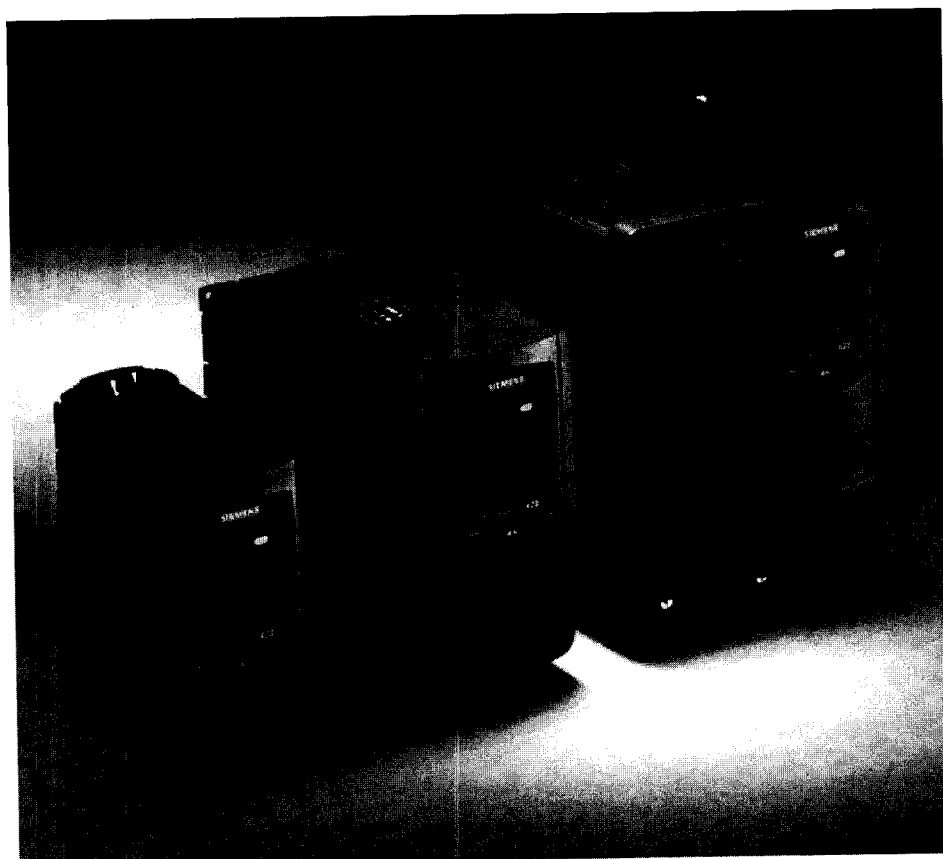


# SIEMENS

## MICROMASTER 420

Руководство по эксплуатации

Издание A1



Документация пользователя

**ВНИМАНИЕ**

**В настоящее время не все преобразователи имеют сертификат соответствия стандартам UL.**

**Получение сертификата UL и соответствующей маркировки обусловлено проведением испытаний.**

**Для изделий, внесенных в перечень соответствующих стандартам UL присваивается следующая маркировка:**



# SIEMENS

## MICROMASTER 420

Руководство по эксплуатации  
Документация пользователя

Действительно для

Тип преобразователя  
MICROMASTER 420

исполнение регулирования  
сентябрь 2000

Издание A1

Обзор	1
Монтаж, инсталляция	2
Ввод в эксплуатацию	3
Применение MICROMASTER 420	4
Системные параметры	5
Устранение неисправностей	6
MICROMASTER 420 Технические данные	7
Дополнительные сведения	8
Приложения	A B C D E F G H
Оглавление	

Дополнительная информация доступна в Internet:  
<http://www.siemens.de/micromaster>

Качество программного обеспечения и обучения фирмы Siemens соответствует DIN ISO 9001, Рег. номер 2160-01

Размножение, передача или использование этой инструкции или ее содержания допускается только с письменного разрешения. В противном случае возмещается ущерб. Siemens оставляет за собой все права, включая возникающие при выдаче патентов или регистрации товарных образцов или конструкций.

© Siemens AG 2000. Все права зарегистрированы.

MICROMASTER ® - зарегистрированный товарный знак фирмы Siemens.

В случае необходимости в распоряжении имеются другие функции, не описанные в настоящем документе. Этот факт не обуславливает обязанность предоставлять такие функции в новых преобразователях или при обслуживании.

Соответствие содержания этого документа с описаниями аппаратного и программного обеспечения проверено. Тем не менее возможны отклонения; гарантии полного соответствия не предоставляется. Содержащаяся в этом документе информация регулярно пересматривается и при необходимости изменяется в следующих изданиях. Предложения по улучшению содержания документа будут приняты с благодарностью.

