OL3 до тех пор, пока выходной момент не снизится до значения константы 9-14.
- = 0001: При появлении перегрузки по моменту двигатель останавливается выбегом, при этом на дисплее мигает сообщение OL3. Для продолжения работы необходимо нажать кнопку "СБРОС" или замкнуть соответствующую клемму управления.

При 8-02/03 (Назначение выходного реле) = 05 выходное реле включается при появлении перегрузки по моменту.

Примечание: сигнал перегрузки по моменту будет включать выходное реле при 9-12=0001 или 0002 и при превышении уровня включения защиты в течение времени, превышающего задержку включения защиты.

Группа констант 10 - Настройка характеристик U/F

Характеристики U/F

10-0: Выбор характеристики U/F = 0 – 18

10-1: Коррекция характеристики U/F (Повышение пускового момента) (%) = 0.0 – 30.0%

10-2: Ток холостого хода двигателя (А) -----

10-3: Компенсация скольжения (%) = 0.0 – 100.0%

10-4: Максимальная частота (Гц) = 50.00 – 650.0 Гц

10-5: Напряжение при максимальной частоте (%) = 0.0 – 100.0%

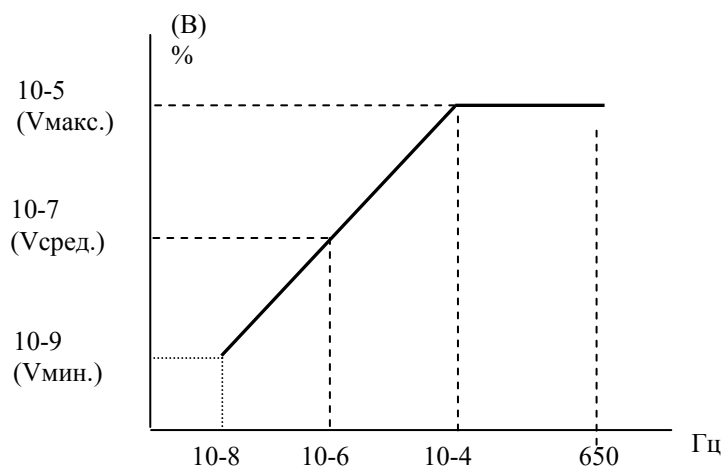
10-6: Средняя частота (Гц) = 0.10 – 650.0 Гц

10-7: Напряжение на средней частоте (%) = 0.0 – 100.0%

10-8: Минимальная частота (Гц) = 0.10 – 650.0 Гц

10-9: Напряжение при минимальной частоте (%) = 0.0 – 100.0%

1. При 10-0=18 характеристика U/F устанавливается произвольно при помощи констант 10-4...10-9 (См. рисунок):



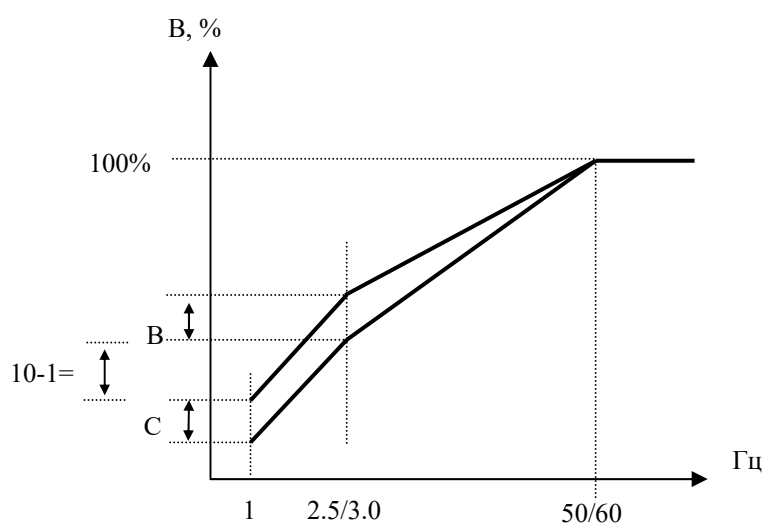
2. При 10-0 = 0-17 характеристика В/Гц устанавливается в соответствии со следующей таблицей:

Тип	Назначение	10-0	Характеристика В/Гц	Тип	Назначение	10-0	Характеристика В/Гц	
50 Гц	Общее применение	0		60 Гц	Общее применение	9		
		Высокий пусковой момент	1				10	
			2				11	
	3		12					
	Уменьшающийся момент	4			Уменьшающийся момент	13		
		5				14		
	Постоянный момент	6			Постоянный момент	15		
		7				16		
		8				17		

Таблица значений В и С:

10-0	В	С
0 / 9	7.5%	7.5%
1 / 10	10.0%	7.5%
2 / 11	15.0%	7.5%
3 / 12	20.0%	7.5%
4 / 13	17.5%	7.5%
5 / 14	25.0%	7.5%
6 / 15	15.0%	7.5%
7 / 16	20.0%	7.5%
8 / 17	25.0%	7.5%

3. На выходе преобразователя будет напряжение, соответствующее значениям В и С (в зависимости от значения 10-0) плюс коррекция, определяемая константой 10-1, для увеличения пускового момента.



Примечание: При 10-1=0 функция повышения пускового момента отключена.

3. При работе асинхронного двигателя под нагрузкой всегда имеется скольжение. Для повышения точности поддержания скорости необходимо задавать компенсацию скольжения. Увеличение выходной частоты (в % от заданной) для компенсации скольжения составляет:

$$\text{Увеличение частоты} = \frac{\text{Выходной ток} - (10-2)}{(0-02) - (10-2)} \times (10-3)$$

Где: 0-02 = номинальный ток двигателя
 10-2 = ток холостого хода двигателя
 10-3 – компенсация скольжения

$$\text{Ориентировочно } 10-3 = \frac{\text{Синхронная скорость двигателя} - \text{Номинальная скорость}}{\text{Синхронная скорость двигателя}} \times 100 \%$$

Номинальная скорость двигателя указана на его заводской табличке.

$$\text{Синхронная скорость двигателя (об/мин)} = \frac{120}{\text{Число полюсов}} \times \text{Номинальная частота (50 Гц)}$$

Например: 4 полюса 50 Гц;

$$\text{Синхронная скорость двигателя} = \frac{120}{4} \times 50 = 1500 \text{ об/мин}$$

Примечание: Ток холостого тока двигателя (10-2) зависит от мощности преобразователя (15-0). Он должен устанавливаться в соответствии с реальными условиями.

Группа констант 11 - Настройка параметров ПИД-регулятора

11-0: Выбор режима работы ПИД-регулятора:

- 0000: Отключен
- 0001: Управление дифференциальной составляющей (D) по ошибке
- 0002: Управление D по обратной связи
- 0003: Обратное управление D по ошибке
- 0004: Обратное управление D по обратной связи
- 0005: Задание частоты + Управление D по ошибке
- 0006: Задание частоты + Управление D по обратной связи
- 0007: Задание частоты + Обратное управление D по ошибке
- 0008: Задание частоты + Обратное управление D по обратной связи

- 11-0=1: D равно отклонению значения (задание – обратная связь) за время (11-4).
- =2: D равно отклонению значения обратной связи за время (11-4).
- =3: D равно отклонению значения (задание – обратная связь) за время (11-4). Если отклонение положительное, выходная частота уменьшается, и наоборот.
- =4: D равно отклонению значения обратной связи за время (11-4). Если отклонение положительное, выходная частота уменьшается, и наоборот.
- =5: D равно отклонению значения (задание – обратная связь) за время (11-4) + задание частоты.
- =6: D равно отклонению значения обратной связи за время (11-4) + задание частоты.
- =7: D равно отклонению значения (задание – обратная связь) за время (11-4) + задание частоты. Если отклонение положительное, выходная частота уменьшается, и наоборот.
- =8: D равно отклонению значения обратной связи за время (11-4) + задание частоты. Если отклонение положительное, выходная частота уменьшается, и наоборот.

11-1: Коэффициент обратной связи (%): 0.00 - 10.00

11-1 является калибровочным коэффициентом. Отклонение = (задание – обратная связь) × 11-1

11-2: Пропорциональная составляющая P (%): 0.0 - 10.0

11-2: Коэффициент пропорциональной составляющей регулятора.

11-3: Интегральная составляющая I (сек): 0.0 - 100.0

11-3: Коэффициент интегральной составляющей регулятора

11-4: Дифференциальная составляющая D (сек): 0.00 - 10.00

11-4: Коэффициент дифференциальной составляющей регулятора

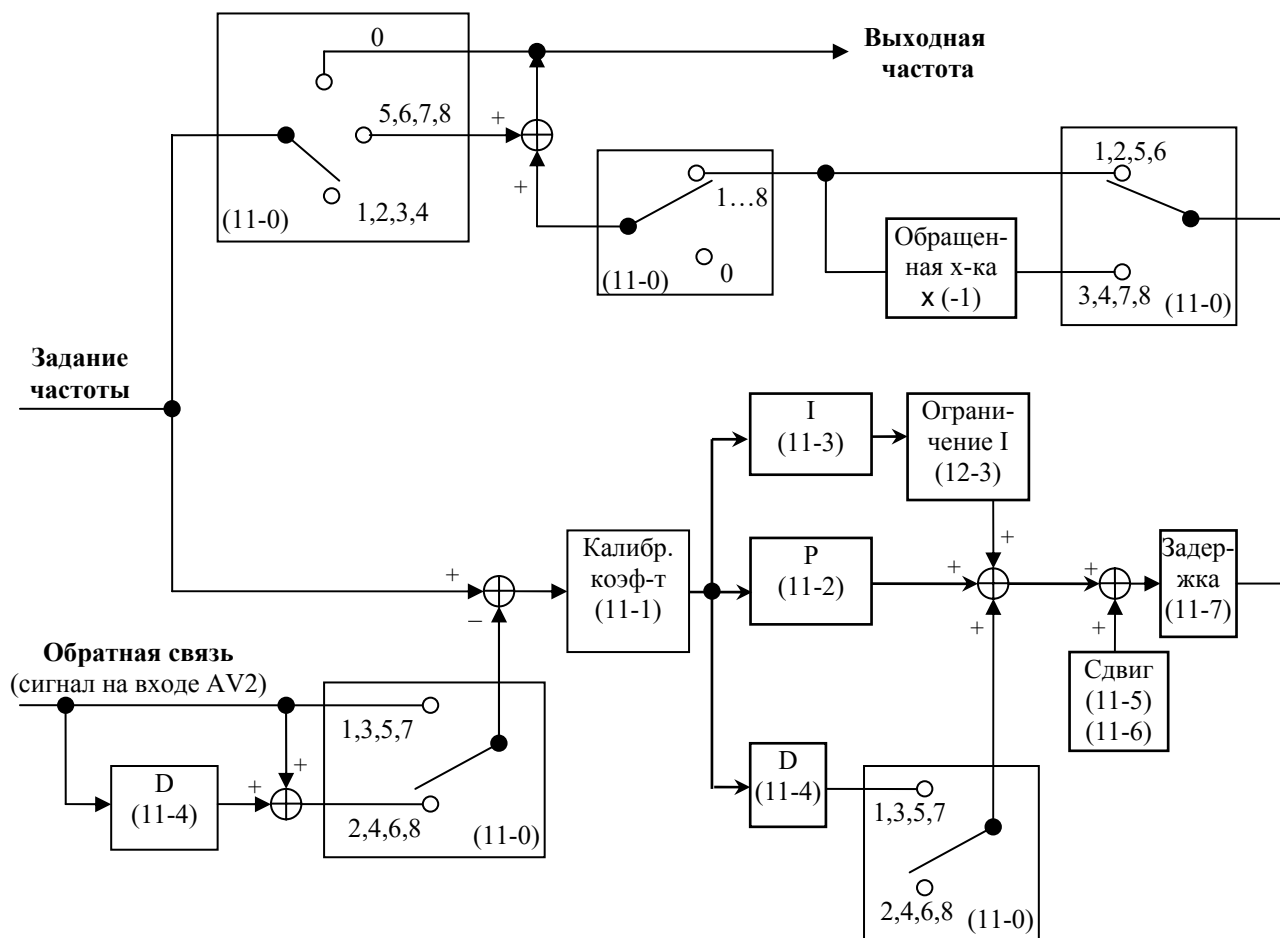
11-5: Сдвиг выходного сигнала: 0000 : Положительный 0001: Отрицательный

11-6: Величина сдвига (%): -109% ~ +109%

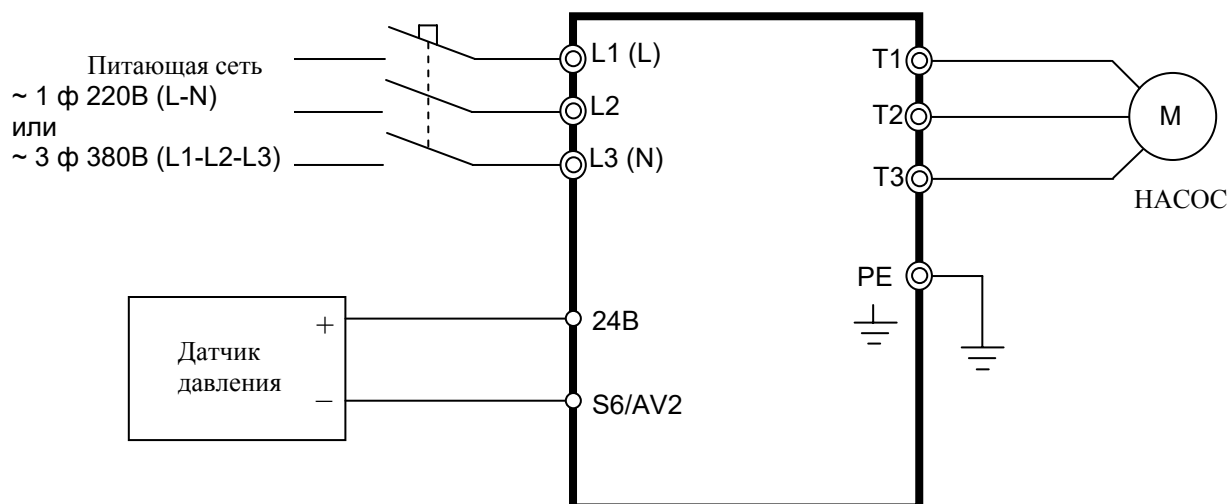
1-5/11-6: К вычисленному значению ПИД-регулятора добавляется значение 11-6 (знак значения 11-6 определяется константой 11-5).

