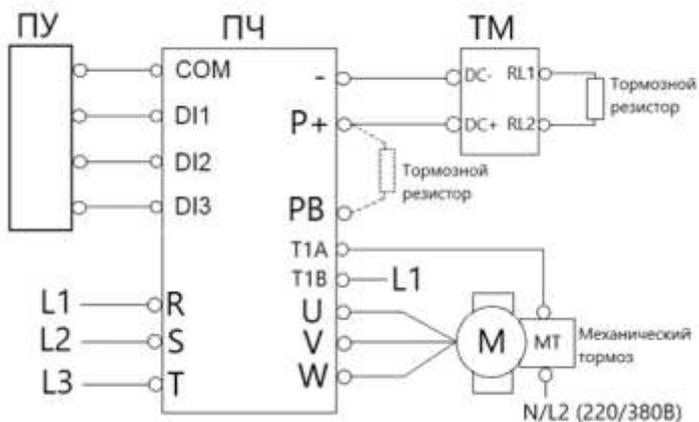


Настройка преобразователя частоты для тельфера/мостового крана

1. Схема подключения преобразователя частоты серии FCI



ПУ – пульт управления краном

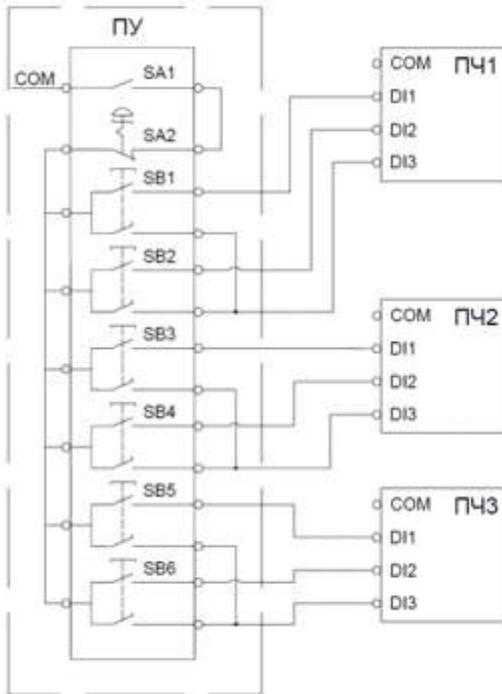
ПЧ – преобразователь частоты

ТМ – тормозной модуль

М – электродвигатель

MT – электропривод механического тормоза

2. Схема подключения пульта управления краном к преобразователю частоты серии FCI



- ПУ – пульт управления краном
 ПЧ1; ПЧ2; ПЧ3 – преобразователь частоты
 SA1 – выключатель пульта управления краном
 SA2 – аварийный выключатель
 SB1...SB6 – кнопки с двойным нажатием
 SB1, SB2 – управление приводом подъема/опускания груза
 SB3, SB4 – управление приводом перемещения каретки
 SB5, SB6 – управление приводом перемещения тельфера/мостового крана

3. Настройка преобразователя частоты

Функц-ый код	Название функции	Значение	Описание
P0.0.02	Режим управления	1	1 -Векторный без обратной связи 2 – Векторный с обратной связью (энкодер)
P0.0.03	Вариант работы в режиме управления	1	0 – Управление запуском/остановом с панели ПЧ 1 – Управление запуском/остановом с клемм ПЧ 2 – Управление запуском/остановом по сетевому протоколу
P0.0.04	Вариант источника частоты	6	6 – Многоступенчатое задание скорости с клемм ПЧ
P0.0.11	Время разгона	5.0	Время ускорения от 0 Гц до максимальной частоты, установленной в параметре P0.0.07. Время разгона устанавливается исходя из характеристик оборудования в секундах.
P0.0.12	Время замедления	5.0	Время замедления (торможения) от максимальной частоты P0.0.07 до 0 Гц,. Время замедления устанавливается исходя из характеристик оборудования в секундах.
P1.0.12	Частота запуска	0.00	Частота с которой начинает работать преобразователь частоты. В векторном режиме без обратной связи, момент на валу электродвигателя достигает 150%, только начиная с частоты работы 0.5 Гц. Для избежание «просадки» груза рекомендуется установить частоту запуска в диапазоне 0.5-4.0 Гц.
P1.0.17	Начальная частота торможения постоянным током при останове	20.0	Настройка предназначена для электродвигателей без энкодера оборудованных механическим тормозом. Во избежание «проседания» груза во время останова, необходимо удерживать груз до момента наложения механического тормоза. Пример расчета частоты и времени ожидания: Необходимо начать удерживать электродвигатель постоянным током начиная с 5Гц. Минимальная рабочая частота 30 Гц. (P3.0.03). Время замедления Tз = 5 сек. (P0.0.12). Начальная частота торможения Fн < P3.0.03 = 20Гц. Время ожидания Tо = Tз/P0.0.07*(Fн-5Гц) = 5/50*(20-5) = 1.5 сек.
P1.0.18	Время ожидания торможения постоянным током при останове	1.5	

Функц-ый код	Название функции	Значение	Описание
P1.0.19	Постоянный ток торможения при останове	80	Ток удержания электродвигателя в % от номинального тока P0.0.17
P1.0.20	Время торможения постоянным током при останове	0.6	Время удержания электродвигателя постоянным током до наложения механического тормоза
P2.0.01	Функция клеммы DI1	1	Вращение ВПЕРЕД /Подъем
P2.0.02	Функция клеммы DI2	2	Вращение НАЗАД /Опускание
P2.0.02	Функция клеммы DI3	9	9 – Клемма 1 многоступенчатой команды. (Включение второй скорости при двойном нажатии кнопки SBx)
P3.0.03	Команда фазы 0	60 %	Задание первой скорости, устанавливается в % от максимальной частоты P0.0.07
P3.0.05	Команда фазы 1	100 %	Задание второй скорости, устанавливается в % от максимальной частоты P0.0.07