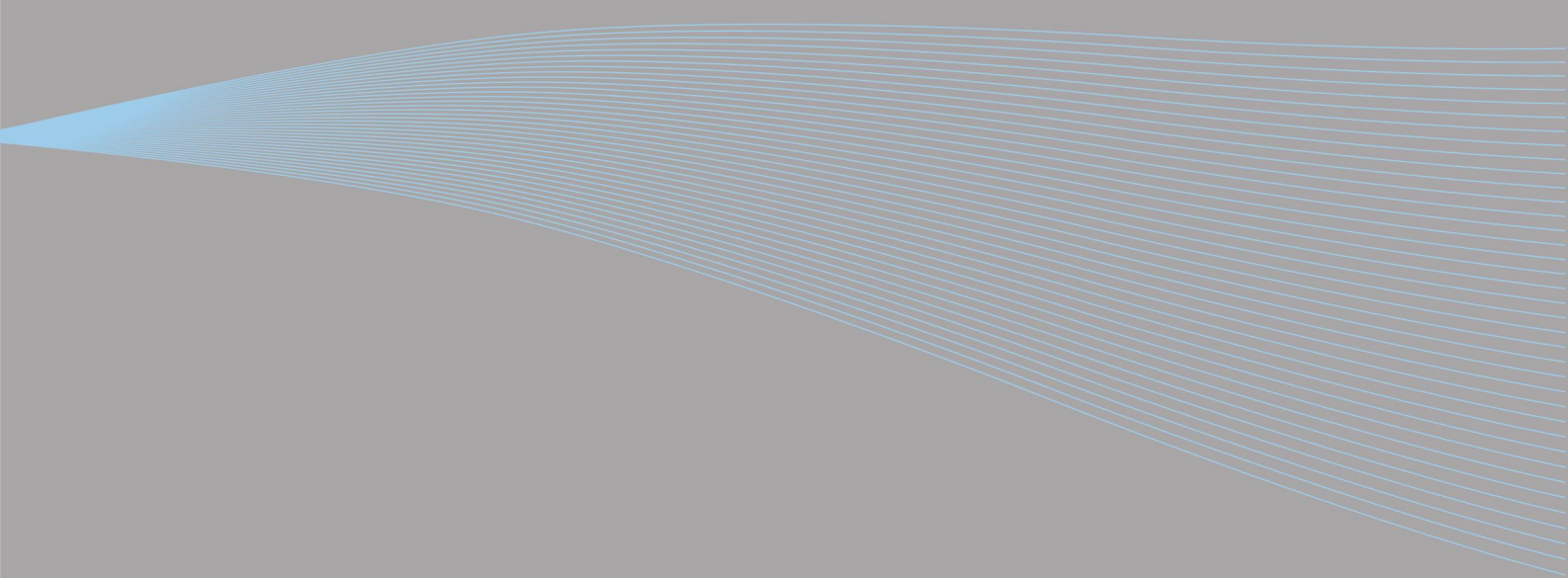


**VACON 100**  
ПРЕОБРАЗОВАТЕЛИ ЧАСТОТЫ HVAC

**РУКОВОДСТВО ПО ПРИКЛАДНЫМ  
ПРОГРАММАМ**



# УКАЗАТЕЛЬ

Документ: DPD00557E

Дата выпуска версии: 12.9.11

Соответствует пакету прикладного программного обеспечения FW020003V019.vcx

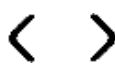
<b>1.</b>	<b>Vacon 100 – ввод в действие.....</b>	<b>2</b>
1.1	Мастер запуска .....	2
1.2	Мини-мастер ПИД-регулятора .....	3
1.3	Мини-мастер многонасосной системы .....	4
<b>2.</b>	<b>Клавиатура привода .....</b>	<b>7</b>
2.1	Клавиатура Vacon с графическим дисплеем.....	8
2.1.1	Дисплей клавиатуры .....	8
2.1.2	Использование графической клавиатуры.....	8
2.2	Клавиатура Vacon с текстовым дисплеем .....	14
2.2.1	Дисплей клавиатуры .....	14
2.2.2	Использование клавиатуры .....	15
2.3	Структура меню .....	17
2.3.1	Быстрая настройка .....	18
2.3.2	Контроль .....	18
2.3.3	Параметры .....	19
2.3.4	Диагностика .....	19
2.3.5	Плата ввода/ вывода и аппаратные средства .....	22
2.3.6	Настройки пользователя .....	26
2.3.7	Избранное.....	27
2.3.8	Уровни пользователя .....	27
<b>3.</b>	<b>Применение приводов Vacon в системах ОВКВ.....</b>	<b>28</b>
3.1	Специальные функции приводов Vacon для ОВКВ .....	28
3.2	Пример подключения цепей управления.....	29
3.3	Программа для систем ОВКВ: группа параметров быстрого запуска .....	31
3.4	Группа контроля .....	33
3.4.1	Многоканальный контроль.....	33
3.4.2	Основные .....	33
3.4.3	Контроль таймерных функций .....	35
3.4.4	Контроль ПИД-регулятора 1 .....	36
3.4.5	Контроль ПИД-регулятора 2 .....	37
3.4.6	Контроль нескольких насосов .....	37
3.4.7	Контроль данных по шине Fieldbus.....	38
3.5	Программа для систем ОВКВ с приводами Vacon: перечни эксплуатационных параметров .....	40
3.5.1	Пояснения названий столбцов .....	41
3.5.2	Программирование параметров .....	42
3.5.3	Группа 3.1: Параметры настройки двигателя .....	46
3.5.4	Группа 3.2: Настройка пуска/останова .....	49
3.5.5	Группа 3.3: Настройки задания для управления .....	51
3.5.6	Группа 3.4: Настройка линейного разгона/ замедления и тормозов .....	54
3.5.7	Группа 3.5: Конфигурация платы ввода/вывода .....	55
3.5.8	Группа 3.6: Отображение данных шины Fieldbus .....	63
3.5.9	Группа 3.7: Запрещенные частоты .....	64
3.5.10	Группа 3.8: Контроль пределов.....	65
3.5.11	Группа 3.9: Защиты.....	66
3.5.12	Группа 3.10: Автоматический сброс .....	70
3.5.13	Группа 3.11: Функции таймеров .....	71
3.5.14	Группа 3.12: ПИД-регулятор 1.....	75


3.5.15	Группа 3.13: ПИД-регулятор 2.....	81
3.5.16	Группа 3.14: Несколько насосов .....	84
3.5.17	Группа 3.16: Противопожарный режим.....	86
3.5.18	Группа 3.17: Настройки прикладной программы.....	88
3.6	Прикладная программа для систем ОВКВ – дополнительная информация о параметрах .....	89
3.7	Прикладная программа для систем ОВКВ – поиск неисправностей .....	115
3.7.1	Возникновение отказа.....	115
3.7.2	Хронология отказов.....	116
3.7.3	Коды отказов.....	117


# 1. VACON 100 – ВВОД В ДЕЙСТВИЕ


## 1.1 МАСТЕР ЗАПУСКА

В программе *Мастер запуска* представлена важная и необходимая информация о приводе по его запуску и управлению технологическим процессом. В программе Мастера используются следующие кнопки клавиатуры:

 Кнопки со стрелками влево/вправо. Они позволяют легко перемещаться между разрядами и десятичными знаками.

 Кнопки со стрелками вверх/вниз. Пользуйтесь ими для перемещения между разделами меню и для изменения значений.

 Кнопка «OK». Эта кнопка используется для подтверждения выбора.

 Кнопка «Back/Reset» (Назад/сброс). Нажатие на эту кнопку позволяет вернуться к предыдущему пункту в программе Мастера. Если нажать на первый пункт, программа Мастера запуска будет отменена.

После того как к преобразователю частоты Vacon 100 будет подключено питание, следуйте приведенным ниже указаниям для облегчения настройки привода.

**ПРИМЕЧАНИЕ:** привод переменного тока может быть оснащен клавиатурой с графическим или ЖК-дисплеем.

<b>1</b>	Выбор языка	Зависит от языкового пакета
----------	-------------	-----------------------------

<b>2</b>	Летнее время*	Россия США ЕС ВЫКЛ.
<b>3</b>	Время*	чч:мм:сс
<b>4</b>	День*	дд:мм
<b>5</b>	Год*	гггг

\* Эти пункты появляются, если установлена батарея.

<b>6</b>	Запустить Мастер запуска?	Да Нет
----------	---------------------------	-----------

Нажмите кнопку «ОК», если не хотите устанавливать все параметры вручную.

<b>7</b>	Выбор технологического процесса	Насос Вентилятор
----------	---------------------------------	---------------------

<b>8</b>	Установка значения <i>Номинальная частота оборотов двигателя</i> (в соответствии с паспортной табличкой)	<i>Диапазон: 24...19200 об/мин</i>
<b>9</b>	Установка значения <i>Номинальный ток двигателя</i> (в соответствии с паспортной табличкой)	<i>Диапазон: различные</i>
<b>10</b>	Установка значения <i>Мин. частота</i>	<i>Диапазон: 0,00...50,00 Гц</i>
<b>11</b>	Установка значения <i>Макс. частота</i>	<i>Диапазон: 0,00...320,00 Гц</i>

Теперь программа Мастера запуска выполнена.

Мастер запуска можно запустить повторно, активизируя параметр *Восстановление заводских настроек* (пар. Р6.5.1) в *Резервное копирование параметров* подменю (М6.5) ИЛИ с помощью параметра М1.19 в меню быстрой настройки.

## 1.2 МИНИ-МАСТЕР ПИД-РЕГУЛЯТОРА

*Мини-мастер для ПИД-регулятора* активизируется из меню *Быстрый запуск*. Эта программа мастера предполагает, что ПИД-регулятор используется в режиме с «одной обратной связью/одной уставкой». Источник сигнала управления должен подключаться к плате ввода/вывода, и регулируемая величина по умолчанию измеряется в «%».

*Мини-мастер для ПИД-регулятора* запрашивает установку следующих величин:

<b>1</b>	Выбор единицы измерения регулируемой величины процесса	(Несколько вариантов. См. параграф Р3.12.1.4)
----------	--	---

При выборе какой-либо единицы измерения, кроме «%», появляются следующие вопросы: В противном случае мастер переходит непосредственно к п. 5.

<b>2</b>	Единица измерения, мин.	
<b>3</b>	Единица измерения, макс.	
<b>4</b>	Число десятичных знаков	0...4

<b>5</b>	Обратная связь 1, выбор источника	См. варианты на стр. 78.
----------	-----------------------------------	--------------------------

При выборе одного из аналоговых входных сигналов появляется вопрос 6. В противном случае открывается вопрос 7.

<b>6</b>	Диапазон аналогового входного сигнала	0 = 0...10 В/0...20 мА 1 = 2...10 В/4...20 мА См. стр. 57.
----------	---------------------------------------	--

<b>7</b>	Инверсия ошибки	0 = нормальный 1 = инвертированный
<b>8</b>	Выбор источника уставки	См. варианты на стр. 76.

При выборе одного из аналоговых входных сигналов появляется вопрос 9. В противном случае открывается вопрос 11.

При выборе варианта уставки с клавиатуры 1 или 2 появится вопрос 10.

<b>9</b>	Диапазон аналогового входного сигнала	0 = 0...10 В/0...20 мА 1 = 2...10 В/4...20 мА См. стр. 57.
<b>10</b>	Уставка с клавиатуры	

<b>11</b>	«Спящий» режим?	Нет Да
-----------	-----------------	-----------

При выборе варианта «Да» будут предложены еще три значения:

<b>12</b>	Предел частоты перехода в спящий режим 1	0,00...320,00 Гц
<b>13</b>	Задержка спящего режима 1	0...3000 с
<b>14</b>	Уровень включения 1	Диапазон зависит от выбранной единицы измерения.

### 1.3 МИНИ-МАСТЕР МНОГОНАСОСНОЙ СИСТЕМЫ

Мини-мастер многонасосной системы задает важнейшие вопросы, связанные с настройкой работы нескольких насосов. Работе мини-мастера многонасосной системы всегда предшествует запуск мини-мастера для ПИД-регулятора. На дисплее клавиатуры последовательно появляются вопросы, указанные в разделе 1.2, за которыми следует приведенная ниже группа вопросов:

<b>15</b>	Число двигателей	1...4
<b>16</b>	Функция блокировки	0 = не используется 1 = разрешена

<b>17</b>	Автозамена	0 = запрещена 1 = разрешена
-----------	------------	--------------------------------

Если функция автозамены разрешена, появляются три следующих вопроса. Если автозамена не используется, мастер переходит непосредственно к вопросу 21.

<b>18</b>	Включение преобразователя частоты	0 = запрещена 1 = разрешена
<b>19</b>	Интервал автозамены	0,0...3000,0 ч
<b>20</b>	Автозамена: предельная частота	0,00...50,00 Гц

<b>21</b>	Ширина зоны	0...100%
<b>22</b>	Задержка при выходе из зоны	0...3600 с

После этого дисплей клавиатуры показывает конфигурацию дискретного входа и релейного выхода, рекомендуемую настоящей прикладной программой. Запишите эти значения для справки.





## 2. КЛАВИАТУРА ПРИВОДА

Клавиатура управления является интерфейсом между преобразователем частоты Vacon 100 и пользователем. С помощью клавиатуры управления можно регулировать скорость двигателя, контролировать состояние оборудования и устанавливать параметры преобразователя частоты.

Для личного пользовательского интерфейса можно выбрать один из двух типов клавиатуры: клавиатуру с графическим дисплеем или клавиатуру с текстовыми сегментами (текстовую клавиатуру).

Описание кнопок клавиатуры одинаково для обоих типов клавиатур.



Рис. 1. Кнопки клавиатуры

## 2.1 КЛАВИАТУРА VACON С ГРАФИЧЕСКИМ ДИСПЛЕЕМ

Графическая клавиатура включает ЖК-дисплей и 9 кнопок.

### 2.1.1 ДИСПЛЕЙ КЛАВИАТУРЫ

Дисплей клавиатуры показывает состояние двигателя и привода и любые нарушения работы двигателя или привода. С дисплея пользователь получает информацию о том, где он находится согласно структуре меню и о разделе меню, который выводится на дисплей.

#### 2.1.1.1 Главное меню

Данные с клавиатуры управления распределяются по разделам меню и подменю. Для перехода между уровнями разделам и меню пользуйтесь кнопками со стрелками вверх и вниз. Вводите группу/раздел нажатием кнопки «OK» и возвращайтесь на предыдущий уровень меню, нажимая кнопку «Back/Reset» (Назад/сброс).

*Поле местоположения* показывает текущее место, с которого осуществляется управление. *Поле состояния* дает информацию о текущем состоянии привода. См. Рис. 1.

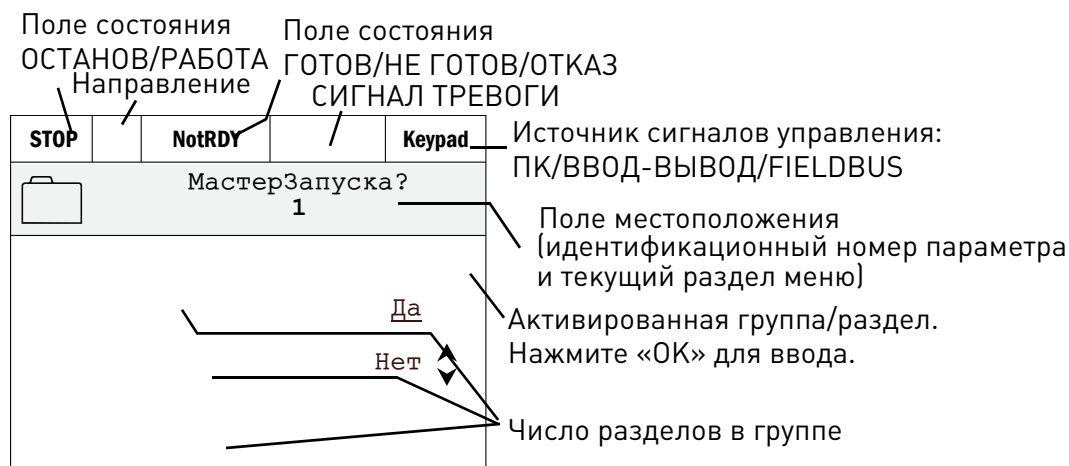


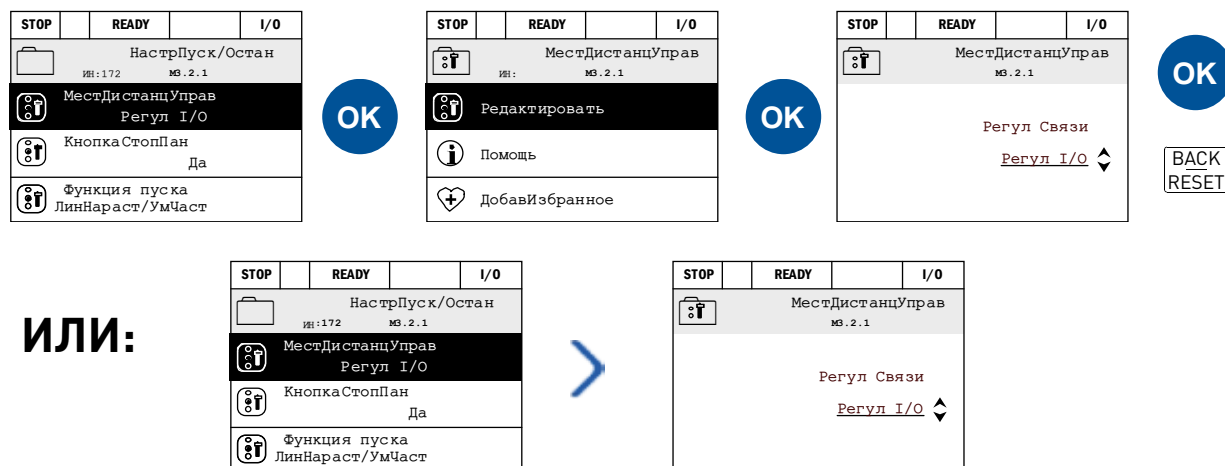
Рис. 2. Главное меню

### 2.1.2 ИСПОЛЬЗОВАНИЕ ГРАФИЧЕСКОЙ КЛАВИАТУРЫ

#### 2.1.2.1 Редактирование значений

Изменяйте значение параметра в соответствии с процедурой, приведенной ниже.

1. Определите местоположение параметра.
2. Войдите в режим *Edit* (Редактирование).
3. Установите новое значение с помощью кнопок со стрелками вверх/вниз. Возможен также переход от одного разряда к другому с помощью кнопок со стрелками влево/вправо, если параметр имеет численное значение, и затем изменение значения с помощью кнопок со стрелками вверх/вниз.
4. Подтвердите изменение кнопкой «OK» или отклоните его, вернувшись на предыдущий уровень с помощью кнопки «Back/Reset» (Назад/сброс).



ИЛИ:

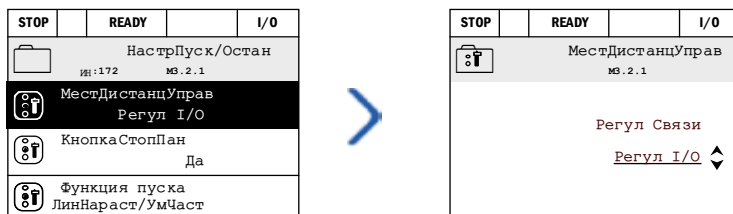


Рис. 3. Редактирование значений на графической клавиатуре

### 2.1.2.2 Сброс отказа

Указания по сбросу отказов можно найти в разделе 3.7.1 на стр. 115.

### 2.1.2.3 Кнопка «Local/remote control» (Местное/дистанционное управление)

Кнопка LOC/REM используется для выполнения двух функций: быстрого вызова страницы управления и простого перехода между местами управления — местным (с клавиатуры) и дистанционным.

#### Источники сигналов управления

*Место управления* – это источник управления, с которого может запускать и останавливать привод. Каждое место управления имеет собственный параметр для выбора источника задания частоты. В приводе системы отопления, вентиляции и кондиционирования воздуха *местное управление* всегда осуществляется с клавиатуры. *Источник дистанционного управления* определяется параметром P1.15 (плата ввода/вывода или шина Fieldbus). Выбранное место управления отображается в строке состояния клавиатуры.

#### Источник дистанционного управления

В качестве источников дистанционного управления могут использоваться плата ввода/вывода А, плата ввода/вывода В и шина Fieldbus. Плата ввода/вывода А и шина Fieldbus имеют низший приоритет и выбираются параметром P3.2.1 (*Rem Control Place*). Плата ввода/вывода В может обходить источник дистанционного управления, выбранный параметром P3.2.1, с помощью дискретного входа. Дискретный вход выбирается параметром P3.5.1.5 (*I/O B Ctrl Force*).

#### Местное управление

Местное управления всегда осуществляется с клавиатуры. Местное управление имеет более высокий приоритет, чем дистанционное. Поэтому если, например, в режиме *дистанционного управления* источник управления заблокирован параметром P3.5.1.5 с помощью дискретного входа, при выборе *местного управления* источник все равно переключается на клавиатуру. Переключение между местным и дистанционным режимами управления осуществляется нажатием кнопки Loc/Rem на клавиатуре или с помощью параметра «Местное/дистанционное» (ID211).

#### Переключение между источниками управления

Переключение источника управления с *дистанционного* на *местное* (клавиатура).

1. В любом месте структуры меню нажмите кнопку *Loc/Rem* (Местное/Дистанционное).
2. Чтобы выбрать *местное/дистанционное управление*, нажмите кнопку со стрелкой *вверх* или со стрелкой *вниз*, а затем подтвердите выбор с помощью кнопки *OK*.
3. На следующем экране выберите *местное* или *дистанционное* управление и снова подтвердите выбор с помощью кнопки *OK*.
4. Дисплей вернется к тому же положению, которое было при нажатии кнопки *Loc/Rem*. Однако если источник дистанционного управления был изменен на местный (с клавиатуры), появится приглашение задания с клавиатуры.

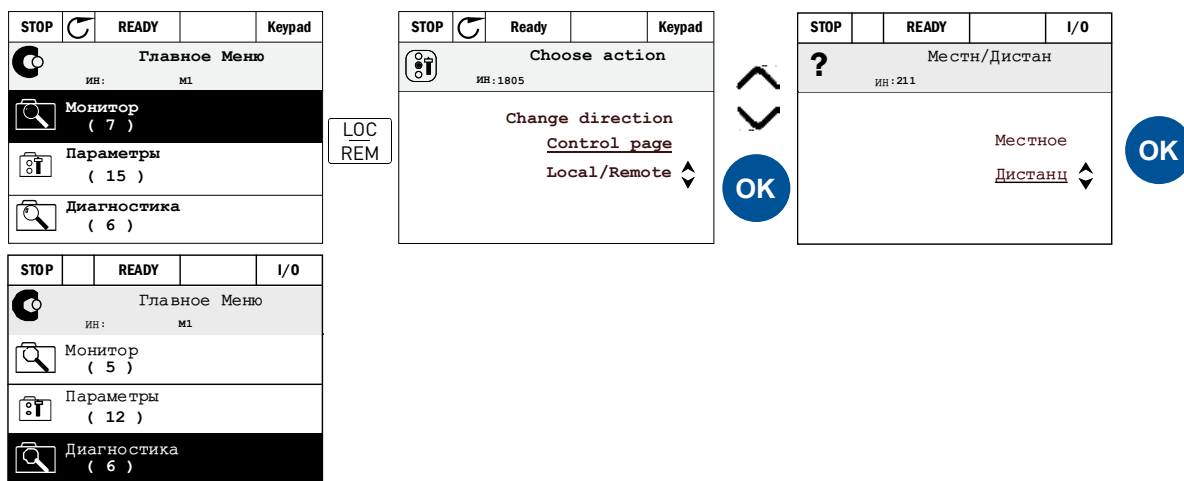


Рис. 4. Переключение между источниками управления

### Вызов страницы управления

Страница управления служит для упрощения работы и контроля большинства важных параметров.

1. В любом месте структуры меню нажмите кнопку *Loc/Rem* (Местное/Дистанционное).
2. Чтобы выбрать *страницу управления*, нажмите кнопку со стрелкой *вверх* или со стрелкой *вниз*, а затем подтвердите выбор с помощью кнопки *OK*.
3. Появится страница управления.  
Если выбрано управление с клавиатуры и задание с клавиатуры, то после нажатия кнопки *OK* можно установить *Задание с клавиатуры*. Если используются другие места управления или значения задания, экран покажет задание частоты, которое нельзя изменить. Другие значения приведены на странице многоканального контроля величин. Можно выбрать, какие значения будут отображаться здесь для контроля (эта процедура описана на стр. стр. 18).

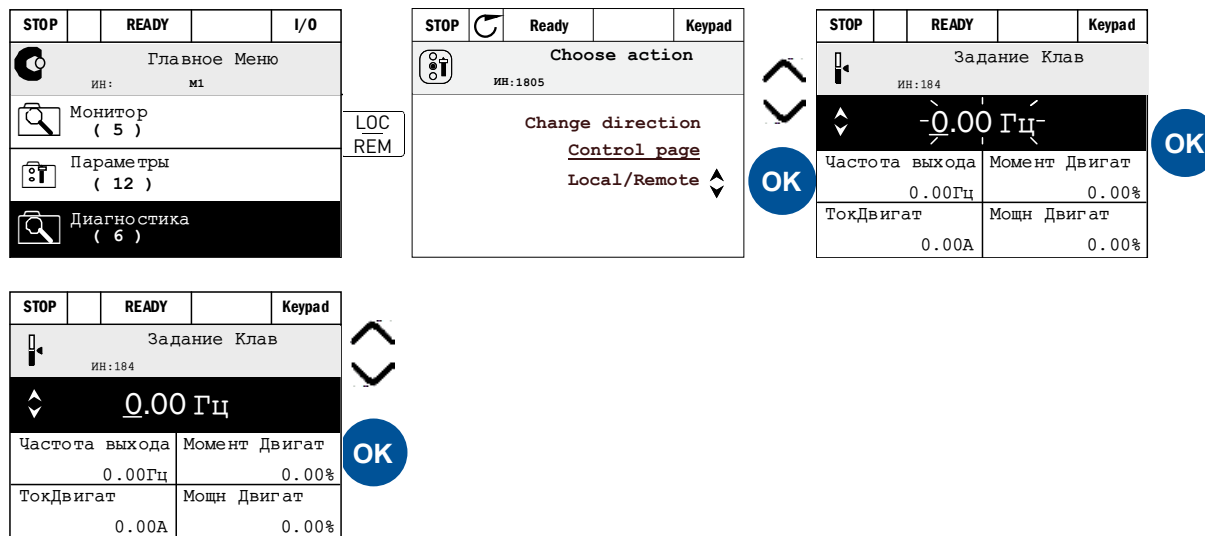


Рис. 5. Вызов страницы управления

### 2.1.2.4 Копирование параметров

**ПРИМЕЧАНИЕ:** Данная функция предусмотрена только для клавиатуры с расширенными функциями.

Функция копирования параметров может использоваться для копирования параметров с одного привода на другой.

Сначала параметры сохраняются в клавиатуру, затем клавиатура отсоединяется и подключается к другому приводу. Затем параметры загружаются в новый привод путем восстановления их из клавиатуры.

Перед выполнением копирования с одного привода на другой следует остановить привод после загрузки параметров.

- Перейдите в меню *Настройки пользователя*, а затем подменю *Резервное копирование параметров*. В подменю *Резервное копирование параметров* можно выбрать три следующие функции:
- *Восстановление заводских настроек* – восстанавливает первоначальные заводские настройки.
- Выбор функции *Сохранить в клавиатуре* позволяет сохранить все параметры в клавиатуре.
- *Восстановить из клавиатуры* – копирует все параметры из клавиатуры на привод.

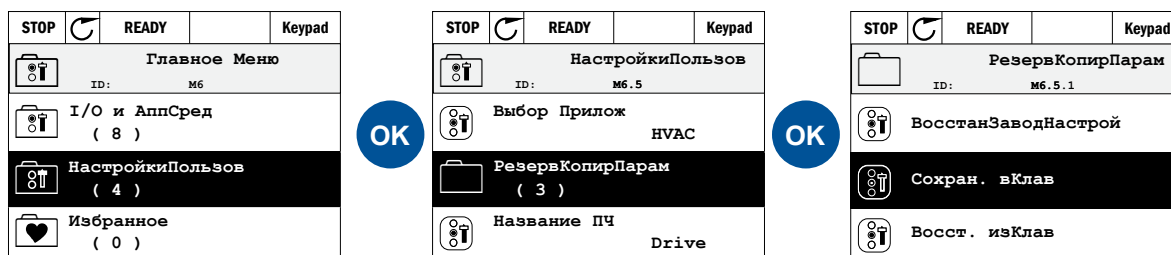


Рис. 6. Копирование параметров

**ПРИМЕЧАНИЕ:** Если клавиатура подключается к приводам различного размера, скопированные значения следующих параметров не используются:

- Номинальный ток двигателя (P3.1.1.4)
- Номинальное напряжение двигателя (P3.1.1.1)
- Номинальная скорость двигателя (P3.1.1.3)
- Номинальная мощность двигателя (P3.1.1.6)
- Номинальная частота двигателя (P3.1.1.2)
- Cos Phi двигателя (P3.1.1.5)
- Частота коммутации (P3.1.2.1)
- Предельный ток двигателя (P3.1.1.7)
- Предельный ток при заторможенном роторе (P3.9.12)
- Предельное время останова (P3.9.13)
- Частота при заторможенном роторе (P3.9.14)
- Макс. частота (P3.3.2)

2.1.2.5 Справочная информация

Графическая клавиатура обеспечивает немедленную поддержку и вывод информации на дисплей для различных разделов.

По всем параметрам можно получить немедленную справку на дисплее. Выберите «Справка» и нажмите кнопку «ОК».

Текстовая информация также появляется при отказах, сигналах тревоги и вводе в действие при использовании мастера запуска.

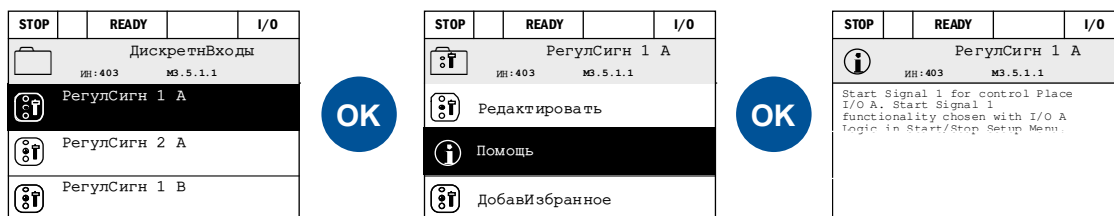


Рис. 7. Пример текста подсказки

2.1.2.6 Добавление раздела в избранное

Часто возникает необходимость в регулярном обращении к определенным значениям параметров или к другим позициям. Вместо последовательного поиска по структуре меню, эти позиции можно добавлять в папку *Избранное*, где они могут легко выбираться.

Удаление раздела из папки «Избранное» – см. раздел 2.3.7.

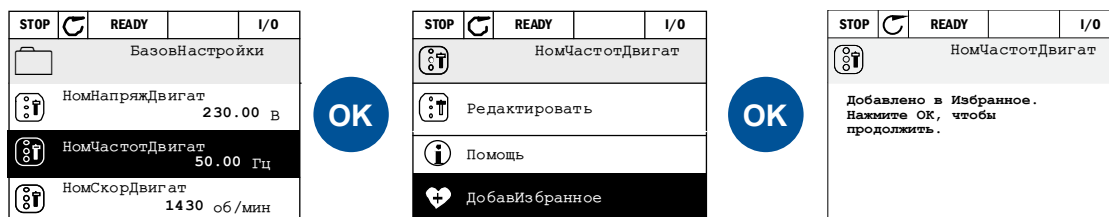


Рис. 8. Добавление раздела в избранное

## 2.2 КЛАВИАТУРА VACON С ТЕКСТОВЫМ ДИСПЛЕЕМ

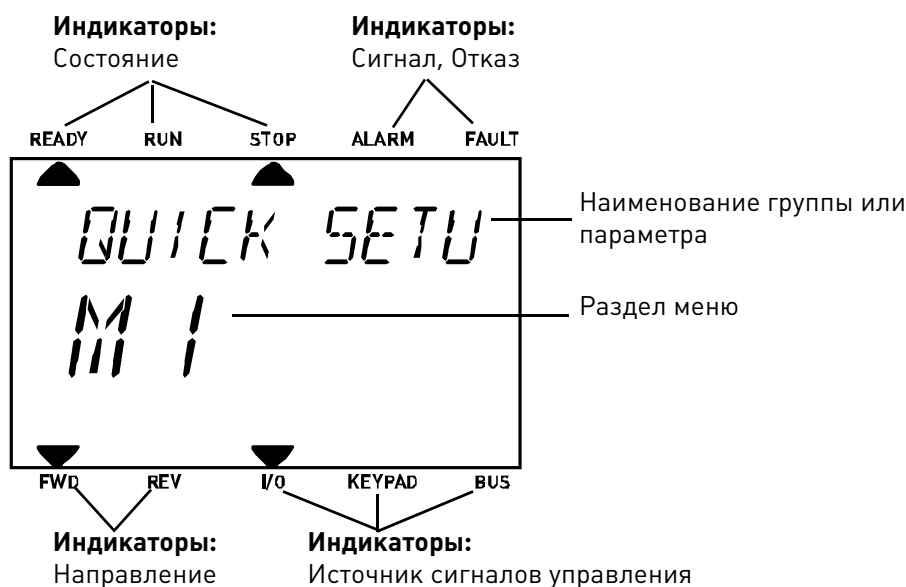
Для пользовательского интерфейса можно также выбрать *Клавиатуру с текстовым дисплеем* (текстовую клавиатуру). Она имеет практически те же функции, что и клавиатура с графическим дисплеем, хотя некоторые функции ограничены.