11-7: Время запаздывания выходного фильтра (сек): 0.0 - 2.5

Примечание: ПИД регулирование предназначено для поддержания на заданном уровне технологического параметра (например, давления, расхода или температуры). При работе с ПИД-регулятором установите 5-05=20, при этом клемма AV2 (колодка TM2) становится входом сигнала обратной связи. Схема регулирования приведена ниже:



Пример. Управление насосом для поддержания заданного давления в системе (при произвольных изменениях расхода) с использованием преобразователя частоты и датчика давления. Схема подключения приведена на рисунке (применен датчик давления с токовым выходом 4-20 мА):



Датчик давления устанавливается на выходе насоса (на напорном трубопроводе).
 В преобразователе должны быть запрограммированы следующие значения констант:

5-05 = 20	Клемма S6 (AI2) используется как вход ПИД-регулятора;
11-0 = 1	Включение режима ПИД-регулирования;
11-2 = 2	Пропорциональная составляющая ПИД-регулятора;
11-3 = 3	Время интегрирования ПИД-регулятора;
11-4 = 0	Дифференциальная составляющая ПИД-регулятора.

Значения остальных констант в общем случае соответствуют заводским уставкам и корректировки не требуют.

Необходимый поддерживаемый уровень давления задается в частотном преобразователе посредством установки задания частоты. Значение частота задается в зависимости от необходимой величины давления в системе и максимального давления датчика по формуле:

$$F_3 = \frac{P \times F_{\max}}{P_{\max}},$$

где: F_3 – задание частоты, Гц;
 $F_{\max}$ – максимальная выходная частота (50 Гц);
 P – необходимое давление в системе, бар;
 $P_{\max}$ – максимальное давление по паспорту датчика, бар.

Например, если необходимо поддерживать в системе давление 5 бар и применен датчик с $P_{\max} = 10$ бар, то необходимо установить задание частоты:

$$F_3 = 5 \times 50 / 10 = 25 \text{ Гц.}$$

После программирования преобразователя подается команда ПУСК. Выходная частота преобразователя с заданным временем разгона увеличивается до 50 Гц, насос плавно выходит на режим максимальной производительности, давление в системе повышается. Когда давление достигает заданного уровня (в данном случае 5 бар), выходная частота снижается и система переходит в режим поддержания давления. Значение задания частоты в процессе работы корректируется по показаниям манометра.

Примечание: Приведенные значения констант 11-2...11-4 являются рекомендованными и могут быть изменены на конкретном объекте для оптимальной работы регулятора. Если в системе возникают вибрации (периодические колебания давления) необходимо подобрать значения констант 11-2 и 11-3. В некоторых случаях может потребоваться также выбор оптимальных значений 11-4...11-7.

Если в процессе регулирования, при отсутствии расхода, выходная частота преобразователя не снижается до нуля, можно включить «спящий режим» ПИД-регулятора, при котором преобразователь будет отключать насос при снижении выходной частоты ниже заданного значения. Частота, при которой преобразователь переходит в спящий режим задается константой 12-7, время задержки отключения насоса после достижения этой частоты – константой 12-8.

Группа констант 12 - Настройка ПИД-регулятора при потере обратной связи

12-0: Определение потери обратной связи:	0000: Отключено
	0001: Включено – Привод продолжает работать
	0002: Включено – Привод останавливается

12-0=0: Отключено; 12-0=1: Продолжение работы и индикация "PDER"; 12-0=2: Остановка и индикация "PDER".

12-1: Уровень определения потери обратной связи (%): 0 - 100

Константа 12-1 задает уровень определения потери обратной связи. Ошибка = Задание – Обратная связь. Если ошибка больше, чем значение 12-1, обратная связь считается потерянной.

12-2: Задержка определения обрыва обратной связи (сек): 0.0 -25.5

12-2: Время, по истечении которого обратная связь считается потерянной.

12-3: Уровень ограничения интегральной составляющей (%): 0 - 109

12-3: Уровень ограничения, предупреждающий насыщение ПИД-регулятора.

12-4: Сброс интегральной составляющей при равенстве сигналов обратной связи и задания:

0000: Отключен
0001: Через 1 сек
0030: Через 30 сек

12-4=0: При равенстве сигналов обратной связи и задания ПИД-регулятора интегратор не обнуляется.

12-4=1 или 30: При равенстве сигналов обратной связи и задания ПИД-регулятора интегратор обнуляется и преобразователь отключает выходное напряжение через 1 или 30 сек. Преобразователь вновь начнет работу при отклонении значения сигнала обратной связи от сигнала задания.

12-5: Допустимая ошибка после обнуления интегральной составляющей (единицы) (1 ед. =

Инструкция по эксплуатации

VAT200

1/8192): 0 - 100

12-5=0...100 единиц: уровень допустимого отклонения значения сигнала обратной связи после обнуления интегратора.

12-6: Тип сигнала обратной связи: 0000: 0 - 10В 0001: 4 - 20мА

12-6: Тип сигнала обратной связи, 12-6=0: 0 - 10В; 12-6=1: 4 - 20мА

12-7, 12-8: «Спящий» режим

«Спящий» режим ПИД-регулятора:

12-7: Задаёт частоту перехода в «спящий» режим, Гц

12-8: Устанавливает задержку перехода в "спящий" режим, сек

Если выходная частота ПИД-регулятора меньше частоты перехода в "спящий" режим в течение времени задержки, то преобразователь снижает выходную частоту до 0 и переходит в "спящий" режим.

Если выходная частота ПИД-регулятора больше частоты перехода в "спящий" режим, то преобразователь вновь начинает работать. Временная диаграмма этого процесса показана на рисунке:



Группа констант 13 - Параметры управления по последовательной линии связи

13-0: Адрес устройства: 1 - 254

13-0: используется для задания адреса устройства, что необходимо при использовании в системе более чем одного преобразователя.

13-1: Скорость обмена (бит/с): 0000 : 4800

0001 : 9600

0002 : 19200

0003 : 38400

13-2: Количество стоповых бит: 0000 : 1 стоповый бит

0001 : 2 стоповых бита

13-3: Контроль четности: 0000 : нет контроля

0001 : чётно

0002 : нечётно

13-4: Формат данных: 0000 : 8 бит данных

0001 : 7 бит данных

- Связь по интерфейсу RS-232 (требуется интерфейсный кабель RS232).
Управление одним преобразователем: преобразователь управляется от компьютера или контроллера (13-0 = 1...254)
 - Связь по интерфейсу RS-485 (требуется модуль интерфейса RS485).
 - Управление одним преобразователем: преобразователь управляется от компьютера или контроллера (13-0 = 1...254)
 - Управление несколькими преобразователями: несколько преобразователей управляется от одного компьютера или контроллера (допустимое количество преобразователей – 254; 13-0 = 1...254), если преобразователь получает команду, адресованную устройству с адресом 0, он выполняет ее независимо от значения константы 13-0.
- Примечания: 1. Скорость обмена (13-1) компьютера (контроллера) и преобразователя должна быть установлена одинаковой. Формат данных (13-2/13-3/13-4) также должен быть настроен одинаково.
2. Новое значение константы преобразователя становится действующим сразу после изменения его компьютером.

Группа констант 14 - Параметры автонастройки

14-0: Сопротивление статора (Ом)
14-1: Сопротивление ротора (Ом)
14-2: Эквивалентная индуктивность (мГн)
14-3: Ток намагничивания (А)
14-4: Потери в стали

- При 0-00=0 или 1 (векторный режим) и наличии питания установка 0-06=1 приведет к запуску двигателя и выполнению автонастройки. По окончании автонастройки двигатель остановится. Преобразователь присвоит константам 14-0...14-4 значения параметров двигателя и автоматически восстановит значение константе 0-06=0.
- Автонастройка должна выполняться при замене двигателя. Если параметры двигателя известны, их можно записать в ячейки 14-0...14-4 непосредственно.
- При 0-06=1 выполняется автонастройка, по окончании которой восстанавливается значение 0-06=0, и на дисплее появляется сообщение "End".

Группа констант 15 - Индикация параметров преобразователя и восстановление заводских уставок

15-0: Модель преобразователя

15-0	Модель преобразователя	
02P5	VAT200-	- SP5L
0201		- S1L
0202		- S2L
0203		- S3L

15-0	Модель преобразователя	
0401	VAT200-	-001H
0402		-002H
0403		-003H
0405		-005H
0408		-007H
0410		-010H
0415		-015H

15-1: Версия программного обеспечения

15-2: Список ошибок (Последние 3 ошибки)

- . При появлении ошибок в работе преобразователя старая ошибка, имеющая код 2.xxxx, получает новый код 3.xxxx, соответственно ошибка с кодом 1.xxxx преобразуется в 2.xxxx. Последней ошибке присваивается код 1.xxxx. Таким образом, ошибка с кодом 3.xxxx является самой старой из сохраненных в памяти, а ошибка с кодом 1.xxxx - последней.

2. При вызове константы 15-2 на дисплее отображается ошибка 1.xxxx, после нажатия кнопки ▲ на дисплее будут последовательно появляться ошибки 2.xxx→3.xxx→1.xxx, а при нажатии кнопки ▼ – те же ошибки, но в другой последовательности: 3.xxx→2.xxx→1.xxx→3.xxx.
3. При вызове константы 15-2 и нажатии кнопки СБРОС список ошибок будет очищен, и значения ошибок примут вид 1.---; 2.---; 3.---.
4. Например, код ошибки '1.ОСС' означает, что последней была ошибка с кодом ОС-С, и т.п.

15-3: Общее время работы 1 (часы): 0 – 9999

15-4: Общее время работы 2 (часы x10000): 0 - 27

15-5: Режим подсчета времени работы: 0000: Общее время работы

0001: Время работы под нагрузкой

1. Когда значение константы 15-3 достигнет 9999, следующий час приведет к обнулению этого значения и увеличению на 1 значения константы 15-4.
2. Описание режимов подсчета времени работы:

Значение 15-5	Описание
0	Подсчитывается время, в течение которого на преобразователь подано питание.
1	Подсчитывается время работы преобразователя при включенной команде ПУСК.

15-6: Восстановление заводских установок:

1110: Параметры для частоты двигателя 50 Гц

1111: Параметры для частоты двигателя 60 Гц

1112: Сброс программы встроенного PLC

При установке 15-6 = 1110 будут восстановлены заводские значения констант. Максимальное напряжение будет соответствовать напряжению и частоте (0-01/0-05) на заводской табличке двигателя. Максимальная выходная частота станет равной 50 Гц, если не установлено другое ограничение частоты.

Примечание:

Восстановление заводских установок при режиме управления U/F приведет к изменению параметров двигателя (14-0...14-4).

Восстановление заводских установок при векторном режиме управления не приводит к изменению параметров двигателя (14-0...14-4).

4.5. Описание функций встроенного контроллера

Преобразователь VAT200 имеет встроенный программируемый логический контроллер, и пользователь может, при необходимости, ввести последовательную схему с персонального компьютера (работающего под Windows) или наладонника (работающего под WinCE) с помощью специальной программы.