Документация Siemens печатается на бумаге, не содержащей хлора, получаемой из контролируемых лесопосадок. Печать и переплет проводятся без растворителей.

Документация может изменяться без предварительного уведомления.

---

Заказной номер: 6SE6400-5AA00-0AP0  
Напечатано в России

Siemens-Aktiengesellschaft.

## Предисловие

### Документация пользователя



---

#### **Предупреждение**

Перед инсталляцией и вводом в эксплуатацию все без исключения требования безопасности и предупреждения и все имеющиеся в преобразователях предупредительные знаки должны быть тщательно изучены. Внимание! Предупредительные знаки должны быть читаемыми, а поврежденные и недостающие этикетки необходимо заменить.

---

Документация для MICROMASTER состоит из трех частей:

- **Краткие сведения**  
Краткие сведения изложены так, что их пользователю обеспечивается быстрый доступ ко всем базовым сведениям, которые необходимы для инсталляции и наладки MICROMASTER 420 в работе.
- **Руководство по эксплуатации**  
Руководство по эксплуатации дает конкретную информацию для инсталляции и эксплуатации MICROMASTER 420. Руководство по эксплуатации предоставляет описания параметров для специфических функций MICROMASTER 420, необходимых пользователю.
- **Справочник**  
Справочник содержит подробные сведения о всех технических темах в связи с преобразователями MICROMASTER 420.

Относительно дальнейшей информации о публикациях по теме MICROMASTER 420 и сведений о прочих новостях в области MICROMASTER пожалуйста свяжитесь с бюро Siemens или посетите нас в интернете:  
<http://www.siemens.de/micromaster>.

## Определения понятий и предупреждения



### Опасность

Надпись "Опасность" в этом документе и на предупредительных знаках в преобразователе означает, что пренебрежение мерами предосторожности может вызвать смерть, тяжелые телесные повреждения или нанести значительный материальный ущерб.



### Предупреждение

Надпись "Предупреждение" в этом документе и на предупредительных знаках в преобразователе означает, что пренебрежение мерами предосторожности может вызвать смерть, тяжелые телесные повреждения или нанести значительный материальный ущерб.



### Предостережение

Надпись "Осторожно" в этом документе и на предупредительных знаках в преобразователе означает, что пренебрежение мерами предосторожности может вызвать легкие телесные повреждения или нанести материальный ущерб.

### Указания

Надпись "Указания" в этом документе означает важную информацию о преобразователе или подчеркивает необходимость повышенного внимания к данной части документа.

### Квалифицированный персонал

Понятие "Квалифицированный персонал" в данном руководстве по эксплуатации и на этикетках преобразователей указывает лицо, которому доверены работы по установке, монтажу, вводу в эксплуатацию и обслуживанию устройства и которое ознакомлено с техникой безопасного проведения работ.

Это лицо должно обладать следующими квалификационными навыками:

1. Быть обученным и правомочным включать, выключать, разблокировать электрические установки, заземлять и снабжать их предупредительными знаками соответственно установленным указаниям безопасности.
2. Быть обученным соответственно действующим правилам техники безопасности правильному уходу и применению средств защиты.
3. Быть обученным оказывать первую помощь.

### Применение исключительно для указанных целей

Устройства могут применяться только для упомянутых в руководстве целей и только в сочетании с устройствами и компонентами, которые рекомендованы и разрешены фирмой Siemens.

### Контактный адрес

Если при чтении этого руководства возникают вопросы или трудности, свяжитесь, пожалуйста, с компетентным бюро Siemens по адресу, указанному в конце руководства.

## Инструкции по безопасности

Нижеследующие предупреждения, предписания и указания предусмотрены для безопасности пользователя, а также как вспомогательное средство для предотвращения повреждений изделия или составных частей присоединенных машин. В этом разделе изложены предупреждения, предписания и указания, установленные для работы с преобразователем MICROMASTER 420, классифицированные как **общие, транспортировка и хранение, ввод в эксплуатацию, эксплуатация, ремонт, демонтаж и утилизация отходов.**

**Специфические предупреждения, предписания и указания**, которые действительно для определенных видов деятельности, приводятся в начале каждой главы и повторяются или дополняются в пределах этих глав в важных критических местах.

