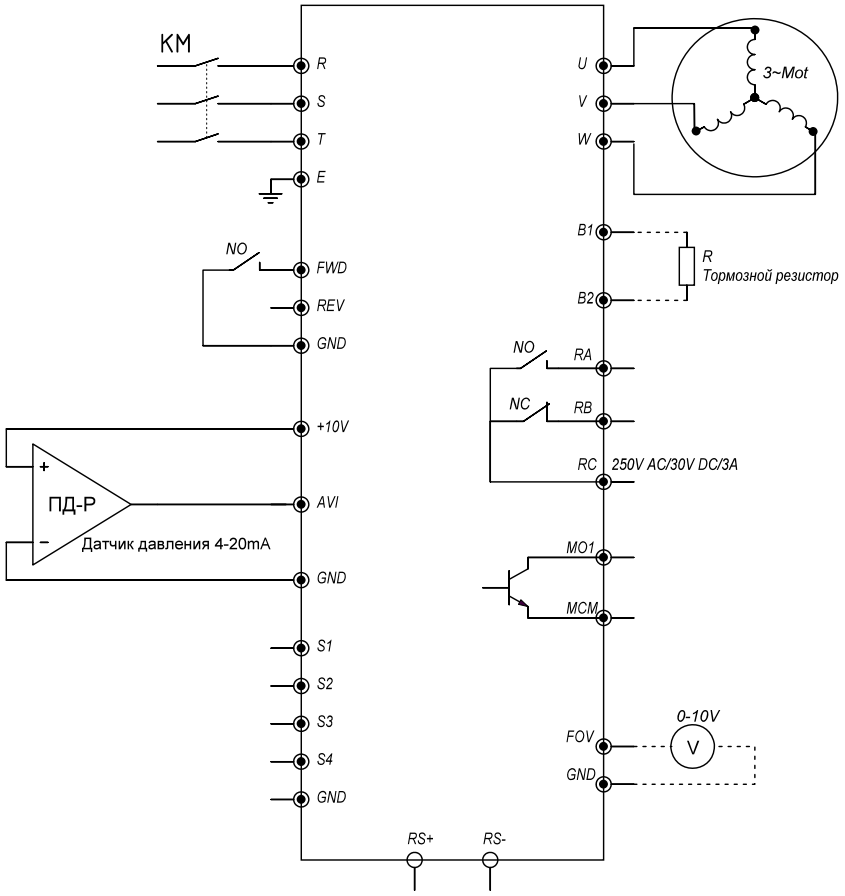
Преобразователи IDS-Drive серии "Z"

PID-регулирование. Базовые настройки.



P117 = 08	Сброс на заводские установки
P101 = 0	Задание частоты с клавиатуры
P102 = 1	управление с внешних входов (Между FWD и GND подключить тумблер с замыкающим контактом (с фиксацией). Программирование производить при РАЗОМКНУТОМ тумблере).
P103 = 0	Кнопка СТОП не задействована
P104 = 0	Реверс запрещён
P105 = 50,0 Гц	Максимальная рабочая частота
P106 = 0,0 Гц	Мин. рабочая частота
P115 = *	Несущая частота (читайте инструкцию)
P209 = 380 В	Номинальное напряжение
P210 = *	Номинальный ток (с шильдика двигателя)
P211 = *	Ток холостого хода (2/3 номинального тока)
P212 = *	Номинальная скорость вращения (с шильдика двигателя)
P213 = *	Число полюсов (с шильдика двигателя)
P215 = 50 Гц	Номинальная частота электродвигателя
P300 = 1v	Минимальное напряжение входа AV
P301 = 5v	Максимальное напряжение входа AV
P303 = 4	Минимальный ток входа AI
P304 = 20	Минимальный ток входа AI
P600 = 1	ПИД включен (или 2 если нужно управлять включением ПИД через входа)
P601 = 0	Отрицательная обратная связь ПИД
P602 = 0	Источник задания ПИД; числовое значение с клавиатуры
P603 = 2	Обратная связь ПИД; FIC (AVI) ; 4-20 mA. Переключатель в положении «I».
P604 = 0-100%	Уставка ПИД (100% = макс. давлению датчика)
P614* *	ПИД значение показа (используется для отображения обр. связи в БАРАХ или АТМ.)
P615* *	ПИД-показ: число знаков до запятой
P616* *	ПИД-показ: число знаков после запятой
P007* чтение	ПИД-показ
P619 0	ПИД работает всегда после запуска

						ООО «ТД ИПИС»	Лист
Изм.	Кол.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата		1