4.5.1. Основные инструкции

Наименование инструкций	Способ запуска						Обозначение и доступное количество инструкций	
	По фронту (установка)	По спаду (сброс)	Инверсия	Повторение	Нормально открытый контакт (NO)	Нормально закрытый контакт (NC)	NO	NC
Входы					I	i	I1~I7	i1~i7
Выходы	Q	Q	Q	Q	Q	q	Q1~Q2	q1~q2
Входы расширения (маркеры)	M	M	M	M	M	m	M1~MF	m1~mF
Специальный регистр							V1~V7	
Счетчики				C	C	c	C1~C4	c1~c4
Таймеры				T	T	t	T1~T8	t1~t8
Сравнение аналоговых величин				G	G	g	G1~G4	g1~g4
Сравнение значения датчика				H	H	h	H1~H4	h1~h4
Управление приводом				F	F	f	F1~F8	f1~f8
Дифференцирование					D	d	не ограничено	

Цепь разомкнута (Вкл)	“ ”	
Цепь замкнута (Выкл)	“ -- ”	

Символ соединения	Описание
—	Соединение левого и правого компонентов
⊥	Соединение левого, правого и верхнего компонентов
⋈	Соединение левого, правого, верхнего и нижнего компонентов
⋈	Соединение левого, правого и нижнего компонентов

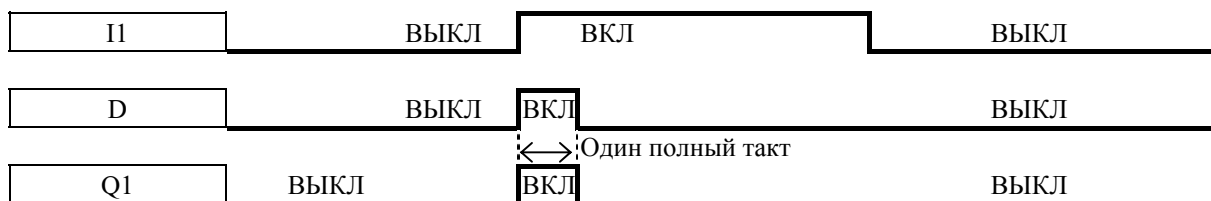
4.5.2. Описание специального регистра

Обозначение	Функция	Диапазон значений
V1	Частота задания	0,1...650,0 Гц
V2	Выходная частота	0,1...650,0 Гц
V3	Значение входа AIN	0...1000
V4	Значение входа S6	0...1000
V5	Сигнал потенциометра на пульте	0...1000
V6	Выходной ток	0,1...999,9А
V7	Выходной момент	0,1...200,0%

4.5.3. Примеры выполнения основных инструкций

Дифференцирование D (d)

Пример 1: $I1 \rightarrow D \rightarrow [Q1$



Пример 2: $i1 \rightarrow d \rightarrow [Q1$



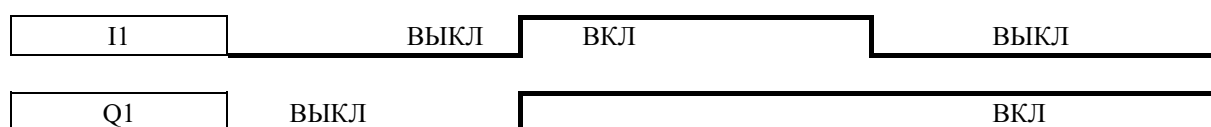
Повторение (- [)

$I1 \rightarrow [Q1$



Установка (^)

$I1 \rightarrow ^Q1$



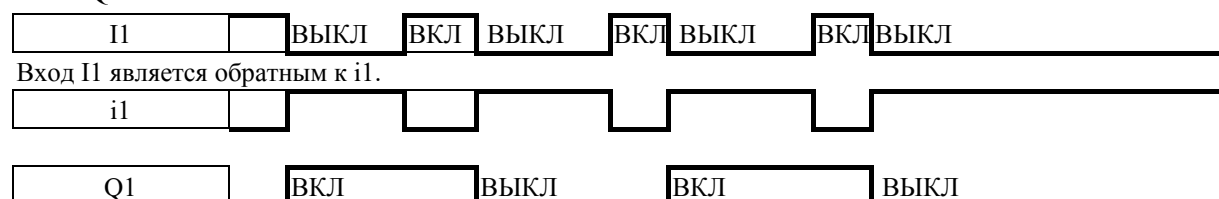
Сброс (v)

$I1 \rightarrow vQ1$

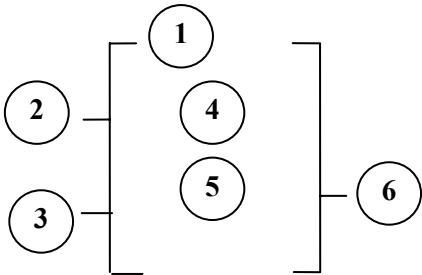


P (Инвертирование)

$i1 \rightarrow PQ1$



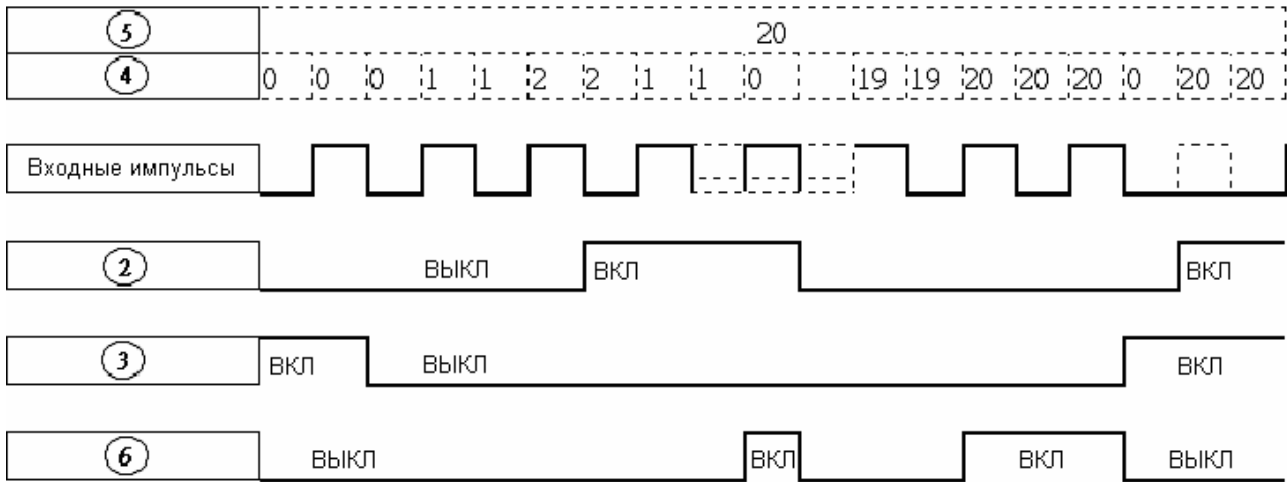
4.5.4. Описание инструкций.
Счетчик



Символ	Описание
①	Режим счета (1-4)
②	Используйте (I1 ~ f8) для выбора направления счета: ВЫКЛ: увеличение (0, 1, 2, 3, 4....) ВКЛ: уменьшение (....3, 2, 1, 0)
③	Используйте (I1 ~ f8) для обнуления счетчика: ВКЛ: значение счетчика = 0 и ⑥ = ВЫКЛ ВЫКЛ: счетчик продолжает считать
④	Предустановленное значение
⑤	Заданное значение
⑥	Состояние счетчика (C1 ~ C4)

(1) Режим счета 1

① = 1



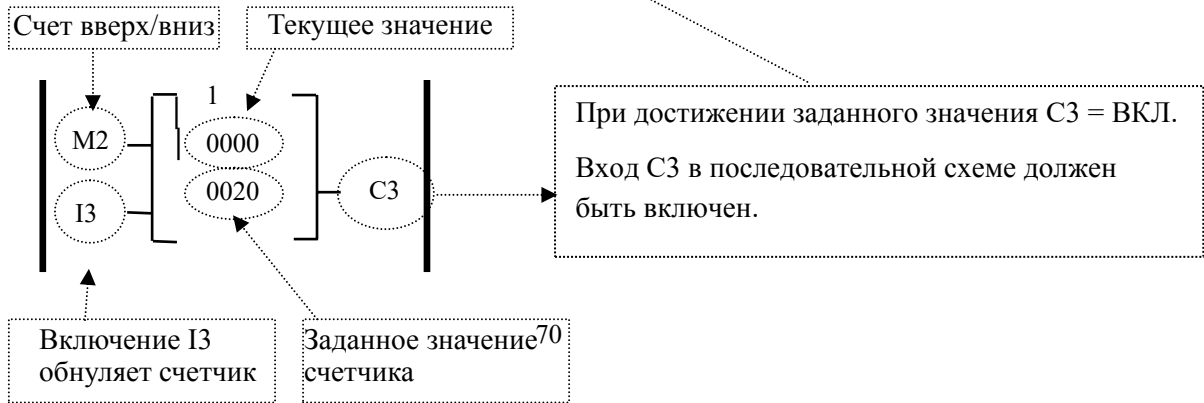
Пример:

Вход в последовательной схеме



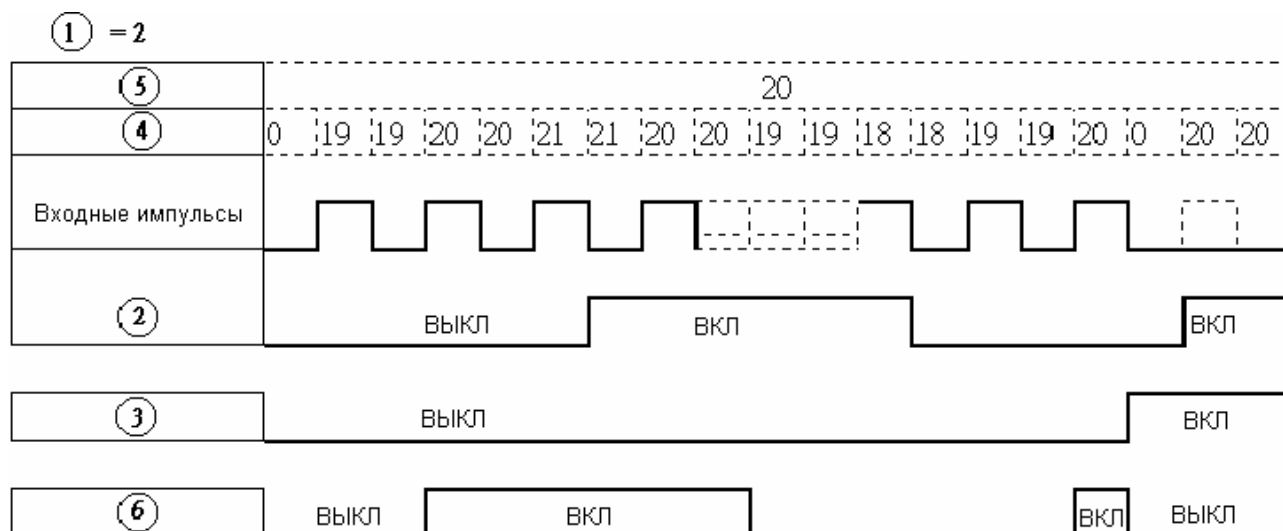
(2) Режим счета 2

Вход в функциональной программе



Инструкция по эксплуатации

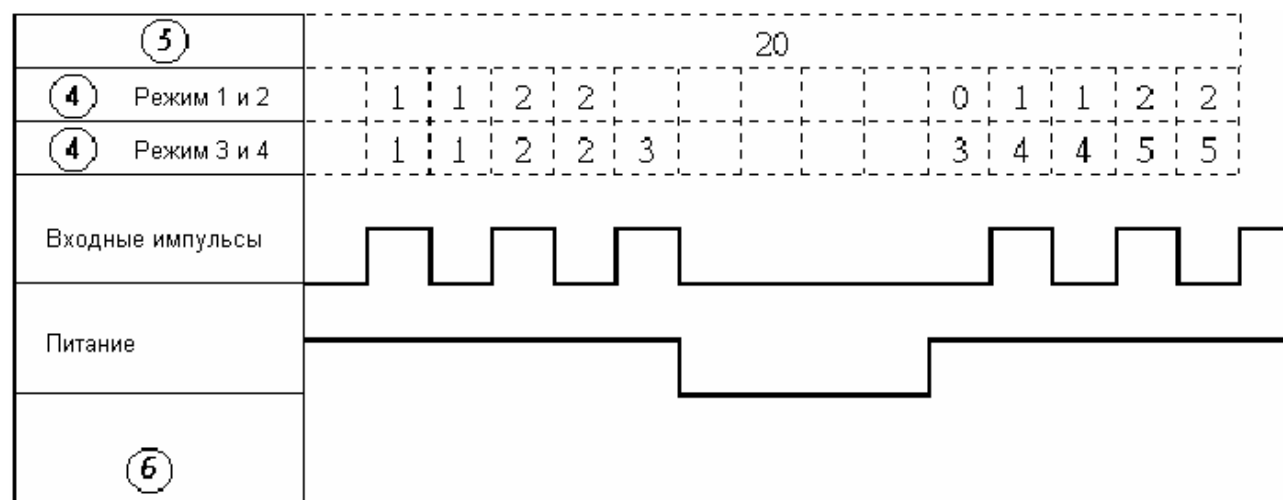
VAT200



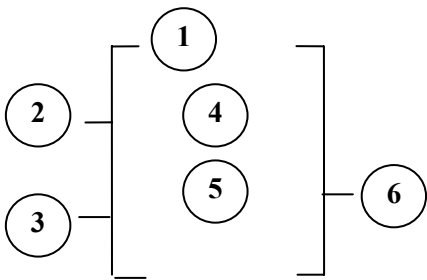
Примечание:

В этом режиме состояние счетчика может быть больше 20, в отличие от режима 1, где по достижении значения 20 счет прекращается.

- (3) Режим счета 3 аналогичен режиму 1, но значение счетчика сохраняется при отключении питания, а при повторном включении счет продолжается.
- (4) Режим счета 4 аналогичен режиму 2, но значение счетчика сохраняется при отключении питания, а при повторном включении счет продолжается.

