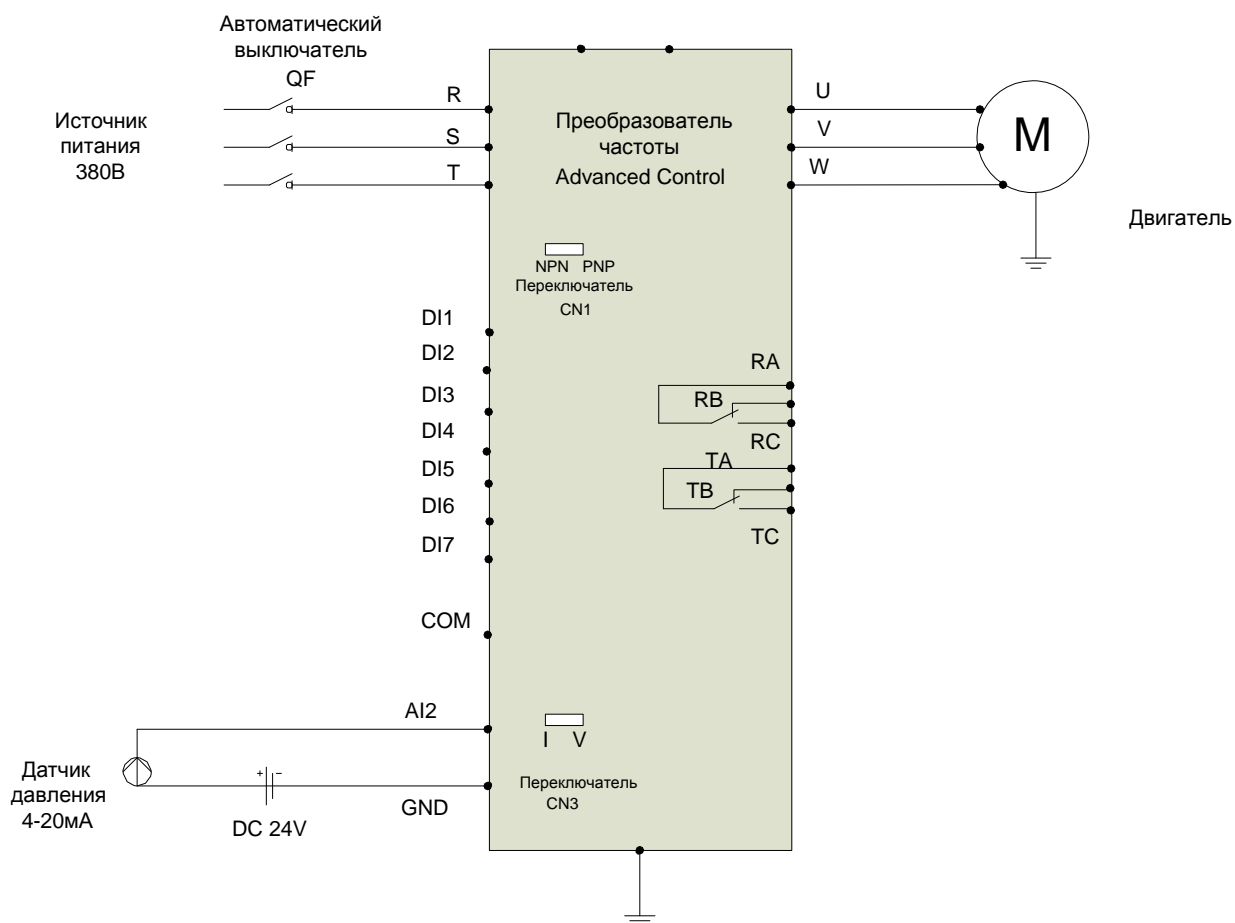


Пример насосного применения преобразователя частоты серии M420 с управлением ПИД



Алгоритм настройки ПИД регулирования для серии M420

F4-01 Мощность двигателя

F4-04 Ток двигателя

F4-06 Скорость вращения двигателя

F0-01=1

F0-03=2

F0-04=0

F0-06=6

F2-00=2

F5-20=2.00

F7-29=2049 Индикация: частота вращения и поддерживаемое давление (переключается «SHIFT»)

F7-30=257

FA-00=0

FA-01= (--60--) % Значение поддерживаемого давления в водопроводе

FA-03=1 К клемме «AI2» подключить датчик давления (4-20 мА) и переключить перемычку CN3 на I (налево)

FA-05= (--100--) Верхний предел масштаба отображения измерения датчика давления

FA-06=60 Усиление P

FA-07=0.5 Время интегрирования I

FA-13=1.0 Защита от обрыва линии связи датчика давления (Err29)

FA-14= Задержка срабатывания защиты от обрыва

F0-18=25 Нижняя частота (вход в спящий режим)

F7-17=1

F7-19=30s Время задержки при входе в спящий режим

F7-37=1

F7-38=3% Разница давлений при выходе из спящего режима

F1-19=2 Перезапуск при прерывании питания

F1-20=1s

F1-21=1s