### 2.2.1 ДИСПЛЕЙ КЛАВИАТУРЫ

Дисплей клавиатуры показывает состояние двигателя и привода и любые нарушения работы двигателя или привода. С дисплея пользователь получает информацию о том, где он находится согласно структуре меню и о разделе меню, который выводится на дисплей. Если текст слишком длинный и не помещается на дисплее, его можно прокручивать слева направо, чтобы прочесть текстовую строку целиком.

#### 2.2.1.1 Главное меню

Данные с клавиатуры управления распределяются по разделам меню и подменю. Для перехода между уровнями разделам и меню пользуйтесь кнопками со стрелками вверх и вниз. Вводите группу/раздел нажатием кнопки «OK» и возвращайтесь на предыдущий уровень меню, нажимая кнопку «Back/Reset» (Назад/сброс).





## 2.2.2 ИСПОЛЬЗОВАНИЕ КЛАВИАТУРЫ

### 2.2.2.1 Редактирование значений

Изменяйте значение параметра в соответствии с процедурой, приведенной ниже.

1. Определите местоположение параметра.
2. Войдите в режим «Редактирование» нажатием кнопки «OK».
3. Установите новое значение с помощью кнопок со стрелками вверх/вниз. Возможен также переход от одного разряда к другому с помощью кнопок со стрелками влево/вправо, если параметр имеет численное значение, и затем изменение значения с помощью кнопок со стрелками вверх/вниз.
4. Подтвердите изменение кнопкой «OK» или отклоните его, вернувшись на предыдущий уровень с помощью кнопки «Back/Reset» (Назад/сброс).

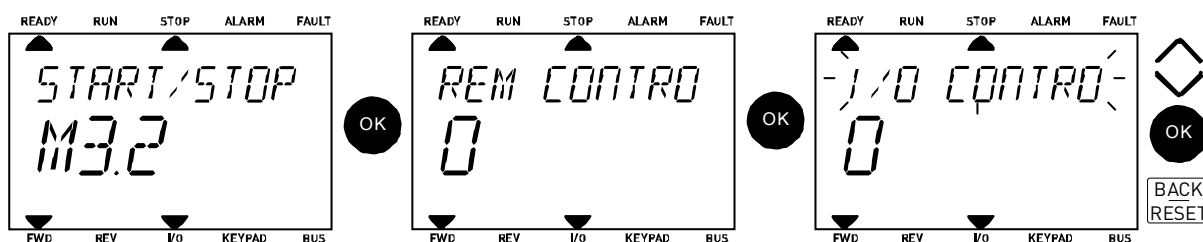


Рис. 9. Редактирование значений

### 2.2.2.2 Сброс отказа

Указания по сбросу отказов можно найти в разделе 3.7.1 на стр. 115.

### 2.2.2.3 Кнопка «Local/remote control» (Местное/дистанционное управление)

Кнопка LOC/REM используется для выполнения двух функций: быстрого вызова страницы управления и простого перехода между местами управления — местным (с клавиатуры) и дистанционным.

#### Места управления

*Место управления* – это источник управления, с которого может запускать и останавливать привод. Каждое место управления имеет собственный параметр для выбора источника задания частоты. В приводе системы отопления, вентиляции и кондиционирования воздуха *местное управление* всегда осуществляется с клавиатуры. *Источник дистанционного управления* определяется параметром P1.15 (плата ввода/вывода или шина Fieldbus). Выбранное место управления отображается в строке состояния клавиатуры.

#### Источник дистанционного управления

В качестве источников дистанционного управления могут использоваться плата ввода/вывода А, плата ввода/вывода В и шина Fieldbus. Плата ввода/вывода А и шина Fieldbus имеют низший приоритет и выбираются параметром P3.2.1 (*Rem Control Place*). Плата ввода/вывода В может обходить источник дистанционного управления, выбранный параметром P3.2.1, с помощью дискретного входа. Дискретный вход выбирается параметром P3.5.1.5 (*I/O B Ctrl Force*).

#### Местное управление

Местное управления всегда осуществляется с клавиатуры. Местное управление имеет более высокий приоритет, чем дистанционное. Поэтому если, например, в режиме

дистанционного управления источник управления заблокирован параметром P3.5.1.5 с помощью дискретного входа, при выборе *местного управления* источник все равно переключается на клавиатуру. Переключение между местным и дистанционным режимами управления осуществляется нажатием кнопки *Loc/Rem* на клавиатуре или с помощью параметра «Местное/дистанционное» (ID211).

### Переключение между источниками управления

Переключение источника управления с *дистанционного* на *местное* (клавиатура).

1. В любом месте структуры меню нажмите кнопку *Loc/Rem* (Местное/дистанционное).
2. Чтобы выбрать местное/дистанционное управление, используйте кнопки со стрелками, а затем подтвердите выбор с помощью кнопки *OK*.
3. На следующем экране выберите местное или дистанционное управление и снова подтвердите выбор с помощью кнопки *OK*.
4. Дисплей вернется к тому же положению, которое было при нажатии кнопки *Loc/Rem*. Однако если источник дистанционного управления был изменен на местный (с клавиатуры), появится приглашение задания с клавиатуры.



Рис. 10. Переключение между источниками управления

### Вызов страницы управления

Страница управления служит для упрощения работы и контроля большинства важных параметров.

1. В любом месте структуры меню нажмите кнопку *Loc/Rem* (Местное/Дистанционное).
2. Чтобы выбрать *страницу управления*, нажмите кнопку со стрелкой *вверх* или со стрелкой *вниз*, а затем подтвердите выбор с помощью кнопки *OK*.
3. Появится страница управления.  
Если выбрано управление с клавиатуры и задание с клавиатуры, то после нажатия кнопки *OK* можно установить *Задание с клавиатуры*. Если используются другие места управления или значения задания, экран покажет задание частоты, которое нельзя изменить.

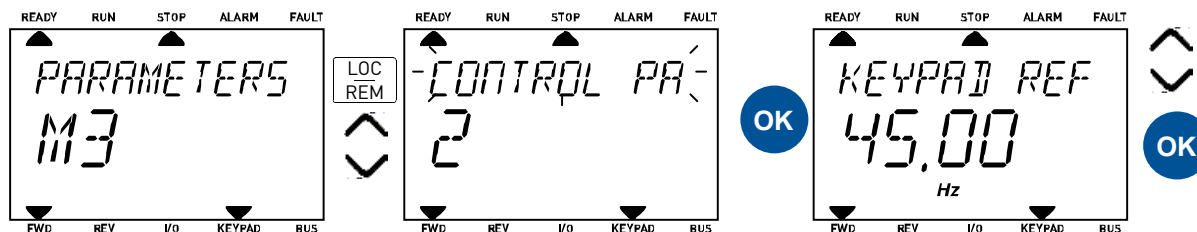


Рис. 11. Вызов страницы управления

### 2.3 СТРУКТУРА МЕНЮ

Щелкните мышью и выберите позицию, по которой нужно получить дополнительную информацию (электронное руководство).

<b>Быстрая настройка</b>	См. раздел 3.3.
<b>Контроль</b>	Многоканальный контроль*
	Основные параметры
	Функции таймеров
	ПИД-регулятор 1
	ПИД-регулятор 2
	Несколько насосов
	Контроль данных по шине Fieldbus
<b>Параметры</b>	См. раздел 3.
<b>Диагностика</b>	Активные отказы
	Сброс отказов
	Хронология отказов
	Суммирующие счетчики
	Счетчики с отключениями
	Информация о ПО
<b>Плата ввода/вывода и аппаратные средства</b>	Основная плата ввода/вывода
	Гнездо D
	Гнездо E
	Часы реального времени
	Настройки блока питания, управление вентилятором
	Клавиатура
	RS-485
	Ethernet
<b>Настройки пользователя</b>	Выбор языка
	Выбор прикладной программы
	Резервное копирование параметров*
	Название привода
<b>Избранное*</b>	См. раздел 2.1.2.6

\*. Отсутствует на текстовой клавиатуре

Таблица 1. Меню клавиатуры

### 2.3.1 БЫСТРАЯ НАСТРОЙКА

Меню быстрой настройки включает в себя минимальный набор параметров, обычно используемых при установке и вводе в эксплуатацию. Более подробная информация о параметрах этой группы приведена в разделе 3.3.

### 2.3.2 Контроль

#### Многоканальный контроль

**ПРИМЕЧАНИЕ:** данное меню отсутствует на текстовой клавиатуре.

На страницу многоканального контроля можно вывести девять величин, которые следует контролировать.

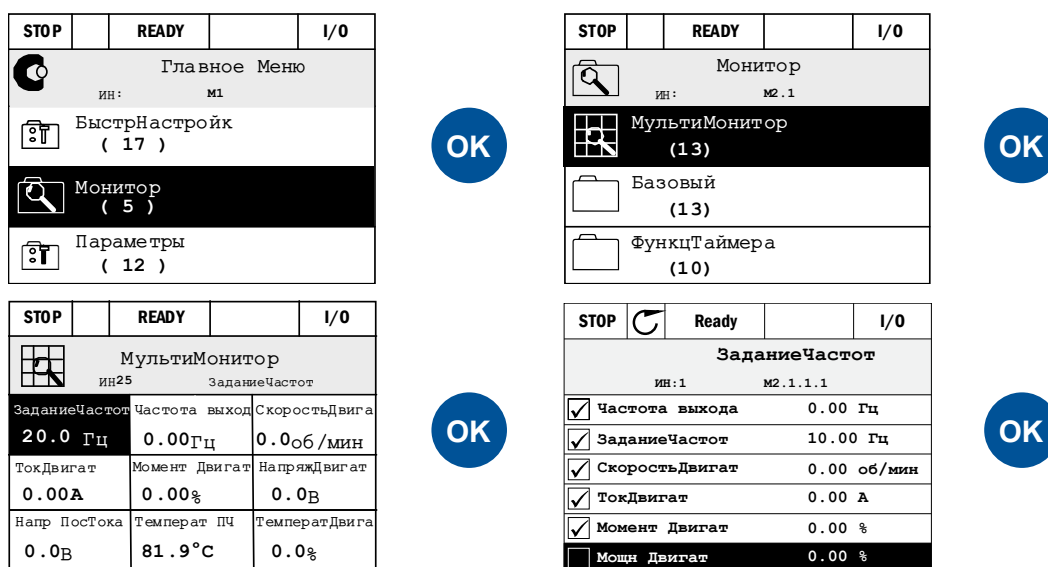


Рис. 12. Страница многоканального контроля

Замена контролируемого параметра производится путем активации ячейки параметра (с помощью кнопок со стрелками влево/вправо) и нажатия кнопки «ОК». После этого выбирается новый параметр из списка контролируемых величин и снова нажимается кнопка «ОК».

#### Основные параметры

Основные контролируемые величины – это действительные значения выбранных параметров и сигналов, а также данные состояний и измерений.

#### Функции таймеров

Контроль функций таймеров и часов реального времени. См. раздел 3.4.3.

#### ПИД-регулятор 1

Контроль величин, связанных с ПИД-регулятором. См. разделы 3.4.4 и 3.4.5.

#### ПИД-регулятор 2

Контроль величин, связанных с ПИД-регулятором. См. разделы 3.4.4 и 3.4.5.

#### Несколько насосов

Контроль величин, относящихся к использованию нескольких приводов. См. раздел 3.4.6.

## Контроль данных по шине Fieldbus

Данные по шине Fieldbus, показываемые в виде контрольных значений для целей отладки, например при вводе в эксплуатацию шины Fieldbus. См. раздел 3.4.7.

### 2.3.3 ПАРАМЕТРЫ

Через подменю можно выбирать группы прикладных параметров и сами параметры. Дополнительная информация о параметрах приведена в разделе 3.


### 2.3.4 ДИАГНОСТИКА

В этом меню можно найти *Активные отказы*, *Сброс отказов*, *Хронология отказов*, *Данные счетчиков* и *Информация о ПО*.

#### 2.3.4.1 Активные отказы

Меню	Функция	Примечание
<b>Активные отказы</b>	При появлении отказов дисплей с названием отказа начинает мигать. Нажмите кнопку «ОК» для возврата в меню диагностики. Подменю <i>Активные отказы</i> показывает число отказов. Выберите отказ и нажмите «ОК», чтобы увидеть информацию о времени отказа.	Отказ остается активным, пока не будет сброшен кнопкой «Reset» (Сброс) (нажимать в течение 2 с), сигналом сброса с клеммы ввода/вывода или с шины fieldbus или путем выбора функции <i>Сброс отказов</i> (см. ниже). Память активных отказов может сохранять максимум 10 отказов в порядке их появления.

#### 2.3.4.2 Сброс отказов

Меню	Функция	Примечание
<b>Сброс отказов</b>	В этом меню можно сбрасывать информацию об отказах. Непосредственные указания по сбросу отказов приведены в разделе 3.7.1.	 <b>ПРЕДОСТЕРЕЖЕНИЕ!</b> Для предотвращения случайного перезапуска привода перед сбросом отказа отключите внешний сигнал управления.

#### 2.3.4.3 Хронология отказов

Меню	Функция	Примечание
<b>Хронология отказов</b>	В хронологии отказов сохраняются последние 40 отказов.	Если ввести историю отказов и нажать кнопку ОК на выбранном отказе, то появятся данные о времени отказа (подробности).

## 2.3.4.4 Суммирующие счетчики

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
V4.4.1	Счетчик энергии			Различные		2291	Количество энергии, потребляемой из питающей сети. Не сбрасывается.
V4.4.3	Время работы (графическая клавиатура)			г д чч:мм		2298	Время работы блока управления
V4.4.4	Время работы (текстовая клавиатура)			г			Время работы блока управления в годах
V4.4.5	Время работы (текстовая клавиатура)			д			Время работы блока управления в днях
V4.4.6	Время работы (текстовая клавиатура)			чч:мм:сс			Время работы блока управления в часах, минутах и секундах
V4.4.7	Время вращения (графическая клавиатура)			г д чч:мм		2293	Время вращения двигателя
V4.4.8	Время вращения (текстовая клавиатура)			г			Время вращения двигателя в годах
V4.4.9	Время вращения (текстовая клавиатура)			д			Время вращения двигателя в днях
V4.4.10	Время вращения (текстовая клавиатура)			чч:мм:сс			Время вращения двигателя в часах, минутах и секундах
V4.4.11	Время включенного питания (графическая клавиатура)			г д чч:мм		2294	Время, в течение которого на блок питания подавалось питания (до настоящего момента). Не сбрасывается.
V4.4.12	Время включенного питания (текстовая клавиатура)			г			Время включенного питания в годах
V4.4.13	Время включенного питания (текстовая клавиатура)			д			Время включенного питания в днях
V4.4.14	Время включенного питания (текстовая клавиатура)			чч:мм:сс			Время включенного питания в часах, минутах и секундах
V4.4.15	Счетчик команд запуска					2295	Число включений блока питания.

Таблица 2. Меню диагностики, параметры суммирующих счетчиков

## 2.3.4.5 Счетчики с отключениями

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
V4.5.1	Счетчик энергии			Различны е		2296	Переустанавливаемый счетчик энергии.
V4.5.3	Время работы			г д чч:мм		2299	Переустанавливаемый.

Таблица 3. Меню диагностики, параметры счетчиков с отключениями

## 2.3.4.6 Информация о ПО

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
V4.6.1	Программный пакет (графическая клавиатура)						
V4.6.2	Ид. номер программного пакета (текстовая клавиатура)						
V4.6.3	Версия программного пакета (текстовая клавиатура)						
V4.6.4	Загрузка системы	0	100	%		2300	Загрузка центрального процессора блока управления.
V4.6.5	Название прикладной программы (графическая клавиатура)						Название прикладной программы
V4.6.6	Ид. номер прикладной программы						
V4.6.7	Версия прикладной программы						

Таблица 4. Меню диагностики, информационные параметры ПО

### 2.3.5 ПЛАТА ВВОДА/ ВЫВОДА И АППАРАТНЫЕ СРЕДСТВА

Настройки, соответствующие различным вариантам, можно найти в этом меню.

#### 2.3.5.1 Основная плата ввода/вывода

Здесь контролируется состояние входов и выходов.

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
V5.1.1	Дискретный вход 1	0	1				Состояние сигнала дискретного входа
V5.1.2	Дискретный вход 2	0	1				Состояние сигнала дискретного входа
V5.1.3	Дискретный вход 3	0	1				Состояние сигнала дискретного входа
V5.1.4	Дискретный вход 4	0	1				Состояние сигнала дискретного входа
V5.1.5	Дискретный вход 5	0	1				Состояние сигнала дискретного входа
V5.1.6	Дискретный вход 6	0	1				Состояние сигнала дискретного входа
V5.1.7	Режим аналогового входа 1	1	3				Отображает выбранный (при помощи переключки) режим сигнала аналогового входа 1 = 0...20мА 3 = 0...10В
V5.1.8	Аналоговый вход 1	0	100	%			Состояние сигнала аналогового входа
V5.1.9	Режим аналогового входа 2	1	3				Отображает выбранный (при помощи переключки) режим сигнала аналогового входа 1 = 0...20мА 3 = 0...10В
V5.1.10	Аналоговый вход 2	0	100	%			Состояние сигнала аналогового входа
V5.1.11	Режим аналогового выхода 1	1	3				Отображает выбранный (при помощи переключки) режим сигнала аналогового выхода 1 = 0...20мА 3 = 0...10В
V5.1.12	Аналоговый выход 1	0	100	%			Состояние сигнала аналогового выхода

Таблица 5. Меню ввода/вывода и аппаратных средств, параметры основной платы ввода/вывода

#### 2.3.5.2 Гнезда для дополнительных плат

Параметры этой группы зависят от установленной дополнительной платы. Если дополнительные платы не установлены в гнездах D и E, никакие параметры не выводятся. Местоположение гнезд см. в разделе 3.5.2.

Если дополнительная плата снята, на дисплее появится сообщение F39 *Устройство извлечено*. См. Таблица 57.



Меню	Функция	Примечание
Гнездо D	Настройки	Настройки, зависящие от дополнительной платы.
	Контроль	Информация, связанная с контролем дополнительной платы.
Гнездо E	Настройки	Настройки, зависящие от дополнительной платы.
	Контроль	Информация, связанная с контролем дополнительной платы.

### 2.3.5.3 Часы реального времени

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
V5.4.1	Состояние батареи	1	3		2	2205	Состояние батареи. 1 = не установлена 2 = установлена 3 = заменить батарею
V5.4.2	Время			чч:мм:сс		2201	Текущее время суток
V5.4.3	День			дд:мм		2202	Текущая дата
V5.4.4	Год			гггг		2203	Текущий год
V5.4.5	Летнее время	1	4		1	2204	Правило перехода на летнее время 0 = выкл. 1 = ЕС 3 = США 4 = Россия

Таблица 6. Меню платы ввода/вывода и аппаратных средств, параметры часов реального времени

### 2.3.5.4 Настройки блока питания, управление вентилятором

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
V5.5.1.2	Обороты вентилятора	0	100	%	0	848	
V5.5.1.4	Останов вентилятора	0	1		0		При включении этого параметра вентилятор останавливается через 5 минут, если привод в состоянии «Готов». 0 = выключен 1 = включен

Таблица 7. Настройки блока питания, управление вентилятором

## 2.3.5.5 Клавиатура

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
P5.6.1	Время ожидания	0	60	мин	0		Время, по истечении которого дисплей возвращается на страницу, заданную параметром P5.6.2. 0 = не используется
P5.6.2	Страница по умолчанию	0	4		0		0 = нет 1 = ввести индекс меню 2 = главное меню 3 = страница управления 4 = многоканальный контроль
P5.6.3	Индекс меню						Ввести индекс меню необходимой страницы и активизировать, установив параметр P5.6.2 = 1.
P5.6.4	Контрастность (графическая клавиатура)	30	70	%	50		Задаёт контрастность дисплея (30–70 %).
P5.6.5	Продолжительность подсветки	0	60	мин	5		Устанавливает продолжительность ожидания отключения подсветки дисплея (0–60 мин). Если установлено на 0 с, подсветка всегда включена.

Таблица 8. Меню платы ввода/вывода и аппаратных средств, параметры клавиатуры

### 2.3.5.6 Шина Fieldbus

В меню *Плата ввода/вывода и аппаратные средства* можно также найти параметры, относящиеся к различным платам полевой шины Fieldbus. Более подробно эти параметры рассматриваются в соответствующем руководстве по шине Fieldbus.

Подменю, уровень 1	Подменю, уровень 2	Подменю, уровень 3
<b>RS-485</b>	Общие настройки	Протокол
	Modbus RTU	Параметры Modbus
		Контроль Modbus
	N2	Параметры N2
		Контроль N2
	BACNetMSTP	Параметры BACNetMSTP
		Контроль BACNetMSTP
	<b>Ethernet</b>	Общие настройки
Modbus/TCP		Параметры Modbus/TCP
		Контроль Modbus/TCP
BACnetIP		Параметры BACnetIP
		Контроль BACnetIP

## 2.3.6 НАСТРОЙКИ ПОЛЬЗОВАТЕЛЯ

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
P6.1	Выбор языка	Различные	Различные		Различные	802	Зависит от языкового пакета.
P6.2	Выбор прикладной программы					801	
M6.5	Резервное копирование параметров	См. раздел 2.3.6.1.					
P6.7	Название привода						При необходимости присвойте приводу имя.

Таблица 9. Меню настроек пользователя, общие настройки

## 2.3.6.1 Резервное копирование параметров

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
P6.5.1	Восстановление заводских настроек					831	Восстановление настроек по умолчанию и запуск мастера запуска.
P6.5.2	Сохранить в клавиатуре*	0	1		0		Сохранить значения параметров в клавиатуре, например, для копирования их в другой привод. 0 = нет 1 = да
P6.5.3	Восстановить из клавиатуры*						Загрузить значения параметров из клавиатуры в привод.

\*. Предусмотрено только для графической клавиатуры

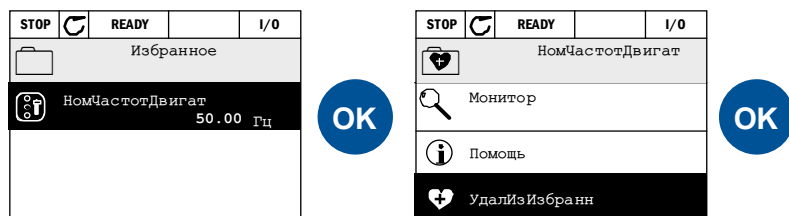
Таблица 10. Меню настроек пользователя, резервное копирование параметров

### 2.3.7 ИЗБРАННОЕ

**ПРИМЕЧАНИЕ:** данное меню отсутствует на текстовой клавиатуре.

Избранное обычно используются для комплектования набора параметров или сигналов контроля из любого меню, доступного с клавиатуры. В папку «Избранное» можно добавлять пункты или параметры, см. раздел 2.1.2.6.

Для удаления пункта или параметра из папки поступайте следующим образом:

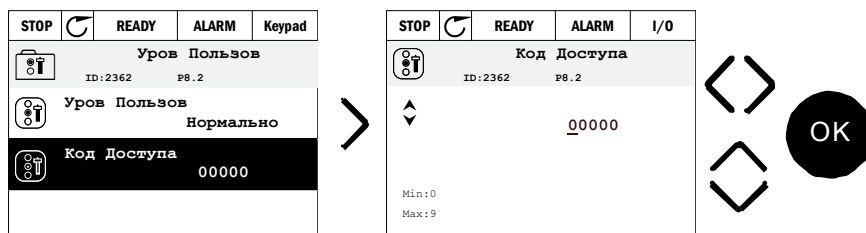


### 2.3.8 УРОВНИ ПОЛЬЗОВАТЕЛЯ

Параметры уровня пользователя предназначены для ограничения отображения параметров и предотвращения несанкционированного и случайного изменения параметров клавиатуры.

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
P8.1	Уровень пользователя	0	1		0	1194	0 = нормальный 1 = контроль На уровне контроля в главном меню отображаются только меню «Контроль», «Избранное» и «Уровни пользователя».
P8.2	Код доступа	0	9		0	2362	Если перед переключением в режим контроля установлено иное чем 0 значение, когда активен, например, уровень пользователя <i>Нормальный</i> , при переключении обратно в режим <i>Нормальный</i> будет запрошен код доступа. Следовательно может использоваться для предотвращения несанкционированного изменения параметров клавиатуры.

Таблица 11. Параметры уровня пользователя



## 3. ПРИМЕНЕНИЕ ПРИВОДОВ VACON В СИСТЕМАХ ОВКВ

В приводы Vacon для систем ОВКВ заранее загружается прикладная программа для текущего применения.

Параметры этого приложения приведены в разделе 3.5 данного руководства и подробно поясняются в разделе 3.6.

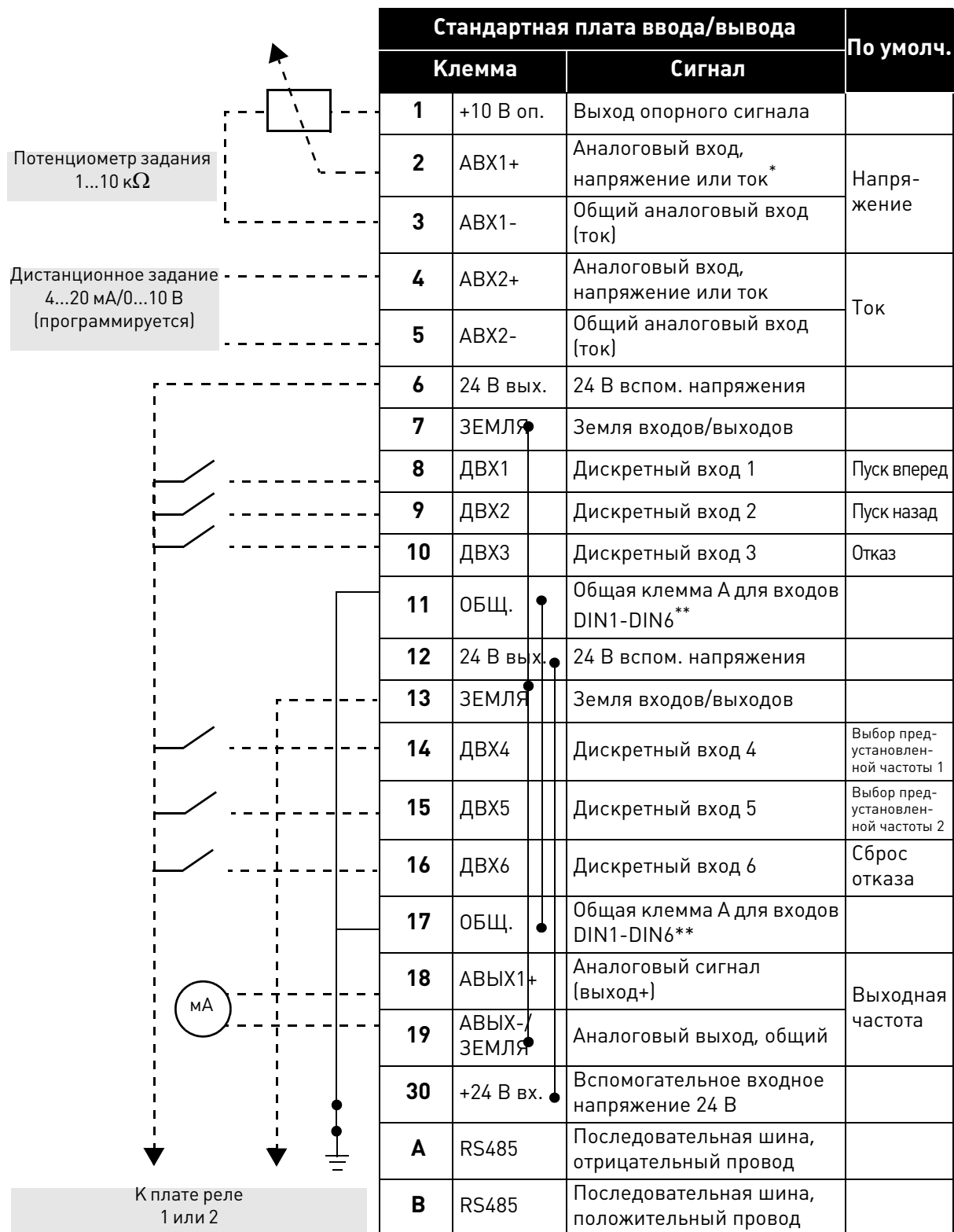
### 3.1 СПЕЦИАЛЬНЫЕ ФУНКЦИИ ПРИВОДОВ VACON ДЛЯ ОВКВ

Прикладную программу для систем ОВКВ с приводами Vacon удобно использовать не только в базовых системах управления насосами и вентиляторами, в которых требуется всего один двигатель и один привод, он также обеспечивает широкие возможности для реализации ПИД-регуляторов.

#### Основные особенности

- **Мастер запуска** для максимально быстрой настройки базовых систем управления насосами и вентиляторами
- **Мини-мастера** для облегчения настройки прикладных программ
- **Кнопка Loc/Rem** (Местное/дистанционное) для удобства переключения источников местного (с клавиатуры) и дистанционного управления. Источник дистанционного управления определяется параметром (плата ввода/вывода или шина Fieldbus).
- **Страница управления** для упрощения управления и контроля наиболее важных параметров.
- Вход **Блокировка работы** (блокировка заслонки). Привод не будет запускаться до активизации этого входа.
- Различные **режимы предварительного прогрева**, используемые для предотвращения конденсации.
- **Максимальная выходная частота 320 Гц**
- Имеются **часы реального времени** и функции таймера (требуется дополнительная аккумуляторная батарея). Возможно программирование 3 временных каналов для получения различных функций привода (например пуска/останова или предварительного задания частот).
- Возможно применение **внешнего ПИД-регулятора**. Может использоваться для управления, например, клапаном с использованием платы ввода/вывода привода.
- **Функция спящего режима** для сбережения энергии, которая автоматически разрешает и запрещает работу привода при заданных пользователем значениях скорости.
- **2-зонный ПИД-регулятор** (2 различных сигнала обратной связи; регулирование минимума и максимума).
- **Два источника уставки** для ПИД-регулятора. Выбор с помощью дискретного входа.
- **Функция форсировки уставки ПИД-регулятора**.
- **Функция прямой связи (регулирование по возмущению)** для улучшения реакции на изменения процесса.
- **Контроль параметров процесса**.
- **Управление несколькими насосами**.
- **Компенсация падения давления** для компенсации падения давления в трубопроводе, например, если датчик около насоса или вентилятора размещен неправильно.

3.2 ПРИМЕР ПОДКЛЮЧЕНИЯ ЦЕПЕЙ УПРАВЛЕНИЯ



\*Выбирается с помощью DIP-переключателей, см.руководство по монтажу привода Vacon 100.

\*\*Цифровые входы можно изолировать от земли. См. руководство по монтажу.

Таблица 12. Пример подключения, основная плата ввода/вывода

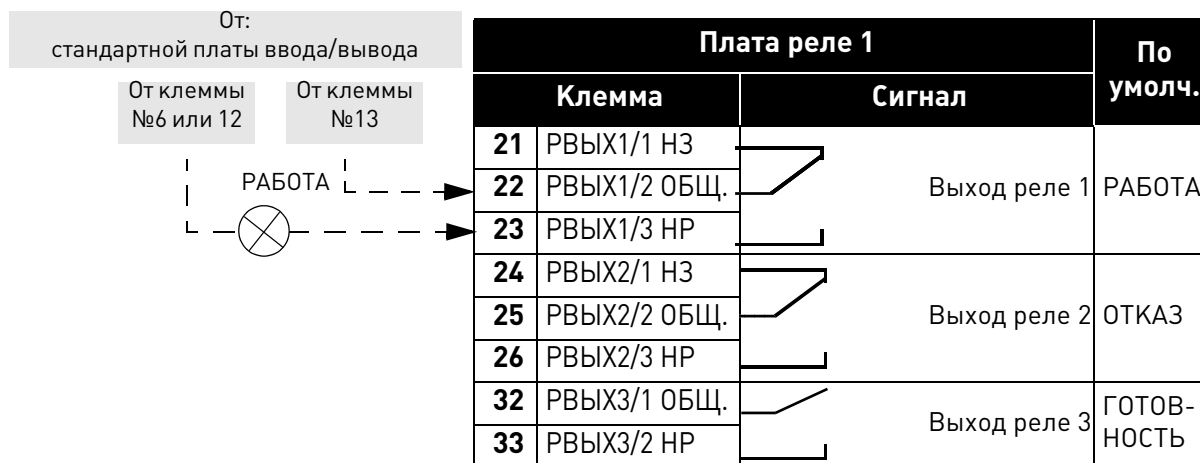


Таблица 13. Пример подключения, плата реле 1

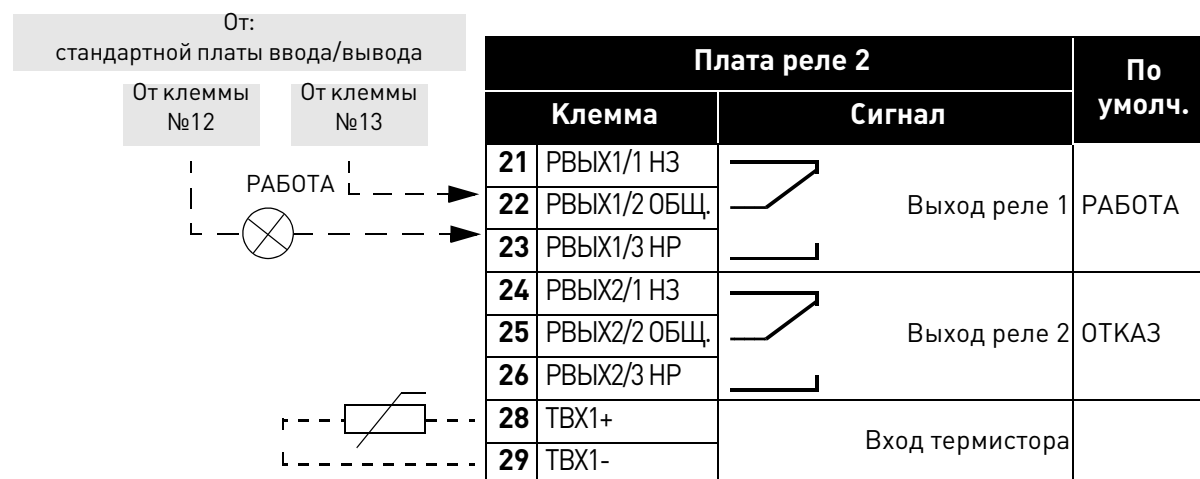


Таблица 14. Пример подключения, плата реле 2



### 3.3 ПРОГРАММА ДЛЯ СИСТЕМ ОБКВ: ГРУППА ПАРАМЕТРОВ БЫСТРОГО ЗАПУСКА

Группа параметров быстрого запуска – это набор параметров, которые обычно используются в процессе монтажа и ввода в эксплуатацию. Они объединены в первой группе параметров, поэтому их можно быстро и легко найти. Однако их можно также находить и редактировать в соответствующих полноразмерных группах параметров. Изменение значения параметра в группе быстрого запуска приводит также к изменению этого параметра в его полноразмерной группе.