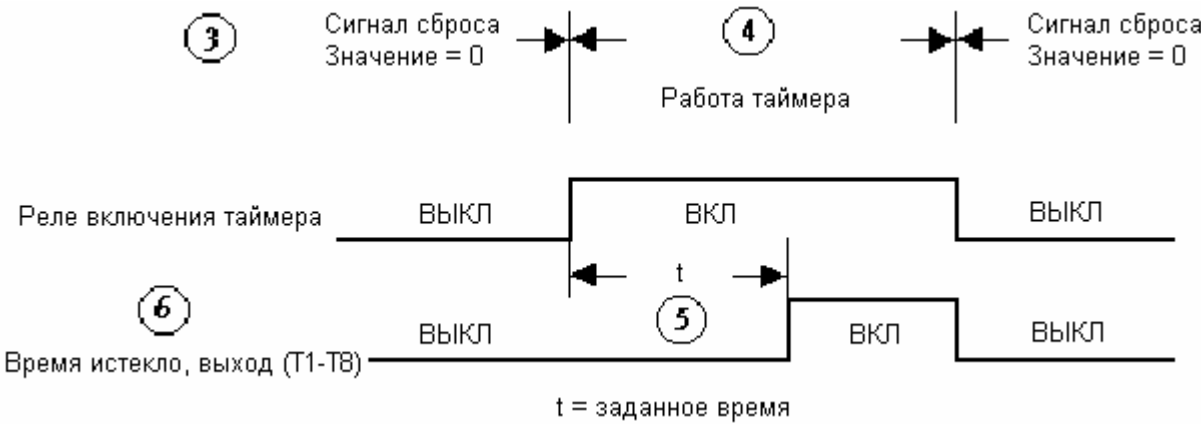


Таймер



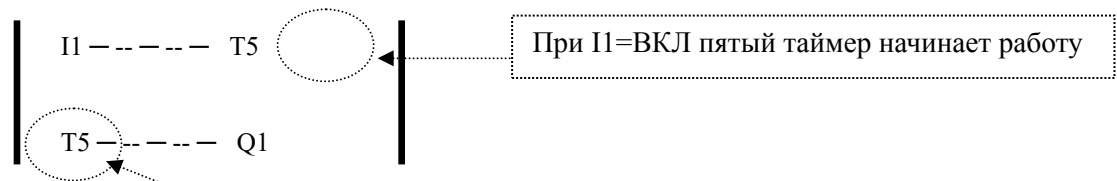
(1) Режим таймера 1 (Режим А задержки при включении)

Символ	Описание
①	Режим таймера (1-7)
②	Диапазон: 1: 0.0 – 999.9 сек 2: 0 – 9999 сек 3: 0 – 9999 мин
③	Используйте (I1 ~ f8) для обнуления таймера: ВКЛ: значение таймера = 0 и ⑥ = ВЫКЛ ВЫКЛ: таймер продолжает работать
④	Предустановленное значение
⑤	Заданное значение
⑥	Состояние таймера (T1 ~T8).

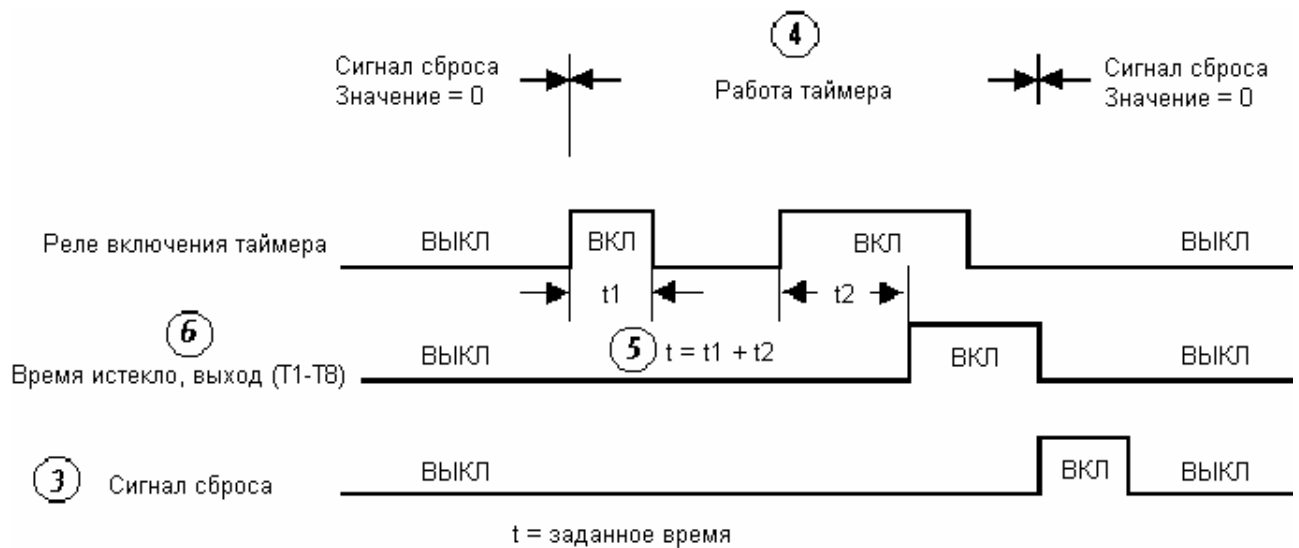
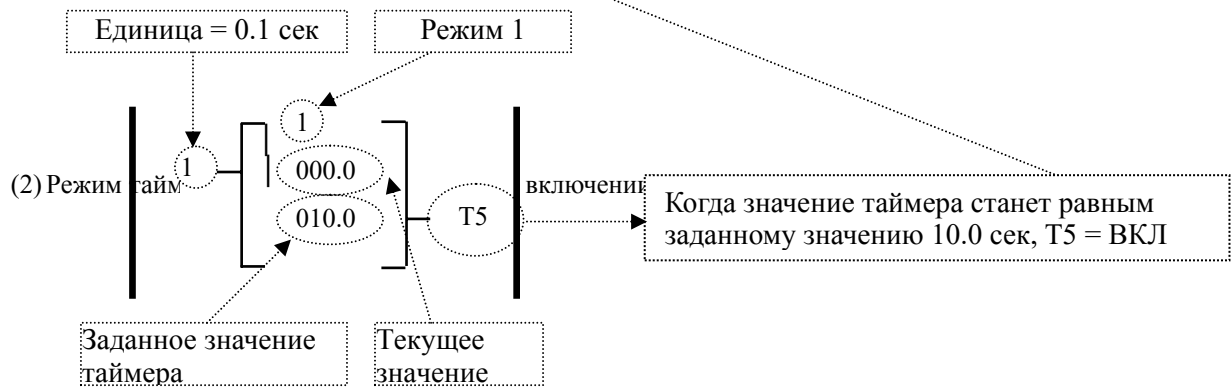


Пример:

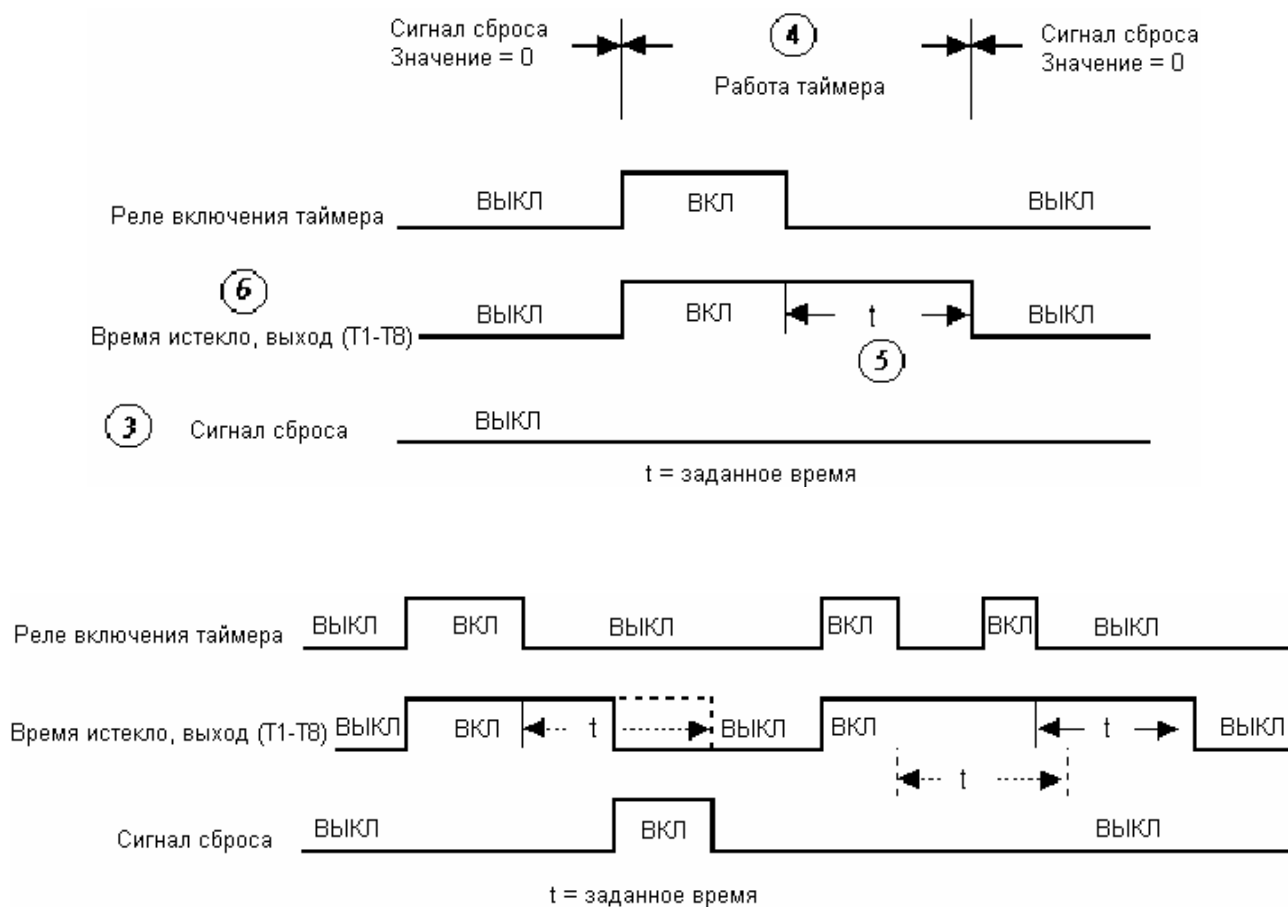
Вход в последовательной схеме



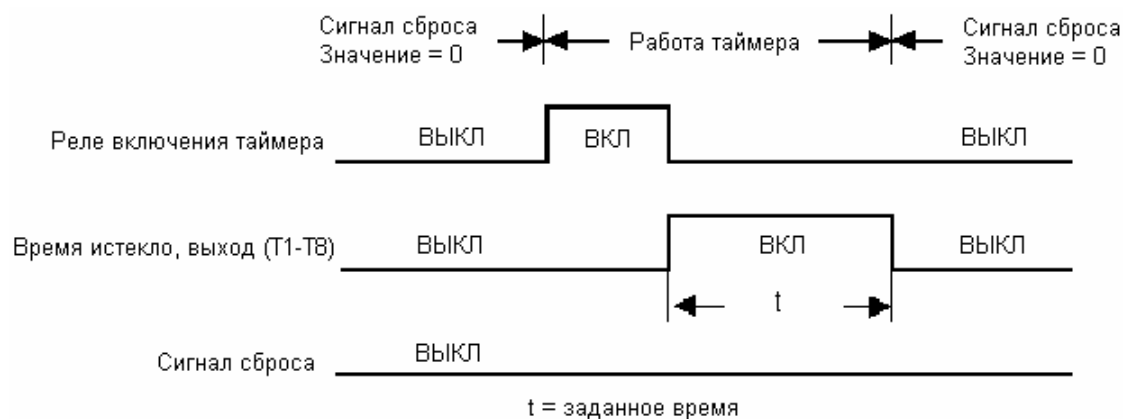
Вход в функциональной программе



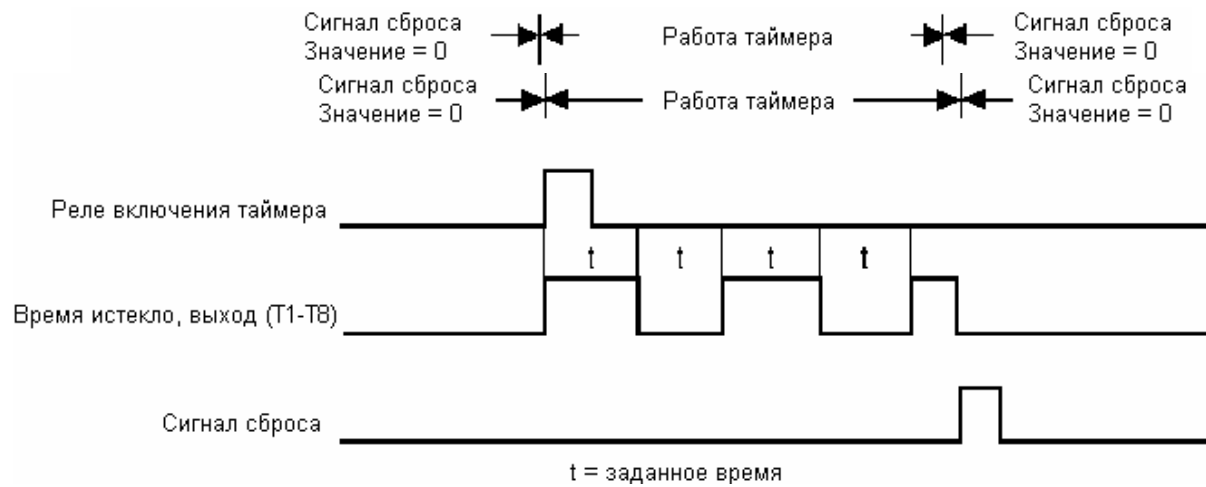
(3) Режим таймера 3 (Режим А задержки при выключении)



