



Методика первоначальной настройки преобразователя частоты КЕВ F5A-S (ПЧ) для работы с синхронными двигателями.

Расширенный режим («Application») CP.0/ud.1 = 440

1. Состояние ПЧ: управление приводом выключено (ST-выкл., т. е. клеммы X2A_16 – X2A_20 разомкнуты).
2. Активизировать необходимую конфигурацию параметров ud.2 = 8, 9, 10 или 11.
3. Инициализировать заводские настройки Fr.1 = -4.
4. Ввести данные двигателя (dr.23...dr.31).
5. Инициировать адаптацию к параметрам двигателя Fr.10 = 1 или 2.
6. Выберите источник сигнала обратной связи Cs.01=0 (энкодер/резольвер подключен к X3A)
7. Введите количество импульсов энкодера на оборот в параметре En.01 (для резольвера этот параметр не действует)
8. Проверьте соответствие распайки силовой части. Выходные клеммы силовой части преобразователя частоты U, V, W, должны соответствовать маркировке силовых проводов 1, 2, 3 соответственно. По необходимости можно определить абсолютное положение энкодера (резольвера), для этого:
 - Введите значение 2206 в параметр Es.02
 - Активизируйте клемму X2A.16
 - Убедитесь, что процедура закончена, т.е. параметр ru.00 = 127: cddr/"drive data calculated"
 - Деактивируйте клемму X2A.16
9. Некоторые параметры двигателя могут быть вычислены автоматически, а именно, dr.30, dr.31, dr.26. Для этого:
 - Клемма X2A.16 деактивирована
 - dr.48 = 7
 - Активизируйте клемму X2A.16
 - Процедура завершена если, ru.00 = 127: cddr/"drive data calculated"
10. Оптимизировать PI – регулятор скорости (CS.6, CS.9; если необходимо CS.7,8,10,11,12).

Внимание! Каждый раз при изменении параметров двигателя необходимо инициировать адаптацию к параметрам двигателя (Fr.10 = 1 или 2).

Режим пользователя («Customer Parameters») CP.0/ud.1 = 200

1. Состояние ПЧ: управление приводом выключено (ST-выкл., т. е. клеммы X2A_16 – X2A_20 разомкнуты).
2. Ввести данные двигателя CP.11...CP.18.
3. Инициировать адаптацию к параметрам двигателя CP.19 = 1 или 2.
4. Проверьте соответствие распайки силовой части. Выходные клеммы силовой части преобразователя частоты U, V, W, должны соответствовать маркировке силовых проводов 1, 2, 3 соответственно. По необходимости можно определить абсолютное положение энкодера (резольвера), для этого:
 - a. Введите значение 2206 в параметр CP.20
 - b. Активизируйте клемму X2A.16
 - c. Убедитесь, что процедура закончена, т.е. параметр CP.03 = 127: cddr/"drive data calculated"
 - d. Деактивируйте клемму X2A.16
5. Оптимизировать PI – регулятор скорости CP.30, CP.31.

Внимание! Каждый раз при изменении параметров двигателя необходимо инициировать адаптацию к параметрам двигателя (CP.19 = 1 или 2).