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
P1.1	Номинальное напряжение двигателя	Различные	Различные	В	Различные	110	Возьмите это значение $U_n$ из паспортной таблички двигателя. См. стр. 46.
P1.2	Номинальная частота двигателя	8,00	320,00	Гц	50,00	111	Возьмите это значение $f_n$ из паспортной таблички двигателя. См. стр. 46.
P1.3	Номинальная скорость двигателя	24	19200	об/мин	1420	112	Возьмите это значение $n_n$ из паспортной таблички двигателя.
P1.4	Номинальный ток двигателя	Различные	Различные	А	Различные	113	Возьмите это значение $I_n$ из паспортной таблички двигателя.
P1.5	Cos Phi двигателя	0,30	1,00		0,80	120	Возьмите эту величину из паспортной таблички двигателя.
P1.6	Номинальная мощность двигателя	Различные	Различные	кВт	Различные	116	Возьмите это значение $I_n$ из паспортной таблички двигателя.
P1.7	Предельный ток двигателя	Различные	Различные	А	Различные	107	Макс. ток двигателя из привода переменного тока
P1.8	Мин. частота	0,00	P3.3.1	Гц	Различные	101	Мин. допустимое задание частоты
P1.9	Макс. частота	P3.3.1	320,00	Гц	50,00	102	Макс. допустимое задание частоты
P1.10	Выбор задания управления для платы ввода/вывода А	1	8		7	117	Выбор источника задания, когда управление осуществляется через плату ввода/вывода А. См. стр. 51.
P1.11	Предустановленная частота 1	P3.3.1	300,00	Гц	10,00	105	Выбирается с помощью дискретного входа: Выбор предустановленной частоты 0 (P3.5.1.15)
P1.12	Предустановленная частота 2	P3.3.1	300,00	Гц	15,00	106	Выбирается с помощью дискретного входа: Выбор предустановленной частоты 1 (P3.5.1.16)
P1.13	Время разгона 1	0,1	3000,0	с	20,0	103	Время разгона от нуля до максимальной частоты
P1.14	Время замедления 1	0,1	3000,0	с	20,0	104	Время замедления от максимальной до нулевой частоты

P1.15	Источник дистанционного управления	1	2		1	172	Выбор источника дистанционного управления (пуск/останов) 1 = плата ввода/вывода 2 = шина Fieldbus
P1.16	Автоматический сброс	0	1		0	731	0 = запрещена 1 = разрешена
P1.17	Мини-мастер ПИД-регулятора	0	1		0	1803	0 = не активизирован 1 = активизирован См. раздел 1.2.
P1.18	Мастер многонасосной системы	0	1		0		0 = не активизирован 1 = активизирован См. раздел 1.3.
P1.19	Мастер запуска	0	1		0	1171	0 = не активизирован 1 = активизирован См. раздел 1.1.

Таблица 15. Группа параметров быстрого запуска

### 3.4 ГРУППА КОНТРОЛЯ

Привод переменного тока Yacon 100 AC дает возможность контролировать действительные значения параметров и сигналов, а также обеспечивает данные состояний и измерений. Некоторые из величин, которые должны контролироваться, устанавливаются по желанию пользователя.

#### 3.4.1 МНОГОКАНАЛЬНЫЙ КОНТРОЛЬ

На страницу многоканального контроля можно вывести девять величин, которые следует контролировать. См. стр. 18 для получения дополнительных сведений.

#### 3.4.2 ОСНОВНЫЕ

См. Табл. 16, где представлены основные контролируемые величины.

**ВНИМАНИЕ!**

В меню контроля предусмотрены состояния только для стандартной платы ввода/вывода. Состояния сигналов всех плат ввода/вывода можно найти в виде исходных данных в меню ввода/вывода и аппаратных средств системы.

Если требуется проверить состояние платы расширения ввода/вывода, воспользуйтесь меню ввода/вывода и аппаратных средств системы.

Код	Контролируемая величина	Ед. изм.	Ид.	Описание
V2.2.1	Выходная частота	Гц	1	Выходная частота, поступающая на двигатель
V2.2.2	Задание частоты	Гц	25	Задание частоты для управления двигателем
V2.2.3	Скорость двигателя	об/мин	2	Скорость двигателя, об/мин
V2.2.4	Ток двигателя	А	3	
V2.2.5	Момент двигателя	%	4	Расчетное значение момента на валу двигателя
V2.2.7	Мощность на валу двигателя	%	5	Общая мощность, потребляемая приводом переменного тока
V2.2.8	Мощность на валу двигателя	кВт/л.с.	73	
V2.2.9	Напряжение двигателя	В	6	
V2.2.10	Напряжение шины постоянного тока	В	7	
V2.2.11	Температура блока	°С	8	Температура радиатора
V2.2.12	Температура двигателя	%	9	Расчетная температура двигателя
V2.2.13	Аналоговый вход 1	%	59	Сигнал в процентах от используемого диапазона
V2.2.14	Аналоговый вход 2	%	60	Сигнал в процентах от используемого диапазона

Код	Контролируемая величина	Ед. изм.	Ид.	Описание
V2.2.15	Аналоговый выход 1	%	81	Сигнал в процентах от используемого диапазона
V2.2.16	Прогрев двигателя		1228	0 = выключен 1 = нагрев (подача постоянного тока)
V2.2.17	Слово состояния привода		43	Двоичное кодированное состояние привода V1=готов V2=работа V3=отказ V6=вращение разрешено V7=активен сигнал тревоги V10=постоянный ток при останове V11= включено торможение пост. током V12=запрос на вращение V13=включен регулятор двигателя
V2.2.18	Последний активный отказ		37	Код последнего активного отказа, который не был сброшен.
V2.2.19	Состояние противопожарного режима		1597	0=запрещено 1=разрешено 2=активизировано (разрешено + дискретный вход разомкнут) 3=испытательный режим
V2.2.20	Слово состояния DIN 1		56	16-разрядное слово, в котором каждый бит представляет состояние одного дискретного входа. Считываются 6 дискретных входов в каждом гнезде. Слово 1 начинается с входа 1 в гнезде А (бит 0) и следует до входа 4 в гнезде С (бит 15).
V2.2.21	Слово состояния DIN 2		57	16-разрядное слово, в котором каждый бит представляет состояние одного дискретного входа. Считываются 6 дискретных входов в каждом гнезде. Слово 2 начинается с входа 5 в гнезде С (бит 0) и следует до входа 6 в гнезде Е (бит 13).
V2.2.22	Ток двигателя (с 1 десятичным знаком)		45	Контролируемое значение силы тока двигателя с фиксированным количеством десятичных знаков и меньшей фильтрацией. Может использоваться, например, при работе с полевой шиной, чтобы всегда получать правильное значение независимо от типоразмера, а также для контроля, когда необходимо меньшее время фильтрации тока двигателя.

Таблица 16. Пункты меню контроля

### 3.4.3 КОНТРОЛЬ ТАЙМЕРНЫХ ФУНКЦИЙ

Здесь можно контролировать параметры таймерных функций и часов реального времени.

Код	Контролируемая величина	Ед. изм.	Ид.	Описание
V2.3.1	ТС 1, ТС 2, ТС 3		1441	Может использоваться для контроля состояний трех временных каналов (ТС)
V2.3.2	Интервал 1		1442	Статус интервала времени
V2.3.3	Интервал 2		1443	Статус интервала времени
V2.3.4	Интервал 3		1444	Статус интервала времени
V2.3.5	Интервал 4		1445	Статус интервала времени
V2.3.6	Интервал 5		1446	Статус интервала времени
V2.3.7	Таймер 1	с	1447	Остаточное время на таймере, если он активизирован
V2.3.8	Таймер 2	с	1448	Остаточное время на таймере, если он активизирован
V2.3.9	Таймер 3	с	1449	Остаточное время на таймере, если он активизирован
V2.3.10	Часы реального времени		1450	

Таблица 17. Контроль таймерных функций

## 3.4.4 КОНТРОЛЬ ПИД-РЕГУЛЯТОРА 1

Код	Контролируемая величина	Ед. изм.	Ид.	Описание
V2.4.1	Уставка ПИД-регулятора 1	Различные	20	С помощью параметра выбираются единицы измерения регулируемой величины.
V2.4.2	Обратная связь ПИД-регулятора 1	Различные	21	С помощью параметра выбираются единицы измерения регулируемой величины.
V2.4.3	Ошибка ПИД-регулятора 1	Различные	22	С помощью параметра выбираются единицы измерения регулируемой величины.
V2.4.4	Выход ПИД-регулятора 1	%	23	Выход для управления двигателем или на внешнее управление (AO)
V2.4.5	Статус ПИД-регулятора 1		24	0=остановлен 1=вращается 3=спящий режим 4=в зоне нечувствительности (см. стр. 75)

Таблица 18. Контроль сигналов ПИД-регулятора 1

## 3.4.5 КОНТРОЛЬ ПИД-РЕГУЛЯТОРА 2

Код	Контролируемая величина	Ед. изм.	Ид.	Описание
V2.5.1	Уставка ПИД-регулятора 2	Различные	83	С помощью параметра выбираются единицы измерения регулируемой величины.
V2.5.2	Обратная связь ПИД-регулятора 2	Различные	84	С помощью параметра выбираются единицы измерения регулируемой величины.
V2.5.3	Ошибка ПИД-регулятора 2	Различные	85	С помощью параметра выбираются единицы измерения регулируемой величины.
V2.5.4	Выход ПИД-регулятора 2	%	86	Выход на внешнее управление (АО)
V2.5.5	Статус ПИД-регулятора 2		87	0=остановлен 1=вращается 2=в зоне нечувствительности (см. стр. 75)

Таблица 19. Контроль сигналов ПИД-регулятора 2

## 3.4.6 КОНТРОЛЬ НЕСКОЛЬКИХ НАСОСОВ

Код	Контролируемая величина	Ед. изм.	Ид.	Описание
V2.6.1	Работающие двигатели		30	Число работающих двигателей при использовании функции управления несколькими насосами.
V2.6.2	Автозамена		1114	Сообщает пользователю, если требуется автозамена.

Таблица 20. Контроль нескольких насосов

3.4.7 КОНТРОЛЬ ДАННЫХ ПО ШИНЕ FIELDBUS

Код	Контролируемая величина	Ед. изм.	Ид.	Описание
V2.8.1	Слово управления FB		874	Слово управления шины Fieldbus, используемое прикладной программой в режиме/формате транзитной передачи. Перед отправкой в прикладную программу данные могут быть модифицированы в зависимости от типа шины Fieldbus или профиля.
V2.8.2	Задание скорости FB		875	Задание скорости, масштабированное между минимальной и максимальной частотой в момент его получения прикладной программой. После получения задания минимальная и максимальная частоты могут быть изменены без воздействия на задание.
V2.8.3	Данные FB в 1		876	Неисправленное значение данных процесса в 32-разрядном формате со знаком.
V2.8.4	Данные FB в 2		877	Неисправленное значение данных процесса в 32-разрядном формате со знаком.
V2.8.5	Данные FB в 3		878	Неисправленное значение данных процесса в 32-разрядном формате со знаком.
V2.8.6	Данные FB в 4		879	Неисправленное значение данных процесса в 32-разрядном формате со знаком.
V2.8.7	Данные FB в 5		880	Неисправленное значение данных процесса в 32-разрядном формате со знаком.
V2.8.8	Данные FB в 6		881	Неисправленное значение данных процесса в 32-разрядном формате со знаком.
V2.8.9	Данные FB в 7		882	Неисправленное значение данных процесса в 32-разрядном формате со знаком.
V2.8.10	Данные FB в 8		883	Неисправленное значение данных процесса в 32-разрядном формате со знаком.
V2.8.11	Слово состояния FB		864	Слово состояния шины Fieldbus, используемое прикладной программой в режиме/формате транзитной передачи. Перед отправкой по шине Fieldbus данные могут быть модифицированы в зависимости от типа шины Fieldbus или профиля.
V2.8.12	Фактическая скорость FB		865	Фактическая скорость в процентах. 0 и 100 % относятся соответственно к минимальной и максимальной частоте. Этот параметр непрерывно корректируется в зависимости от мгновенных значений минимальной и максимальной частоты, а также от выходной частоты.
V2.8.13	Вывод данных FB 1		866	Неисправленное значение данных процесса в 32-разрядном формате со знаком.
V2.8.14	Вывод данных FB 2		867	Неисправленное значение данных процесса в 32-разрядном формате со знаком.

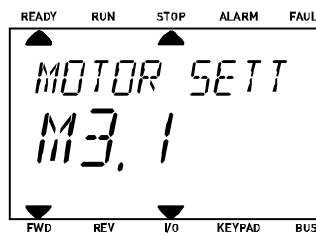
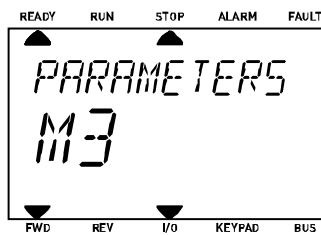
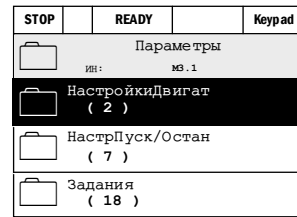
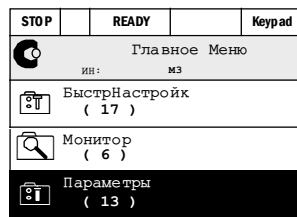


Код	Контролируемая величина	Ед. изм.	Ид.	Описание
V2.8.15	Вывод данных FB 3		868	Неисправленное значение данных процесса в 32-разрядном формате со знаком.
V2.8.16	Вывод данных FB 4		869	Неисправленное значение данных процесса в 32-разрядном формате со знаком.
V2.8.17	Вывод данных FB 5		870	Неисправленное значение данных процесса в 32-разрядном формате со знаком.
V2.8.18	Вывод данных FB 6		871	Неисправленное значение данных процесса в 32-разрядном формате со знаком.
V2.8.19	Вывод данных FB 7		872	Неисправленное значение данных процесса в 32-разрядном формате со знаком.
V2.8.20	Вывод данных FB 8		873	Неисправленное значение данных процесса в 32-разрядном формате со знаком.

Таблица 21. Контроль данных по шине Fieldbus

### 3.5 ПРОГРАММА ДЛЯ СИСТЕМ ОВКВ С ПРИВОДАМИ VACON: ПЕРЕЧНИ ЭКСПЛУАТАЦИОННЫХ ПАРАМЕТРОВ

Выберите меню параметров и группы параметров, как указано ниже.




Приложение ОВКВ включает в себя следующие группы параметров:

Меню и группа параметров	Описание
Группа 3.1: Параметры настройки двигателя	Базовые и расширенные установочные параметры двигателя
Группа 3.2: Настройка пуска/останова	Функции пуска и останова
Группа 3.3: Настройки задания для управления	Настройка задания частоты
Группа 3.4: Настройка линейного разгона/замедления и тормозов	Настройка разгона/замедления
Группа 3.5: Конфигурация платы ввода/вывода	Программирование входов/выходов
Группа 3.6: Отображение данных шины Fieldbus	Параметры вывода данных Fieldbus
Группа 3.7: Запрещенные частоты	Программирование запрещенных частот
Группа 3.8: Контроль пределов	Программируемые предельные регуляторы
Группа 3.9: Защиты	Конфигурация защит
Группа 3.10: Автоматический сброс	Конфигурация автоматического сброса после отказа
Группа 3.11: Функции таймеров	Конфигурация 3 таймеров на основе часов реального времени
Группа 3.12: ПИД-регулятор 1	Параметры ПИД-регулятора 1. Управление двигателем или управление внешним объектом.
Группа 3.13: ПИД-регулятор 2	Параметры ПИД-регулятора 2. Управление внешним объектом.
Группа 3.14: Несколько насосов	Параметры для систем управления несколькими насосами.
Группа 3.16: Противопожарный режим	Параметры для противопожарного режима.

Таблица 22. Группы параметров

### 3.5.1 Пояснения названий столбцов

- Код = индикация места на клавиатуре; показывает оператору номер параметра.  
Параметр = наименование параметра.  
Мин. = минимальное значение параметра.  
Макс. = максимальное значение параметра.  
Ед. изм. = единица измерения параметра; задается, если имеется.  
По умолч. = предварительно установленное значение на заводе-изготовителе.  
Ид. = идентификационный номер параметра.  
Описание = краткое описание значений параметра или его функции.  
 = имеется дополнительная информация об этом параметре; щелкните наименование параметра.

### 3.5.2 ПРОГРАММИРОВАНИЕ ПАРАМЕТРОВ

Программирование дискретных входов для систем ОВКВ с приводами Vacon отличается исключительной гибкостью. Отсутствуют дискретные входы, предназначенные только для определенной функции. Дискретный вход для определенной функции определяется выбором оператора, другими словами функции рассматриваются как параметры, которые назначаются оператором для конкретного входа. Список функций для дискретных входов – см. Табл. 29 на стр. 47.

Для дискретных входов также можно назначать *временные каналы*. Подробнее см. стр. 71.

Выбираемые значения программируемых параметров имеют вид

**DigIN SlotA.1** (графическая клавиатура) или  
**dl A.1** (текстовая клавиатура),

где

«**DigIN / dl (Дискр. вх.)**» задает дискретный вход.

«**Slot (Гнездо)\_**» относится к плате;

**A** и **B** основные платы приводов переменного тока Vacon, **D** и **E** дополнительные платы (см. Рис. 13). См. раздел 3.5.2.3.

**Цифра** после буквы, характеризующей плату, относится к соответствующей клемме на выбранной плате. Поэтому, **Slot (Гнездо)A.1 / A.1** означает означает DIN1(ДИСКР.ВХ1) на основной плате, установленной в гнезде платы А. Параметр (сигнал) не связан ни с какой клеммой, т.е. не используется, если вместо буквы последнему числу предшествует «**0**» (например, **DigIN Slot0.1 / dl 0.1**)

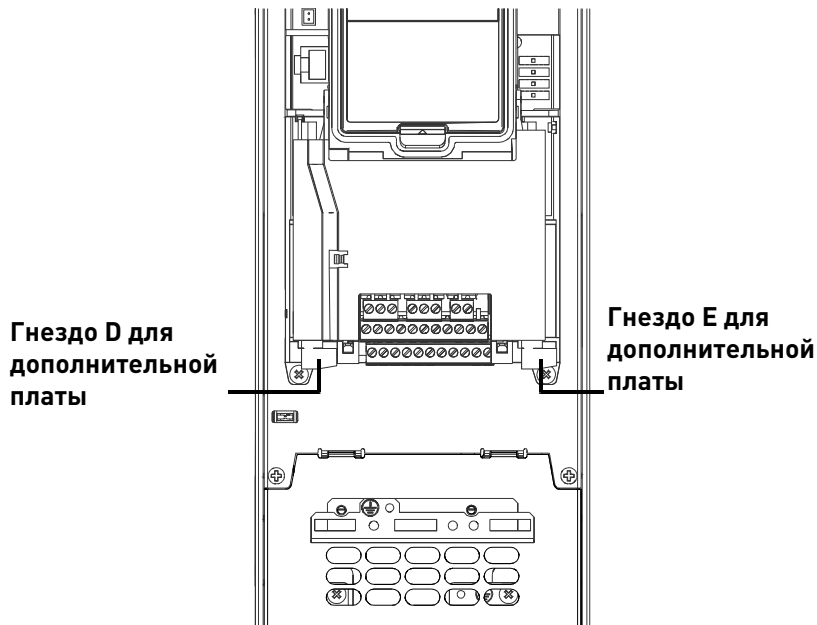


Рис. 13. Гнезда для дополнительных плат

**ПРИМЕР:**

Вы хотите подключить *Сигнал управления 2 А* (параметр Р3.5.1.2) к дискретному входу DI2 на стандартной плате ввода/вывода.

*3.5.2.1 Пример программирования с графической клавиатуры*

**1** Задайте параметр *Сигнал управления 2 А* (Р3.5.1.2) на клавиатуре.

The sequence of screenshots shows the navigation path: Main Menu (Parameters selected) → Parameters (I/O Config selected) → I/O Config (Discrete Inputs selected) → Discrete Inputs (RegulSigr 2 A selected). Each step is followed by an 'OK' button.

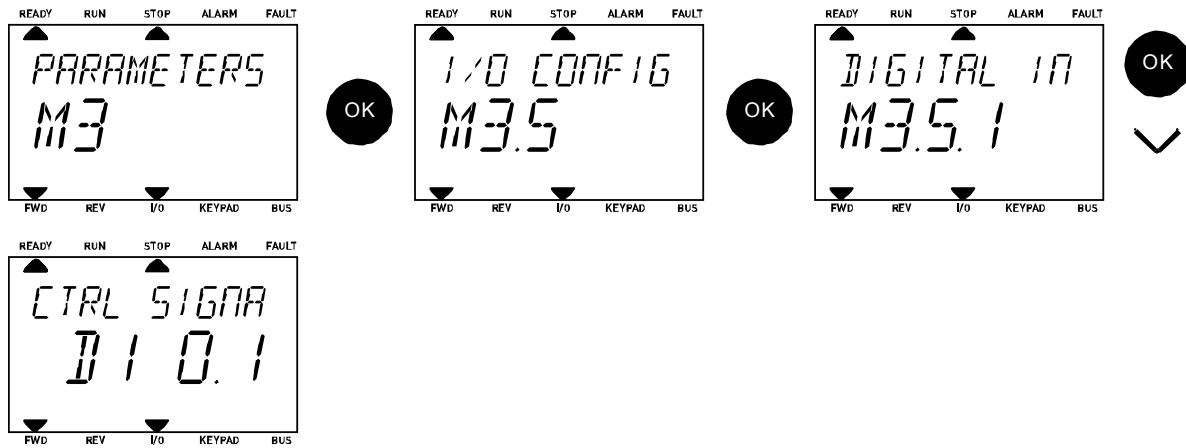
**2** Войдите в режим «*Редактирование*».

The sequence of screenshots shows the editing process: Discrete Inputs (RegulSigr 2 A selected) → RegulSigr 2 A (Edit selected) → RegulSigr 2 A (DiskrVx MesPlat0.1 selected). Each step is followed by an 'OK' button.

**3** **Измените значение:** редактируемая часть величины (DigIN Slot0) подчеркнута и мигает. Измените гнездо на DigIN SlotA или назначьте сигналу временной канал с помощью кнопок со стрелками вверх и вниз. Сделайте значение клеммы (.1) редактируемым, нажав правую кнопку один раз, и измените значение на «2» с помощью кнопок со стрелками вверх и вниз. Подтвердите изменение кнопкой «OK» или вернитесь на предыдущий уровень меню с помощью кнопки «BACK/RESET» (НАЗАД/СБРОС).

3.5.2.2 *Пример программирования с текстовой клавиатуры*

**4** Задайте параметр Сигнал управления 2 А (P3.5.1.2) на клавиатуре.



**5** Войдите в режим «Редактирование», нажав кнопку «OK». Первый символ начнет мигать. Измените значение источника сигнала на «А», используя кнопки со стрелками. Затем нажмите кнопку со стрелкой вправо. Замигает номер клеммы. Подключите параметр Сигнал управления 2 А (P3.5.1.2) к клемме ДВХ2, задав номер клеммы «2».



3.5.2.3      Описание источников сигналов

<b>Источник:</b>	<b>Функция:</b>
<b>Slot0 (гнездо 0)</b>	1 = всегда ЛОЖЬ, 2-9 = всегда ИСТИНА
<b>SlotA (гнездо A)</b>	Число соответствует дискретному вводу в гнезде.
<b>SlotB (гнездо B)</b>	Число соответствует дискретному вводу в гнезде.
<b>SlotC (гнездо C)</b>	Число соответствует дискретному вводу в гнезде.
<b>SlotD (гнездо D)</b>	Число соответствует дискретному вводу в гнезде.
<b>SlotE (гнездо E)</b>	Число соответствует дискретному вводу в гнезде.
<b>Временной канал (tCh)</b>	1 = временной канал 1, 2 = временной канал 2, 3 = временной канал 3

Таблица 23. Описание источников сигналов

3.5.3 Группа 3.1: ПАРАМЕТРЫ НАСТРОЙКИ ДВИГАТЕЛЯ

3.5.3.1 Основные параметры настройки

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
P3.1.1.1	Номинальное напряжение двигателя	Различные	Различные	В	Различные	110	Возьмите это значение $U_n$ из паспортной таблички двигателя. Этот параметр задает напряжение в точке ослабления поля при 100 % * $U_{nДвиг.}$ . Обратите внимание также на схему соединения обмоток (треугольник/звезда).
P3.1.1.2	Номинальная частота двигателя	8,00	320,00	Гц	Различные	111	Возьмите это значение $f_n$ из паспортной таблички двигателя.
P3.1.1.3	Номинальная частота оборотов двигателя	24	19200	об/мин	Различные	112	Возьмите это значение $n_n$ из паспортной таблички двигателя.
P3.1.1.4	Номинальный ток двигателя	Различные	Различные	А	Различные	113	Возьмите это значение $I_n$ из паспортной таблички двигателя.
P3.1.1.5	Cos Phi двигателя	0,30	1,00		0,80	120	Возьмите эту величину из паспортной таблички двигателя.
P3.1.1.6	Номинальная мощность двигателя	Различные	Различные	кВт	Различные	116	Возьмите эту величину $P_n$ из паспортной таблички двигателя.
P3.1.1.7	Предельный ток двигателя	Различные	Различные	А	Различные	107	Макс. ток двигателя из привода переменного тока

Таблица 24. Основные параметры настройки двигателя



3.5.3.2 *Параметры управления двигателем*

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
P3.1.2.1	Частота коммутации	1,5	Различные	кГц	Различные	601	Повышая частоту коммутации, можно снизить шум двигателя. Однако с повышением частоты коммутации снижается нагрузочная способность привода. Рекомендуется использовать пониженную частоту коммутации при большой длине кабеля двигателя, чтобы свести к минимуму емкостные токи кабеля.
P3.1.2.2	Коммутатор двигателя	0	1		0	653	Включение этой функции предотвращает срабатывание привода при замыкании и размыкании коммутатора двигателя, например, при запуске с хода. 0 = запрещена 1 = разрешена
P3.1.2.4	Напряжение при нулевой частоте	0,00	40,00	%	Различные	606	Этот параметр определяет напряжение при нулевой частоте для кривой U/f. Значение по умолчанию изменяется в зависимости от типоразмера агрегата.
P3.1.2.5	Функция предварительного прогрева двигателя	0	3		0	1225	0 = не используется 1 = всегда в состоянии останова 2 = управляется дискретным входом 3 = предельная температура (теплоотвода) <b>ВНИМАНИЕ!</b> Виртуальный дискретный вход может активизироваться часами реального времени
P3.1.2.6	Предельная температура предварительного прогрева	-20	80	°C	0	1226	Прогрев двигателя включается, когда температура теплоотвода оказывается ниже этого уровня (если для пар. P3.1.2.5 установлено значение <i>Температурный предел</i> . Если, например, этот предел равен 10°C, подача тока начинается при 10°C и прекращается при 11°C (гистерезис 1 градус).

								Постоянный ток предвари- тельного прогрева двига- теля и привода в состоя- нии останова. Включается дискретным входом или температурным пределом.
	Р3.1.2.7	Ток предварительного прогрева двигателя	0	$0,5 \cdot I_L$	A	Различные	1227	
	Р3.1.2.9	Выбор зависимости U/f	0	1		Различные	108	Тип кривой U/f между нулевой частотой и точкой ослабления поля. 0 = линейная 1 = квадратичная
	Р3.1.2.15	Регулятор повышенного напряжения	0	1		1	607	0 = запрещена 1 = разрешена
	Р3.1.2.16	Регулятор пониженного напряжения	0	1		1	608	0 = запрещена 1 = разрешена
	Р3.1.2.18	Оптимизация затрат энергии	0	1		0	666	Привод выполняет поиск минимального тока двига- теля с целью экономии энергии и снижения шума. Эту функцию можно использовать, например, в системах управления насосами и вентилято- рами. 0 = запрещена 1 = разрешена

Таблица 25. Расширенные параметры настройки двигателя

### 3.5.4 Группа 3.2: Настройка пуска/останова

Команды пуска/останова отдаются по-разному в зависимости от источника управления.

**Дистанционное управление (I/O A).** Управление командами пуска, останова и реверса осуществляется через 2 дискретных входа, выбираемых параметрами P3.5.1.1 и P3.5.1.2. После этого функция/логика для этих входов выбирается параметром P3.2.6 (в этой группе).

**Дистанционное управление (I/O B).** Управление командами пуска, останова и реверса осуществляется через 2 дискретных входа, выбираемых параметрами P3.5.1.3 и P3.5.1.4. После этого функция/логика для этих входов выбирается параметром P3.2.7 (в этой группе).

**Местное управление (клавиатура).** Команды пуска и останова отдаются с кнопок клавиатуры, в то время как направление вращения задается параметром P3.3.7.

**Дистанционное управление (Fieldbus).** Команды пуска и останова и реверса передаются по полевой шине.

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
P3.2.1	Источник дистанционного управления	0	1		0	172	Выбор источника дистанционного управления (пуск/останов). Может использоваться для возврата от программы Uacon Live к дистанционному управлению, например, в случае выхода из строя панели управления. 0=управление через плату ввода/вывода 1=управление по шине Fieldbus
P3.2.2	Местное/дистанционное	0	1		0	211	Переключение между источниками местного и дистанционного управления 0=дистанционное 1=местное
P3.2.3	Кнопка останова на клавиатуре	0	1		0	114	0=кнопка останова всегда включена (Да) 1=ограниченная функция кнопки останова (Нет)
P3.2.4	Функция пуска	0	1		Различные	505	0=линейное нарастание частоты 1=пуск с хода
P3.2.5	Функция останова	0	1		0	506	0=выбег 1=линейное уменьшение частоты



P3.2.6	Логика пуска/ останова от платы ввода/вывода А	0	4		0	300	<b>Логика = 0:</b> Ctrl sgn 1 = вперед Ctrl sgn 2 = назад <b>Логика = 1:</b> Ctrl sgn 1 = вперед (фронт) Ctrl sgn 2 = инвертированный останов <b>Логика = 2:</b> Ctrl sgn 1 = вперед (фронт) Ctrl sgn 2 = назад (фронт) <b>Логика = 3:</b> Ctrl sgn 1 = пуск Ctrl sgn 2 = реверс <b>Логика = 4:</b> Ctrl sgn 1 = пуск (фронт) Ctrl sgn 2 = реверс
P3.2.7	Логика пуска/ останова от платы ввода/вывода В	0	4		0	363	См. выше.
P3.2.8	Логика пуска по шине Fieldbus	0	1		0	889	0=требуется нарастающий фронт 1=фиксация

Таблица 26. Меню настройки пуска/останова

### 3.5.5 Группа 3.3: Настройки задания для управления

Источник задания частоты при управлении программируется для всех мест управления за исключением ПК, который всегда использует программу для ПК в качестве источника задания частоты.







**Дистанционное управление (I/O A).** Источник задания частоты можно выбрать параметром P3.3.3.

**Дистанционное управление (I/O B).** Источник задания частоты можно выбрать параметром P3.3.4.

**Местное управление (клавиатура).** Если для параметра P3.3.5 используется настройка по умолчанию, применяется опорная частота, настроенная параметром P3.3.6.

**Дистанционное управление (Fieldbus).** Значение опорной частоты поступает по полевой шине, если сохраняется значение по умолчанию для параметра P3.3.9.