(4) Режим таймера 4 (Режим В задержки при выключении)

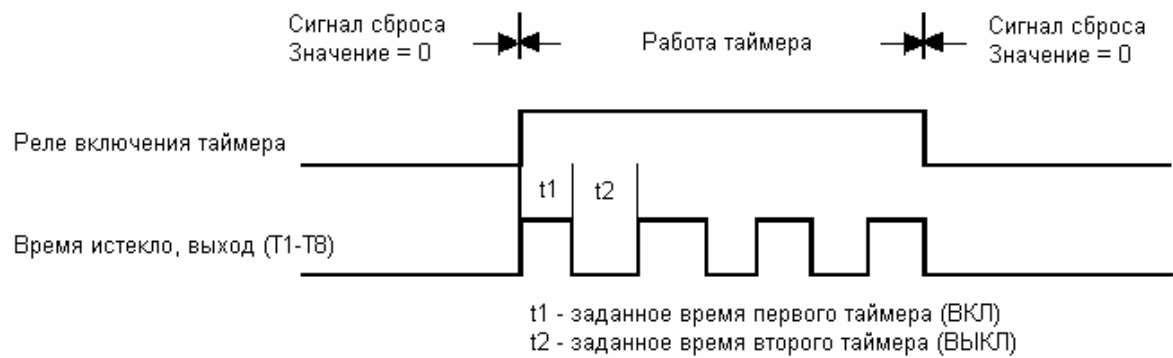


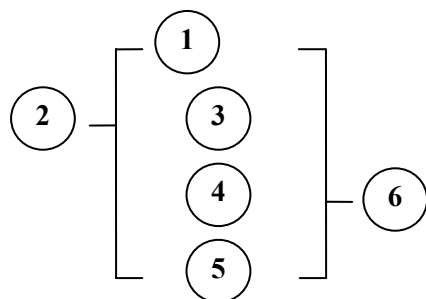
(5) Режим таймера 5 (Периодический режим А)



(6) Режим таймера 6 (Периодический режим В)

(7) Режим таймера 7 (Периодический режим С)



Аналоговый компаратор

Символ	Описание
①	Режим сравнения (1-3)
②	Выбор сравниваемой переменной
③	Значение аналогового входа
④	Верхняя граница диапазона сравнения
⑤	Нижняя граница диапазона сравнения
⑥	Выходной сигнал аналогового компаратора (G1-G4)

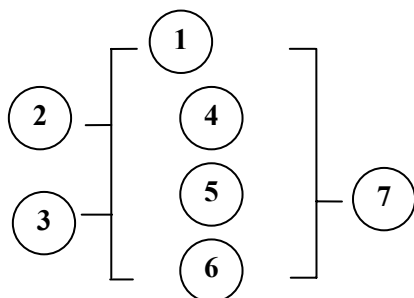
Режим сравнения (1-3)

- (1) Режим 1 $(② \leq ④, ⑤ \text{ ON})$
 (2) Режим 2 $(② \geq ③, ⑤ \text{ ON})$
 (3) Режим 3 $(④ \leq ② \leq ③, ⑤ \text{ ON})$

Выбор входа сравниваемого значения (V1-V7)

- (1) Вход сравниваемого значения =V1: Частота задания
 (2) Вход сравниваемого значения =V2: Выходная частота
 (3) Вход сравниваемого значения =V3: Значение входа AIN
 (4) Вход сравниваемого значения =V4: Значение входа AI2
 (5) Вход сравниваемого значения =V5: Значение сигнала потенциометра VR
 (6) Вход сравниваемого значения =V6: Выходной ток
 (7) Вход сравниваемого значения =V7: Момент

Энкодер (импульсный датчик)



Символ	Описание
①	Режим управления датчика (1-2)
②	Используйте (I1 ~ f8) для выбора направления счета ВЫКЛ: увеличение (0, 1, 2, 3, 4....) ВКЛ: уменьшение (....3, 2, 1, 0)
③	Используйте (I1~f8) для сброса значения.
④	A1, Входное значение датчика / коэффициент деления (⑥)
⑤	A2, Установка порогового значения
⑥	C, Коэффициент деления датчика
⑦	Выход результата сравнения, H1~H4

(1) Режим управления 1

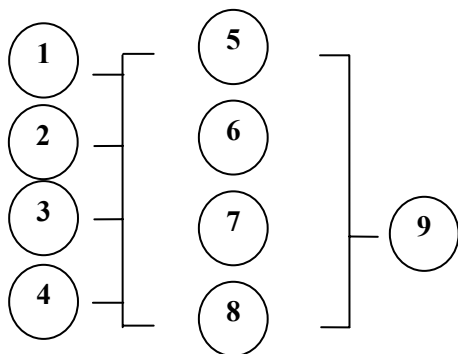
Функция сравнения датчика: Выход результата сравнения $A1 \geq A2$

(2) Режим управления 2

Функция сравнения датчика: Выход результата сравнения $A1 \leq A2$

Разрешение / запрещение сравнения входного значения датчика определяется при программировании PLC.

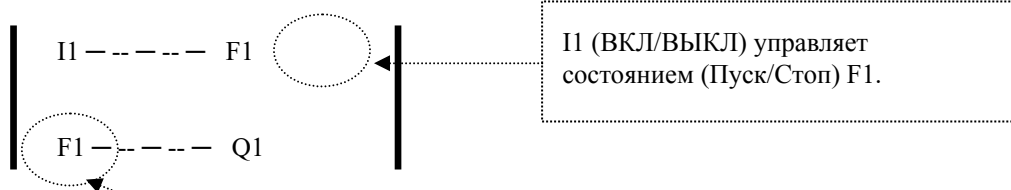
Описание работы



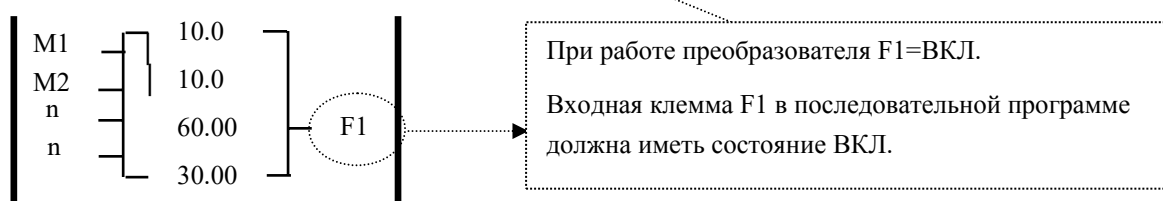
Символ	Описание
①	Режим работы устанавливается сигналами I1~f8 ВЫКЛ (Вперед) ВКЛ (Назад)
②	Предустановленная скорость определяется сигналами I1~f8 ВЫКЛ Работа на частоте ⑦ ВКЛ Работа на частоте ⑧
③	Выбор константы или V3, V5 в качестве задания частоты
④	Выбор константы или V3, V5 в качестве предустановленной скорости
⑤	Время разгона
⑥	Время замедления
⑦	Задание частоты (константа или V3, V5)
⑧	Предустановленная скорость (константа или V3, V5)
⑨	Код инструкции (F1~F8: 8 групп)

Пример:

Вход в последовательной схеме



Вход в функциональной программе



Глава 5. Обслуживание и поиск неисправностей

5.1. Отображение ошибок на дисплее и их устранение

5.1.1. Ошибки, которые не могут быть устранены сбросом защиты или автоматически.

Причины неисправности должны быть устранены перед сбросом защиты.

Индикация	Ошибка	Причина	Рекомендации
CPF	Сбой программы	Внешние помехи	Выявите источник внешних помех и устраните его
EPR	Сбой EEPROM	Неисправна EEPROM	Возвратите преобразователь для ремонта
-OV-	Перенапряжение при останове *1	Неисправность измерительной цепи	Возвратите преобразователь для ремонта
-LV-	Пониженное напряжение при останове *1	1. Мало напряжение питания 2. Сгорел ограничительный резистор или предохранитель 3. Неисправность измерительной цепи	1. Проверьте напряжение питания 2, 3. Возвратите преобразователь для ремонта
-OH-	Перегрев преобразователя при останове *1	1. Неисправность измерительной цепи 2. Высока окружающая температура или недостаточна вентиляция.	1. Возвратите преобразователь для ремонта 2. Улучшите вентиляцию
CTER	Ошибка в цепи измерения тока	Неисправность датчика или измерительной цепи	Возвратите преобразователь для ремонта

Примечание *1: Сигнал аварии не выводится.

5.1.2. Ошибки, которые могут быть устранены вручную и автоматически.

Индикация	Ошибка	Причина	Рекомендации
OC-S	Перегрузка по току при пуске	1. Замыкание в обмотке двигателя или на корпус 2. Замыкание клемм двигателя между собой или на землю 3. Модуль IGBT неисправен	1. Проверьте двигатель 2. Проверьте подключение 3. Возвратите преобразователь для ремонта
OC-D	Перегрузка по току при торможении	Мало установленное время торможения.	Увеличьте время торможения
OC-A	Перегрузка по току при разгоне	1. Время разгона мало 2. Мощность двигателя больше мощности преобразователя 3. Короткое замыкание между обмоткой двигателя и корпусом 4. Короткое замыкание между кабелем двигателя и землей 5. Модуль IGBT неисправен	1. Увеличьте время разгона 2. Замените преобразователь на прибор такой же мощности, что и двигатель 3. Проверьте двигатель 4. Проверьте подключение 5. Возвратите преобразователь для ремонта
OC-C	Перегрузка по току при постоянной скорости	1. Кратковременные изменения нагрузки 2. Кратковременные изменения мощности	1. Замените преобразователь на более мощный 2. Выполните процедуру автоматической настройки (0-06 = 1) повторно. 3. Уменьшите сопротивление статора (14-0), если описанные выше меры не дали результата.
OV-C	Велико напряжение при работе / торможении	1. Мала уставка времени торможения или велика инерционность нагрузки 2. Велики колебания напряжения сети	1. Увеличьте время торможения 2. Установите тормозной резистор 3. Установите дроссель на стороне питания 4. Замените преобразователь на более мощный
OH-C	Перегрев радиаторов при работе	1. Велика нагрузка 2. Велика окружающая температура, или недостаточна вентиляция	1. Проверьте нагрузку и устраните проблемы 2. Замените преобразователь на более мощный 3. Улучшите вентиляцию
Err4	Неверное прерывание процессора	Внешние помехи	Возвратите преобразователь для ремонта, если ошибка повторяется много раз

5.1.3. Ошибки, которые могут быть устранены вручную.

Индикация	Ошибка	Причина	Рекомендации
OC	Перегрузка по току при останове *1	1. Неисправность цепей 2. Плохое соединение кабеля датчика тока	Возвратите преобразователь для ремонта
OL1	Перегрузка двигателя	1. Большая нагрузка 2. Неправильная установка констант 0-02, 9-08~11	1. Замените двигатель на более мощный 2. Установите значения констант 0-02, 9-08~11 правильно
OL2	Перегрузка преобразователя	Большая нагрузка	Замените преобразователь на более мощный
OL3	Перегрузка по моменту	1. Большая нагрузка 2. Неправильная установка констант 9-14, 9-15	1. Замените преобразователь на более мощный 2. Установите значения констант 9-14, 9-15 правильно
LV-C	Мало напряжение при работе	1. Мало напряжение в сети 2. Велики колебания напряжения сети	1. Улучшите качество питания или увеличьте значение 2-01 2. Установите большее время разгона 3. Замените преобразователь на более мощный 4. Установите дроссель на стороне питания

Примечание *1: Сигнал аварии не выводится.