**Пожалуйста, тщательно изучите эти сведения, так как это обуславливает Вашу личную безопасность и долговечность работы преобразователей MICROMASTER 420 и подключенных к ним устройств.**

### Общие указания



#### Предупреждение

- Данное устройство вырабатывает опасные напряжения и управляет вращающимися механическими частями, которые являются источниками опасности. Неуважение к предупреждениям или неподчинение указанным в этом руководстве предписаниям может вызвать опасность для жизни, тяжелое телесное повреждение или серьезный материальный ущерб.
- Только соответствующий квалифицированный персонал может работать с этими устройствами и только после того, как ознакомится со всеми указаниями по безопасности, инсталляции, эксплуатации и указаниями по обслуживанию, которые изложены в этом руководстве. Успешная и безопасная эксплуатация устройства зависит от его правильного использования, инсталляции, обслуживания и ухода.
- Электрическое напряжение опасно. Конденсаторы цепи постоянного промежуточного тока остаются еще заряженными в течение 5 минут после выключения напряжения питания. Открытие устройства до истечения 5 минут после выключения напряжения питания недопустимо.



#### Осторожно

- Необходимо предотвратить доступ детей и посторонних к устройству или в близости!
- Устройство может использоваться только для указанных производителем целей. Недопустимые изменения и применение запасных частей и оснастки, не изготавливаемых или не рекомендуемых производителем устройства, могут стать причиной пожаров, поражений электрическим током или травм.

#### Указания

- Данное руководство по эксплуатации должно храниться вблизи от устройства в хорошо доступном месте и предоставляются всем пользователям.
- Если должны быть предприняты измерения или проверки на включенном под напряжение устройстве, то следует соблюдать положения безопасности согласно Safety Code VBG 4.0, в частности § 8 "Допустимые отклонения при работе в установках под напряжением". При этом должны применяться соответствующие электронные вспомогательные средства.
- Перед инсталляцией и вводом в эксплуатацию тщательно изучите эти защитные указания и предупреждения, а также все предупредительные этикетки и знаки, имеющиеся в устройстве. Внимание, предупредительные этикетки должны быть читаемыми, а недостающие или поврежденные при необходимости должны быть заменены.

## Транспортировка и хранение



### Предупреждение

- Для правильной и безопасной эксплуатации устройства очень важными являются правильная транспортировка, складирование, монтаж и крепление, а также тщательное обслуживание и уход.



### Предостережение

- Преобразователь должен при транспортировке и складировании защищаться от механических ударов и вибраций. Необходима также защита от попадания воды (дождя) и воздействия недопустимых температур (см. таблицу на странице 95).

## Ввод в эксплуатацию



### Предупреждения

- Работы, проводимые с прибором или установкой неквалифицированным персоналом или игнорирование предупреждений могут привести к тяжелым телесным повреждениям или большому материальному ущербу. Работы с прибором или установкой должны вестись только подготовленным квалифицированным персоналом, обученным наладке, инсталляции, вводу в эксплуатацию и обслуживанию изделия.
- Допустимы только жесткие присоединения к сети. Устройство должно быть заземлено (IEC 536, класс 1, NEC и другие специальные нормы).
- Если должны использоваться устройства защитного отключения по току утечки (FSI), должен применяться тип В.
- Машины с питанием от 3-х фазной сети, которые оснащены фильтрами защиты от влияния на сеть (EMV-ФИЛЬТРАЦИЕЙ), не могут подсоединяться с сетью через выключатель защиты от замыкания на землю (см. DIN VDE 0160, часть 6.5).
- Следующие клеммы находятся под опасными напряжениями, даже если преобразователь не работает:
  - Клеммы источника питания L/L1, N/L2, L3,
  - Клеммы двигателя U, V, W, DC+, DC-.



### Предостережение

- Присоединение проводов сети, двигателя и системы управления к преобразователю должно производиться согласно рисункам 2-4 на странице 25, чтобы снизить индуктивные и емкостные помехи, влияющие на правильное функционирование преобразователя.



## Управление



### Предупреждения

- Преобразователь MICROMASTER работает с высокими напряжениями.
- При работе электрических устройств в определенных частях устройства неизбежно возникают опасные напряжения.
- Устройства экстренной остановки согласно EN 60204 IEC 204 (VDE 0113) должны оставаться дееспособным во всех режимах устройства управления. Возврат устройства экстренной остановки в исходное положение не должно приводить к неконтролируемому или нерегулируемому повторному включению.
- В случаях, в которые короткие замыкания в устройстве управления приводят к значительному материальному ущербу или к тяжелым телесным повреждениям (то есть потенциально опасных коротких замыканий), должны предусматриваться дополнительные мероприятия или устройства, для того, чтобы гарантировать или обеспечивать принудительно безопасную работу, даже, если короткое замыкание произошло (например, независимые концевые выключатели, механические блокировки, и т.д.).
- Определенные параметры настройки могут вызывать повторный запуск преобразователя после пропадания напряжения питания.
- Устройство может обеспечивать внутреннюю защиту от перегрузки электродвигателя согласно стандарту UL508C, Раздел 42. См. P0610 (уровень 3) и P0335. Защита от перегрузки электродвигателя может также осуществляться при помощи внешнего PTC терморезистора, подключаемого на цифровой вход.  
Устройство предназначено для применения в цепях, которые могут пропускать симметричный ток (действующий) до 10.000 Ампер, при максимальном напряжении до 230/460 V, если ток можно отключить инерционными плавкими предохранителями (см. таблицу на странице 93).
- Устройство не может использоваться как устройство экстренной аварийной остановки (см. EN 60204, 9.2.5.4)