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
P3.3.1	Мин. частота	0,00	P3.3.2	Гц	0,00	101	Мин. допустимое задание частоты
P3.3.2	Макс. частота	P3.3.1	320,00	Гц	50,00	102	Макс. допустимое задание частоты
P3.3.3	Выбор задания управления для платы ввода/вывода А	1	8		6	117	Выбор источника задания, когда управление осуществляется через плату ввода/вывода А. 1 = предустановленная частота 0 2 = задание с клавиатуры 3 = шина Fieldbus 4 = АВХ1 5 = АВХ2 6 = АВХ1+АВХ2 7 = задание ПИД-регулятора 1 8 = потенциометр двигателя
P3.3.4	Выбор задания управления для платы ввода/вывода В	1	8		4	131	Выбор источника задания, когда управление осуществляется через плату ввода/вывода В. См. выше. <b>ПРИМЕЧАНИЕ.</b> Источник управления через плату ввода/вывода В может быть принудительно активизирован только с помощью дискретного входа (P3.5.1.5).
P3.3.5	Выбор задания для управления с клавиатуры	1	8		2	121	Выбор источника задания, когда управление осуществляется с клавиатуры: 1 = предустановленная частота 0 2 = клавиатура 3 = шина Fieldbus 4 = АВХ1 5 = АВХ2 6=АВХ1+АВХ2 7=задание ПИД-регулятора 1 8 = потенциометр двигателя

	P3.3.6	Задание с клавиатуры	0,00	P3.3.2	Гц	0,00	184	С помощью этого параметра задание частоты можно регулировать на клавиатуре.
	P3.3.7	Направление с клавиатуры	0	1		0	123	Вращение двигателя, когда местом управления является клавиатура 0 = вперед 1 = назад
	P3.3.8	Копирование задания для клавиатуры	0	2		1	181	Выбирает функцию копирования рабочего состояния и задания при переходе на управление с клавиатуры. 0 = копировать задание 1 = копировать задание и рабочее состояние 2 = нет копирования
	P3.3.9	Выбор задания для управления по шине Fieldbus	1	8		3	122	Выбор источника задания, когда источником управления является шина Fieldbus: 1=предустановленная частота 0 2=клавиатура 3 = шина Fieldbus 4 = АВХ1 5 = АВХ2 6=АВХ1+АВХ2 7=задание ПИД-регулятора 8 = потенциометр двигателя
	P3.3.10	Режим предустановленной частоты	0	1		0	182	0 = в двоичном коде 1 = число входов. Предустановленная частота выбирается в соответствии с числом активизированных дискретных входов для задания предустановленных скоростей.
	P3.3.11	Предустановленная частота 0	P3.3.1	P3.3.2	Гц	5.00	180	Базовая предустановленная частота 0 при выборе с помощью параметра задания управления (P3.3.3).
	P3.3.12	Предустановленная частота 1	P3.3.1	P3.3.2	Гц	10,00	105	Выбирается с помощью дискретного входа: Выбор предустановленной частоты 0 (P3.5.1.15)
	P3.3.13	Предустановленная частота 2	P3.3.1	P3.3.2	Гц	15.00	106	Выбирается с помощью дискретного входа: Выбор предустановленной частоты 1 (P3.5.1.16)
	P3.3.14	Предустановленная частота 3	P3.3.1	P3.3.2	Гц	20,00	126	Выбирается с помощью дискретных входов: Выбор предустановленной частоты 0 и 1
	P3.3.15	Предустановленная частота 4	P3.3.1	P3.3.2	Гц	25.00	127	Выбирается с помощью дискретного входа: Выбор предустановленной частоты 2 (P3.5.1.17)

	P3.3.16	Предустановленная частота 5	P3.3.1	P3.3.2	Гц	30,00	128	Выбирается с помощью дискретных входов: Выбор предустановленной частоты 0 и 2
	P3.3.17	Предустановленная частота 6	P3.3.1	P3.3.2	Гц	40,00	129	Выбирается с помощью дискретных входов: Выбор предустановленной частоты 1 и 2
	P3.3.18	Предустановленная частота 7	P3.3.1	P3.3.2	Гц	50,00	130	Выбирается с помощью дискретных входов: Выбор предустановленной частоты 0, 1 и 2
	P3.3.19	Предустановленная частота при срабатывании тревожной сигнализации	P3.3.1	P3.3.2	Гц	25,00	183	Эта частота устанавливается, когда реакция (Группа 3.9: Защиты) на отказ задается в виде срабатывания тревожной сигнализации и установки предварительно заданной частоты.
	P3.3.20	Время изменения скорости потенциометром двигателя	0,1	500,0	Гц/с	10,0	331	Скорость изменения задания потенциометром двигателя при увеличении или уменьшении.
	P3.3.21	Сброс потенциометра двигателя	0	2		1	367	Логика сброса задания частоты потенциометром двигателя. 0 = нет сброса 1 = сброс при останове 2 = сброс при отключении питания

Таблица 27. Настройки задания для управления

**3.5.6 Группа 3.4: Настройка линейного разгона/ замедления и тормозов**

Имеется две настройки линейного разгона/замедления (имеется два комплекта настроек времени ускорения, времени замедления и формы линейного разгона/замедления). Вторая настройка линейного разгона/замедления может быть активирована через дискретный вход. внимание! Настройка линейного разгона/замедления 2 всегда имеет высший приоритет и используется, если активен дискретный ввод для выбора настройки линейного разгона/замедления или пороговое значение настройки линейного разгона/замедления 2 меньше значения линейно изменяющейся частоты на выходе (RampFreqOut).

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
P3.4.1	Форма разгона/ замедления 1	0,0	10,0	с	0.0	500	Время изменения скорости по S-образной кривой 1
P3.4.2	Время разгона 1	0,1	300,0	с	20.0	103	Определяет время, в течение которого выходная частота увеличивается от нуля до максимальной частоты
P3.4.3	Время замедления 1	0,1	300,0	с	20.0	104	Определяет время, в течение которого выходная частота уменьшается от максимального значения до нуля
P3.4.4	Форма разгона/ замедления 2	0,0	10,0	с	0.0	501	Время изменения скорости по S-образной кривой 2. См. P3.4.1
P3.4.5	Время разгона 2	0,1	300,0	с	10,0	502	См. P3.4.2.
P3.4.6	Время замедления 2	0,1	300,0	с	10,0	503	См. P3.4.3.
P3.4.7	Время намагничивания для пуска	0,00	600,00	с	0,00	516	Этот параметр определяет время, в течение которого на двигатель подается постоянный ток перед разгоном.
P3.4.8	Ток намагничивания для пуска	Различные	Различные	A	Различные	517	
P3.4.9	Время торможения постоянным током при останове	0,00	600,00	с	0,00	508	Определяет, будет ли включено или выключено торможение, и задает время торможения постоянным током, когда двигатель останавливается.
P3.4.10	Ток торможения постоянным током	Различные	Различные	A	Различные	507	Определяет ток, подаваемый в двигатель в режиме торможения постоянным током. 0 = запрещена
P3.4.11	Частота, при которой включается торможение пост. током при останове с линейным замедлением.	0,10	10,00	Гц	1,50	515	Выходная частота, при которой запускается торможение постоянным током.
P3.4.12	Торможение магнитным потоком	0	1		0	520	0=запрещено 1=разрешено
P3.4.13	Ток торможения магнитным потоком	0	Различные	A	Различные	519	Определяет уровень тока для торможения магнитным потоком.

Таблица 28. Настройка линейного разгона/ замедления и тормозов



### 3.5.7 Группа 3.5: КОНФИГУРАЦИЯ ПЛАТЫ ВВОДА/ВЫВОДА

#### 3.5.7.1 Дискретные входы

Дискретные входы отличаются универсальностью применения. Параметры – это функции, которые связываются с соответствующим дискретным входом. Дискретные входы могут быть представлены, например, в виде *DigIN Slot (Дискр.ВХ Гнездо) A2*, что означает второй вход в гнезде А.

Можно также связать дискретные входы с временными каналами, которые также представляются как выходы.

**ВНИМАНИЕ!** Состояние дискретных входов и дискретного выхода можно контролировать на экране многоканального контроля, см. раздел 3.4.1.

Код	Параметр	По умолч.	Ид.	Описание
P3.5.1.1	Сигнал управления 1 А	DigIN SlotA1,	403	Сигнал пуска 1, когда источником управления является плата ввода/вывода 1 (ВПЕРЕД)
P3.5.1.2	Сигнал управления 2 А	DigIN Slot0.1	404	Сигнал пуска 2, когда источником управления является плата ввода/вывода 1 (НАЗАД)
P3.5.1.3	Сигнал управления 1 В	DigIN Slot0.1	423	Сигнал пуска 1, когда источником управления является плата ввода/вывода В
P3.5.1.4	Сигнал управления 2 В	DigIN Slot0.1	424	Сигнал пуска 2, когда источником управления является плата ввода/вывода В
P3.5.1.5	Перевод управления на плату ввода/вывода В	DigIN Slot0.1	425	ИСТИНА = перевод источника управления на плату ввода/вывода В
P3.5.1.6	Переход на задание из платы ввода/вывода В	DigIN Slot0.1	343	ИСТИНА = используемое задание частоты определяется параметром задания платы ввода/вывода В (P3.3.4).
P3.5.1.7	Замыкание при внешнем отказе	DigIN SlotA3	405	ЛОЖЬ = ОК ИСТИНА = внешний отказ
P3.5.1.8	Размыкание при внешнем отказе	DigIN Slot0.2	406	ЛОЖЬ = внешний отказ ИСТИНА = ОК
P3.5.1.9	Сброс отказа	DigIN SlotA6	414	Сброс всех активных отказов
P3.5.1.10	Сигнал разрешения работы	DigIN Slot0.2	407	Должен быть включен для установки привода в состояние «Готов»
P3.5.1.11	Блокировка вращения 1	DigIN Slot0.1	1041	Привод может быть готов, но запуск (двигателя) запрещен, пока включена блокировка (заблокирована заслонка).
P3.5.1.12	Блокировка вращения 2	DigIN Slot0.1	1042	См. выше.
P3.5.1.13	Включение прогрева двигателя	DigIN Slot0.1	1044	ЛОЖЬ = нет реакции ИСТИНА = использование постоянного тока для прогрева двигателя в состоянии останова. Используется, когда параметр P3.1.2.5 установлен равным 2.
P3.5.1.14	Активизация противопожарного режима	DigIN Slot0.2	1596	ЛОЖЬ = противопожарный режим активен ИСТИНА = нет реакции
P3.5.1.15	Выбор предустановленной частоты 0	DigIN SlotA4	419	Двоичный переключатель выбора предустановленных скоростей (0-7) См. стр. 52.
P3.5.1.16	Выбор предустановленной частоты 1	DigIN SlotA5	420	Двоичный переключатель выбора предустановленных скоростей (0-7) См. стр. 52.

P3.5.1.17	Выбор предустановленной частоты 2	DigIN Slot0.1	421	Двоичный переключатель выбора предустановленных скоростей (0-7). См. стр. 52.
P3.5.1.18	Таймер 1	DigIN Slot0.1	447	Нарастающий фронт запускает таймер 1, запрограммированный в Группа 3.11: Функции таймеров.
P3.5.1.19	Таймер 2	DigIN Slot0.1	448	См. выше
P3.5.1.20	Таймер 3	DigIN Slot0.1	449	См. выше
P3.5.1.21	Форсировка уставки ПИД-регулятора 1	DigIN Slot0.1	1047	ЛОЖЬ = нет форсировки ИСТИНА = форсировка
P3.5.1.22	Выбранная уставка ПИД-регулятора 1	DigIN Slot0.1	1046	ЛОЖЬ = "Уставка 1" ИСТИНА = "Уставка 2"
P3.5.1.23	Сигнал пуска ПИД-регулятора 2	DigIN Slot0.2	1049	ЛОЖЬ = ПИД-регулятор 2 в режиме останова ИСТИНА = ПИД-регулятор 2 действует Этот параметр не оказывает влияния, если ПИД-регулятор 2 не включен в базовом меню для ПИД-регулятора 2
P3.5.1.24	Выбранная уставка ПИД-регулятора 2	DigIN Slot0.1	1048	ЛОЖЬ = "Уставка 1" ИСТИНА = "Уставка 2"
P3.5.1.25	Блокировка двигателя 1	DigIN Slot0.1	426	ЛОЖЬ = не активен ИСТИНА = активен
P3.5.1.26	Блокировка двигателя 2	DigIN Slot0.1	427	ЛОЖЬ = не активен ИСТИНА = активен
P3.5.1.27	Блокировка двигателя 3	DigIN Slot0.1	428	ЛОЖЬ = не активен ИСТИНА = активен
P3.5.1.28	Блокировка двигателя 4	DigIN Slot0.1	429	ЛОЖЬ = не активен ИСТИНА = активен
P3.5.1.30	Потенциометр двигателя ВВЕРХ	DigIN Slot0.1	418	ЛОЖЬ = не активен ИСТИНА = активен (задание от потенциометра двигателя УВЕЛИЧИВАЕТСЯ до размыкания контакта)
P3.5.1.31	Потенциометр двигателя ВНИЗ	DigIN Slot0.1	417	ЛОЖЬ = не активен ИСТИНА = активен (задание от потенциометра двигателя УМЕНЬШАЕТСЯ до размыкания контакта)
P3.5.1.32	Выбор настройки линейного разгона/замедления 2	DigIN Slot0.1	408	Используется для переключения настроек линейного разгона/замедления 1 и 2. КОНТУР РАЗОМКНУТ = форма разгона/замедления 1, время разгона 1 и время замедления 1. КОНТУР ЗАМКНУТ = форма разгона/замедления 2, время разгона 2 и время замедления 2.
P3.5.1.33	Управление по шине Fieldbus	DigIN Slot0.1	441	ИСТИНА = перевод источника управления на полевую шину
P3.5.1.34	Реверс в противопожарном режиме	DigIN Slot0.1	1618	Команда изменения направления вращения во время работы в противопожарном режиме. Данная функция не действует в нормальном режиме работы. ЛОЖЬ = вперед ИСТИНА = назад

Таблица 29. Настройки дискретных входов

## 3.5.7.2 Аналоговые входы

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
P3.5.2.1	Выбор сигнала АВХ1					AnIN SlotA.1 377	Этот параметр обеспечивает подключение на аналоговый вход АВХ1 сигнала, выбираемого оператором. Программируется
P3.5.2.2	Постоянная времени фильтра сигнала на входе АВХ1	0,00	300,00	с	0,1	378	Постоянная времени фильтра для аналогового входа
P3.5.2.3	Диапазон сигнала АВХ1	0	1		0	379	0 = 0...10 В/0...20 мА 1 = 2...10 В/4...20 мА
P3.5.2.4	Пользовательский диапазон АВХ1, мин.	-160,00	160,00	%	0,00	380	Мин. установка пользовательского диапазона 20% = 4-20 мА/2-10 В
P3.5.2.5	Пользовательский диапазон АВХ1, макс.	-160,00	160,00	%	100,00	381	Макс. установка пользовательского диапазона
P3.5.2.6	Инверсия сигнала АВХ1	0	1		0	387	0 = нормальный 1 = инвертированный сигнал
P3.5.2.7	Выбор сигнала АВХ2					AnIN SlotA.2 388	См. P3.5.2.1.
P3.5.2.8	Постоянная времени фильтра сигнала АВХ2	0,00	300,00	с	0,1	389	См. P3.5.2.2.
P3.5.2.9	Диапазон сигнала АВХ 2	0	1		1	390	0 = 0...10 В/0...20 мА 1 = 2...10 В/4...20 мА
P3.5.2.10	Пользовательский диапазон АВХ2, мин.	-160,00	160,00	%	0,00	391	См. P3.5.2.4.
P3.5.2.11	Пользовательский диапазон АВХ2, макс.	-160,00	160,00	%	100,00	392	См. P3.5.2.5.
P3.5.2.12	Инверсия сигнала АВХ2	0	1		0	398	См. P3.5.2.6.
P3.5.2.13	Выбор сигнала АВХ3					AnIN Slot0.1 141	Этот параметр обеспечивает подключение сигнала на аналоговый вход АВХ3 по выбору оператора. Программируется
P3.5.2.14	Постоянная времени фильтра сигнала АВХ3	0,00	300,00	с	0,1	142	Постоянная времени фильтра для аналогового входа
P3.5.2.15	Диапазон сигнала АВХ3	0	1		0	143	0 = 0...10 В/0...20 мА 1 = 2...10 В/4...20 мА
P3.5.2.16	Пользовательский диапазон АВХ3, мин.	-160,00	160,00	%	0,00	144	20% = 4-20 мА/2-10 В
P3.5.2.17	Пользовательский диапазон АВХ3, макс.	-160,00	160,00	%	100,00	145	Макс. установка пользовательского диапазона
P3.5.2.18	Инверсия сигнала АВХ 3	0	1		0	151	0 = нормальный 1 = инвертированный сигнал
P3.5.2.19	Выбор сигнала АВХ4					AnIN Slot0.1 152	См. P3.5.2.13. Программируется

P3.5.2.20	Время фильтрации сигнала АВХ4	0,00	300,00	с	0.1	153	См. P3.5.2.14.
P3.5.2.21	Диапазон сигнала АВХ4	0	1		0	154	0 = 0...10 В/0...20 мА 1 = 2...10 В/4...20 мА
P3.5.2.22	Пользовательский диапазон АВХ4, мин.	-160,00	160,00	%	0,00	155	См. P3.5.2.16.
P3.5.2.23	Пользовательский диапазон АВХ4, макс.	-160,00	160,00	%	100,00	156	См. P3.5.2.17.
P3.5.2.24	Инверсия сигнала АВХ4	0	1		0	162	См. P3.5.2.18.
P3.5.2.25	Выбор сигнала АВХ5				AnIN Slot0.1	188	Этот параметр обеспечивает подключение на аналоговый вход АВХ5 сигнала, выбираемого оператором. Программируется.
P3.5.2.26	Постоянная времени фильтра сигнала АВХ5	0,00	300,00	с	0.1	189	Постоянная времени фильтра для аналогового входа
P3.5.2.27	Диапазон сигнала АВХ5	0	1		0	190	0 = 0...10 В/0...20 мА 1 = 2...10 В/4...20 мА
P3.5.2.28	Пользовательский диапазон АВХ5, мин.	-160,00	160,00	%	0,00	191	20% = 4-20 мА/2-10 В
P3.5.2.29	Пользовательский диапазон АВХ5, макс.	-160,00	160,00	%	100,00	192	Макс. установка пользовательского диапазона
P3.5.2.30	Инверсия сигнала АВХ5	0	1		0	198	0 = нормальный 1 = инвертированный сигнал
P3.5.2.31	Выбор сигнала АВХ6				AnIN Slot0.1	199	См. P3.5.2.13. Программируется
P3.5.2.32	Время фильтрации сигнала АВХ6	0,00	300,00	с	0.1	200	См. P3.5.2.14.
P3.5.2.33	Диапазон сигнала АВХ6	0	1		0	201	0 = 0...10 В/0...20 мА 1 = 2...10 В/4...20 мА
P3.5.2.34	Пользовательский диапазон АВХ6, мин.	-160,00	160,00	%	0,00	202	См. P3.5.2.16.
P3.5.2.35	Пользовательский диапазон АВХ6, макс.	-160,00	160,00	%	100,00	203	См. P3.5.2.17.
P3.5.2.36	Инверсия сигнала АВХ6	0	1		0	209	См. P3.5.2.18.

Таблица 30. Настройки аналоговых входов

## 3.5.7.3 Дискретные выходы, гнездо В (основные)

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
R3.5.3.2.1	Функция базового релейного выхода РВЫХ1	0	35		2	11001	Выбор функции базового релейного выхода РВЫХ1: 0 = нет 1 = готов 2 = работа 3 = общая неисправность 4 = инвертированная общая неисправность 5 = общий сигнал тревоги 6 = реверс 7 = на скорости 8 = включен регулятор двигателя 9 = включена предустановленная скорость 10 = включено управление с клавиатуры 11 = активизировано управление от платы ввода/вывода В 12 = контроль предела 1 13 = контроль предела 2 14 = сигнал пуска активен 15 = зарезервирован 16 = активизация противопожарного режима 17 = управление временным каналом RTC 1 18 = управление временным каналом RTC 2 19 = управление временным каналом RTC 3 20 = слово управления FB В13 21 = слово управления FB В14 22 = слово управления FB В15 23 = ПИД-регулятор 1 в спящем режиме 24 = зарезервирован 25 = контроль пределов ПИД-регулятора 1 26 = контроль пределов ПИД-регулятора 2 27 = управление двигателем 1 28 = управление двигателем 2 29 = управление двигателем 3 30 = управление двигателем 4 31 = зарезервирован (всегда разомкнут) 32 = зарезервирован (всегда разомкнут) 33 = зарезервирован (всегда разомкнут) 34 = сигнал технического обслуживания 35 = отказ, связанный с техническим обслуживанием
R3.5.3.2.2	Задержка на ВКЛЮЧЕНИЕ базового выхода РВЫХ1	0,00	320,00	с	0,00	11002	Задержка ВКЛЮЧЕНИЯ реле

P3.5.3.2.3	Задержка на ВЫКЛЮЧЕНИЕ базового выхода РВЫХ1	0,00	320,00	с	0,00	11003	Задержка ВЫКЛЮЧЕНИЯ реле
P3.5.3.2.4	Функция базового релейного выхода РВЫХ2	0	35		3	11004	См. P3.5.3.2.1.
P3.5.3.2.5	Задержка на ВКЛЮЧЕНИЕ базового выхода РВЫХ2	0,00	320,00	с	0,00	11005	См. P3.5.3.2.2.
P3.5.3.2.6	Задержка на ВЫКЛЮЧЕНИЕ базового выхода РВЫХ2	0,00	320,00	с	0,00	11006	См. P3.5.3.2.3.
P3.5.3.2.7	Функция базового выхода РВЫХ3	0	35		1	11007	См. P3.5.3.2.1. Не отображается, если установлены только 2 выходных реле.

Таблица 31. Настройки дискретных выходов на стандартной плате ввода/вывода

3.5.7.4 Гнезда для расширения дискретных выходов D и E

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
	Перечень действующих выходов, используемых в системе						Приводятся только те параметры, которые относятся к выходам, имеющимся в гнезде D/E. Выбираются так же, как для базового релейного выхода РВЫХ1. Не отображается при отсутствии дискретных выходов в гнезде D/E.

Таблица 32. Дискретные выходы гнезд D/E

## 3.5.7.5 Аналоговые выходы, Гнездо А (стандартное)

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
P3.5.4.1.1	Функция АВЫХ1	0	19		2	10050	0=ПРОВЕРКА 0% (не используется) 1=ПРОВЕРКА 100 % 2=выходная частота (0 -fmax) 2=задание частоты (0-fmax) 4=скорость двигателя (0 -номинальная скорость двигателя) 5=выходной ток (0- $I_{пДвиг.}$ ) 6=момент двигателя (0- $T_{пДвиг.}$ ) 7=мощность двигателя (0- $P_{пДвиг.}$ ) 8=напряжение двигателя (0- $U_{пДвиг.}$ ) 9=напряжение шины постоянного тока (0-1000 В) 10=выход ПИД-регулятора 1 (0-100 %) 11=выход ПИД-регулятора 2 (0-100 %) 12=вход данных процесса 1 13=вход данных процесса 2 14=вход данных процесса 3 15=вход данных процесса 4 16=вход данных процесса 5 17=вход данных процесса 6 18=вход данных процесса 7 19=вход данных процесса 8 <b>ПРИМЕЧАНИЕ.</b> Для входа данных процесса, например, значение 5000 = 50,00 %
P3.5.4.1.2	Постоянная время фильтра АВЫХ1	0,00	300,00	с	1,00	10051	Время фильтрации аналогового выходного сигнала. См. М3.5.2.2. См. P3.5.2.2. 0=нет фильтрации
P3.5.4.1.3	Минимум АВЫХ1	0	1		0	10052	0 = 0 мА / 0 В 1 = 4 мА / 2 В Обратите внимание на различие в выборе масштаба аналогового выхода в параметре P3.5.4.1.4.
P3.5.4.1.4	Мин. шкала АВЫХ1	Различ- ные	Различ- ные	Различ- ные	0,0	10053	Мин. шкала в единицах регулируемой величины процесса (зависит от выбора функции АВЫХ1)
P3.5.4.1.5	Макс. шкала АВЫХ1	Различ- ные	Различ- ные	Различ- ные	0,0	10054	Макс. шкала в единицах регулируемой величины процесса (зависит от выбора функции АВЫХ1)

Таблица 33. Настройки аналоговых выходов стандартной платы ввода/вывода

*3.5.7.6 Гнезда для расширения аналоговых выходов D и E*

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
	Перечень действующих выходов, используемых в системе						Приводятся только те параметры, которые относятся к выходам, имеющимся в гнезде D/E. Выбираются так же, как для базового релейного выхода АВЫХ1. Не отображается при отсутствии аналоговых выходов в гнезде D/E.

*Таблица 34. Аналоговые выходы гнезд D/E*



## 3.5.8 ГРУППА 3.6: ОТОБРАЖЕНИЕ ДАННЫХ ШИНЫ FIELDBUS

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
P3.6.1	Выбор вывода данных 1 на шину Fieldbus	0	35000		1	852	Данные, посылаемые на шину Fieldbus, можно выбирать с помощью параметра и идентификационных номеров контролируемых значений. Данные масштабируются до 16-разрядного формата без знака в соответствии с форматом на клавиатуре. Например, 25,5 на клавиатуре равно 255.
P3.6.2	Выбор вывода данных 2 на шину Fieldbus	0	35000		2	853	Выбор вывода данных процесса с помощью идентификатора параметра
P3.6.3	Выбор вывода данных 3 на шину Fieldbus	0	35000		3	854	Выбор вывода данных процесса с помощью идентификатора параметра
P3.6.4	Выбор вывода данных 4 на шину Fieldbus	0	35000		45	855	Выбор вывода данных процесса с помощью идентификатора параметра
P3.6.5	Выбор вывода данных 5 на шину Fieldbus	0	35000		5	856	Выбор вывода данных процесса с помощью идентификатора параметра
P3.6.6	Выбор вывода данных 6 на шину Fieldbus	0	35000		6	857	Выбор вывода данных процесса с помощью идентификатора параметра
P3.6.7	Выбор вывода данных 7 на шину Fieldbus	0	35000		7	858	Выбор вывода данных процесса с помощью идентификатора параметра
P3.6.8	Выбор вывода данных 8 на шину Fieldbus	0	35000		37	859	Выбор вывода данных процесса с помощью идентификатора параметра

Таблица 35. Отображение данных Fieldbus

**Вывод данных процесса по шине Fieldbus**

Величины, которые контролируются по шине Fieldbus:

Данные	Параметр	Градация
Выход данных процесса 1	Выходная частота	0,01 Гц
Выход данных процесса 2	Скорость двигателя	1 об/мин
Выход данных процесса 3	Ток двигателя	0,1 А
Выход данных процесса 4	Момент двигателя	0,1 %
Выход данных процесса 5	Мощность двигателя	0,1 %
Выход данных процесса 6	Напряжение двигателя	0,1 В
Выход данных процесса 7	Напряжение шины пост. тока	1 В
Выход данных процесса 8	Код последнего активного отказа	

Таблица 36. Вывод данных процесса по шине Fieldbus

**3.5.9 Группа 3.7: ЗАПРЕЩЕННЫЕ ЧАСТОТЫ**

В некоторых системах может потребоваться исключить определенные частоты из-за проблем механического резонанса. При задании запрещенных частот можно пропускать такие диапазоны.

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
P3.7.1	Нижняя граница запрещенного частотного диапазона 1	-1,00	320,00	Гц	0,00	509	0 = не используется
P3.7.2	Верхняя граница запрещенного частотного диапазона 1	0,00	320,00	Гц	0,00	510	0 = не используется
P3.7.3	Нижняя граница запрещенного частотного диапазона 2	0,00	320,00	Гц	0,00	511	0 = не используется
P3.7.4	Верхняя граница запрещенного частотного диапазона 2	0,00	320,00	Гц	0,00	512	0 = не используется
P3.7.5	Нижняя граница запрещенного частотного диапазона 3	0,00	320,00	Гц	0,00	513	0 = не используется
P3.7.6	Верхняя граница запрещенного частотного диапазона 3	0,00	320,00	Гц	0,00	514	0 = не используется
P3.7.7	Временной коэффициент разгона/торможения	0,1	10,0	Время	1,0	518	Множитель выбранного текущего времени разгона/торможения между границами запрещенных частот.

Таблица 37. Запрещенные частоты

**3.5.10 Группа 3.8: КОНТРОЛЬ ПРЕДЕЛОВ**

Выберите здесь:

1. один или два (P3.8.1/P3.8.5) значения сигнала для контроля;
2. будут ли контролироваться нижний или верхний пределы (P3.8.2/P3.8.6);
3. действительные значения предела (P3.8.3/P3.8.7);
4. гистерезис для установленных значений пределов (P3.8.4/P3.8.8).

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
P3.8.1	Выбор параметра контроля №1	0	7		0	1431	0 = выходная частота 1 = задание частоты 2 = ток двигателя 3 = момент двигателя 4 = мощность двигателя 5 = напряжение шины постоянного тока 6 = аналоговый вход 1 7 = аналоговый вход 2
P3.8.2	Вид контроля №1	0	2		0	1432	0 = не используется 1 = контроль нижнего предела (выход активен выше предела) 2 = контроль верхнего предела (выход активизирован ниже предела)
P3.8.3	Предел контроля №1	-200,000	200,000	Различные	25,00	1433	Контролируемый предел для выбранного параметра. Единица измерения появляется автоматически.
P3.8.4	Гистерезис предела контроля №1	-200,000	200,000	Различные	5,00	1434	Гистерезис контролируемого предела для выбранного параметра. Единица измерения устанавливается автоматически.
P3.8.5	Выбор параметра контроля №2	0	7		1	1435	См. P3.8.1.
P3.8.6	Вид контроля №2	0	2		0	1436	См. P3.8.2.
P3.8.7	Предел контроля №2	-200,000	200,000	Различные	40,00	1437	См. P3.8.3.
P3.8.8	Гистерезис предела контроля №2	-200 000	200,000	Различные	5,00	1438	См. P3.8.4.

Таблица 38. Настройки контроля пределов

**3.5.11 Группа 3.9: ЗАЩИТЫ**



**Параметры тепловой защиты двигателя (P3.9.6 – P3.9.10)**

Тепловая защита двигателя предназначена для предотвращения его перегрева. Привод может выдавать в двигатель ток, превышающий номинальный ток двигателя. Если нагрузка требует такой большой ток, возникает опасность тепловой перегрузки двигателя. Особенно негативное влияние это оказывает на низких частотах. На низких частотах снижается и величина потока охлаждающего воздуха, и эффективность охлаждения. Если двигатель имеет принудительное охлаждение (внешний вентилятор), то снижение эффективности охлаждения на низких скоростях вращения незначительно.

Тепловая защита двигателя основана на применении расчетной модели и использует выходной ток привода для определения нагрузки двигателя.


Тепловая защита двигателя может настраиваться с помощью параметров. Тепловой ток  $I_T$  определяет ток нагрузки, при превышении которого двигатель перегружается. Этот предельный ток является функцией выходной частоты.

Тепловая модель двигателя может контролироваться на дисплее панели управления. См. раздел 3.4.

	<p>Если используются длинные кабели двигателя (макс. 100 м) в сочетании с миниатюрными приводами (1,5 кВт), ток двигателя, измеряемый приводом, может быть намного выше фактического тока двигателя в результате наличия емкостных токов в кабеле двигателя. Учтите это при настройке функций тепловой защиты двигателя.</p>
	<p>Расчетная модель не обеспечивает защиту двигателя, если воздушный поток, поступающий в двигатель, ограничен засоренной сеткой воздухозаборника. Если плата управления отключена, модель начинает измерение с нулевого тока.</p>

**Параметры защиты от опрокидывания (P3.9.11 – P3.9.14)**

Защита двигателя от опрокидывания предохраняет двигатель от кратковременных перегрузок, которые вызываются заторможенным валом. Установленное время реакции защиты от опрокидывания может быть меньше времени реакции тепловой защиты двигателя. Состояние опрокидывания задается двумя параметрами: P3.9.12 (*Ток опрокидывания*) и P3.9.14 (*Предельная частота опрокидывания*) Если ток выше установленного предельного значения, а выходная частота ниже установленной предельной, имеет место состояние опрокидывания. В действительности это не является реальной индикацией вращения вала. Защита от опрокидывания - это вид защиты от перегрузки по току.

	<p>Если используются длинные кабели двигателя (макс. 100 м) в сочетании с миниатюрными приводами (1,5 кВт), ток двигателя, измеряемый приводом, может быть намного выше фактического тока двигателя в результате наличия емкостных токов в кабеле двигателя. Учтите это при настройке функций тепловой защиты двигателя.</p>
---	--

### Параметры защиты от недогрузки (P3.9.15 – P3.9.18)

Целью защиты двигателя от недогрузки является обеспечить нагрузку на двигатель при работающем приводе. Если нагрузки на двигатель нет, возможна техническая проблема, например, обрыв ремня или «сухой» насос.






Защиту двигателя от недогрузки можно отрегулировать, задав кривую недогрузки параметрами P3.9.16 (Защита от недогрузки: нагрузка в зоне ослабления поля) и P3.9.17 (Защита от недогрузки: нагрузка при нулевой частоте), см. ниже. Кривая недогрузки представляет собой квадратичную кривую между нулевой частотой и точкой ослабления поля. Защита неактивна при частоте ниже 5 Гц (счетчик недогрузки остановлен).

Значения крутящего момента для настройки кривой недогрузки устанавливаются в процентах, что относится к номинальному крутящему моменту двигателя. Данные на паспортной табличке двигателя, параметр номинального тока двигателя и номинального тока привода  $I_L$  используются для поиска коэффициента масштабирования для значения электромагнитного момента. Если с приводом используется двигатель, характеристики которого не соответствуют номинальным, точность расчета крутящего момента понижается.



Если используются длинные кабели двигателя (макс. 100 м) в сочетании с миниатюрными приводами (1,5 кВт), ток двигателя, измеряемый приводом, может быть намного выше фактического тока двигателя в результате наличия емкостных токов в кабеле двигателя. Учтите это при настройке функций тепловой защиты двигателя.

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
P3.9.1	Реакция на отказ, связанный с низким сигналом на аналоговом входе	0	4		0	700	0=нет реакции 1=сигнал тревоги 2=тревожная сигнализация, установка предустановленной частоты для отказа (пар. P3.3.19) 3=отказ (останов в соответствии с режимом останова) 4=отказ (останов с выбегом)
P3.9.2	Реакция на внешний отказ	0	3		2	701	0=нет реакции 1 = сигнал тревоги 2 = отказ (останов в соответствии с режимом останова) 3 = отказ (останов с выбегом)
P3.9.3	Реакция на обрыв входной фазы	0	3		3	730	См. выше
P3.9.4	Отказ, связанный с пониженным напряжением	0	1		0	727	0 = отказ запоминается в истории отказов 1 = отказ не запоминается в истории отказов
P3.9.5	Реакция на обрыв выходной фазы	0	3		2	702	См. P3.9.2.
P3.9.6	Тепловая защита двигателя	0	3		2	704	См. P3.9.2.