5.1.4. Особые состояния

Индикация	Ошибка	Описание
STP0	Остановка на нулевой скорости	Происходит при задании частоты <0.1 Гц
STP1	Пуск запрещен	1. При 1-00 = 0001 (внешнее управление) и запрете автоматического пуска после подачи питания (2-05=0001) преобразователь не может быть запущен, поэтому при замкнутом контакте Пуск после включения питания преобразователь не запускает двигатель, и на дисплее мигает сообщение "STP1" (см. описание 2-05). 2. Автозапуск возможен при 2-05=0000.
STP2	Аварийный останов с пульта управления	1. При 1-00 = 0001 (внешнее управление) и сохранении функции кнопки СТОП на пульте (1-03=0000) преобразователь остановит двигатель в соответствии со значением константы 1-05 при нажатии на эту кнопку. После останова на дисплее будет мигать сообщение "STP2". Для повторного запуска двигателя необходимо разомкнуть и вновь замкнуть контакт Пуск. 2. При 1-00 = 0002 (управление по последовательной линии связи) и сохранении функции кнопки СТОП на пульте (1-03=0000) преобразователь остановит двигатель в соответствии со значением константы 1-05 при нажатии на эту кнопку. После останова на дисплее будет мигать сообщение "STP2". Для повторного запуска двигателя компьютер должен послать команду на останов, а затем на пуск. 3. При 1-03=0001 кнопка СТОП на пульте не может использоваться для аварийного останова
E.S.	Аварийный останов от внешнего сигнала	При получении сигнала на аварийный останов от многофункционального входа (см. описание констант 5-00~5-06) преобразователь плавно остановит двигатель, после чего на дисплее будет мигать сообщение "E.S.".
b.b.	Внешний сигнал на отключение выходного напряжения	При получении сигнала на снятие выходного напряжения от многофункционального входа (см. описание констант 5-00~5-06) преобразователь немедленно отключит питание двигателя, после чего на дисплее будет мигать сообщение "b.b.".
ATER	Ошибка при автоматической настройке	1. Ошибка в данных двигателя, полученных при автоматической настройке 2. Аварийный останов двигателя в процессе автоматической настройки
PDER	Потеря обратной связи	Выявлена потеря сигнала обратной связи ПИД-регулятора

5.1.5. Ошибки при вводе данных.

Индикация	Ошибка	Причина	Рекомендации
LOC	Изменение констант и задания частоты запрещено	1. Попытка изменить частоту или константу при 3-17>0000 2. Попытка изменить направление вращения при 1-02=0001	1. Установите 3-17=0000 2. Установите 1-02=0000
Err1	Ошибка использования кнопки	1. Нажатие ▲ или ▼ при 1-06>0 или при работе на фиксированной скорости. 2. Попытка изменить константу, которая не может быть изменена при работе (см. список констант).	1. Кнопки ▲ и ▼ могут использоваться для изменения констант только при 1-06 = 0 2. Измените констант в режиме останова
Err2	Ошибка установки констант	1. 3-01 в диапазоне 3-13 ± 3-16 или 3-14 ± 3-16 или 3-15 ± 3-16 2. 3-00 ≤ 3-01 3. Ошибка при выборе режима автонастройки (например, при 1-00 ≠ 0 или 1-06 ≠ 0)	1. Измените 3-13~3-15 или 3-16 2. Должно быть 3-00>3-01 3. Установите 1-00=0, 1-06=0 при автоматической настройке
Err5	Изменение констант по последовательной связи невозможно	1. Получение команды управления при запрете управления по последовательной линии связи. 2. Попытка изменения констант 13-1~13-4 при работе по последовательной связи	1. Разрешите управление перед подачей команды по последовательной линии связи 2. Установите нужные значения до начала работы по последовательной связи
Err6	Ошибка последовательной связи	1. Ошибка подключения 2. Неверная установка параметров последовательной линии связи 3. Ошибка контрольной суммы 4. Некорректный протокол обмена	1. Проверьте оборудование и подключение 2. Проверьте значения констант 13-1~13-4
Err7	Конфликт установки констант	1. Попытка изменить значения 15-0 или 15-7 2. Неисправность в цепях измерения тока и напряжения	Если сброс этой ошибки невозможен, возвратите преобразователь для ремонта
Err8	Ошибка восстановления заводских установок	Попытка восстановления заводских параметров при работе встроенного PLC	Остановите работу PLC перед восстановлением заводских установок
EPr1	Ошибка копирования параметров	1. Установка 3-18=1,2 без подключения устройства копирования 2. Неисправность устройства копирования.	1. Измените 3-18 2. Замените устройство копирования
EPr2	Несоответствие параметров	Копируемые на преобразователь параметры не соответствуют требованиям протокола обмена.	Замените устройство копирования

5.2. Поиск и устранение неисправностей

Состояние	Проверка	Устранение
Двигатель не вращается	Подано ли питание на клеммы L1(L), L2 и L3(N) (горит ли индикатор питания)?	Питание подано? Выключите и вновь включите питание. Проверьте напряжение питания. Проверьте затяжку винтов клемм.
	Есть напряжение между клеммами T1, T2 и T3?	Выключите и вновь включите питание.
	Двигатель заблокирован из-за перегрузки?	Уменьшите нагрузку.
	Некорректная работа преобразователя?	Просмотрите описание ошибок, проверьте подключения и измените их при необходимости.
	Подана ли команда вращения вперед или назад?	
	Подается ли сигнал задания частоты?	Правильно ли подключен аналоговый сигнал задания частоты? Корректно ли напряжение на входе задания частоты?
	Правильно ли выбран режим работы?	Проверьте работу с пульта управления.
Двигатель вращается в обратную сторону	Правильно ли подключены клеммы T1, T2, T3?	Подключение должно соответствовать клеммам U, V, W двигателя.
	Правильно ли подключены цепи управления направлением вращения?	Проверьте подключение и исправьте его при необходимости.
Скорость двигателя не регулируется	Правильно ли подключен аналоговый сигнал задания частоты?	Проверьте подключение и исправьте его при необходимости
	Правильно ли выбран режим работы?	Проверьте работу с пульта управления.
	Слишком велика нагрузка?	Уменьшите нагрузку.
Скорость вращения слишком велика или слишком мала	Правильно ли установлены параметры двигателя (число полюсов, напряжение...)?	Проверьте установку параметров.
	Правильно ли выбрано передаточное отношение редуктора?	Проверьте передаточное отношение редуктора.
	Правильно ли установлена максимальная выходная частота?	Проверьте установку максимальной выходной частоты.
Необычные изменения скорости двигателя	Слишком велика нагрузка?	Уменьшите нагрузку.
	Велики изменения нагрузки?	Минимизируйте изменения нагрузки. Замените преобразователь и двигатель на более мощные.
	Отсутствие одной из фаз питания?	При использовании однофазного питания установите дроссель на входе. При использовании трехфазного питания проверьте подключение.

5.3. Обслуживание и проверка

Для обеспечения стабильной и безопасной работы необходимо регулярно проверять и обслуживать преобразователь.

В таблице ниже перечислены параметры и периодичность проверок.

Проверки допускается выполнять не ранее, чем через 5 минут после погасания индикаторов пульта управления (для моделей мощностью свыше 5,5 кВт - индикатора «Заряд») во избежание поражения остаточным электрическим зарядом.

Инструкция по эксплуатации

VAT200

Параметр	Проверка	Период		Методика	Критерий	Действия
		Ежедневно	1 раз в год			
Условия окружающей среды	Температура и влажность в зоне установки	○		Измерение термометром и гигрометром в соответствии с требованиями монтажа.	Температура: -10 – +40°C Влажность: не более 95%	Обеспечить необходимые условия
	Наличие горючих веществ в непосредственной близости	○		Визуальная проверка	Отсутствие посторонних материалов	
Установка и заземление преобразователя	Есть ли вибрация со стороны механизма?	○		Визуальная и слуховая проверка	Отсутствие вибрации	Затяжка крепления
	Сопротивление заземления в норме?		○	Измерение сопротивления мультиметром	менее 10 Ом	Улучшить заземление
Входное напряжение	Напряжение сети в норме?	○		Измерение напряжения мультиметром	Напряжение должно соответствовать спецификации	Обеспечить качество напряжения питания
Внешние клеммы и внутренние винты крепления в преобразователе	Крепление ослабло?		○	Визуальная проверка Проверка отверткой	Отсутствие дефектов	Устранить или отправить на ремонт
	Повреждена клеммная шина?		○			
	Следы коррозии		○			
Внутренние кабели преобразователя	Искривлены или деформированы?		○	Визуальная проверка	Отсутствие дефектов	Заменить или отправить преобразователь в ремонт
	Повреждения изоляции соединительных кабелей		○			
Радиаторы	Налет пыли или постороннего мусора		○	Визуальная проверка	Отсутствие дефектов	Очистить
Печатные платы	Налет проводящих материалов или масляного осадка		○	Визуальная проверка	Отсутствие дефектов	Очистить плату или отправить преобразователь в ремонт
	Изменение цвета, следы перегрева компонентов		○			
Вентиляторы охлаждения	Необычная вибрация или шум	○		Визуальная и слуховая проверка	Отсутствие дефектов	Заменить вентилятор
	Налет пыли или постороннего мусора		○	Визуальная проверка		Очистить
Силовые компоненты	Налет пыли или постороннего мусора		○	Визуальная проверка	Отсутствие дефектов	Очистить
	Проверить сопротивление между клеммами		○	Измерение мультиметром	Отсутствие коротких замыканий	Отправить преобразователь в ремонт
Конденсатор	Необычный запах или утечка	○		Визуальная проверка	Отсутствие дефектов	Отправить преобразователь в ремонт
	Вздутия	○				

Глава 6. Комплектность.

В комплект стандартной поставки входит преобразователь VAT200 в индивидуальной упаковке. Дополнительно, по отдельному заказу, к преобразователю частоты могут быть поставлены следующие устройства:

- тормозной резистор;
- удлинительный кабель пульта управления;
- интерфейсный кабель RS-232;
- модуль интерфейса RS-485;
- модуль копирования;
- входной реактор;
- ЭМИ- фильтр;

Глава 7. Гарантии поставщика.

Поставщик осуществляет бесплатный ремонт преобразователя в течение 12 месяцев со дня покупки при условии соблюдения покупателем всех предупреждений и предостережений, а также правил и приемов безопасной эксплуатации, изложенных в настоящем руководстве. Гарантия не распространяется на изделие с нарушенными пломбами (гарантийными наклейками), и в конструкцию которого потребителем внесены изменения.

Глава 8. Гарантийное и сервисное обслуживание.

Гарантийное обслуживание, а также работы по ремонту и замене частей преобразователя проводятся авторизованным персоналом сервис-центра предприятия-изготовителя.

Приложение 1. Дополнительные компоненты

П1.1. Спецификация реакторов переменного тока на входе и в звене постоянного тока инвертора

Модель VAT200	Входной реактор № по каталогу	Реактор пост. тока № по каталогу
U201N00K4	ACR8A2H5	DCR4A5H7
U201N00K7	ACR12A2H5	DCR6A3H9
U201N01K5	ACR18A1H3	DCR9A2H4
U201N02K2	ACR22A0H84	DCR12A1H7
U203N00K4	ACR4A2H5	DCR4A5H7
U203N00K7	ACR6A2H5	DCR6A3H9
U203N01K5	ACR9A1H3	DCR9A2H4
U203N02K2	ACR12A0H84	DCR12A1H7
U203N04K0	ACR18A0H56	DCR18A1H0
U203N05K5	ACR27A0H37	DCR32A0H78
U203N07K5	ACR35A0H27	DCR45A0H55
U203X00K7	ACR3A8H1	DCR3A15H2
U203X01K5	ACR4A5H1	DCR4A9H2
U203X02K2	ACR6A3H4	DCR6A6H8
U203X04K0	ACR10A2H	DCR9A4H0
U203X05K5	ACR14A1H4	DCR18A2H9
U203X07K5	ACR18A1H1	DCR25A2H1
U203X11K0	ACR27A0H75	DCR32A1H6

П1.2. Тормозные резисторы

Выбор тормозного резистора

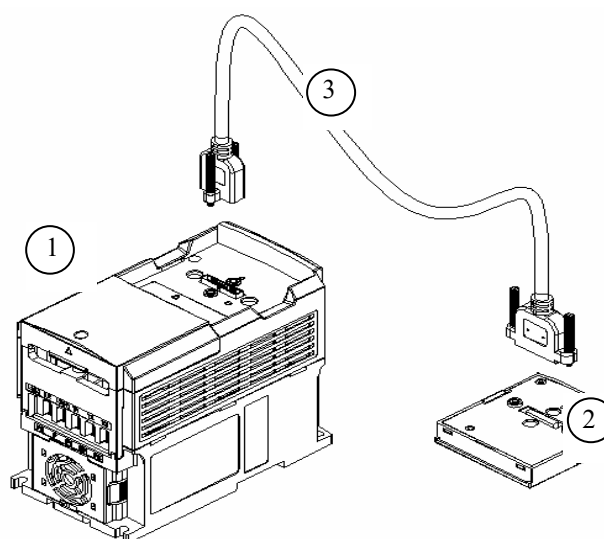
Модель VAT200	Мощность двигателя (кВт)	Залитый резистор			Открытый резистор		
		№ по каталогу	ED%	Диаметр (мм)	№ по каталогу	ED%	Диаметр (мм)
U20_N00K4	0.4	ERN00K7	8	115*40*20	TLR200P200	10	210*60*65
U20_N00K7	0.75	ERN00K7	8	115*40*20	TLR200P200	10	210*60*65
U20_N01K5	1.5	ERN01K5	10	215*40*20	TLR100P200	10	210*60*65
U20_N02K2	2.2	ERN02K2	9	165*60*30	TLR75P200	10	210*60*65
U20_N04K0	4	ERN04K0	8	215*60*30	TLR44P600	10	465*60*95
U20_N05K5	5.5	ERN05K5	8	335*60*30	TLR29P600	10	465*60*95
U20_N07K5	7.5	ERN07K5	8	335*60*30	TLR22P600	10	465*60*95
U20_X00K7	0.75	ERX00K7	8	115*40*20	TLR750P200	10	210*60*65
U20_X01K5	1.5	ERX01K5	10	215*40*20	TLR400P200	10	210*60*65
U20_X02K2	2.2	ERX02K2	8	165*60*30	TLR240P200	10	210*60*65
U20_X04K0	4	ERX04K0	8	215*60*30	TLR175P600	10	465*60*95
U20_X05K5	5.5	ERX05K5	8	335*60*30	TLR118P600	10	465*60*95
U20_X07K5	7.5	ERX07K5	8	335*60*30	TLR86P600	10	465*60*95
U20_X11K0	11	-	8	615*110*50	TLR43P1000	10	465*70*100

П1.3. Удлинительный кабель пульта управления

Типы удлинительных кабелей

Модель преобразователя	Тип удлинительного кабеля	Длина кабеля (м)
Все модели	U200AW05	0.5
	U200AW10	1.0
	U200AW20	2.0
	U200AW30	3.0
	U200AW50	5.0

)



Подключение:

- ① Преобразователь.
- ② Пульт управления.
- ③ Удлинительный кабель для пульта.

