

7.2 Начальный пуск

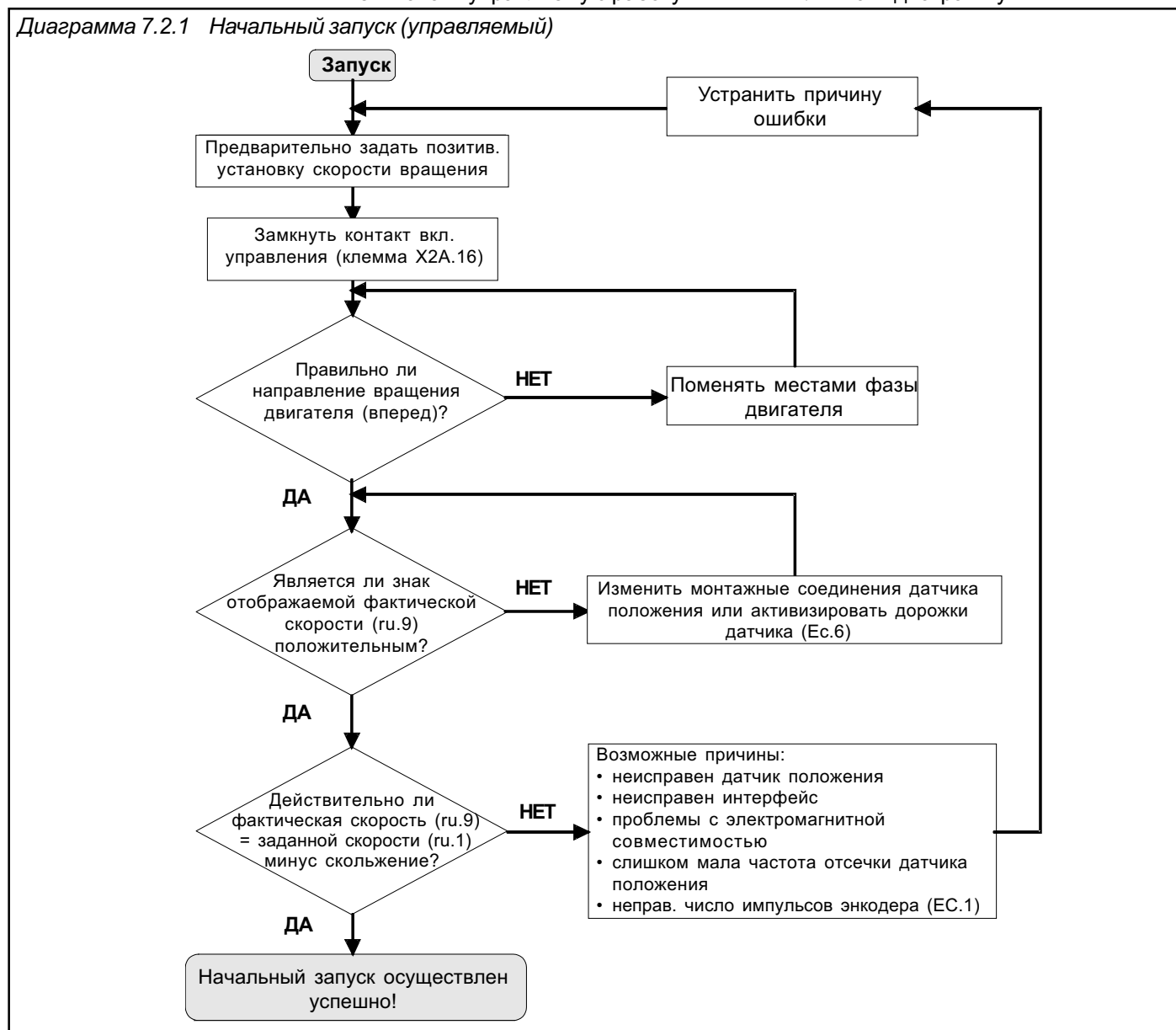
После выполнения всех подготовительных мероприятий преобразователь KEB COMBIVERT F5 может быть включен.

7.2.1 Пуск F5-MULTI

Для начального управляемого (без обратной связи) пуска преобразователя KEB COMBIVERT F5-MULTI необходимо сделать следующее:

- | | | |
|--|---|---|
| 1. Разомкнуть контакт включения управления (клемма X2A.16) | ⇒ | Преобразователь в состоянии "noP" |
| 2. Выбрать управляемую операцию | ⇒ | Параметр CS.0 = 0 |
| 3. Ввести данные двигателя | ⇒ | Параметры dr.0...dr.5 |
| 4. Инициировать данные двигателя | ⇒ | Параметр Fr.10 = 1 или 2 |
| 5. Ввести необходимый буст | ⇒ | Параметр uF.1 |
| 6. Ввести количество инкрементов энкодера (inc/r) | ⇒ | Параметр Ec.1 |
| 7. Не производить отсечку частоты энкодера и интерфейса | ⇒ | $f_{\text{limit}} > \text{инкременты} * n_{\text{max}} / 60 \text{Гц}$
напр., энкодер. (инкр/p): 2500
макс. уставка скорости: 3000
$f_{\text{limit}} > 125 \text{кГц}$ |
| 8. Начать управляемую работу | ⇒ | см. диаграмму |

Диаграмма 7.2.1 Начальный запуск (управляемый)



7.2.2 Пуск F5-SERVO

Прежде чем задействовать KEB COMBIVERT F5-SERVO в работу, необходимо настроить регулятор скорости. Используя программное обеспечение KEV COMBIVIS, можно записать команду передачи управления. Регулятор скорости может быть отрегулирован, используя примеры на следующей странице.

- Установить COMBIVIS в ПК и запустить. Выбрать и запустить программу SCOPE.
- ввести в SCOPE ПАРАМЕТРЫ:

Режим работы:	автономный (off-line)
Привязка ко времени:	2 мсек
Позиция устройства запуска:	5%
Режим работы устройства запуска:	4:I5
Канал A:	ru.04 заданная скорость
Канал B:	ru.07 фактическая скорость
- Войти в рабочий режим SCOPE, откалибровать каналы и установить привязку по времени (напр., 50 мсек/DIV)
- Включить разблокировку управления X2A.16
- Установить фиксированную скорость (напр., 50% номинальная, 5 В на аналоговом входе X2A.1, X2A.2)
- Активизировать фиксированную скорость с помощью программируемого входа; KEV COMBIVERT осуществит ступенчатое изменение уставки.
- Данные последовательно считываются с помощью SCOPE, записанные ступенчатые изменения сравниваются с примерами на следующей странице и осуществляется подстройка регулятора скорости.
- Повторять ступенчатое изменение и запись до тех пор, пока не будут найдены первая удовлетворительная реакция и оптимальная настройка регулятора скорости.
- Грубая настройка регулятора скорости без использования SCOPE:
- Увеличить Р-составляющую до предела стабильности (система начнет осциллировать) и затем уменьшить на 30%
- Повторить такую же процедуру с I-составляющей.