	P3.9.7	Коэффициент, учитывающий температуру окружающей среды двигателя	-20,0	100,0	°C	40,0	705	Температура окружающей среды в °C
	P3.9.8	Охлаждение нагрева двигателя при нулевой скорости	5,0	150,0	%	60,0	706	Определяет коэффициент охлаждения при нулевой скорости по отношению к точке, в которой двигатель вращается с номинальной скоростью без внешнего охлаждения.
	P3.9.9	Тепловая постоянная времени двигателя	1	200	мин	Различные	707	Постоянная времени двигателя – это время, в течение которого расчетная температура тепловой модели достигает 63% от конечного значения.
	P3.9.10	Коэффициент допустимой тепловой нагрузки двигателя	0	150	%	100	708	
	P3.9.11	Отказ, связанный с опрокидыванием двигателя	0	3		0	709	См. P3.9.2.
	P3.9.12	Ток опрокидывания	0,00	2*I <sub>н</sub>	A	I <sub>н</sub>	710	В случае опрокидывания ток должен превысить этот предел.
	P3.9.13	Предел времени опрокидывания	1,00	120,00	с	15,00	711	Это максимальное время, допустимое для состояния опрокидывания.
	P3.9.14	Предельная частота опрокидывания	1,00	P3.3.2	Гц	25,00	712	Если возникает состояние опрокидывания, выходная частота должна оставаться ниже этого предела в течение определенного времени.
	P3.9.15	Отказ, связанный с недогрузкой (оборвана ременная передача / «сухой» насос)	0	3		0	713	См. P3.9.2.
	P3.9.16	Защита от недогрузки: нагрузка в зоне ослабления поля	10,0	150,0	%	50,0	714	Этот параметр предоставляет значение минимально допустимого крутящего момента, если выходная частота выше точки ослабления поля.
	P3.9.17	Защита от недогрузки: нагрузка при нулевой частоте	5,0	150,0	%	10,0	715	Этот параметр предоставляет значение минимально допустимого крутящего момента при нулевой частоте. В случае изменения значения параметра P3.1.1.4 этот параметр автоматически восстанавливается до значения по умолчанию.

P3.9.18	Защита от недогрузки: предел времени	2,00	600,00	с	20,00	716	Это максимально допустимое время существования состояния недогрузки.
P3.9.19	Реакция на отказ связи по шине Fieldbus	0	4		3	733	См. P3.9.1.
P3.9.20	Отказ гнезда связи	0	3		2	734	См. P3.9.2.
P3.9.21	Отказ, формируемый термистором	0	3		0	732	См. P3.9.2.
P3.9.22	Реакция на отказ контроля ПИД-регулятора 1	0	3		2	749	См. P3.9.2.
P3.9.23	Реакция на отказ контроля ПИД-регулятора 2	0	3		2	757	См. P3.9.2.

*Таблица 39. Настройки защиты*

3.5.12 Группа 3.10: АВТОМАТИЧЕСКИЙ СБРОС

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
P3.10.1	Автоматический сброс	0	1		0	731	0 = запрещена 1 = разрешена
P3.10.2	Режим переустановки	0	1		1	719	С помощью этого параметра выбирается режим пуска при автоматическом сбросе. 0 = подхват вращающегося двигателя 1 = в соответствии с пар. P3.2.4
P3.10.3	Время ожидания	0,10	10000,0	с	0,50	717	Продолжительность ожидания перед выполнением первой попытки сброса.
P3.10.4	Время попыток	0,00	10000,0	с	60,00	718	Если время попытки истекло и неисправность остается активной, привод отключается, и возникает отказ.
P3.10.5	Число попыток	1	10		4	759	ВНИМАНИЕ! Число попыток (независимо от вида отказа)
P3.10.6	Автоматический сброс: пониженное напряжение	0	1		1	720	Автоматический сброс разрешен? 0 = нет 1 = да
P3.10.7	Автоматический сброс: повышенное напряжение	0	1		1	721	Автоматический сброс разрешен? 0 = нет 1 = да
P3.10.8	Автоматический сброс: перегрузка по току	0	1		1	722	Автоматический сброс разрешен? 0 = нет 1 = да
P3.10.9	Автоматический сброс: низкое значение сигнала АВХ	0	1		1	723	Автоматический сброс разрешен? 0 = нет 1 = да
P3.10.10	Автоматический сброс: перегрев блока	0	1		1	724	Автоматический сброс разрешен? 0 = нет 1 = да
P3.10.11	Автоматический сброс: перегрев двигателя	0	1		1	725	Автоматический сброс разрешен? 0 = нет 1 = да
P3.10.12	Автоматический сброс: внешний отказ	0	1		0	726	Автоматический сброс разрешен? 0 = нет 1 = да
P3.10.13	Автоматический сброс: отказ, связанный с недогрузкой	0	1		0	738	Автоматический сброс разрешен? 0 = нет 1 = да

Таблица 40. Настройки автоматического сброса



### 3.5.13 Группа 3.11: ФУНКЦИИ ТАЙМЕРОВ

Функции времени (временные каналы) Yacon 100 обеспечивают возможности программирования функций, управляемых внутренними часами реального времени (RTC). Практически каждая функция, управление которой возможно с дискретного входа, также может управляться временным каналом. Вместо внешнего ПЛК, управляющего дискретным входом можно запрограммировать интервалы «закрытия» и «открытия» входа непосредственно в устройстве.

**ВНИМАНИЕ!** Функции этой группы параметров могут обеспечить все преимущества, если установлена аккумуляторная батарея (по дополнительному заказу), и часы реального времени настроены надлежащим образом при вводе в действие привода с помощью программы мастера запуска (см. стр. 2 и стр. 3). **Не рекомендуется** использовать эту функцию без резервного питания от аккумулятора, поскольку настройки времени и даты привода будут сбрасываться при каждом выключении питания, если не установлена аккумуляторная батарея для RTC.

#### Временные каналы

Логика включения/выключения для *временных каналов* конфигурируется назначением *интервалов* и/или *таймеров* для них. Одним *временным каналом* можно управлять с помощью нескольких *интервалов* или *таймеров*, назначая для *временного канала* столько, сколько необходимо.

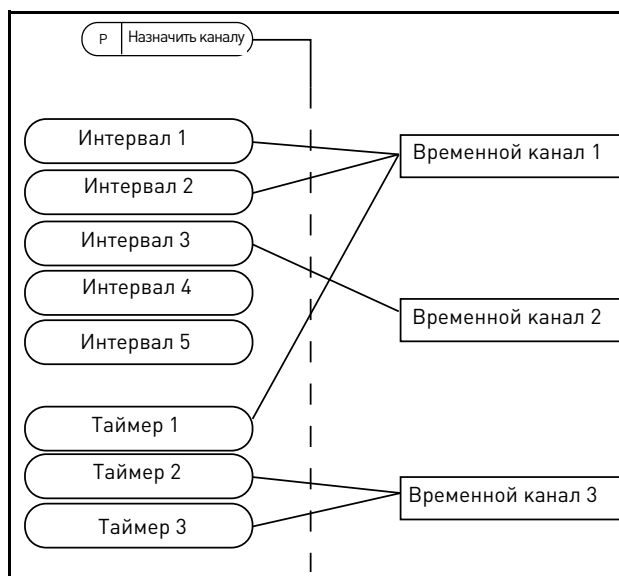


Рис. 14. Имеется возможность гибкого назначения интервалов и таймеров для временных каналов. Каждый интервал и таймер имеет собственный параметр для назначения временному каналу.

#### Интервалы

Каждому интервалу присваивается «Время ВКЛЮЧЕНИЯ» и «Время ВЫКЛЮЧЕНИЯ» с параметрами. Это суточное время, когда интервал будет активен в дни, установленные параметрами «С дня» и «До дня». Например, настройка параметра ниже означает, что интервал активен с 7:00 до 21:00 каждый рабочий день (с понедельника по пятницу). Временной канал, которому присвоен этот интервал, будет отображаться как закрытый «виртуальный дискретный вход» в течение этого периода.

**Время ВКЛЮЧЕНИЯ:** 07:00:00

**Время ВЫКЛЮЧЕНИЯ:** 09:00:00

**С дня:** понедельник

**До дня:** пятница

## Таймеры

Таймеры используются для включения временного канала на определенное время с помощью дискретного входа (или временного канала).

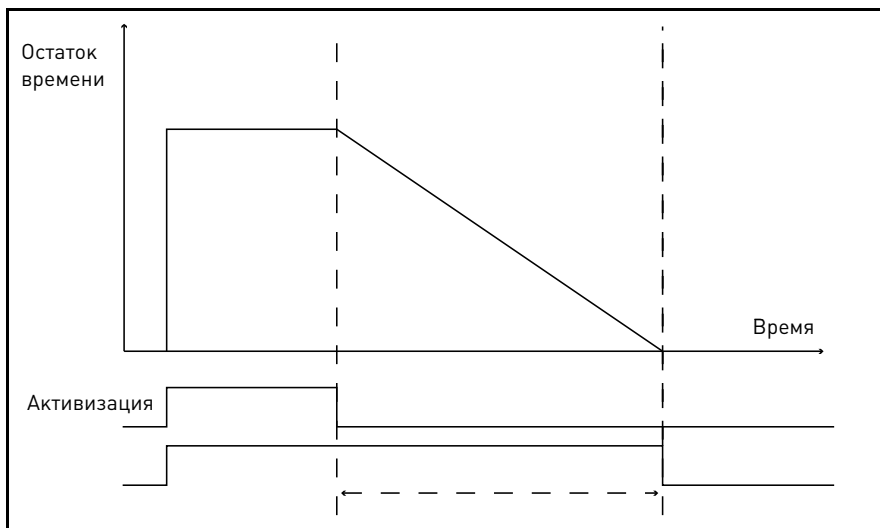


Рис. 15. Сигнал активизации поступает от дискретного входа или виртуального дискретного входа, а именно временного канала. Таймер начинает обратный отсчет от нижнего края сигнала.

Ниже приводятся параметры, которые активизируют таймер, когда дискретный вход 1 в гнезде А замкнут, и поддерживают его активным 30 с после размыкания входа.

**Выдержка времени:** 30с

**Таймер:** DigIn SlotA.1

**Подсказка:** для отмены временного канала, активизированного дискретным входом, без задержки отключения после нижнего края сигнала можно использовать выдержку времени 0 секунд.

## ПРИМЕР

### Проблема:

Имеется преобразователь частоты для кондиционера на складе. Необходимо, чтобы он работал с 7 утра до 5 вечера в рабочие дни и с 9 утра до 1 часа дня по выходным. Кроме того, необходимо, чтобы можно было включить привод в нерабочее время, если в здании находятся люди, и оставить его включенным на 30 минут.

### Решение:

Необходимо задать два интервала, один для рабочих дней, другой – для выходных. Кроме того, необходим таймер для включения в нерабочее время. Пример конфигурации.

### Интервал 1:

Р3.11.1.1: *Время ВКЛЮЧЕНИЯ:* **07:00:00**

Р3.11.1.2: *Время ВЫКЛЮЧЕНИЯ:* **17:00:00**

Р3.11.1.3: *С дня:* **'1'** (=понедельник)

Р3.11.1.4: *До дня:* **'5'** (=пятница)

Р3.11.1.5: *Назначение в канале* **Временной канал 1**

**Интервал 2:**

- Р3.11.2.1: *Время ВКЛЮЧЕНИЯ:* **09:00:00**
- Р3.11.2.2: *Время ВЫКЛЮЧЕНИЯ:* **13:00:00**
- Р3.11.2.3: *С дня:* **суббота**
- Р3.11.2.4: *До дня:* **воскресенье**
- Р3.11.2.5: *Назначение в канале:* **Временной канал 1**

**Таймер 1**

Блокирование таймеров вручную можно выполнить с помощью дискретного входа 1 в гнезде А (другим выключателем или подключением к освещению).

- Р3.11.6.1: *Выдержка времени:* **1800с** (30мин)
- Р3.11.6.2: *Назначение в канале* **Временной канал 1**

Р3.5.1.18: *Таймер 1: DigIn SlotA.1* (Параметр находится в меню дискретных входов.)

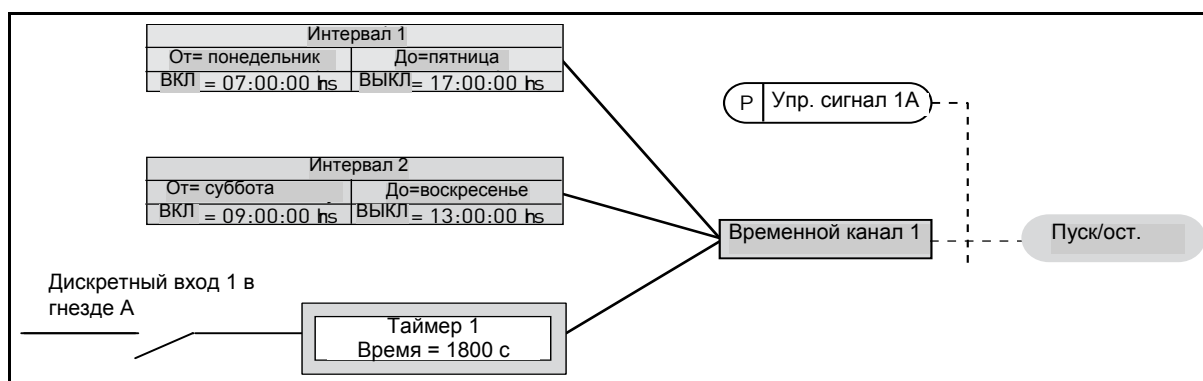


Рис. 16. Окончательная конфигурация, в которой временной канал 1 используется как сигнал управления для запуска вместо дискретного входа.

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
<b>3.11.1 ИНТЕРВАЛ 1</b>							
Р3.11.1.1	Время ВКЛЮЧЕНИЯ	00:00:00	23:59:59	чч:мм:сс	00:00:00	1464	Время ВКЛЮЧЕНИЯ
Р3.11.1.2	Время ВЫКЛЮЧЕНИЯ	00:00:00	23:59:59	чч:мм:сс	00:00:00	1465	Время ВЫКЛЮЧЕНИЯ
Р3.11.1.3	С дня	0	6		0	1466	ВКЛЮЧИТЬ: день недели 0=воскресенье 1=понедельник 2=вторник 3=среда 4=четверг 5=пятница 6=суббота
Р3.11.1.4	До дня	0	6		0	1467	См. выше
Р3.11.1.5	Назначение в канале	0	3		0	1468	Выберите задействованный временной канал (1-3) 0=не используется 1=Временной канал 1 2=Временной канал 2 3=Временной канал 3
<b>3.11.2 ИНТЕРВАЛ 2</b>							
Р3.11.2.1	Время ВКЛЮЧЕНИЯ	00:00:00	23:59:59	чч:мм:сс	00:00:00	1469	См. «Интервал 1»
Р3.11.2.2	Время ВЫКЛЮЧЕНИЯ	00:00:00	23:59:59	чч:мм:сс	00:00:00	1470	См. «Интервал 1»

P3.11.2.3	С дня	0	6		0	1471	См. «Интервал 1»
P3.11.2.4	До дня	0	6		0	1472	См. «Интервал 1»
P3.11.2.5	Назначение в канале	0	3		0	1473	См. «Интервал 1»
<b>3.11.3 ИНТЕРВАЛ 3</b>							
P3.11.3.1	Время ВКЛЮЧЕНИЯ	00:00:00	23:59:59	чч:мм:сс	00:00:00	1474	См. «Интервал 1»
P3.11.3.2	Время ВЫКЛЮЧЕНИЯ	00:00:00	23:59:59	чч:мм:сс	00:00:00	1475	См. «Интервал 1»
P3.11.3.3	С дня	0	6		0	1476	См. «Интервал 1»
P3.11.3.4	До дня	0	6		0	1477	См. «Интервал 1»
P3.11.3.5	Назначение в канале	0	3		0	1478	См. «Интервал 1»
<b>3.11.4 ИНТЕРВАЛ 4</b>							
P3.11.4.1	Время ВКЛЮЧЕНИЯ	00:00:00	23:59:59	чч:мм:сс	00:00:00	1479	См. «Интервал 1»
P3.11.4.2	Время ВЫКЛЮЧЕНИЯ	00:00:00	23:59:59	чч:мм:сс	00:00:00	1480	См. «Интервал 1»
P3.11.4.3	С дня	0	6		0	1481	См. «Интервал 1»
P3.11.4.4	До дня	0	6		0	1482	См. «Интервал 1»
P3.11.4.5	Назначение в канале	0	3		0	1483	См. «Интервал 1»
<b>3.11.5 ИНТЕРВАЛ 5</b>							
P3.11.5.1	Время ВКЛЮЧЕНИЯ	00:00:00	23:59:59	чч:мм:сс	00:00:00	1484	См. «Интервал 1»
P3.11.5.2	Время ВЫКЛЮЧЕНИЯ	00:00:00	23:59:59	чч:мм:сс	00:00:00	1485	См. «Интервал 1»
P3.11.5.3	С дня	0	6		0	1486	См. «Интервал 1»
P3.11.5.4	До дня	0	6		0	1487	См. «Интервал 1»
P3.11.5.5	Назначение в канале	0	3		0	1488	См. «Интервал 1»
<b>3.11.6 ТАЙМЕР 1</b>							
P3.11.6.1	Выдержка времени	0	72000	с	0	1489	Время работы таймера, когда он запущен (активизируется с помощью дискр. входа (ДВХ)).
P3.11.6.2	Назначение в канале	0	3		0	1490	Выберите задействованный временной канал (1-3) 0=не используется 1=Временной канал 1 2=Временной канал 2 3=Временной канал 3
<b>3.11.7 ТАЙМЕР 2</b>							
P3.11.7.1	Выдержка времени	0	72000	с	0	1491	См. «Таймер 1»
P3.11.7.2	Назначение в канале	0	3		0	1492	См. «Таймер 1»
<b>3.11.8 ТАЙМЕР 3</b>							
P3.11.8.1	Выдержка времени	0	72000	с	0	1493	См. «Таймер 1»
P3.11.8.2	Назначение в канале	0	3		0	1494	См. «Таймер 1»

Таблица 41. Функции таймеров

## 3.5.14 Группа 3.12: ПИД-РЕГУЛЯТОР 1

## 3.5.14.1 Базовые настройки

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
P3.12.1.1	Усиление ПИД-регулятора	0,00	1000,00	%	100,00	118	Если значение этого параметра установлено на 100%, изменение ошибки на 10% вызывает изменение выхода регулятора на 10%.
P3.12.1.2	Время интегрирования (постоянная интегрирования) ПИД-регулятора	0,00	600,00	с	1,00	119	Если этот параметр установлен на 1,00 с, изменение ошибки на 10% будет приводить к изменению выхода регулятора на 10,00%/с.
P3.12.1.3	Время дифференцирования (постоянная дифференцирования) ПИД-регулятора	0,00	100,00	с	0,00	132	Если этот параметр установлен на 1,00 с, изменение ошибки на 10% в течение 1,00 с будет приводить к изменению выхода регулятора на 10,00%.
P3.12.1.4	Выбор единицы измерения регулируемой величины процесса	1	38		1	1036	Выбор единицы измерения регулируемой величины.
P3.12.1.5	Единица измерения, мин.	Различные	Различные	Различные	0	1033	
P3.12.1.6	Единица измерения, макс.	Различные	Различные	Различные	100	1034	
P3.12.1.7	Число десятичных знаков	0	4		2	1035	Число десятичных знаков для значения величины процесса
P3.12.1.8	Инверсия ошибки	0	1		0	340	0 = нормальная (обратная связь < уставка -> увеличение выхода ПИД-регулятора) 1 = инвертированная (обратная связь < уставка -> уменьшение выхода ПИД-регулятора)
P3.12.1.9	Гистерезис для зоны нечувствительности	Различные	Различные	Различные	0	1056	Область с зоной нечувствительности вокруг уставки в единицах регулируемой величины процесса. Выход ПИД-регулятора фиксируется, если обратная связь остается в зоне нечувствительности в течение предварительно заданного времени.
P3.12.1.10	Задержка для зоны нечувствительности	0,00	320,00	с	0,00	1057	Если обратная связь остается в пределах зоны нечувствительности в течение предварительно заданного времени, выход фиксируется.

Таблица 42.

3.5.14.2 Уставки

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
P3.12.2.1	Уставка с клавиатуры 1	Различные	Различные	Различные	0	167	
P3.12.2.2	Уставка с клавиатуры 2	Различные	Различные	Различные	0	168	
P3.12.2.3	Время разгона/замедления при изменении уставки	0,00	300,0	с	0,00	1068	Определяет время увеличения и уменьшения частоты при изменениях уставки (время изменения от минимума до максимума).
P3.12.2.4	Выбор источника уставки 1	0	16		1	332	0 = не используется 1 = уставка с клавиатуры 1 2 = уставка с клавиатуры 2 3 = АВХ1 4 = АВХ2 5 = АВХ3 6 = АВХ4 7 = АВХ5 8 = АВХ6 9 = вход данных процесса 1 10 = вход данных процесса 2 11 = вход данных процесса 3 12 = вход данных процесса 4 13 = вход данных процесса 5 14 = вход данных процесса 6 15 = вход данных процесса 7 16 = вход данных процесса 8 Аналоговые входы (АВХ) и входы данных процесса оперируют с сигналами, выраженными в процентах (0,00–100,00 %), и масштабируются в соответствии с минимальной и максимальной уставкой. <b>ВНИМАНИЕ!</b> Вход данных процесса использует два десятичных разряда.
P3.12.2.5	Минимум уставки 1	-200,00	200,00	%	0,00	1069	Мин. значение аналогового сигнала.
P3.12.2.6	Максимум уставки 1	-200,00	200,00	%	100,00	1070	Макс. значение аналогового сигнала.
P3.12.2.7	Предел частоты перехода в спящий режим 1	0,00	320,00	Гц	0,00	1016	Привод переходит в спящий режим, когда выходная частота остается ниже этого предела в течение времени, превышающего значение, заданного параметром <i>Задержка спящего режима</i> .
P3.12.2.8	Задержка спящего режима 1	0	3000	с	0	1017	Минимальное время, в течение которого частота остается ниже уровня перехода в спящий режим, прежде чем привод остановится.

P3.12.2.9	Уровень включения 1			Различ- ные	0,0000	1018	Определяет значение обратной связи ПИД-регулятора, при котором включается управление. Используются выбранные единицы измерения регулируемой величины процесса.
P3.12.2.10	Форсировка уставки 1	-2,0	2,0	х	1,0	1071	Форсировка уставки может осуществляться с помощью дискретного входа.
P3.12.2.11	Выбор источника уставки 2	0	16		2	431	См. параграф P3.12.2.4.
P3.12.2.12	Минимум уставки 2	-200,00	200,00	%	0,00	1073	Мин. значение аналогового сигнала.
P3.12.2.13	Максимум уставки 2	-200,00	200,00	%	100,00	1074	Макс. значение аналогового сигнала.
P3.12.2.14	Предел частоты перехода в спящий режим 2	0,00	320,00	Гц	0,00	1075	См. P3.12.2.7.
P3.12.2.15	Задержка спящего режима 2	0	3000	с	0	1076	См. P3.12.2.8.
P3.12.2.16	Уровень включения 2			Различ- ные	0,0000	1077	См. P3.12.2.9.
P3.12.2.17	Форсировка уставки 2	-2,0	2,0	Различ- ные	1,0	1078	См. P3.12.2.10.

Таблица 43.

3.5.14.3 Обратные связи

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
P3.12.3.1	Функция обратной связи	1	9		1	333	1= используется только «Источник 1» 2= кв. корень (Источник 1); (расход = коэффициент x кв. корень (Давление)) 3= кв. корень (Источник 1 – Источник 2) 4= кв. корень (Источник 1) + кв. корень (Источник 2) 5= Источник 1 + Источник 2 6= Источник 1 – Источник 2 7= МИН. (Источник 1, Источник 2) 8= МАКС. (Источник 1, Источник 2) 9= СРЕДНЕЕ (Источник 1, Источник 2)
P3.12.3.2	Усиление обратной связи	-1000,0	1000,0	%	100,0	1058	Используется, например, при выборе «2» для функции обратной связи
P3.12.3.3	Обратная связь 1, выбор источника	0	14		2	334	0 = не используется 1 = АВХ1 2 = АВХ2 3 = АВХ3 4 = АВХ4 5 = АВХ5 6 = АВХ6 7 = вход данных процесса 1 8 = вход данных процесса 2 9 = вход данных процесса 3 10 = вход данных процесса 4 11 = вход данных процесса 5 12 = вход данных процесса 6 13 = вход данных процесса 7 14 = вход данных процесса 8 Аналоговые входы (АВХ) и входы данных процесса оперируют сигналами, выраженными в процентах (0,00–100,00%), и масштабируются в соответствии с минимальной и максимальной обратной связью. <b>ВНИМАНИЕ!</b> Вход данных процесса использует два десятичных разряда.
P3.12.3.4	Минимум сигнала обратной связи 1	-200,00	200,00	%	0,00	336	Мин. значение аналогового сигнала.
P3.12.3.5	Максимум сигнала обратной связи 1	-200,00	200,00	%	100,00	337	Макс. значение аналогового сигнала.
P3.12.3.6	Обратная связь 1, выбор источника	0	14		0	335	См. P3.12.3.3.
P3.12.3.7	Минимум сигнала обратной связи 2	-200,00	200,00	%	0,00	338	Мин. значение аналогового сигнала.
P3.12.3.8	Максимум сигнала обратной связи 2	-200,00	200,00	%	100,00	339	Макс. значение аналогового сигнала.

Таблица 44.



3.5.14.4     Прямая связь

Прямая связь обычно требует точных моделей процесса, но в некоторых простых случаях достаточно задать усиление и смещение сигнала прямой связи. Составляющая прямой связи не использует какие-либо измерения обратной связи из реального регулируемого процесса (например, уровня воды на стр. 107). В регуляторе Yacon с прямой связью используются другие измерения, которые косвенно связаны с регулируемым параметром процесса.

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
P3.12.4.1	Функция прямой связи	1	9		1	1059	См. P3.12.3.1.
P3.12.4.2	Коэффициент усиления прямой связи	-1000	1000	%	100,0	1060	См. P3.12.3.2.
P3.12.4.3	Прямая связь 1, выбор источника	0	14		0	1061	См. P3.12.3.3.
P3.12.4.4	Минимум прямой связи 1	-200,00	200,00	%	0,00	1062	См. P3.12.3.4.
P3.12.4.5	Максимум прямой связи 1	-200,00	200,00	%	100,00	1063	См. P3.12.3.5.
P3.12.4.6	Прямая связь 2, выбор источника	0	14		0	1064	См. P3.12.3.6.
P3.12.4.7	Минимум прямой связи 2	-200,00	200,00	%	0,00	1065	См. P3.12.3.7.
P3.12.4.8	Максимум прямой связи 2	-200,00	200,00	%	100,00	1066	См. P3.12.3.8.

Таблица 45.

3.5.14.5     Контроль процесса

Контроль процесса используется, чтобы гарантировать, что регулируемая величина остается в предварительно заданных пределах. С помощью этой функции можно, например, выявлять разрыв основной трубы и прекратить ненужное затопление. Подробнее см. стр. 107.

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
P3.12.5.1	Включение контроля процесса	0	1		0	735	0 = выключен 1 = включен
P3.12.5.2	Верхний предел	Различ-ные	Различ-ные	Различ-ные	Различ-ные	736	Контроль верхнего предела фактической/ регулируемой величины процесса
P3.12.5.3	Нижний предел	Различ-ные	Различ-ные	Различ-ные	Различ-ные	758	Контроль нижнего предела фактической/ регулируемой величины процесса
P3.12.5.4	Задержка	0	30000	с	0	737	Если требуемое значение не достигается за время задержки, формируется сигнал отказа или тревоги.

Таблица 46.

3.5.14.6 *Компенсация падения давления*

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
P3.12.6.1	Включена уставка 1	0	1		0	1189	Разрешает коррекцию падения давления для уставки 1. 0 = выключен 1 = включен
P3.12.6.2	Максимальная коррекция для уставки 1	Различные	Различные	Различные	Различные	1190	Добавка, пропорциональная частоте. Коррекция уставки = макс. коррекция * (вых. частота - мин. частота) / (макс. частота - мин. частота)
P3.12.6.3	Включена уставка 2	0	1		0	1191	См. P3.12.6.1.
P3.12.6.4	Максимальная коррекция для уставки 2	Различные	Различные	Различные	Различные	1192	См. P3.12.6.2.

Таблица 47.

**3.5.15 Группа 3.13: ПИД-РЕГУЛЯТОР 2**3.5.15.1 Базовые настройки

Более подробная информация приведена в разделе 3.5.14.

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
P3.13.1.1	Включение ПИД-регулятора	0	1		0	1630	0 = выключен 1 = включен
P3.13.1.2	Выход при останове	0,0	100,0	%	0,0	1100	Значение на выходе ПИД-регулятора в процентах от его максимального выходного значения, когда он остановлен дискретным входом.
P3.13.1.3	Усиление ПИД-регулятора	0,00	1000,00	%	100,00	1631	
P3.13.1.4	Время интегрирования (постоянная интегрирования) ПИД-регулятора	0,00	600,00	с	1,00	1632	
P3.13.1.5	Время дифференцирования (постоянная дифференцирования) ПИД-регулятора	0,00	100,00	с	0,00	1633	
P3.13.1.6	Выбор единицы измерения регулируемой величины процесса	1	38		1	1635	
P3.13.1.7	Единица измерения, мин.	Различные	Различные	Различные	0	1664	
P3.13.1.8	Единица измерения, макс.	Различные	Различные	Различные	100	1665	
P3.13.1.9	Число десятичных знаков	0	4		2	1666	
P3.13.1.10	Инверсия ошибки	0	1		0	1636	
P3.13.1.11	Гистерезис для зоны нечувствительности	Различные	Различные	Различные	0,0	1637	
P3.13.1.12	Задержка для зоны нечувствительности	0,00	320,00	с	0,00	1638	

Таблица 48.

3.5.15.2 Уставки

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
P3.13.2.1	Уставка с клавиатуры 1	0,00	100,00	Различные	0,00	1640	
P3.13.2.2	Уставка с клавиатуры 2	0,00	100,00	Различные	0,00	1641	
P3.13.2.3	Время разгона/замедления при изменении уставки	0,00	300,00	с	0,00	1642	

P3.13.2.4	Выбор источника уставки 1	0	16		1	1643	
P3.13.2.5	Минимум уставки 1	-200,00	200,00	%	0,00	1644	Мин. значение аналогового сигнала.
P3.13.2.6	Максимум уставки 1	-200,00	200,00	%	100,00	1645	Макс. значение аналогового сигнала.
P3.13.2.7	Выбор источника уставки 2	0	16		0	1646	См. P3.13.2.4.
P3.13.2.8	Минимум уставки 2	-200,00	200,00	%	0,00	1647	Мин. значение аналогового сигнала.
P3.13.2.9	Максимум уставки 2	-200,00	200,00	%	100,00	1648	Макс. значение аналогового сигнала.

Таблица 49.

3.5.15.3 Обратные связи

Более подробная информация приведена в разделе 3.5.14.

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
P3.13.3.1	Функция обратной связи	1	9		1	1650	
P3.13.3.2	Усиление обратной связи	-1000,0	1000,0	%	100,0	1651	
P3.13.3.3	Обратная связь 1, выбор источника	0	14		1	1652	
P3.13.3.4	Минимум сигнала обратной связи 1	-200,00	200,00	%	0,00	1653	Мин. значение аналогового сигнала.
P3.13.3.5	Максимум сигнала обратной связи 1	-200,00	200,00	%	100,00	1654	Макс. значение аналогового сигнала.
P3.13.3.6	Обратная связь 2, выбор источника	0	14		2	1655	
P3.13.3.7	Минимум сигнала обратной связи 2	-200,00	200,00	%	0,00	1656	Мин. значение аналогового сигнала.
P3.13.3.8	Максимум сигнала обратной связи 2	-200,00	200,00	%	100,00	1657	Макс. значение аналогового сигнала.

Таблица 50.

3.5.15.4    *Контроль процесса*

Более подробная информация приведена в разделе 3.5.14.

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
P3.13.4.1	Включение контроля	0	1		0	1659	0 = выключен 1 = включен
P3.13.4.2	Верхний предел	Различ ные	Различ ные	Различ ные	Различ ные	1660	
P3.13.4.3	Нижний предел	Различ ные	Различ ные	Различ ные	Различ ные	1661	
P3.13.4.4	Задержка	0	30000	с	0	1662	Если требуемое значение не достигается за время задержки, активируется сигнал отказа или тревоги.

*Таблица 51.*

### 3.5.16 Группа 3.14: Несколько насосов

Функция *Несколько насосов* позволяет управлять **максимум 4 двигателями** (насосы, вентиляторы) с использованием ПИД-регулятора 1. Привод переменного тока соединен с одним двигателем, который является «регулирующим», подключая и отключая остальные двигатели к сети и от нее с помощью контакторов, которыми управляются реле, когда это требуется, для поддержки регулируемой величины в соответствии с уставкой. Функция *Автозамена* управляет порядком/приоритетом, в котором запускаются двигатели, что гарантирует их одинаковый износ. Регулирующий двигатель **может быть включен** в логическую схему автозамены и блокировки или он может быть запрограммирован на постоянную работу в качестве двигателя 1. Двигатели могут немедленно выводиться из действия, например, для обслуживания с помощью *функции блокировки*. См. стр. 110.