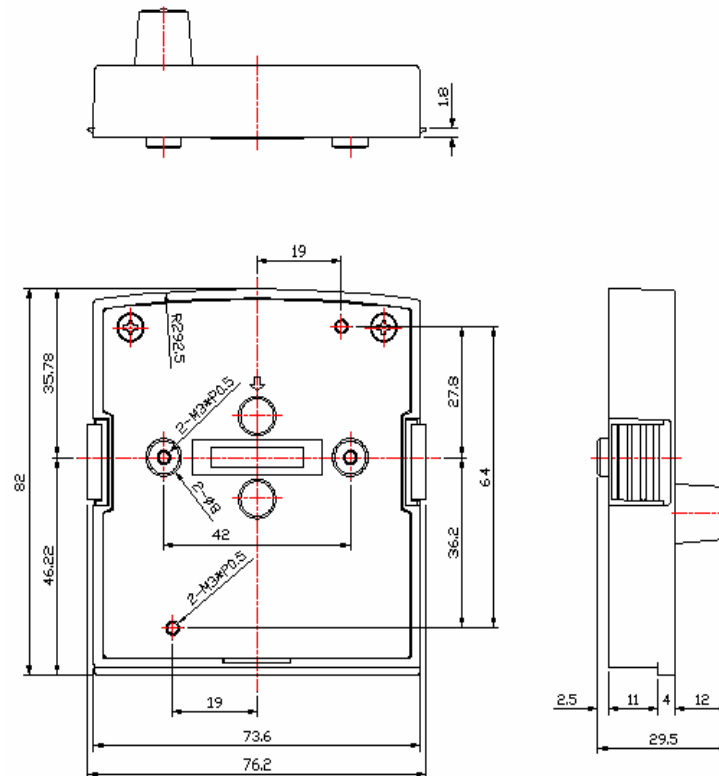
Процедура установки:

Внимание: Отключите питание. После погасания индикаторов пульта управления выполните следующие действия:

1. Снимите пульт управления с преобразователя.
2. Установите пульт на новое место.
3. Соедините преобразователь и пульт при помощи удлинительного кабеля в соответствии с рисунком выше.

Только после закрепления всех элементов подайте питание и начните работу.

Монтажные размеры (мм) пульта управления



П1.4. Интерфейсные модули и кабели

Модуль интерфейса RS-485

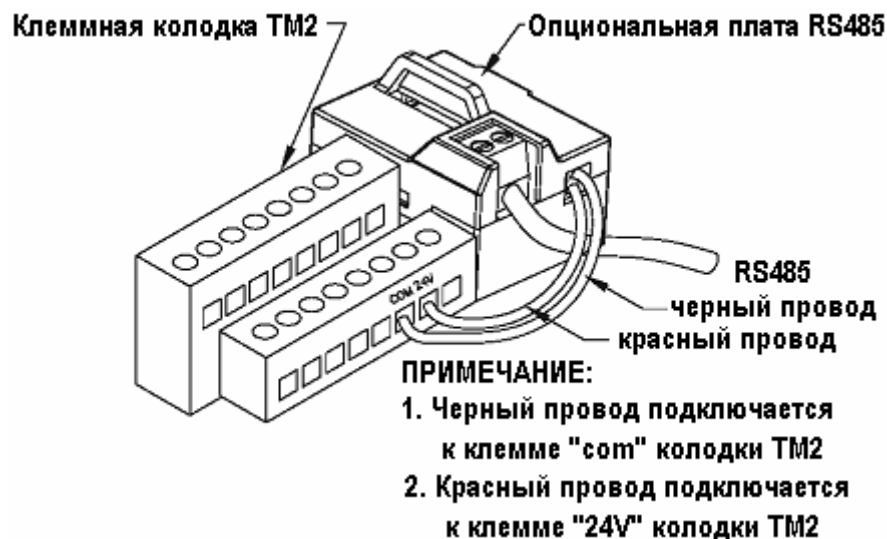
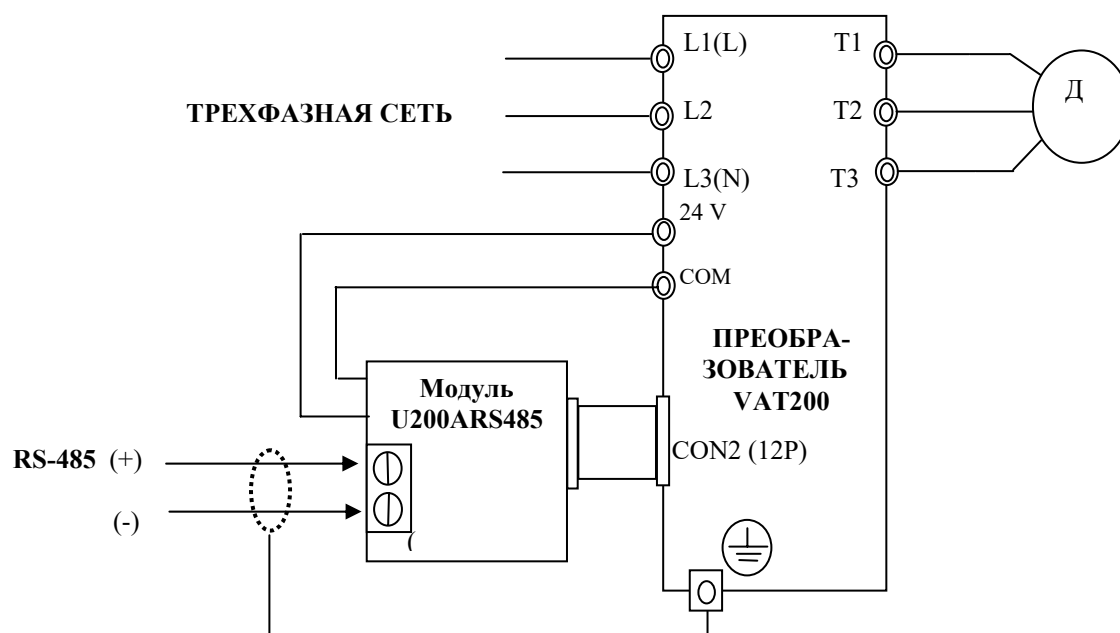


Схема подключения модуля RS-485



- Примечания:
1. Закройте крышку преобразователя во избежание повреждения интерфейсной платы статическим электричеством.
 2. Во избежание повреждения оборудования используйте преобразователь RS232 / RS485 с гальванической развязкой для связи интерфейсной платы с компьютером.

Интерфейсный кабель RS-232

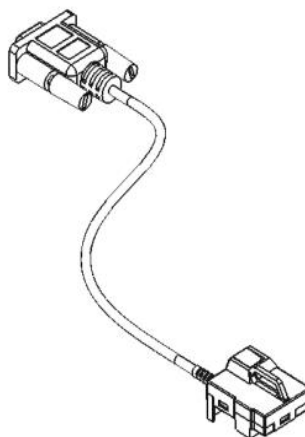
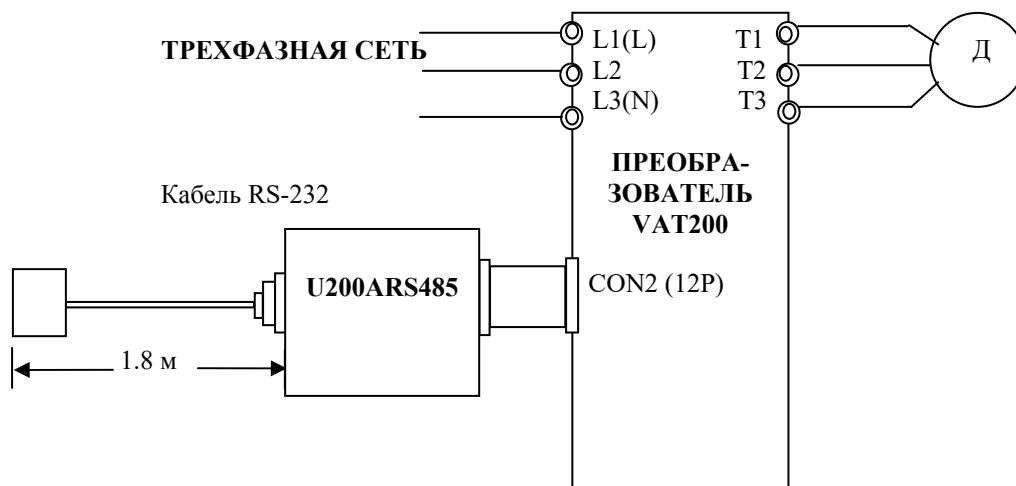
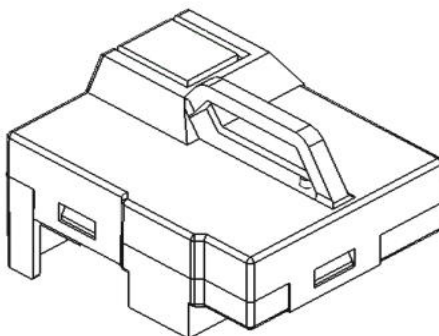
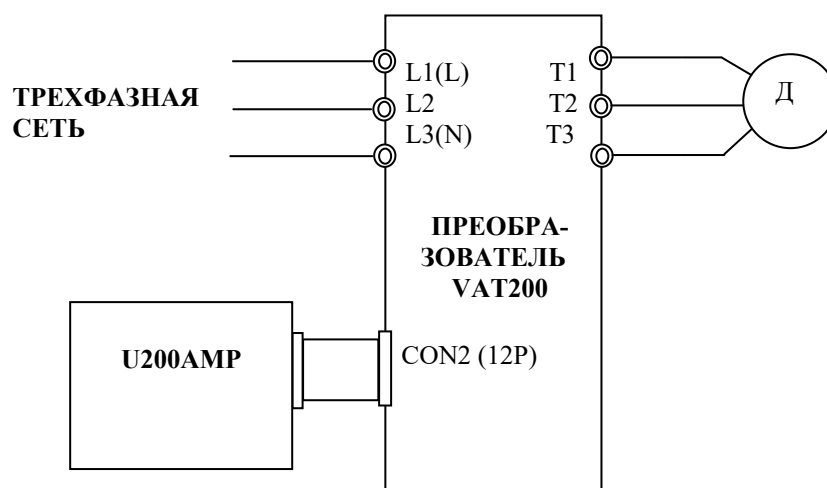


Схема подключения кабеля RS-232



Модуль копирования.**Подключение модуля копирования**

Приложение 2. Список параметров двигателя, устанавливаемых в константах группы 14.

