

## Табл. 3.9 Дутьевые вентиляторы и дымососы (для VLT Micro Drive)

Nº пар	Параметр	Требуется установить значение
0-10	Активный набор	[9] Multi Set-up- работа с несколькими наборами параметров
Настройки для первого набора параметров (автоматический режим)		
		Выполнить предварительную настройку согласно разделу «Монтаж и ввод в эксплуатацию»
3-41	Время разгона	[8] с – время, за которое механизм должен раскрутиться до номинальной частоты. Оно зависит от применения. Фактическое время разгона может быть больше чем введенное в данном параметре, если мощности преобразователя недостаточно. Рекомендуется большее время для применений, где требуется плавность регулировки технологических параметров или если момент инерции механизма велик. Заниженное время чревато возникновением перегрузок по току преобразователя и перегреву двигателя
3-42	Время замедления	[8] с – время, за которое механизм должен остановиться с номинальной частоты до 0. Оно зависит от применения. Очень маленькое время ведет к повышенному напряжению на звене постоянного тока преобразователя вследствие большой энергии поступаемой с двигателя при резком торможении. В связи с этим, при возникновении сообщений о перенапряжении на преобразователе рекомендуется увеличить время торможения, а при невозможности установить тормозной резистор
3-02	Мин. задание	[0] мин. рабочий уровень или мин уровень сигнала с датчика (см. маркировку датчика)
3-03	Макс. задание	[10] макс. раб. уровень или макс уровень сигнала с датчика (см. маркировку датчика)
3-15	Источник задания 1	[0] No function – нет (не используется, иначе заданием на скорость будет служить сумма заданий от источников 3-10, 3-15 и 3-16)
3-16*	Источник задания 2	[0] No function – нет (не используется, иначе заданием на скорость будет служить сумма заданий от источников 3-10, 3-15 и 3-16)
5-12*	Функция цифрового входа клемма 27	[2] – coast inverse – не используется (иначе по заводским уставкам функция выбег инверсный – то есть, когда на клемме 27 нет сигнала с 12 клеммы механизм в выбеге. (команда старт игнорируется))
5-11*	Функция цифрового входа клемма 19	[23] – set up select bit 0 – выбор набора параметров для режимов автомат/ручной
5-40.0	Функция реле 1	[2] Drive Ready – привод готов к работе/ находится в работе. Зеленая лампочка, обозначающая, что на ПЧ подано питания и он готов к работе/работает
6-91	Аналоговый выход	[12] Feedback – сигнал обратной связи
2-10	Функция торможения	[1] Resistor brake – торможение тормозным резистором
1-00*	Режим конфигурирования	[3] Process – режим ПИ регулятора
7-20*	Источник ОС для ПИ рег. (для VLT Micro)	[2] Analog input 60 – аналоговый вход 2 клемма 60
7-30		[0] нормальный (скорость механизма больше при + ошибке (задание – сигнал с датчика)) (давление)
7-33*	Норм/инв. реж. работы рег.	[1] – настраивается для применения
7-34*	Пропорц. коэф ПИ регул.	[8] – настраивается для применения
3-10.0*	Интеграл. коэф. ПИ регул.	Задание в % от 3-03 — задание уровня на поддержание в % от максимального значения

<sup>\*</sup> Обязательно введите/проверьте значения этих параметров.



Nº пар	Параметр	Требуется установить значение	
0-10	Активный набор	[9] Multi Set-up- работа с несколькими наборами параметров	
Настройки для второго набора параметров (ручной режим)			
		Выполнить предварительную настройку согласно разделу «Монтаж и ввод в эксплуатацию»	
3-41	Время разгона	[8] с – время, за которое механизм должен раскрутиться до номинальной частоты. Оно зависит от применения. Фактическое время разгона может быть больше чем введенное в данном параметре если мощности преобразователя недостаточно. Рекомендуется большее время для применений, где требуется плавность регулировки технологических параметров или если момент инерции механизма велик. Заниженное время чревато возникновением перегрузок по току преобразователя и перегреву двигателя	
3-42	Время замедления	[8] с – время, за которое механизм должен остановиться с номинальной частоты до 0. Оно зависит от применения. Очень маленькое время ведет к повышенному напряжению на звене постоянного тока преобразователя вследствие большой энергии поступаемой с двигателя при резком торможении. В связи с этим, при возникновении сообщений о перенапряжении на преобразователе рекомендуется увеличить время торможения, а при невозможности установить тормозной резистор	
3-02	Мин. задание	[0] мин. рабочий уровень или мин уровень сигнала с датчика (см. маркировку датчика)	
3-03	Макс. задание	[10] макс. раб. уровень или макс уровень сигнала с датчика (см. маркировку датчика)	
3-15	Источник задания 1	[1] Analog in 53 задание по аналоговому входу 1	
3-16*	Источник задания 2	[0] No function – нет (не используется, иначе заданием на скорость будет служить сумма заданий от источников 3-10, 3-15 и 3-16)	
5-12*	Функция цифрового входа клемма 27	[2] – coast inverse – не используется (иначе по заводским уставкам функция выбег инверсный – то есть когда на клемме 27 нет сигнала с 12 клеммы механизм в выбеге. (команда старт игнорируется))	
5-11*	Функция цифрового входа клемма 19	[23] – set up select bit 0 – выбор набора параметров для режимов автомат/ручной	
5-40.0	Функция реле 1	[2] Drive Ready – привод готов к работе/ находится в работе. Зеленая лампочка, обозначающая, что на ПЧ подано питания и он готов к работе/работает	
6-91	Аналоговый выход	[12] Feedback – сигнал обратной связи	
2-10	Функция торможения	[1] Resistor brake – торможение тормозным резистором	
1-00*	Режим конфигурирования	[3] Process – режим ПИ регулятора	
6-12	Кл. 53 низк напряжение	[ <b>0</b> ] <b>B</b> – нижний диапазон аналогового входа 1. (нижний уровень сигнала указан на датчике)	
6-13	Кл. 53 высокое напряжение	[10] <b>B</b> – высокий диапазон аналогового входа 1 (верхний уровень сигнала указан на датчике)	
6-14	Кл. 53 низк задание	[0] — низкое задание аналогового входа 1 (нижний уровень измеряемого параметра указан на датчике)	
6-15*	Кл. 53 высокое задание	[10] – высокое задание аналогового входа 1 (верхний уровень измеряемого параметра указан на датчике)	
7-20*	Источник ОС для ПИ рег. (для VLT Micro)	[2] Analog input 60 – аналоговый вход 2 клемма 60	
7-30	Норм/инв. реж. работы рег.	[0] нормальный (скорость механизма больше при + ошибке (задание – сигнал с датчика)) (давление)	
7-33*	Пропорц. коэф ПИ регул.	[1] – настраивается для применения	
7-34*	Интеграл. коэф. ПИ регул.	[8] – настраивается для применения	

<sup>\*</sup> Обязательно введите/проверьте значения этих параметров.