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
P3.14.1	Число двигателей	1	4		1	1001	Общее число двигателей (насосов/ вентиляторов), используемых в системе с несколькими насосами
P3.14.2	Функция блокировки	0	1		1	1032	Разрешает/запрещает использование блокировок. Блокировки используются для передачи информации в систему о том, подключен или не подключен двигатель. 0 = выключен 1 = включен
P3.14.3	Включение преобразователя частоты	0	1		1	1028	В систему автозамены и блокировки включается преобразователь частоты (ПЧ). 0 = выключен 1 = включен
P3.14.4	Автозамена	0	1		0	1027	Запрещает/разрешает изменение порядка запуска/приоритета двигателей. 0 = выключен 1 = включен
P3.14.5	Интервал автозамены	0.0	3000,0	ч	48.0	1029	По истечении времени, определяемого этим параметром, включается автозамена, если требуемая нагрузка ниже уровня, определяемого параметрами P3.14.6 и P3.14.7.
P3.14.6	Автозамена: предельная частота	0,00	50,00	Гц	25.00	1031	Эти параметры определяют уровень, ниже которого должна оставаться нагрузка, обеспечивая возможность автозамены.
P3.14.7	Автозамена: предельное число двигателей	0	4		1	1030	
P3.14.8	Ширина зоны	0	100	%	10	1097	В процентах от уставки. Например, уставка = 5 бар, ширина зоны = 10% Пока сигнал обратной связи остается в диапазоне 4,5–5,5 бар, размыкание или отключение двигателя не происходит.

Р3.14.9	Задержка при выходе из зоны	0	3600	с	10	1098	Это время, которое должно пройти, до того как будет добавлен или отключен насос, если обратная связь выходит за пределы зоны.
---------	-----------------------------	---	------	---	----	------	---

*Таблица 52. Параметры управления несколькими насосами*

**3.5.17 Группа 3.16: Противопожарный режим**

Привод игнорирует все команды с клавиатуры, шин Fieldbus и ПК и, если включен, работает на предустановленной частоте. Если режим включен, на дисплее клавиатуры отображается аварийный сигнал, при этом действие **гарантии прекращается**. Чтобы разрешить эту функцию, необходимо ввести пароль в поле описания параметра *Пароль противопожарного режима*. Учтите, что данный вход является нормально замкнутым!

**ВНИМАНИЕ! ЕСЛИ ФУНКЦИЯ АКТИВИЗИРОВАНА, ДЕЙСТВИЕ ГАРАНТИИ**

**ПРЕКРАЩАЕТСЯ!** Также предусмотрен другой пароль для испытательного режима, используемого при тестировании противопожарного режима без прекращения действия гарантии.

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
P3.16.1	Пароль противопожарного режима	0	9999		0	1599	1001 = включен 1234 = испытательный режим
P3.16.2	Активизация противопожарного режима				DigIN Slot0.2	1596	ЛОЖЬ = противопожарный режим активен ИСТИНА = нет реакции
P3.16.3	Частота противопожарного режима	8,00	P3.3.2	Гц	0,00	1598	Частота, используемая при активизации противопожарного режима.
P3.16.4	Источник частоты противопожарного режима	0	8		0	1617	Выбор источника задания частоты при активизации противопожарного режима. Позволяет выбрать, например, АВХ1 или ПИД-регулятор в качестве источника задания частоты, работая в противопожарном режиме. 0 = частота противопожарного режима 1 = предустановленная скорость 2 = клавиатура 3 = шина Fieldbus 4 = АВХ1 5 = АВХ2 6 = АВХ1 + АВХ2 7 = ПИД-регулятор 1 8 = потенциометр двигателя
P3.16.5	Реверс в противопожарном режиме				DigIN Slot0.1	1618	Команда изменения направления вращения во время работы в противопожарном режиме. Данная функция не действует в нормальном режиме работы. ЛОЖЬ = вперед ИСТИНА = назад



P3.16.6	Состояние противопожарного режима	0	3		0	1597	Контрольное значение (см. также Табл. 16) 0=запрещено 1=разрешено 2=активизировано (разрешено + дискретный вход разомкнут) 3=испытательный режим
---------	---	---	---	--	---	------	---

Таблица 53. Параметры противопожарного режима

## 3.5.18 Группа 3.17: НАСТРОЙКИ ПРИКЛАДНОЙ ПРОГРАММЫ

Код	Параметр	Мин.	Макс.	Ед. изм.	По умолч.	Ид.	Описание
P3.17.1	Пароль	0	9999		0	1806	

*Таблица 54. Настройки прикладной программы*

### 3.6 ПРИКЛАДНАЯ ПРОГРАММА ДЛЯ СИСТЕМ ОВКВ – ДОПОЛНИТЕЛЬНАЯ ИНФОРМАЦИЯ О ПАРАМЕТРАХ

Благодаря удобству и простоте использования большинство параметров приложения Применение приводов Yacon в системах ОВКВ требует только элементарного описания, которое приведено в таблицах параметров в разделе 3.5.

В этом разделе приведена дополнительная информация для некоторых наиболее важных параметров приложения Применение приводов Yacon в системах ОВКВ. При отсутствии необходимой информации обращайтесь к дистрибьютору.

#### *Р3.1.1.7 ПРЕДЕЛЬНЫЙ ТОК ДВИГАТЕЛЯ*

Этот параметр определяет максимальный ток двигателя, поступающий от привода переменного тока. Диапазон значений этого параметра отличается в зависимости от типоразмера привода.

Когда достигается предельный ток, выходная частота привода снижается.

**ВНИМАНИЕ!** Это не предельный ток перегрузки, при котором происходит отключение.

#### *Р3.1.2.9 ВЫБОР ЗАВИСИМОСТИ U/F*

Выбор	Название варианта выбора	Описание
0	Линейная	Напряжение двигателя меняется линейно от напряжения при нулевой частоте (Р3.1.2.4) до точки ослабления поля при частоте точки ослабления поля в зависимости от выходного напряжения. Эта настройка по умолчанию должна использоваться, когда нет особой необходимости в другой настройке.
1	Квадратичная	Напряжение двигателя меняется от напряжения в нулевой точке (Р3.1.2.4) по квадратичному закону от нуля до точки ослабления поля. Двигатель работает с намагничиванием ниже точки ослабления поля и создает меньший крутящий момент. Квадратичная зависимость U/f может использоваться в приложениях, где требуемый крутящий момент пропорционален квадрату скорости, например в центробежных вентиляторах и насосах.

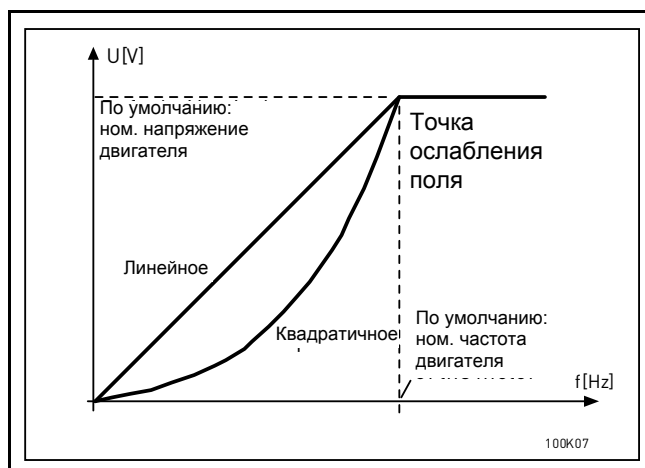


Рис. 17. Линейное и квадратичное изменение напряжения двигателя

*Р3.1.2.15 РЕГУЛЯТОР ПОВЫШЕННОГО НАПЯЖЕНИЯ*

*Р3.1.2.16 РЕГУЛЯТОР ПОНИЖЕННОГО НАПЯЖЕНИЯ*

Данные параметры позволяют выключать регуляторы повышенного/пониженного напряжения. Это может оказаться полезным, например, если напряжение питающей сети изменяется более чем от -15 до +10%, а приложение не допускает таких изменений. В этом случае регулятор изменяет выходную частоту с учетом колебаний напряжения питания.

*Р3.2.5 ФУНКЦИЯ ОСТАНОВА*

Выбор	Название варианта выбора	Описание
0	Выбег	Допускается останов двигателя с вращением по инерции. Управление приводом разрывается, и ток привода падает до нуля, как только подается команда останова.
1	Ускорение/ Замедление	После получения команды останова скорость двигателя уменьшается до нуля в соответствии с заданными параметрами замедления.

*Р3.2.6 ЛОГИКА ПУСКА/ОСТАНОВА ОТ ПЛАТЫ ВВОДА/ВЫВОДА А*

Значения 0–4 позволяют управлять пуском и остановом привода переменного тока с помощью дискретного сигнала, подаваемого на дискретные входы. CS = сигнал управления.

Для исключения возможности непреднамеренного пуска, например при включении питания, повторном подключении после отказа питания, после сброса отказа, после останова привода (разрешение работы = ложь) или при переходе на управление входами/выходами, следует использовать варианты, содержащие текст «фронт». **Прежде чем можно будет запустить двигатель, необходимо разомкнуть контакт пуска/останова.**

Во всех примерах используется режим останова *выбег*.

Выбор	Название варианта выбора	Примечание
0	CS1: вперед CS2: назад	Функции выполняются, когда контакты замкнуты.

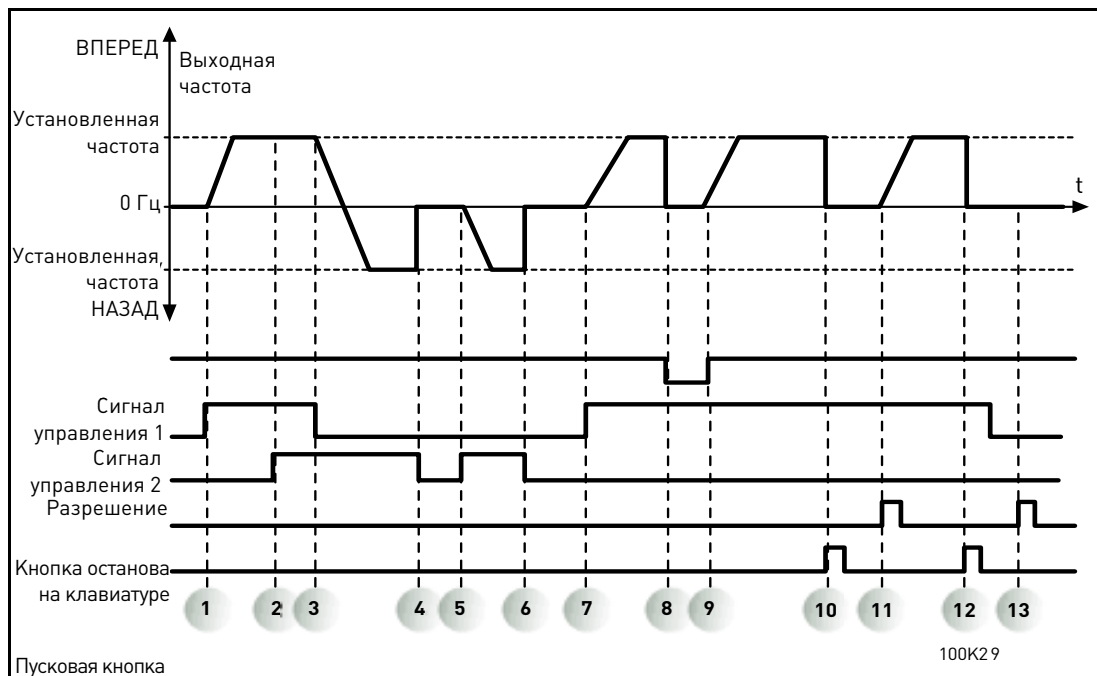


Рис. 18. Логика пуска/останова от платы ввода/вывода A = 0

**Пояснения:**

1	Сигнал управления (CS) 1 активизируется, вызывая увеличение выходной частоты. Двигатель вращается в прямом направлении.	8	Для сигнала разрешения работы устанавливается значение ЛОЖЬ, что вызывает снижение частоты до нуля. Сигнал разрешения работы программируется параметром P3.5.1.10.
2	Сигнал CS2 активизируется, однако это не влияет на выходную частоту, поскольку первое выбранное направление обладает самым высоким приоритетом.	9	Для сигнала разрешения работы устанавливается значение ИСТИНА, что вызывает увеличение частоты до заданного значения, поскольку сигнал CS1 еще активен.
3	Сигнал CS1 не активизируется, что вызывает изменение направления вращения (с прямого на обратное), поскольку сигнал CS2 еще активен.	10	После нажатия кнопки останова на клавиатуре частота, подаваемая на двигатель, снижается до 0. (Этот сигнал действует, только если P3.2.3 Кнопка останова на клавиатуре = да)
4	Сигнал CS2 деактивируется, и частота, подаваемая на двигатель, снижается до 0.	11	Привод запускается нажатием пусковой кнопки на клавиатуре.
5	Сигнал CS2 снова активизируется, вызывая ускорение двигателя (в обратном направлении) до установленной частоты.	12	Для останова привода необходимо снова нажать кнопку останова на клавиатуре.
6	Сигнал CS2 деактивируется, и частота, подаваемая на двигатель, снижается до 0.	13	Попытка запуска привода нажатием пусковой кнопки является безуспешной, поскольку сигнал CS1 не активен.
7	Сигнал CS1 активизируется, и двигатель разгоняется (в прямом направлении) до заданной частоты.		

Выбор	Название варианта выбора	Примечание
1	CS1: вперед (фронт) CS2: инвертированный останов	

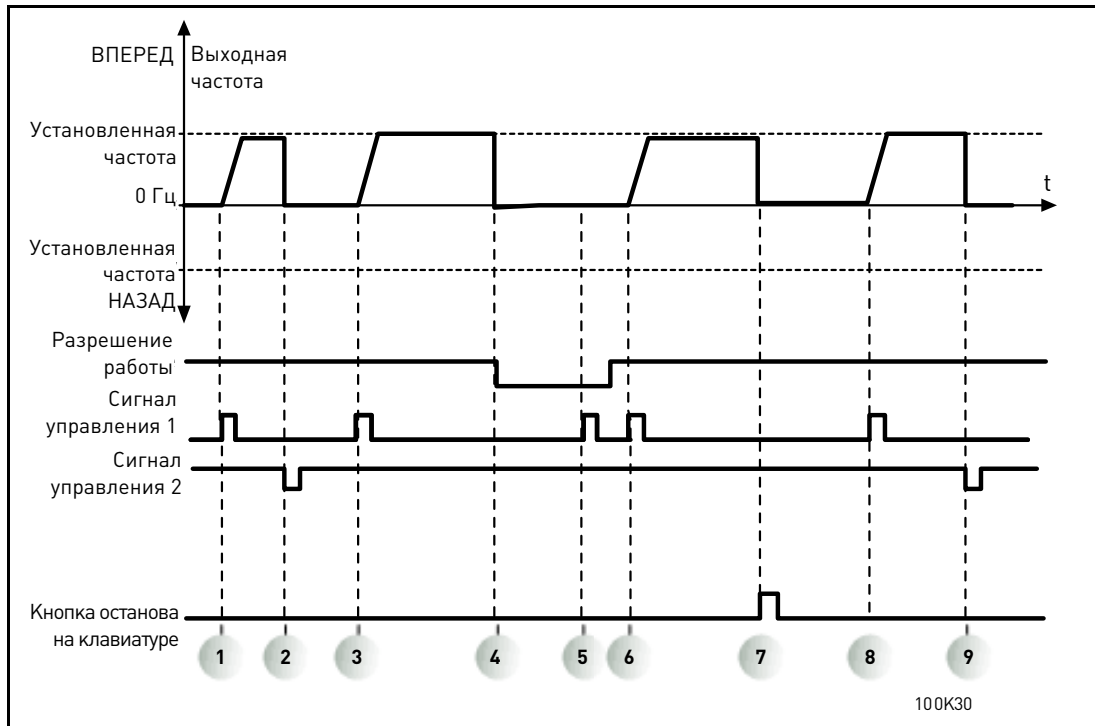


Рис. 19. Логика пуска/останова от платы ввода/вывода A = 1

**Пояснения:**

1	Сигнал управления (CS) 1 активизируется, вызывая увеличение выходной частоты. Двигатель вращается в прямом направлении.	6	Сигнал CS1 активизируется, и двигатель разгоняется (в прямом направлении) до установленной частоты, поскольку сигнал разрешения работы был установлен на значение ИСТИНА.
2	Сигнал CS2 деактивируется, вызывая снижение частоты до 0.	7	После нажатия кнопки останова на клавиатуре частота, подаваемая на двигатель, снижается до 0. (Этот сигнал действует, только если P3.2.3 Кнопка останова на клавиатуре = да)
3	Сигнал CS1 активизируется, снова вызывая повышение частоты. Двигатель вращается в прямом направлении.	8	Сигнал CS1 активизируется, снова вызывая повышение частоты. Двигатель вращается в прямом направлении.
4	Для сигнала разрешения работы устанавливается значение ЛОЖЬ, что вызывает снижение частоты до нуля. Сигнал разрешения работы программируется параметром P3.5.1.10.	9	Сигнал CS2 деактивируется, вызывая снижение частоты до 0.
5	Попытка запуска сигналом CS1 является безуспешной, поскольку сигнал разрешения работы еще имеет значение ЛОЖЬ.		

Выбор	Название варианта выбора	Примечание
2	CS1: вперед (фронт) CS2: назад (фронт)	Следует использовать для исключения возможности непреднамеренного пуска. Прежде чем можно будет снова запустить двигатель, необходимо разомкнуть контакт пуска/останова.

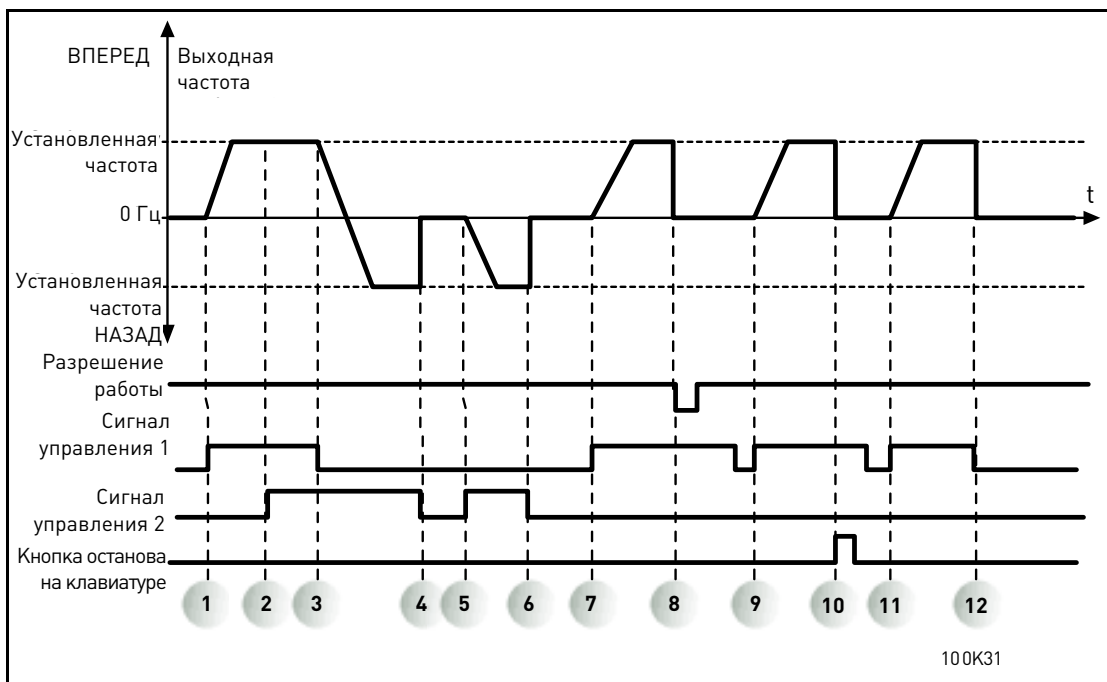


Рис. 20. Логика пуска/останова от платы ввода/вывода A = 2

**Пояснения:**

1	Сигнал управления (CS) 1 активизируется, вызывая увеличение выходной частоты. Двигатель вращается в прямом направлении.	7	Сигнал CS1 активизируется, и двигатель разгоняется (в прямом направлении) до заданной частоты.
2	Сигнал CS2 активизируется, однако это не влияет на выходную частоту, поскольку первое выбранное направление обладает самым высоким приоритетом.	8	Для сигнала разрешения работы устанавливается значение ЛОЖЬ, что вызывает снижение частоты до нуля. Сигнал разрешения работы программируется параметром P3.5.1.10.
3	Сигнал CS1 не активизируется, что вызывает изменение направления вращения (с прямого на обратное), поскольку сигнал CS2 еще активен.	9	Для сигнала разрешения работы устанавливается значение ИСТИНА, что, в отличие от выбора для этого параметра значения 0, не оказывает влияния, поскольку для пуска требуется нарастающий фронт, даже если активен сигнал CS1.
4	Сигнал CS2 деактивируется, и частота, подаваемая на двигатель, снижается до 0.	10	После нажатия кнопки останова на клавиатуре частота, подаваемая на двигатель, снижается до 0. (Этот сигнал действует, только если P3.2.3 Кнопка останова на клавиатуре = да)
5	Сигнал CS2 снова активизируется, вызывая ускорение двигателя (в обратном направлении) до установленной частоты.	11	Контакт CS1 размыкается и снова замыкается, вызывая пуск двигателя.
6	Сигнал CS2 деактивируется, и частота, подаваемая на двигатель, снижается до 0.	12	Сигнал CS1 деактивируется, и частота, подаваемая на двигатель, снижается до 0.

Выбор	Название варианта выбора	Примечание
3	CS1: Пуск CS2: реверс	

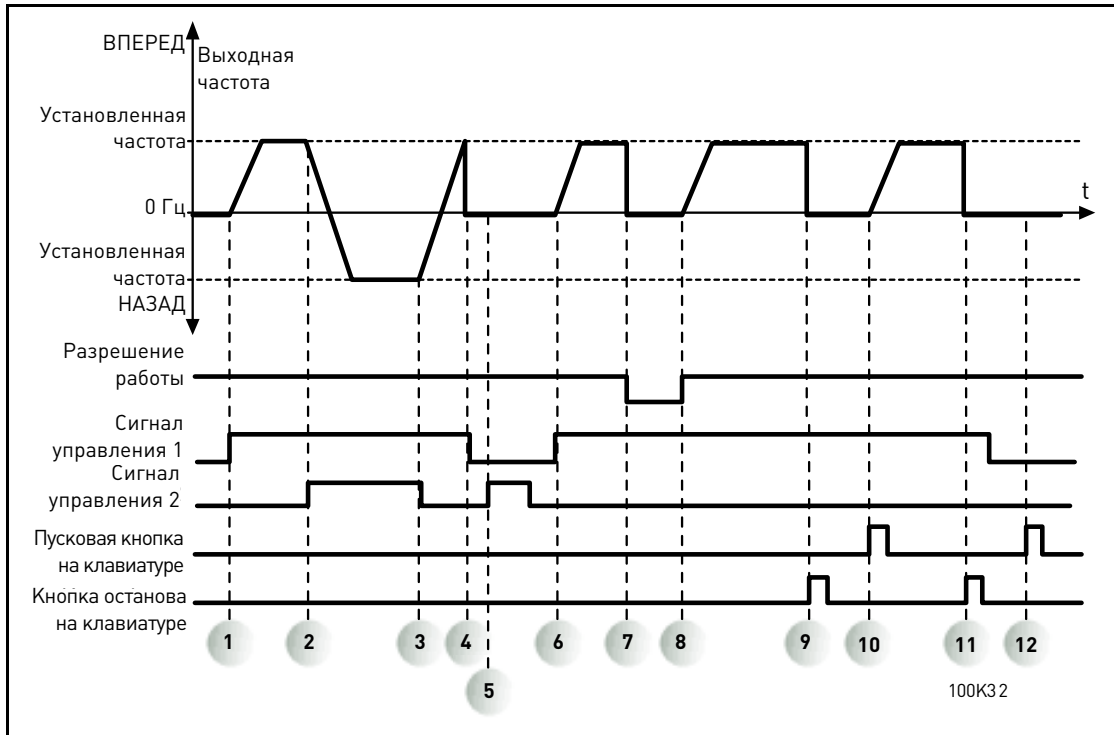


Рис. 21. Логика пуска/останова от платы ввода/вывода A = 3

1	Сигнал управления (CS) 1 активизируется, вызывая увеличение выходной частоты. Двигатель вращается в прямом направлении.	7	Для сигнала разрешения работы устанавливается значение ЛОЖЬ, что вызывает снижение частоты до нуля. Сигнал разрешения работы программируется параметром P3.5.1.10.
2	Сигнал CS2 активизируется, что вызывает изменение направления вращения (с прямого на обратное).	8	Для сигнала разрешения работы устанавливается значение ИСТИНА, что вызывает увеличение частоты до заданного значения, поскольку сигнал CS1 еще активен.
3	Сигнал CS2 не активизируется, что вызывает изменение направления вращения (с обратного на прямое), поскольку сигнал CS1 еще активен.	9	После нажатия кнопки останова на клавиатуре частота, подаваемая на двигатель, снижается до 0. (Этот сигнал действует, только если P3.2.3 Кнопка останова на клавиатуре = да)
4	Сигнал CS1 также деактивируется, и частота снижается до 0.	10	Привод запускается нажатием пусковой кнопки на клавиатуре.
5	Несмотря на активизацию сигнала CS2, двигатель не запускается, поскольку сигнал CS1 не активен.	11	Привод снова останавливают нажатием кнопки останова на клавиатуре.
6	Сигнал CS1 активизируется, снова вызывая повышение частоты. Двигатель вращается в прямом направлении, поскольку сигнал CS2 не активен.	12	Попытка запуска привода нажатием пусковой кнопки является безуспешной, поскольку сигнал CS1 не активен.



Выбор	Название варианта выбора	Примечание
4	CS1: пуск (фронт) CS2: реверс	Следует использовать для исключения возможности непреднамеренного пуска. Прежде чем можно будет снова запустить двигатель, необходимо разомкнуть контакт пуска/останова.

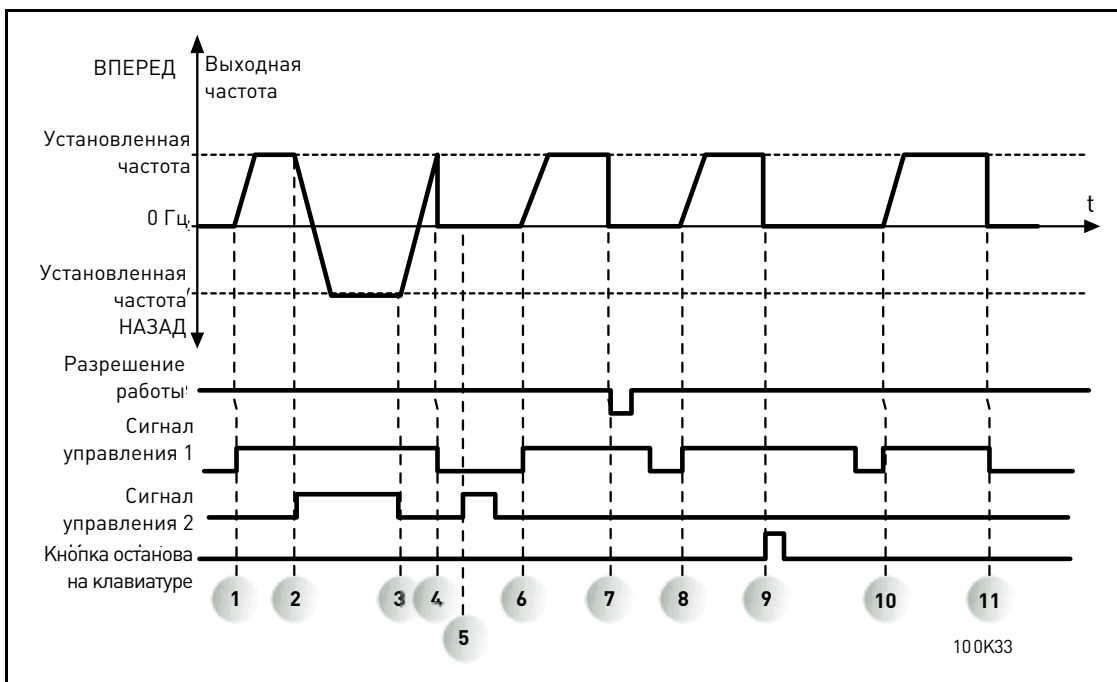


Рис. 22. Логика пуска/останова от платы ввода/вывода А = 4

1	Сигнал управления (CS) 1 активизируется, вызывая увеличение выходной частоты. Двигатель вращается в прямом направлении, поскольку сигнал CS2 не активен.	7	Для сигнала разрешения работы устанавливается значение ЛОЖЬ, что вызывает снижение частоты до нуля. Сигнал разрешения работы программируется параметром P3.5.1.10.
2	Сигнал CS2 активизируется, что вызывает изменение направления вращения (с прямого на обратное).	8	Прежде чем может произойти успешный пуск, следует разомкнуть и снова замкнуть контакт CS1.
3	Сигнал CS2 не активизируется, что вызывает изменение направления вращения (с обратного на прямое), поскольку сигнал CS1 еще активен.	9	После нажатия кнопки останова на клавиатуре частота, подаваемая на двигатель, снижается до 0. (Этот сигнал действует, только если P3.2.3 Кнопка останова на клавиатуре = да)
4	Сигнал CS1 также деактивируется, и частота снижается до 0.	10	Прежде чем может произойти успешный пуск, следует разомкнуть и снова замкнуть контакт CS1.
5	Несмотря на активизацию сигнала CS2, двигатель не запускается, поскольку сигнал CS1 не активен.	11	Сигнал CS1 деактивируется, и частота снижается до 0.
6	Сигнал CS1 активизируется, снова вызывая повышение частоты. Двигатель вращается в прямом направлении, поскольку сигнал CS2 не активен.		

*Р3.3.10 РЕЖИМ ПРЕДУСТАНОВЛЕННОЙ ЧАСТОТЫ*

Для заблаговременного формирования заданий с определенными частотами можно пользоваться параметрами предустановленных частот. Эти задания затем подаются путем активации/деактивации дискретных входов, связанных с параметрами Р3.5.1.15, Р3.5.1.16 и Р3.5.1.17 (*Выбор предустановленной частоты 0, Выбор предустановленной частоты 1 и Выбор предустановленной частоты 2*). Возможны две различные логические схемы выбора.

Выбор	Название варианта выбора	Примечание
0	По двоичному коду	Выбор необходимой предустановленной частоты осуществляется комбинированием активированных входов (Табл. 55).
1	По числу используемых входов	В соответствии с числом активных входов, назначенных для <i>выбора предустановленной частоты</i> , можно задавать <i>предустановленные частоты</i> от 1 до 3.

*Р3.3.11 до*

*Р3.3.18 ПРЕДУСТАНОВЛЕННЫЕ ЧАСТОТЫ 1–7*

Значения предустановленных частот автоматически ограничены минимальной и максимальной частотами (Р3.3.1 и Р3.3.2). См. таблицу ниже.

Необходимое действие			Активизированная частота
Выберите значение 1 для параметра Р3.3.3			Предустановленная частота 0
В2	В1	В0	Предустановленная частота 1
В2	В1	В0	Предустановленная частота 2
В2	В1	В0	Предустановленная частота 3
В2	В1	В0	Предустановленная частота 4
В2	В1		Предустановленная частота 5
В2	В1	В0	Предустановленная частота 6
В2	В1	В0	Предустановленная частота 7

Таблица 55. Выбор предустановленных частот; ■ = активированный вход

*Р3.4.1 ФОРМА РАЗГОНА/ЗАМЕДЛЕНИЯ 1*

Значение этого параметра задаёт величину S-образности задатчика интенсивности (ограничение по рывку). При вводе значения 0 задатчик интенсивности является чисто линейным.

При задании этого параметра в пределах 0,1–10 секунд получаем S-образную кривую разгона/замедления. Время разгона определяется параметрами Р3.4.2 и Р3.4.3. См. Рис. 23.

Эти параметры используются для уменьшения механической эрозии и пиков тока при изменении задания.

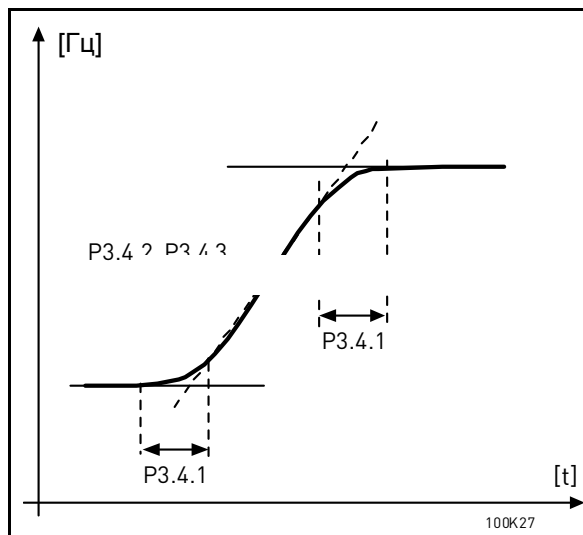


Рис. 23. Разгон/замедление (S-образная характеристика)

#### Р3.4.12 Торможение магнитным потоком

Вместо торможения постоянным током может использоваться торможение магнитным потоком, которое повышает тормозную способность в тех случаях, когда не применяются дополнительные тормозные резисторы.

Когда применяются тормозные резисторы, частота снижается, и магнитный поток в двигателе возрастает, что в свою очередь увеличивает тормозную способность двигателя. В противоположность торможению постоянным током, скорость вращения двигателя во время торможения продолжает регулироваться.