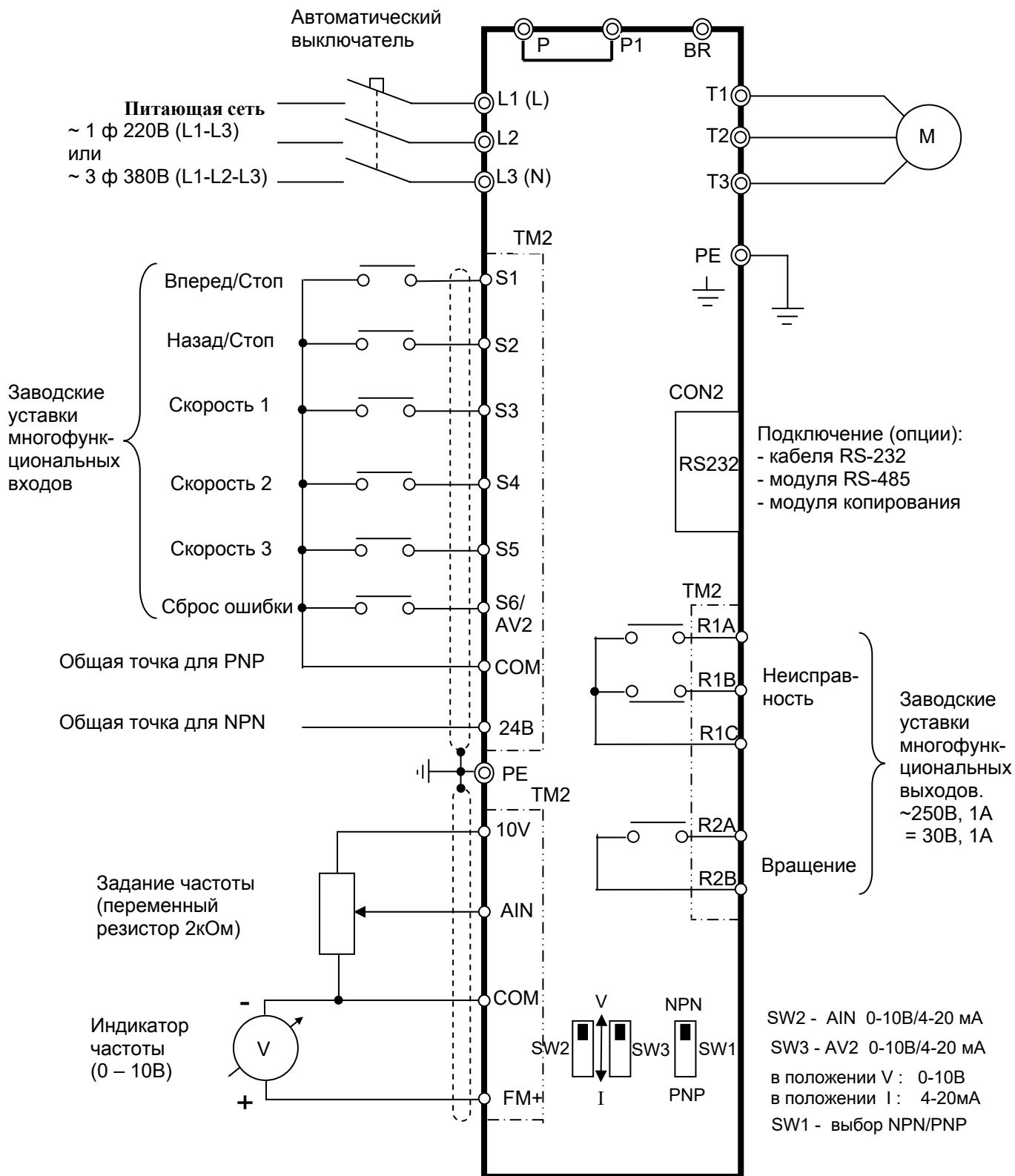
Константы		14-0 (Сопротивле- ние статора)	14-1 (Сопротивле- ние ротора)	14-2 (Эквивалент- ная индук- тивность)	14-3 (Ток намагни- чивания)	14-4 (Проводи- мость потерь в стали)
VAT200-	-N00K4	200	200	800	7200	0
	-N00K7 - X00K7	380	300	800	7200	0
	- N01K5 - X01K5	300	280	800	7200	0
	- N02K2 - X02K2	280	240	800	7200	0
	- X04K0	260	200	800	7200	0
	- X05K5	240	160	800	7200	0
	- X07K5	220	150	800	7200	0
	- X11K0	200	140	800	7200	0

Примечания:

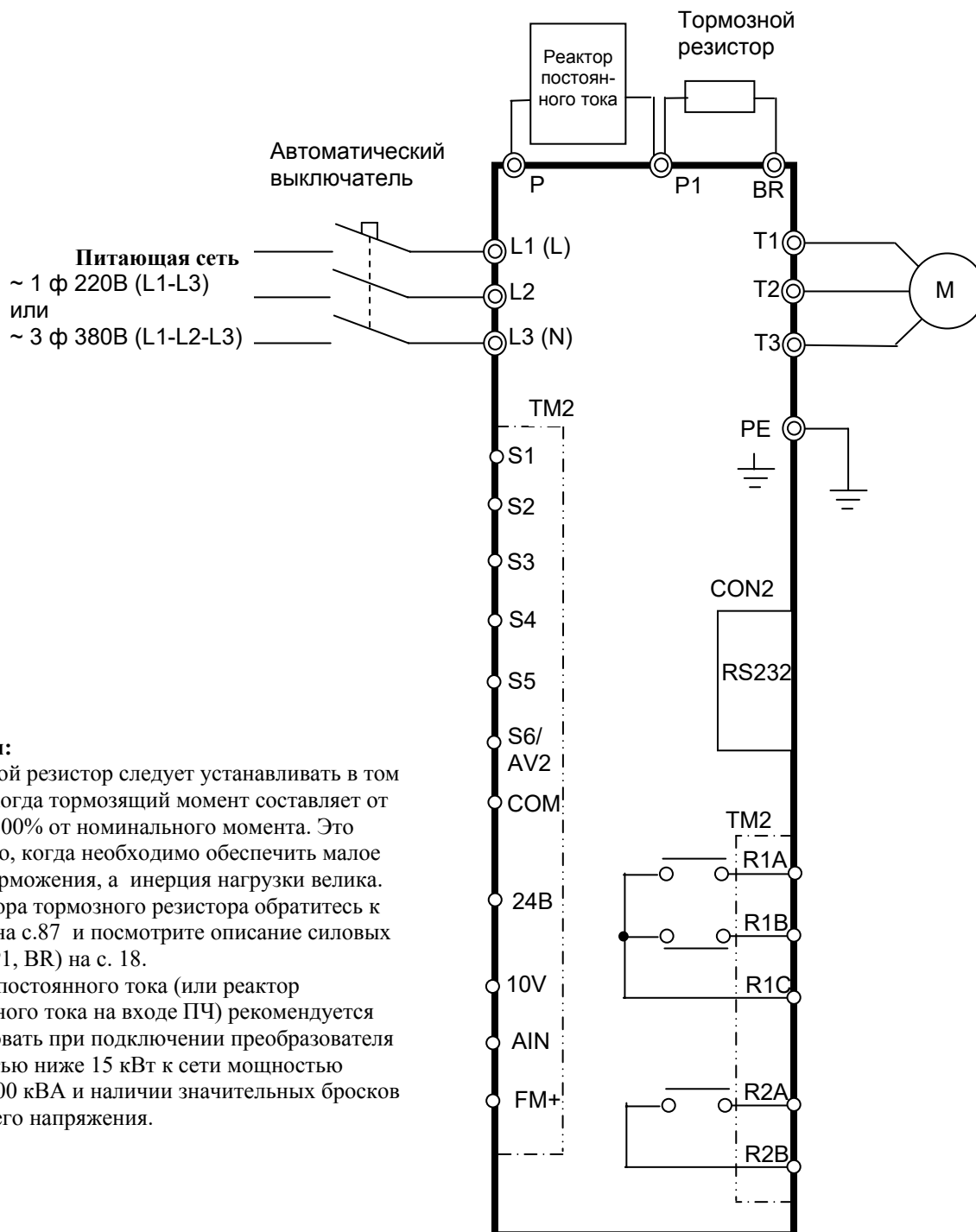
1. Указанные выше параметры двигателя не используются при работе в режиме управления U/F. Эти параметры нужны только в режиме векторного управления.
2. Восстановление заводских установок в режиме управления U/F приведет к изменению параметров двигателя (14-0...14-4).
3. Восстановление заводских установок при векторном режиме управления не приводит к изменению параметров двигателя (14-0...14-4). Они могут измениться в процессе автонастройки.

Приложение 3. Схемы подключения

П3.1. Схема подключения силовых и управляющих цепей



П3.1. Схема подключения тормозного резистора для всех моделей кроме -01K5 ... -05K5



Примечания:

1. Тормозной резистор следует устанавливать в том случае, когда тормозящий момент составляет от 20% до 100% от номинального момента. Это возможно, когда необходимо обеспечить малое время торможения, а инерция нагрузки велика.
2. Для выбора тормозного резистора обратитесь к п. П1.1. на с.87 и посмотрите описание силовых клемм (P1, BR) на с. 18.
3. Реактор постоянного тока (или реактор переменного тока на входе ПЧ) рекомендуется использовать при подключении преобразователя мощностью ниже 15 кВт к сети мощностью свыше 600 кВА и наличии значительных бросков питающего напряжения.

Приложение 4. Спецификация

VAT200-		U201N00 K4FS	U201N00 K7FS	U201N01 K5FS	U201N02 K2FS	U203X00 K7FS	U203X01 K5FS	U203X02 K2FS	U203X04 K0FS	U203X05 K5FS	U203X07 K5FS	U203X11 K0FS
Мощность применяемого двигателя, кВт		0,4	0,75	1,5	2,2	0,75	1,5	2,2	3,7	5,5	7,5	11
Выходные характеристики	Полная мощность преобразователя, кВА	0,5	1	2	3	1	2	3	5	7,5	10	15
	Номинальный выходной ток, А	3,1	4,5	7,5	10,5	2,3	3,8	5,2	8,8	13,0	17,5	25
	Выходное напряжение	Трехфазное: 0~220В				Трехфазное: 0~380В						
Характеристики управления	Режим управления	U/F или управление вектором тока										
	Выходная частота	От 0,1 до 650,0 Гц										
	Момент при пуске	150%/1Гц (при управлении вектором тока)										
	Тормозной момент	До 20% для моделей со встроенным тормозным резистором и 100 % при внешнем тормозном резисторе.										
	Кратность регулирования скорости	1:50 (при управлении вектором тока)										
	Точность регулирования скорости	±0,5% (при управлении вектором тока)										
	Точность ввода задания	Дискретное: 0,01Гц (Прим.*1). Аналоговое: 0,05 Гц / 50Гц (10 бит)										
	Ввод задания	Кнопками ▲▼ или потенциометром на пульте управления										
	Функции дисплея	Четырехразрядный светодиодный индикатор, индикатор состояния, отображение частоты / скорости / линейной скорости / напряжения цепи постоянного тока / выходного напряжения / тока / направления вращения / констант преобразователя / списка ошибок / версии ПО										
	Внешние сигналы	3. Внешний переменный резистор / 0-5В / 0-10В / 4-20мА / 5-0В/ 10-0В / 20-4мА 4. Многофункциональные входы на клеммах TM2 позволяют управлять пуском/остановом, скоростью и множеством других функций.										
	Функция ограничения частоты	Независимая установка верхнего / нижнего пределов ограничения частоты и трех диапазонов запрещенных частот.										
	Частота коммутации	От 2 до 16 кГц										
	Характеристики U/F	18 фиксированных и 1 программируемая характеристики.										
	Управление разгоном / торможением	Две ступени разгона / торможения (0,1 – 3600 сек) и S-кривые (см. описание константы 3-05)										
	Многофункциональные входы	6 дискретных, 1 или 2 аналоговых, 30 функций (см. описание константы 5-00...5-06)										
Сигналы дискретных входов	Переключаемые NPN/PNP											

Инструкция по эксплуатации

VAT200

	Многофункциональные дискретные выходы	2 выхода, 16 функций (см. описание констант 8-02~8-03)
	Многофункциональный аналоговый выход	6 функций (см. описание констант 8-00/8-01)
	Другие функции	Перезапуск при потере питания, определение скорости, определение перегрузки, 8 предустановленных скоростей, переключение темпов разгона / торможения (2 ступени), S-образные кривые, 2-х и 3-х проводное управление, ПИД-регулятор, ограничение момента, компенсация скольжения, верхнее и нижнее ограничение частоты, режим экономии энергии, режим управления по протоколу Modbus от PC или КПК, автоматический перезапуск, встроенный PLC с набором простых логических функций.
	Управление по каналу последовательной связи	Через порты RS232 или RS485 Точка-точка (RS-232) или многоточечное соединение (RS485). Установка скорости передачи / количества стоповых бит / четности.
Защитные функции	Перегрузка	Защита двигателя (с устанавливаемой характеристикой) и преобразователя (150 % в течение 1 мин).
	Защита предохранителями	При срабатывании предохранителя двигатель останавливается.
	Перенапряжение	для класса 220В при напряжении цепи постоянного тока >410В, для класса 380В при напряжении цепи постоянного тока >820В
	Пониженное напряжение	для класса 220В при напряжении цепи постоянного тока <190В, для класса 380В при напряжении цепи постоянного тока <380В
	Перезапуск при потере питания	при потере питания на время от 15 мс до 2 с возможен перезапуск с определением скорости
	Предотвращение срыва	Защита от срыва при разгоне / торможении / работе.
	Короткое замыкание на выходе	Электронная защита
	Неисправность заземления	Электронная защита
	Другие функции	Защита от перегрева радиаторов, определение перегрузки по моменту, защита от ошибок подключения клемм управления, запрет обратного вращения, запрет пуска после перерывов в питании или аварийного останова, блокировка изменения констант.
Окружающая среда	Температура среды	От -10 до +50°C (прим.*2)
	Температура хранения	От -20 до +60°C
	Относительная влажность	От 0 до 95% (без конденсата)
	Допустимая вибрация	1g (9.8м/с ²)
	Степень защиты	IP20 по ГОСТ 14254-96

Примечания: *1. При задании свыше 100 Гц разрешение составляет 0,1 Гц при управлении с пульта управления и 0,01 Гц при управлении с компьютера или контроллера.

*2. От -10 до +40°C с закрытой верхней пылезащитной крышкой, от -10 до +50°C без пылезащитной крышки.