Торможение магнитным потоком может быть установлено включенным (ON) или выключенным (OFF).

**ПРИМЕЧАНИЕ.** Торможение магнитным потоком превращает энергию в тепло внутри двигателя, и, чтобы избежать повреждения двигателя, должно использоваться с перерывами.

#### Р3.5.1.10 СИГНАЛ РАЗРЕШЕНИЯ РАБОТЫ

Контакт разомкнут: пуск двигателя **запрещен**

Контакт замкнут: пуск двигателя **разрешен**

Преобразователь частоты останавливается в соответствии с выбранной функцией в Р3.2.5. Ведомый привод будет всегда вращаться по инерции до останова.

#### Р3.5.1.11 БЛОКИРОВКА ВРАЩЕНИЯ 1

#### Р3.5.1.12 БЛОКИРОВКА ВРАЩЕНИЯ 2

Привод не может запускаться, если разомкнута цепь какой-либо блокировки.

Эта функция может использоваться для блокировки от заслонки, предотвращая запуск привода при закрытой заслонке.

- P3.5.1.15 *ВЫБОР ПРЕДУСТАНОВЛЕННОЙ ЧАСТОТЫ 0*
- P3.5.1.16 *ВЫБОР ПРЕДУСТАНОВЛЕННОЙ ЧАСТОТЫ 1*
- P3.5.1.17 *ВЫБОР ПРЕДУСТАНОВЛЕННОЙ ЧАСТОТЫ 2*

Свяжите дискретный вход с этими функциями, пользуясь методом программирования, описанным в разделе 3.5.2, для получения предустановленных частот 1–7 (см. Табл. 55 и стр. 52, 55 и 96).

**P3.5.2.2** *ПОСТОЯННАЯ ВРЕМЕНИ ФИЛЬТРА СИГНАЛА НА ВХОДЕ АВХ1*

Если в этом параметре задано значение больше 0, то включается функция фильтрации помех, присутствующих во входном аналоговом сигнале.

**ПРИМЕЧАНИЕ.** При большой постоянной времени фильтра реакция регулятора замедляется!

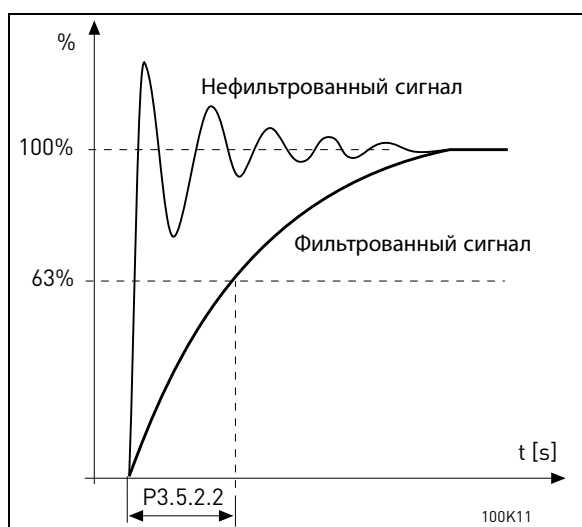


Рис. 24. Фильтрация сигнала АВХ1

**P3.5.3.2.1** *ФУНКЦИЯ БАЗОВОГО РЕЛЕЙНОГО ВЫХОДА РВЫХ1*

Вариант выбора	Название варианта выбора	Описание
0	Не используется	
1	Готов	Преобразователь частоты готов к работе
2	Вращение	Преобразователь частоты работает (двигатель вращается)
3	Общая неисправность	Произошло аварийное отключение
4	Инвертированная общая неисправность	<b>Нет</b> аварийного отключения
5	Общая сигнализация	
6	Обратное вращение	Выбрана команда реверса
7	На скорости	Выходная частота достигла заданного значения
8	Включен регулятор двигателя	Включен один из предельных регуляторов (например ограничитель тока, ограничитель момента)

Вариант выбора	Название варианта выбора	Описание
9	Активизирована предустановленная частота	Предустановленная частота выбрана с помощью дискретного входа
10	Включено управление с клавиатуры	Выбран режим управления с клавиатуры
11	Управляющее воздействие с платы ввода/вывода В	Плата ввода/вывода В выбрана в качестве источника управления
12	Контроль предельных значений 1	Включается, если сигнал падает ниже или превышает установленный предел контроля (P3.8.3 или P3.8.7) в зависимости от выбранной функции.
13	Контроль предельных значений 2	
14	Включена команда пуска	Действует команда пуска.
15	Зарезервировано	
16	ВКЛЮЧЕН противопожарный режим	
17	Управление от таймера RTC 1	Используется временной канал 1
18	Управление от таймера RTC 2	Используется временной канал 2
19	Управление от таймера RTC 3	Используется временной канал 3
20	Слово управления FB В.13	
21	Слово управления FB В.14	
22	Слово управления FB В.15	
23	ПИД-регулятор 1 в спящем режиме	
24	Зарезервировано	
25	Контролируемые пределы ПИД-регулятора 1	Обратная связь ПИД-регулятора 1 выходит за контролируемые пределы.
26	Контролируемые пределы ПИД-регулятора 2	Обратная связь ПИД-регулятора 2 выходит за контролируемые пределы.
27	Управление двигателем 1	Управление контактором для функции <i>Несколько насосов</i>
28	Управление двигателем 2	Управление контактором для функции <i>Несколько насосов</i>
29	Управление двигателем 3	Управление контактором для функции <i>Несколько насосов</i>
30	Управление двигателем 4	Управление контактором для функции <i>Несколько насосов</i>
31	Зарезервировано	(всегда разомкнуто)
32	Зарезервировано	(всегда разомкнуто)
33	Зарезервировано	(всегда разомкнуто)
34	Предупреждение о техническом обслуживании	
35	Отказ, связанный с техническим обслуживанием	

Таблица 56. Выходные сигналы на PBYX1

*Р3.9.2 РЕАКЦИЯ НА ВНЕШНИЙ ОТКАЗ*

Под действием сигнала внешнего отказа на одном из запрограммированных дискретных входов (по умолчанию вход ДВХ3) формируется сообщение с предупреждением или выполняется действие, соответствующее отказу, и выдается предупреждение в соответствии со значениями параметров Р3.5.1.7 и Р3.5.1.8. Информация может также программироваться в любые релейные выходы.

*Р3.9.8 ОХЛАЖДЕНИЕ НАГРЕВА ДВИГАТЕЛЯ ПРИ НУЛЕВОЙ СКОРОСТИ*

Определяет коэффициент охлаждения при нулевой скорости по отношению к точке, в которой двигатель вращается с номинальной скоростью без внешнего охлаждения. См. .

Значение по умолчанию задают в предположении, что двигатель не имеет внешнего вентилятора охлаждения. Если используется внешний вентилятор, этот параметр может быть установлен равным 90% (и даже выше).

Если вы изменяете параметр Р3.1.1.4 (Номинальный ток двигателя), этот параметр автоматически возвращается к значению по умолчанию.

Установка этого параметра не влияет на максимальный выходной ток привода, который определяется только параметром Р3.1.1.7.

Частота излома для тепловой защиты составляет 70% от номинальной частоты двигателя (Р3.1.1.2).

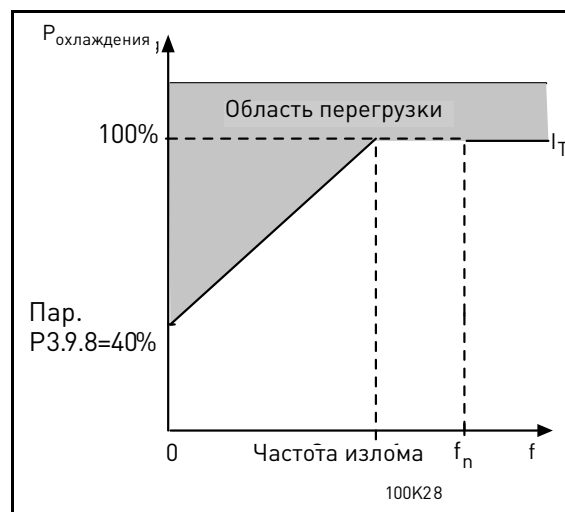


Рис. 25. Кривая теплового тока двигателя  $I_T$

*Р3.9.9 ТЕПЛОВАЯ ПОСТОЯННАЯ ВРЕМЕНИ ДВИГАТЕЛЯ*

Постоянная времени двигателя – это время, в течение которого расчетная температура тепловой модели достигает 63% от конечного значения. Чем больше рама и/или меньше скорость вращения двигателя, тем больше постоянная времени.

Тепловая постоянная времени двигателя определяется его конструкцией и различается у двигателей разных изготовителей. Значение по умолчанию изменяется в зависимости от типоразмера двигателя.

Если известно время  $t_6$  двигателя ( $t_6$  – время в секундах, которое может безопасно проработать двигатель при токе, в шесть раз превышающем номинальный ток, оно указывается изготовителем), то на его основе можно установить параметр, определяющий постоянную времени. Согласно эмпирическому правилу постоянная времени в минутах равна  $2 \times t_6$ .

Если привод находится в неподвижном состоянии, тепловая постоянная времени двигателя увеличивается в три раза относительно установленного значения. Охлаждение в неподвижном состоянии основано на конвекции, и постоянная времени возрастает.

См. Рис. 26.

### Р3.9.10 Коэффициент допустимой тепловой нагрузки двигателя

Установка на 130% означает, что номинальная температура будет достигнута при токе двигателя, составляющем 130% от номинального.

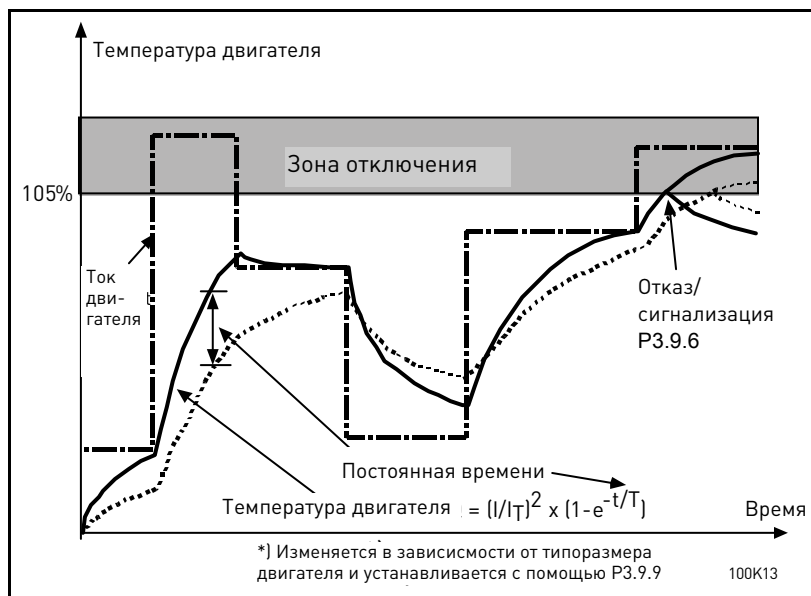


Рис. 26. Расчет температуры двигателя

### Р3.9.12 Ток опрокидывания

Ток может устанавливаться в пределах от 0,0 до  $2 \cdot I_L$ . В случае опрокидывания ток должен превысить этот предел. См. Рис. 27. Если параметр Р3.1.1.7 *Предельный ток двигателя* изменяется, этот параметр автоматически рассчитывается как 90% предельного тока. См. стр. 66.

**ВНИМАНИЕ!** Для обеспечения нормальной эксплуатации необходимо установить это предельное значение ниже предельного тока.

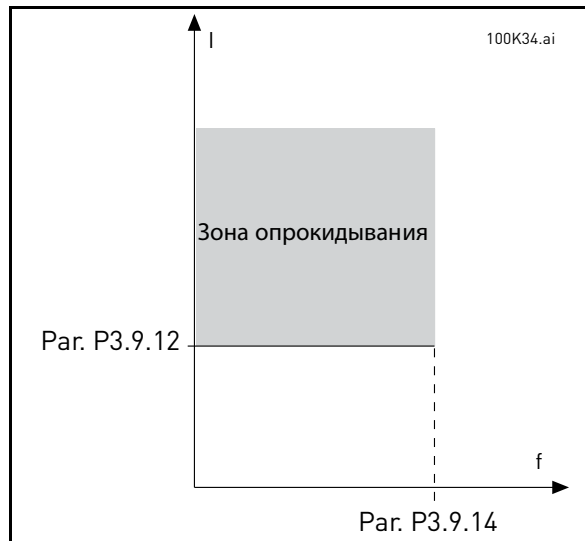


Рис. 27. Настройка характеристик опрокидывания

**Р3.9.13 ПЕРЕЛ ВРЕМЕНИ ОПРОКИДЫВАНИЯ**

Данная величина может задаваться в пределах от 1,0 до 120,0 секунд.

Это максимальное время, допустимое для состояния опрокидывания. Время опрокидывания отсчитывается встроенным реверсивным счетчиком.

Если показание счетчика времени опрокидывания превысит это предел, защита вызовет аварийное отключение (см. Р3.9.11). См. стр. 66.

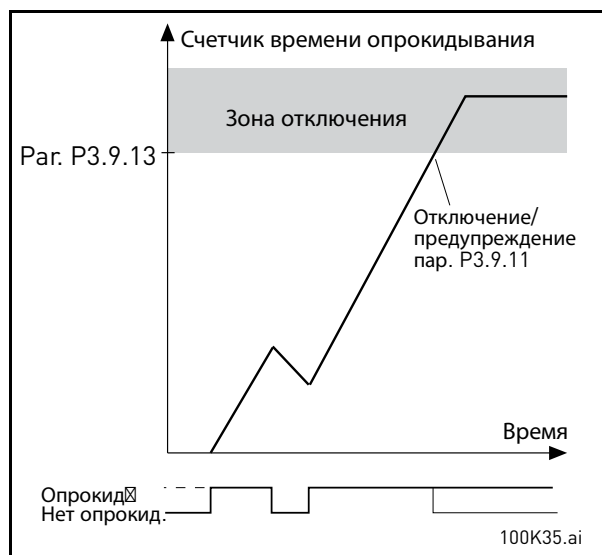


Рис. 28. Счет времени опрокидывания

**Р3.9.16 ЗАЩИТА ОТ НЕДОГРУЗКИ: НАГРУЗКА В ЗОНЕ ОСЛАБЛЕНИЯ ПОЛЯ**

Предельный крутящий момент устанавливается в пределах 10,0–150,0% x T<sub>nMotor</sub>.

Этот параметр предоставляет значение минимально допустимого крутящего момента, если выходная частота выше точки ослабления поля. См. Рис. 29.

Если вы изменяете параметр Р3.1.1.4 (Номинальный ток двигателя), этот параметр автоматически возвращается к значению по умолчанию. См. стр. 67.



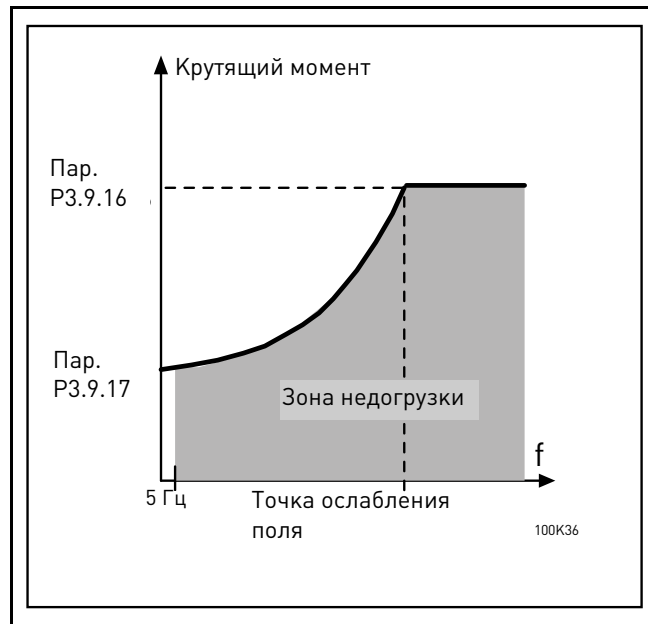


Рис. 29. Установка минимальной нагрузки

**P3.9.18 ЗАЩИТА ОТ НЕДОГРУЗКИ: ПРЕДЕЛ ВРЕМЕНИ**

Эта величина может задаваться в пределах от 2,0 до 600,0 минут.

Это максимально допустимое время существования состояния недогрузки. Встроенный реверсивный счетчик отсчитывает время недогрузки. Если показание счетчика недогрузки превысит это предел, защита вызовет аварийное отключение в соответствии с параметром P3.9.15). Если привод останавливается, счетчик недогрузки сбрасывается на нуль. См. Рис. 30 и стр. 67.

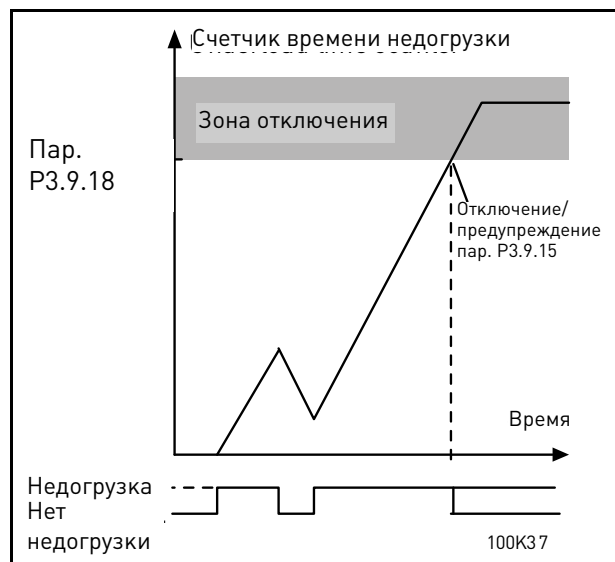


Рис. 30. Функция счетчика недогрузки

*P3.10.1 АВТОМАТИЧЕСКИЙ СБРОС*

С помощью этого параметра включается *автоматический сброс* после отказа.

**ПРИМЕЧАНИЕ:** автоматический сброс разрешается только при определенных отказах. Задавая значения параметров от P3.10.6 до P3.10.13, равными **0** или **1**, можно разрешить или запретить автоматический сброс после соответствующих отказов.

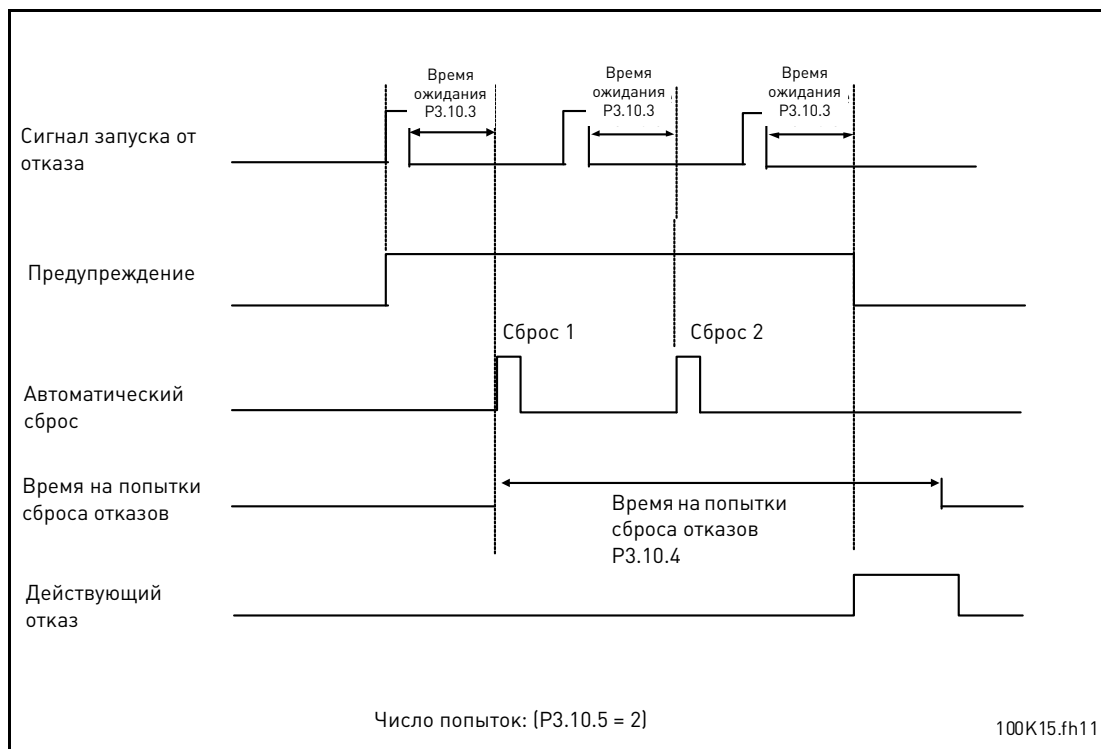
*P3.10.3 ВРЕМЯ ОЖИДАНИЯ*

*P3.10.4 АВТОМАТИЧЕСКИЙ СБРОС: ВРЕМЯ ПОПЫТОК*

*P3.10.5 ЧИСЛО ПОПЫТОК*

Функция автоматического сброса поддерживает сброс отказов, происходящий в течение времени, заданного этим параметром. Если число отказов в течение этого времени превышает значение параметра P3.10.5, возникает устойчивый отказ. В противном случае отказ сбрасывается по истечении времени попыток, и следующий отказ снова запускает счет времени попыток.

Параметр P3.10.5 определяет максимальное число попыток сброса отказов в течение времени попыток, которое задается этим параметром. Отсчет времени начинается с первого автоматического сброса. Максимальное количество не зависит от типа отказа.



*Рис. 31. Автоматический сброс*

*Р3.12.1.9 ГИСТЕРЕЗИС ДЛЯ ЗОНЫ НЕЧУВСТВИТЕЛЬНОСТИ*

*Р3.12.1.10 ЗАДЕРЖКА ДЛЯ ЗОНЫ НЕЧУВСТВИТЕЛЬНОСТИ*

Выход ПИД-регулятора фиксируется, если фактическая (регулируемая) величина остается внутри зоны нечувствительности вокруг задания в течение заранее установленного времени. Эта функция предотвращает ненужные перемещения и износ исполнительных устройств, например клапанов.

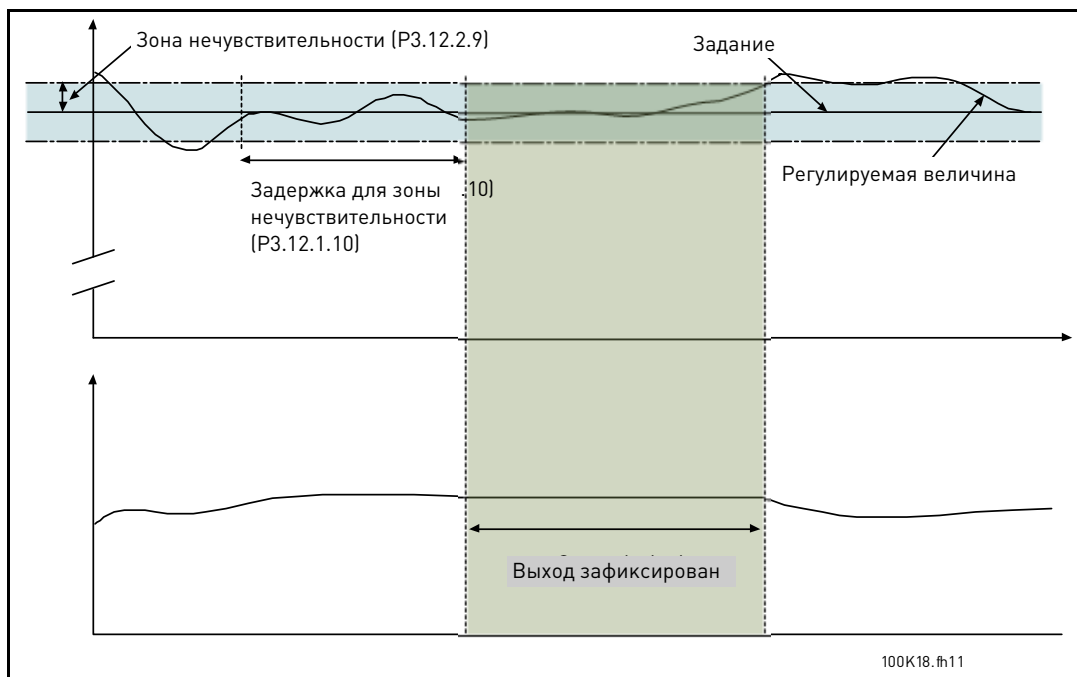


Рис. 32. Зона нечувствительности

- P3.12.2.7*      ПРЕДЕЛ ЧАСТОТЫ ПЕРЕХОДА В СПЯЩИЙ РЕЖИМ 1
- P3.12.2.8*      ЗАДЕРЖКА СПЯЩЕГО РЕЖИМА 1
- P3.12.2.9*      УРОВЕНЬ ВКЛЮЧЕНИЯ 1

Эта функция переводит привод в спящий режим, если частота остается ниже границы спящего режима в течение времени, превышающего установленную задержку перехода в спящий режим (P3.12.2.8). Это означает, что команда пуска остается включенной, но запрос на вращение отсутствует. Когда регулируемая величина станет ниже или выше порога включения, зависящего от действующего режима, привод снова выдаст запрос на вращение, если команда пуска еще включена.

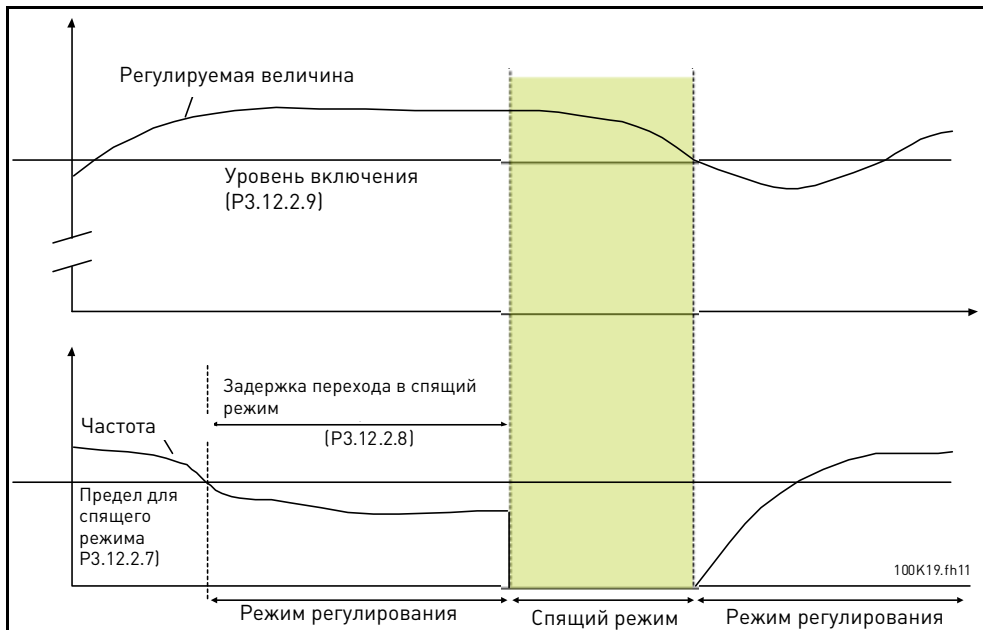


Рис. 33. Предел и задержка для перехода в спящий режим, порог включения

*P3.12.4.1*      ФУНКЦИЯ ПРЯМОЙ СВЯЗИ

Прямая связь обычно требует точных моделей процесса, но в некоторых простых случаях достаточно задать усиление и смещение сигнала прямой связи. Составляющая прямой связи не использует какие-либо измерения обратной связи из реального регулируемого процесса (например, уровня воды на стр. 107). В регуляторе Vacon с прямой связью используются другие измерения, которые косвенно связаны с регулируемым параметром процесса.

**Пример 1:**

Регулирование уровня воды в баке посредством регулирования расхода. Соответствующий уровень воды определяется уставкой, а фактический уровень – обратной связью. Сигнал управления воздействует на подступающий поток.

Выходной поток может рассматриваться как возмущение, которое можно измерить. Путем измерения возмущения его можно попытаться скомпенсировать за счет простого управления с прямой связью (пропорциональная составляющая и смещение), которые добавляются к выходу ПИД-регулятора.

Такой способ обеспечивает более быструю реакцию регулятора на изменения выходного потока по сравнению с тем, как если бы измерялся только уровень.

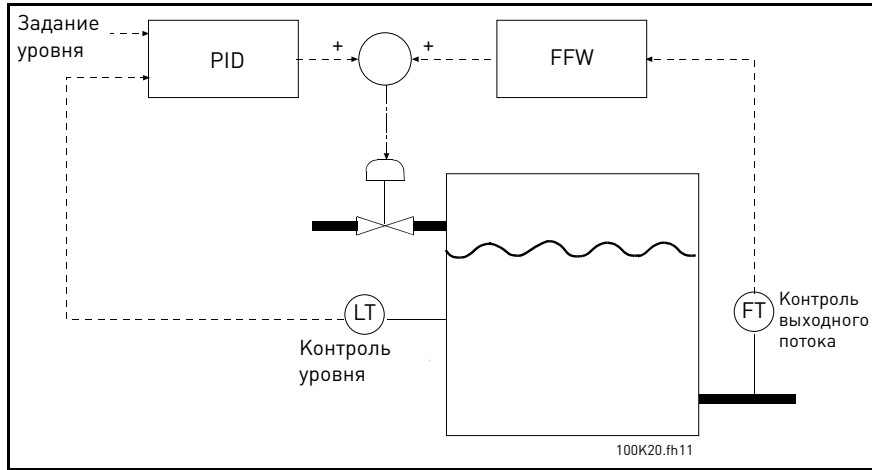


Рис. 34. Регулирование с прямой связью

Р3.12.5.1 ВКЛЮЧЕНИЕ КОНТРОЛЯ ПРОЦЕССА

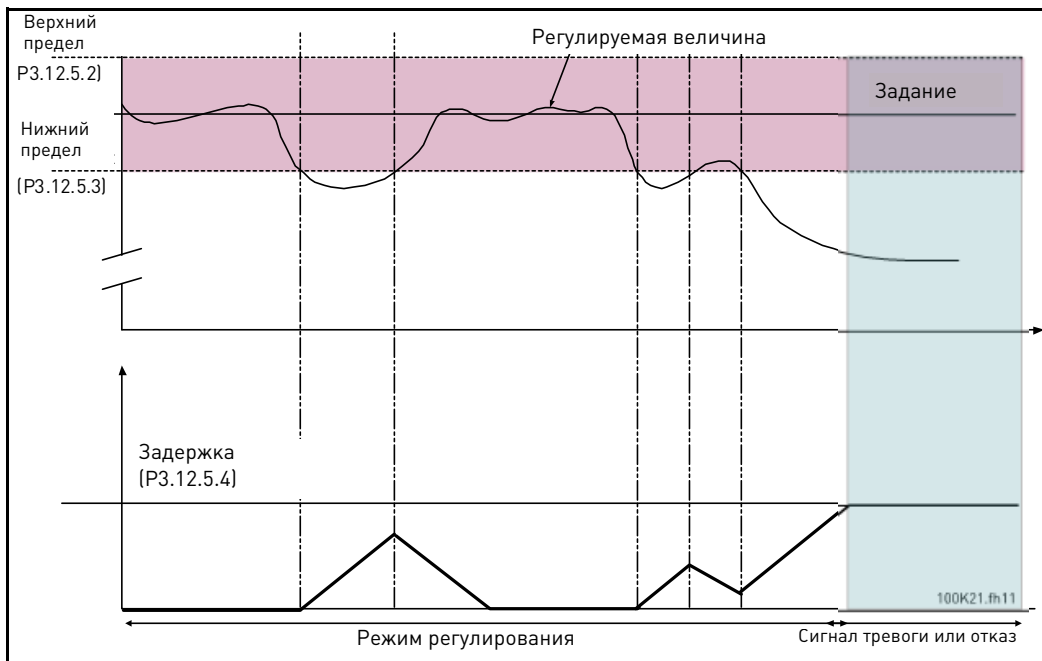


Рис. 35. Контроль процесса

Задаются верхний и нижний пределы вокруг задания. Когда регулируемая величина становится выше или ниже этих пределов, включается счетчик, считающий в прямом направлении до задержки (P3.12.5.4). Когда регулируемая величина находится внутри допустимой зоны, тот же счетчик считает в обратном направлении. Как только показание счетчика становится больше задержки, выдается сигнал тревоги или отказа (в зависимости от выбранной реакции).

### КОМПЕНСАЦИЯ ПАДЕНИЯ ДАВЛЕНИЯ

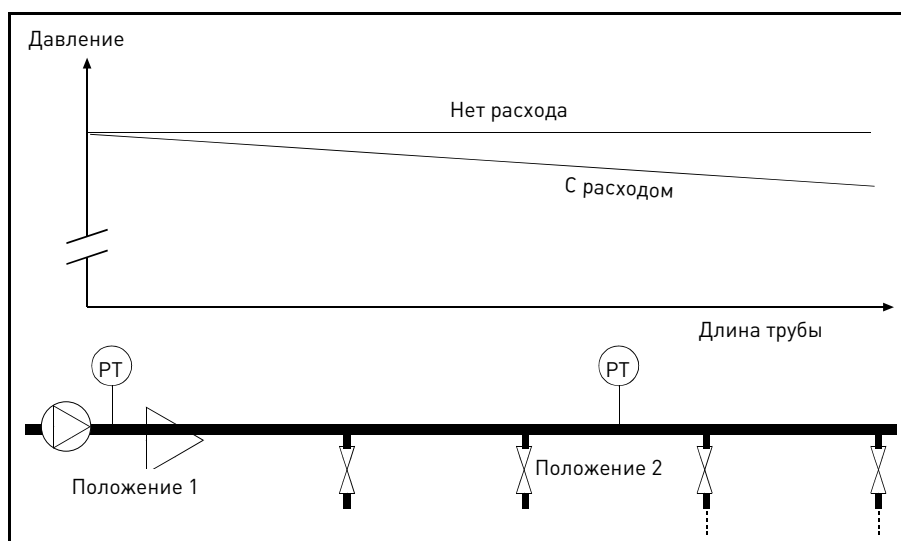


Рис. 36. Размещение датчика давления

Если герметизируется длинная труба с большим числом выводов, наилучшим местом расположения датчика, вероятно, будет точка на половине пути вниз по трубе (положение 2). Однако датчики могут располагаться, например, прямо после насоса. Это даст правильное значение давления непосредственно после насоса, однако дальше вниз по трубе давление будет падать в зависимости от расхода.

*Р3.12.6.1 ВКЛЮЧЕНА УСТАВКА 1*  
*Р3.12.6.2 МАКСИМАЛЬНАЯ КОРРЕКЦИЯ ДЛЯ УСТАВКИ 1*

Датчик установлен в положении 1. Давление в трубе остается постоянным при отсутствии потока. Однако при наличии потока давление будет уменьшаться при движении вниз по трубе. Это падение можно компенсировать, увеличивая уставку при возрастании расхода. В этом случае расход оценивается по выходной частоте, и уставка линейно увеличивается вместе с расходом, как показано на рисунке ниже.

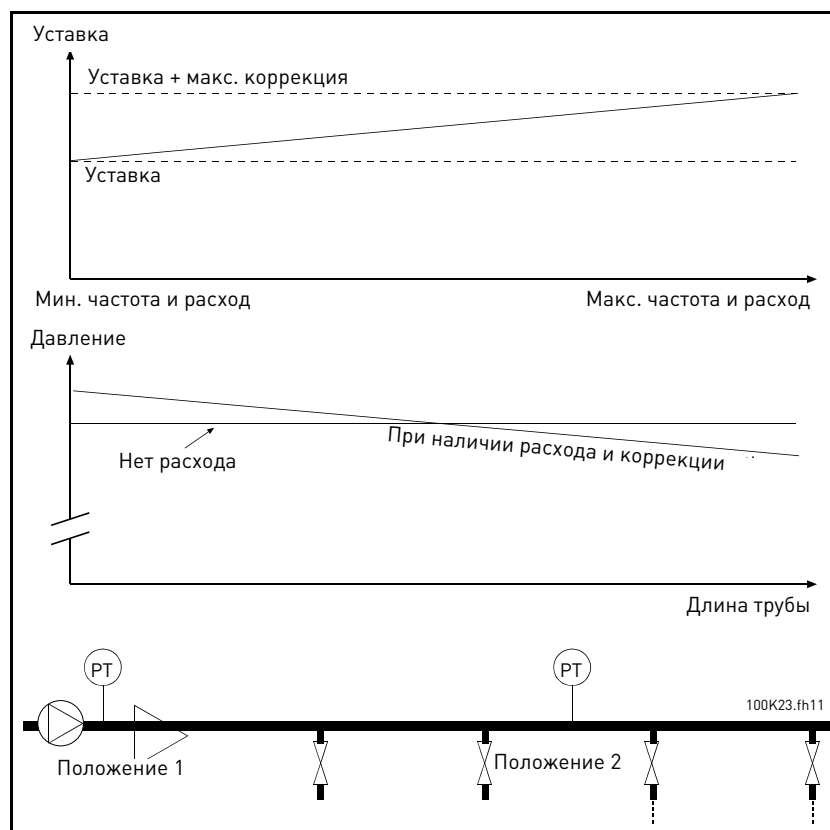


Рис. 37. Разрешает уставку 1 для коррекции падения давления

### ПРИМЕНЕНИЕ С НЕСКОЛЬКИМИ НАСОСАМИ

Двигатель/двигатели подключаются/отключаются, если ПИД-регулятор не может поддерживать регулируемую величину или обратную связь в заданной зоне вокруг уставки.

Критерии для подключения/добавления двигателей (см. также Рис. 38):

- Сигнал обратной связи выходит за пределы зоны.
- Регулирующий двигатель работает на частоте, близкой к максимальной [-2 Гц]
- Время нахождения двигателя в указанных состояниях превышает задержку при выходе из зоны
- Имеются добавочные двигатели, которые можно подключить

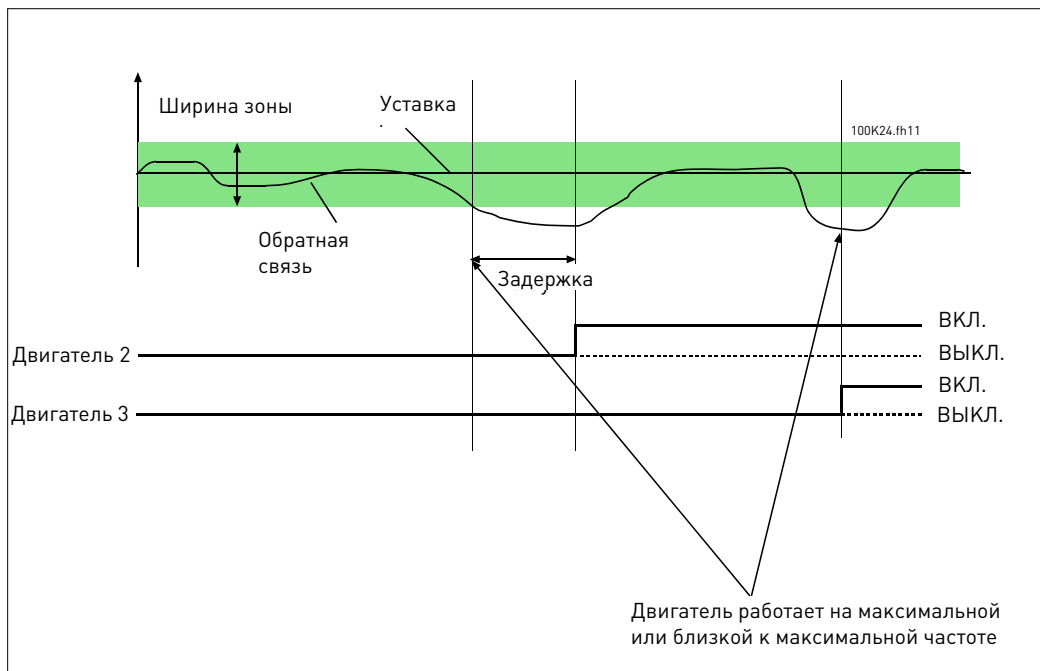


Рис. 38.

Критерии для отсоединения/отключения двигателей:

- Сигнал обратной связи выходит за пределы зоны.
- Регулирующий двигатель работает на частоте, близкой к минимальной [+2 Гц]
- Время нахождения двигателя в указанных состояниях превышает задержку при выходе из зоны
- Число работающих двигателей больше, чем один, используемый для регулирования.

#### Р3.14.2 ФУНКЦИЯ БЛОКИРОВКИ

Блокировки могут использоваться, чтобы передать в систему с несколькими насосами информацию о том, что двигатель не может выполнять задачу, например из-за того, что он удален из системы для технического обслуживания или зашунтирован для ручного управления.

Включите эту функцию для использования блокировок. Выберите необходимые состояния каждого двигателя с помощью дискретных входов (параметры Р3.5.1.25 – Р3.5.1.28). Если вход замкнут (ИСТИНА), двигатель доступен для работы в системе с несколькими насосами, в противном случае логическая схема этой системы не будет



**ПРИМЕР ЛОГИКИ БЛОКИРОВКИ:**

Пусть порядок запуска двигателей определяется последовательностью

**1->2->3->4->5**

Если связь двигателя **3** удалена, т.е. значение параметра P3.5.1.27 установлено на ЛОЖЬ, порядок запуска изменится на:

**1->2->4->5.**

Если двигатель **3** снова введен в работу (значение параметра P3.5.1.27 изменено на ИСТИНУ), система продолжит работу без остановки, и двигатель **3** займет последнее место в последовательности:

**1->2->4->5->3**

После того как система остановится или перейдет в спящий режим, в следующий раз последовательность запуска будет откорректирована и восстановится исходный порядок.

**1->2->3->4->5**

*P3.14.3 ВКЛЮЧЕНИЕ ПРЕОБРАЗОВАТЕЛЯ ЧАСТОТЫ*

Вариант выбора	Название варианта выбора	Описание
0	Не включать	Двигатель 1 (двигатель, подключенный к преобразователю частоты) всегда работает в режиме частотного управления и на него не действуют блокировки.
1	Включать	Все двигатели могут регулироваться и на них воздействуют блокировки.

**СХЕМА СОЕДИНЕНИЙ**

Существует два различных способа выполнения соединений в зависимости от выбора значения этого параметра **0** или **1**.

**Выбор 0, не включать:**

Преобразователь частоты или регулирующий двигатель не включаются в автозамену или логику блокировки. Привод подключен непосредственно к двигателю 1, как показано на Рис. 39 ниже. Остальные двигатели являются подчиненными, они подключаются к сети через контакторы и управляются через реле привода.

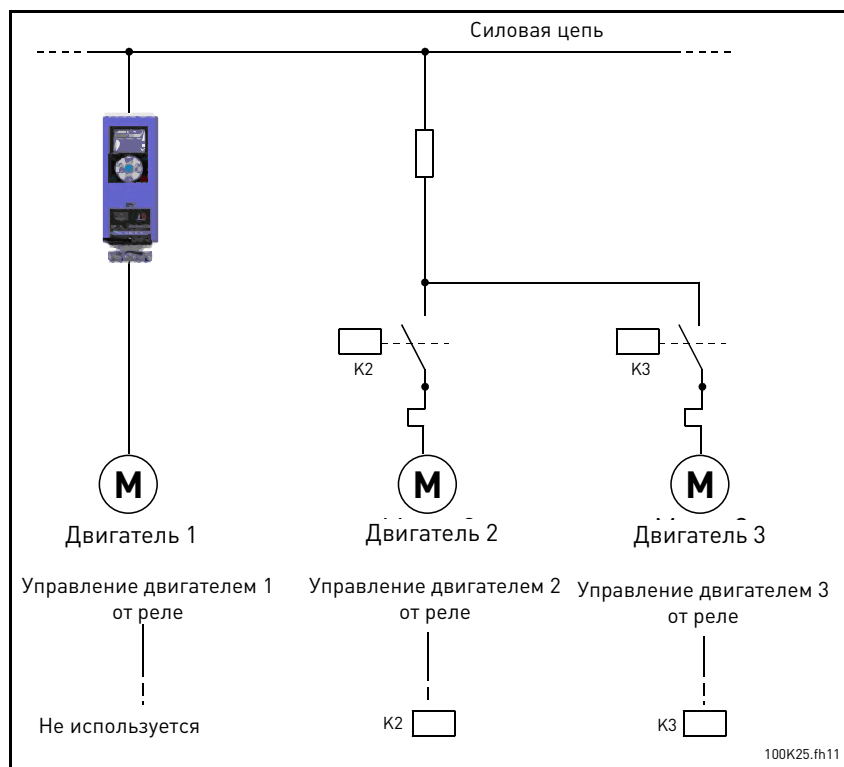


Рис. 39.

**Выбор 1, включать:**

Если регулирующий двигатель должен быть включен в автозамену или в логику блокировки, схема соединений должна соответствовать Рис. 40 ниже.

Каждый двигатель управляется от одного реле, но логика подключения контакторов должна обеспечивать, чтобы первый подключаемый двигатель всегда подключался к приводу, а следующие к сети.

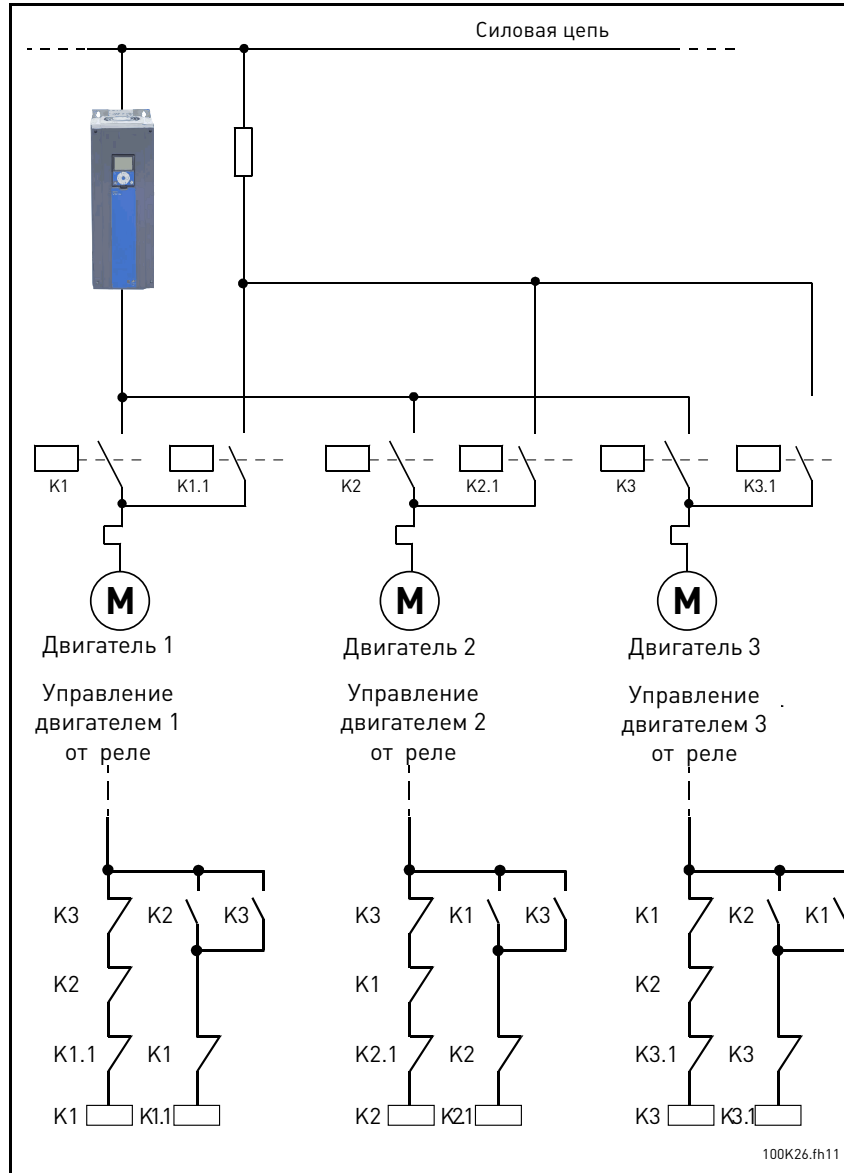


Рис. 40.

Р3.14.4

АВТОЗАМЕНА

Вариант выбора	Название варианта выбора	Описание
0	Не включать	При нормальной работе порядок приоритета/ запуска двигателей всегда определяется последовательностью 1-2-3-4-5. Он может измениться во время работы, если были отключены и снова присоединены блокировки, при этом приоритет/порядок всегда восстанавливается после останова.
1	Включать	Для получения одинакового износа всех двигателей приоритет изменяется в определенные промежутки времени. Промежутки автозамены можно изменять (Р3.14.5). Можно установить предельное число двигателей, которым разрешено работать (Р3.14.7), а также максимальную частоту регулирующего привода, когда выполняется автозамена (Р3.14.6). Если время автозамены Р3.14.5 истекло, а частота и пределы двигателя не достигнуты, автозамена откладывается, пока не будут удовлетворены все условия (это делается, чтобы исключить, например, внезапное падение давления из-за выполнения автозамены в системе, когда насосная станция сильно нагружена).

**ПРИМЕР:**

В последовательности автозамены, после того как была произведена автозамена, двигатель с наибольшим приоритетом становится последним, а остальные двигатели сдвигаются на один шаг.

Порядок запуска/приоритет двигателей: **1->2->3->4->5**

--> Автозамена -->

Порядок запуска/приоритет двигателей: **2->3->4->5->1**

--> Автозамена -->

Порядок запуска/приоритет двигателей: **3->4->5->1->2**

### 3.7 ПРИКЛАДНАЯ ПРОГРАММА ДЛЯ СИСТЕМ ОВКВ – ПОИСК НЕИСПРАВНОСТЕЙ

Когда диагностика управления привода переменного тока выявляет нарушение рабочих условий, привод выдает сообщение, которое можно видеть, например, на дисплее клавиатуры. На дисплее клавиатуры будут отображаться код, название и краткое описание отказа или сигнала тревоги.

Сообщения изменяются, и, соответственно, изменяются необходимые действия. *Отказы* вызывают останов привода и требуют его сброса (переустановки). *Сигналы тревоги* дают информацию о нарушении условий работы, но привод продолжает работать. *Информация* может требовать сброса, но не влияет на функционирование привода.

Для некоторых отказов можно запрограммировать различные реакции системы. См. группу параметров «Защита».

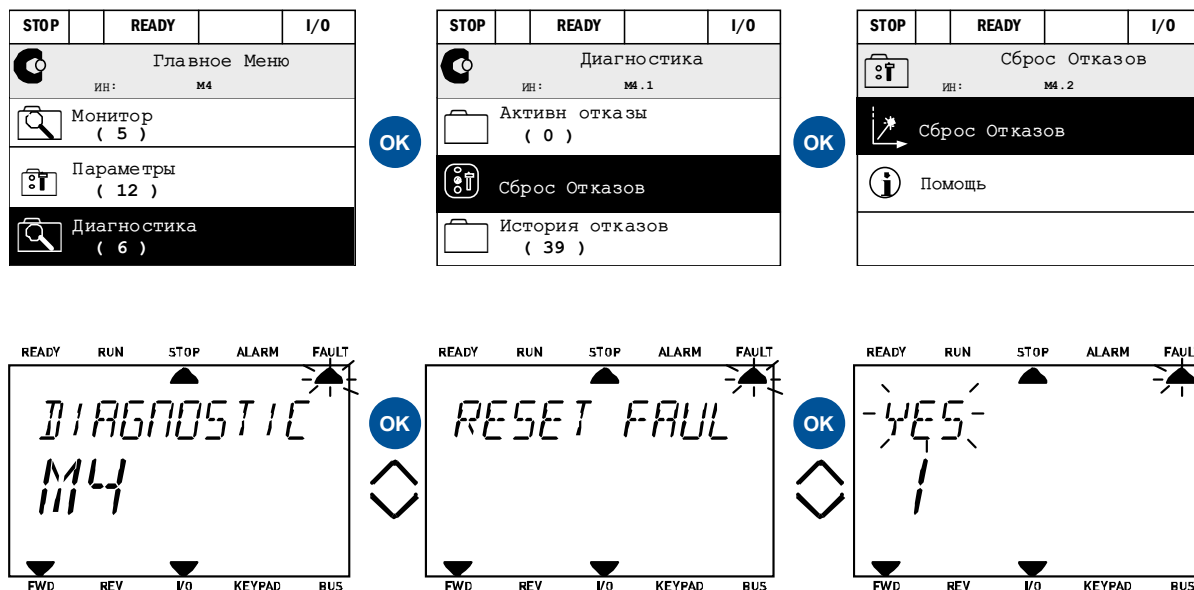
Отказ может быть сброшен путем нажатия кнопки *Reset* (Сброс) на клавиатуре управления или через клемму ввода/вывода. Отказы с отметками времени сохраняются в меню хронологии отказов, где их можно просматривать. В таблице ниже приведены различные коды отказов.

**ПРИМЕЧАНИЕ.** При обращении к дистрибьютору или на завод-изготовитель по поводу отказов обязательно укажите все текстовые сообщения и коды, которые выводятся на дисплей клавиатуры.

#### 3.7.1 ВОЗНИКНОВЕНИЕ ОТКАЗА

Если возник отказ и остановился привод, определите причину отказа, выполните рекомендуемые здесь операции и сбросьте отказ путем

1. длительного (в течение 1с) нажатия на кнопку *Reset* (Сброс) на клавиатуре или
2. войдите в меню *Диагностика* (M4), затем войдите в меню *Сброс отказов* (M4.2) и выберите параметр *Сброс отказов*.
3. **Только для клавиатуры с ЖК-дисплеем:** выберите значение *да* для параметра и нажмите ОК.



### 3.7.2 Хронология отказов

В меню М4.3 Хронология отказов находится до 40 произошедших отказов. О каждом отказе в памяти также содержится дополнительная информация (см. ниже).

STOP	READY	I/O
<b>Диагностика</b> ИН: М4.1		
<b>Активн отказы</b> ( 0 )		
<b>Сброс Отказов</b>		
<b>История отказов</b> ( 39 )		

OK

STOP	READY	I/O
<b>История отказов</b> ИН: М4.3.3		
<b>Внешн Отказ</b> 51 Fault old 891384s		
<b>Внешн Отказ</b> 51 Fault old 871061s		
<b>Устр Удалено</b> 39 Info old 862537s		



STOP	READY	I/O
<b>Устр Удалено</b> ИН: М4.3.3.2		
<b>Код</b>	39	
<b>ИН</b>	380	
<b>Состояние</b>	Info old	
<b>Число</b>	7.12.2009	
<b>ВремяРаботы</b>	04:46:33	
<b>ВремяРаботы</b>	862537s	

READY	RUN	STOP	ALARM	FAULT
FAULT HIST М4.3				
FWD	REV	I/O	KEYPAD	BUS

OK

READY	RUN	STOP	ALARM	FAULT
COMMUNICAT М4.3 1				
FWD	REV	I/O	KEYPAD	BUS

OK

STOP	READY	I/O
<b>Устр Удалено</b> ИН: М4.3.3.2		
<b>Код</b>	39	
<b>ИН</b>	380	
<b>Состояние</b>	Info old	
<b>Число</b>	7.12.2009	
<b>ВремяРаботы</b>	04:46:33	
<b>ВремяРаботы</b>	862537s	

READY	RUN	STOP	ALARM	FAULT
10 1065				
FWD	REV	I/O	KEYPAD	BUS

READY	RUN	STOP	ALARM	FAULT
STATE 2				
FWD	REV	I/O	KEYPAD	BUS

## 3.7.3 Коды отказов

Код отказа	Ид. отказа	Наименование отказа	Возможная причина	Меры по устранению
1	1	Перегрузка по току (неисправна аппаратная часть)	Привод переменного тока обнаружил слишком большой ток ( $>4 \cdot I_{\Sigma}$ ), протекающий по кабелю двигателя: <ul style="list-style-type: none"> <li>резкое и существенное увеличение нагрузки</li> <li>короткое замыкание в кабелях двигателя</li> <li>неподходящий двигатель</li> </ul>	Проверьте нагрузку. Проверьте двигатель. Проверьте кабели и соединения. Выполните проверочный прогон. Проверьте время изменения скорости.
	2	Перегрузка по току (ошибка ПО)		
2	10	Превышение напряжения (неисправна аппаратная часть)	Напряжение звена постоянного тока превысило допустимый предел: <ul style="list-style-type: none"> <li>слишком малое время замедления</li> <li>отключен тормозной прерыватель</li> <li>большие броски напряжения в сети</li> <li>слишком быстрое выполнение последовательности пуска/останова</li> </ul>	Увеличьте время замедления. Подключите тормозной прерыватель или тормозной резистор (поставляются по доп. заказу). Включите регулятор перенапряжения. Проверьте напряжение питания.
	11	Превышение напряжения (ошибка ПО)		
3	20	Замыкание на землю (неисправна аппаратная часть)	При измерении токов обнаружено, что сумма фазных токов двигателя не равна нулю: <ul style="list-style-type: none"> <li>нарушение изоляции кабелей или двигателя</li> </ul>	Проверьте кабели двигателя и двигатель.
	21	Замыкание на землю (ошибка ПО)		
5	40	Выключатель зарядки	Разомкнут выключатель зарядки при поданной команде START (ПУСК): <ul style="list-style-type: none"> <li>сбой в работе</li> <li>отказ компонента</li> </ul>	Сбросьте отказ и перезапустите привод. Если отказ возникает снова, обратитесь к ближайшему дистрибьютору.
7	60	Насыщение	Различные причины: <ul style="list-style-type: none"> <li>неисправный компонент</li> <li>короткое замыкание или перегрузка тормозного резистора</li> </ul>	Невозможно сбросить с клавиатуры. Выключите питание. <b>НЕ ПОДКЛЮЧАЙТЕ ПИТАНИЕ СНОВА!</b> Обратитесь на завод-изготовитель. Если этот отказ появляется одновременно с F1, проверьте кабели двигателя и двигатель.

Код отказа	Ид. отказа	Наименование отказа	Возможная причина	Меры по устранению
8	600	Отказ системы	Нарушена связь между платой управления и блоком питания.	Сбросьте отказ и перезапустите привод. Если отказ возникает снова, обратитесь к ближайшему дистрибьютору.
	602		Сторожевая схема сбросила блок центрального процессора (ЦП)	
	603		Напряжение вспомогательного источника в блоке питания слишком низкое.	
	604		Отказ фазы: напряжение на выходной фазе не соответствует заданию	
	605		Отказ СПЛИС, но подробная информация об отказе отсутствует	
	606		Несовместимость ПО блока управления и блока питания.	Обновить ПО. Если отказ возникает снова, обратитесь к ближайшему дистрибьютору.
	607		Версия ПО не читается. В блоке питания нет ПО.	Обновите ПО блока питания. Если отказ возникает снова, обратитесь к ближайшему дистрибьютору.
	608		Перегрузка ЦП Часть ПО (например, приложение) вызвала перегрузку. Источник ошибки приостановлен.	Сбросьте отказ и перезапустите привод. Если отказ возникает снова, обратитесь к ближайшему дистрибьютору.
	609		Нет доступа к памяти. Например, невозможно вызвать сохраненные переменные.	
	610		Необходимые свойства устройства невозможно прочесть.	
	647		Ошибка ПО	Обновить ПО. Если отказ возникает снова, обратитесь к ближайшему дистрибьютору.
	648		В прикладной программе используется неверный функциональный блок. Несовместимость ПО и прикладной программы.	
	649		Перегрузка ресурсов. Ошибка при загрузке начальных значений параметров. Ошибка при восстановлении параметров. Ошибка при сохранении параметров.	



Код отказа	Ид. отказа	Наименование отказа	Возможная причина	Меры по устранению
9	80	Пониженное напряжение (отказ)	<p>Напряжение звена постоянного тока ниже заданного предела.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Наиболее вероятные причины: слишком низкое напряжение сети</li> <li>• внутренний отказ привода переменного тока</li> <li>• неисправен входной предохранитель</li> <li>• не замкнут внешний ключ заряда</li> </ul> <p><b>ВНИМАНИЕ!</b> Этот отказ включается только если привод в состоянии РАБОТА.</p>	<p>В случае временного отключения напряжения питания сбросьте отказ и перезапустите привод переменного тока. Проверьте напряжение питания. Если оно соответствует норме, произошел внутренний отказ. Обратитесь к ближайшему дистрибьютору.</p>
	81	Пониженное напряжение (сигнал)		
10	91	Входная фаза	Отсутствует входная фаза.	Проверьте напряжение питания, предохранители и кабель.
11	100	Контроль выходных фаз	При измерении тока обнаружено отсутствие тока в одной фазе двигателя.	Проверьте кабель двигателя и двигатель.
12	110	Контроль тормозного прерывателя (неисправна аппаратная часть)	<p>Не установлен тормозной резистор. Обрыв тормозного резистора. Неисправен тормозной прерыватель.</p>	<p>Проверьте тормозной резистор и монтаж кабеля. Если они в порядке, неисправен прерыватель. Обратитесь к ближайшему дистрибьютору.</p>
	111	Сигнал насыщения тормозного прерывателя		
13	120	Пониженная температура привода переменного тока (отказ)	<p>Слишком низкая измеренная температура теплоотвода блока питания или платы. Температура теплоотвода ниже 10°C.</p>	
	121	Пониженная температура привода переменного тока (сигнал)		
14	130	Повышенная температура привода переменного тока (отказ, теплоотвод)	<p>Слишком высокая измеренная температура теплоотвода блока питания или платы. Температура теплоотвода выше 100°C.</p>	<p>Удостоверьтесь, что количество и скорость потока охлаждающего воздуха соответствуют норме. Проверьте отсутствие пыли на теплоотводе. Проверьте температуру окружающего воздуха. Убедитесь в том, что частота коммутации не слишком большая с учетом температуры окружающего воздуха и нагрузки двигателя.</p>
	131	Повышенная температура привода переменного тока (сигнал, теплоотвод)		
	132	Повышенная температура привода переменного тока (отказ, плата)		
	133	Повышенная температура привода переменного тока (сигнал, плата)		

Код отказа	Ид. отказа	Наименование отказа	Возможная причина	Меры по устранению
15	140	Опрокидывание двигателя	Сработала защита от опрокидывания двигателя.	Проверьте двигатель и нагрузку.
16	150	Перегрев двигателя	Двигатель перегружен.	Уменьшите нагрузку двигателя. Если двигатель не перегружен, проверьте параметры тепловой модели.
17	160	Недогрузка двигателя	Недостаточная нагрузка двигателя.	Проверьте нагрузку.
19	180	Перегрузка по мощности (кратковременный контроль)	Мощность привода слишком высока.	Уменьшить нагрузку.
	181	Перегрузка по мощности (длительный контроль)		
25		Отказ управления двигателем	Определение начального угла не выполнено. Комплексный отказ управления двигателем.	
32	312	Вентиляторное охлаждение	Истек срок службы вентилятора.	Замените вентилятор и сбросьте счетчик службы вентилятора.
33		Включение противопожарного режима	Противопожарный режим привода включен. Функции защиты привода не используются.	
37	360	Устройство изменено (того же типа)	Дополнительная плата вставлена в то же гнездо вместо старой. Настройки параметров платы сохранены.	Устройство готово к использованию. Будут использованы старые настройки параметров.
38	370	Устройство изменено (того же типа)	Добавлена дополнительная плата. Дополнительная плата была вставлена в то же гнездо. Настройки параметров платы сохранены.	Устройство готово к использованию. Будут использованы старые настройки параметров.
39	380	Устройство удалено	Дополнительная плата извлечена из гнезда.	Устройство недоступно.
40	390	Неизвестное устройство	Подключено неизвестное устройство (блок питания/доп. плата)	Устройство недоступно.
41	400	Температура IGBT-транзистора	Температура IGBT-транзистора (температура блока + I <sub>2</sub> T) слишком высокая.	Проверьте нагрузку. Уточните типоразмер двигателя. Выполните проверочный прогон.

Код отказа	Ид. отказа	Наименование отказа	Возможная причина	Меры по устранению
43	420	Отказ кодера	Канал А кодера 1 отсутствует.	Проверьте соединения кодера. Проверьте кодер и кабель кодера. Проверьте плату кодера. Проверьте частоту кодера с разомкнутым контуром.
	421		Канал А кодера В отсутствует.	
	422		Оба канала кодера 1 отсутствуют	
	423		Кодер в обратном направлении	
	424		Плата кодера отсутствует	
44	430	Устройство изменено (другого типа)	Дополнительная плата, отличная от старой, вставлена в то же гнездо. Настройки параметров не сохранены.	Установите параметры доп. платы заново.
45	440	Устройство изменено (другого типа)	Добавлена дополнительная плата. Дополнительная плата была вставлена в гнездо, прежде пустое. Настройки параметров не сохранены.	Установите параметры доп. платы заново.
51	1051	Внешний отказ	Дискретный вход.	
52	1052 1352	Нарушена связь с клавиатурой	Разорвана связь между клавиатурой управления и преобразователем частоты.	Проверьте подключение клавиатуры и, если возможно, кабель клавиатуры.
53	1053	Нарушение связи по шине Fieldbus	Нарушена передача данных между управляющим устройством шины и платой на шине Fieldbus.	Проверьте настройку и управляющее устройство Fieldbus.
54	1354	Неисправно гнездо А	Неисправно гнездо или дополнительная плата.	Проверьте плату и гнездо.
	1454	Неисправно гнездо В		
	1654	Неисправно гнездо D		
	1754	Неисправно гнездо E		
65	1065	Нарушена связь с ПК.	Разорвана связь между ПК и преобразователем частоты.	
66	1066	Отказ, формируемый термистором	На входе термистора обнаружено повышение температуры двигателя.	Проверьте охлаждение двигателя и нагрузку. Проверьте подключение термистора (если вход термистора не используется, он должен быть закорочен)

Код отказа	Ид. отказа	Наименование отказа	Возможная причина	Меры по устранению
69	1310	Ошибка отображения данных шины Fieldbus	Для значений отображения данных процесса, выводимых на шину Fieldbus, используется несуществующий идентификационный номер.	Проверьте параметры в меню отображения данных шины Fieldbus (раздел 3.5.8).
	1311		Невозможно преобразовать одно или несколько значений для отображения данных процесса, выводимых на шину Fieldbus.	Возможно, отображаемые значения имеют неопределенный тип. Проверьте параметры в меню отображения данных шины Fieldbus (раздел 3.5.8).
	1312		Переполнение при отображении и преобразовании значений для вывода данных процесса на шину Fieldbus (16-разрядн.).	
101	1101	Отказ контроля технологического процесса (ПИД-регулятор 1)	ПИД-регулятор: обратная связь выходит за пределы контроля (и задержки, если установлена).	
105	1105	Отказ контроля технологического процесса (ПИД-регулятор 2)	ПИД-регулятор: обратная связь выходит за пределы контроля (и задержки, если установлена).	

Таблица 57. Коды и описания неисправностей

# VACON

DRIVEN BY DRIVES

Find your nearest Vacon office  
on the Internet at:

[www.vacon.com](http://www.vacon.com)

Document ID:



Manual authoring:  
[documentation@vacon.com](mailto:documentation@vacon.com)

Vacon Plc.  
Runsorintie 7  
65380 Vaasa  
Finland

Subject to change without prior notice  
© 2011 Vacon Plc.

Order code:



Rev. E