## Ремонт



### Предупреждение

- Ремонт устройства может производиться только в сервисных центрах и ремонтными мастерскими Сименс, получившими разрешения от Сименс или квалифицированным персоналом, ознакомленным со всеми предупреждениями и способами обслуживания, изложенными в данном руководстве.
- При необходимости поврежденные части или элементы должны заменяться частями, указанными в перечне запасных частей.

## Демонтаж и утилизация отходов

### Указания

- Упаковка преобразователей может использоваться повторно. Пожалуйста, сохраняйте упаковку для дальнейшего применения или для обратной отправки производителю.
- Легко разбираемые винтовые и защелкивающиеся соединения делают возможным разборку устройства на отдельные части. Эти части могут быть переработаны. Пожалуйста, утилизируйте отходы в соответствии с местными нормами или отправляйте назад производителю.



## Содержание

1	Обзор.....	15
	1.1 The MICROMASTER 420.....	16
	1.2 Примечания.....	16
2	Инсталляция.....	17
	2.1 Общие замечания.....	18
	2.2 Условия работы.....	19
	2.3 Механическая установка.....	20
	2.4 Электрические подключения.....	21
3	Ввод в эксплуатацию.....	27
	3.1 Передняя панель MICROMASTER 420.....	29
	3.2 Общее управление.....	34
4	Использование MICROMASTER 420.....	37
	4.1 Задание частоты.....	38
	4.2 Источники команд (P0700).....	38
	4.3 Отключение и функции торможения.....	39
	4.4 Режимы управления (P1300).....	40
	4.5 Сбои и предупреждения.....	40
5	Системные параметры.....	41
	5.1 Обзор системных параметров MICROMASTER.....	42
	5.2 Введение в системные параметры MICROMASTER.....	43
	5.3 Системные параметры и определение.....	48
6	Устранение ошибок.....	91
	6.1 Устранение ошибок с пульта отображения состояния.....	92
	6.2 Устранение ошибок с базовой операторской панели.....	93
	6.3 Коды сбоев MICROMASTER 420.....	94
7	MICROMASTER 420 Технических данных.....	99
8	Дополнительная информация.....	103
	8.1 Поставляемые опции.....	104
	8.2 Электромагнитная совместимость (EMC).....	104

A - Замена операторской панели.....	109
B - Съем крышек типоразмера А.....	111
C - Съем крышек типоразмера В и С.....	113
D - Съем "Y" крышек конструктива габарита А.....	115
E - Съем "Y"крышек конструктива габарита В и С.....	117
F - Установки параметров пользователя.....	119
G - Применяемые нормы.....	121
H - Список сокращений.....	123
Приложения.....	125

## Перечень иллюстрации

Рисунок 2-1 Крепежные отверстия MICROMASTER 420 .....	20
Рисунок 2-2 Присоединительные зажимы MICROMASTER 420 .....	23
Рисунок 2-3 Подключение электродвигателя и сети.....	23
Рисунок 2-4 Указания по монтажу проводов для минимизации электромагнитных помех.....	25
Рисунок 3-1 Внешние панели, поставляемые для преобразователей MICROMASTER 420.....	29
Рисунок 3-2 Базовое обслуживание с SDP.....	30
Рисунок 3-3 Кнопки базовой панели обслуживания.....	31
Рисунок 3-4 Изменение параметров с помощью BOP .....	32
Рисунок 3-5 Пример типовой таблички электродвигателя .....	33
Рисунок 3-6 Структурная схема преобразователя.....	36

## Перечень таблиц

Таблица 3-1 предустановки для работы с дисплеем состояния.....	29
Таблица 3-3 предустановки для обслуживания с помощью BOP .....	30
Таблица 6-1 Состояния преобразователя, отображаемые светодиодами на SDP .....	92
Таблица 6-2 Коды ошибок MICROMASTER 420 .....	94
Таблица 6-3 Коды предупреждений MICROMASTER 420 .....	96
Таблица 7-1 MICROMASTER 420 - Технические данные .....	99
Таблица 7-2 MICROMASTER-Данные о мощности.....	101
Таблица 8-1 Класс 1 - Общее промышленное применение.....	105
Таблица 8-2 Класс 2 - Промышленное применение с фильтрами.....	105
Таблица 8-3 Класс 3 - Фильтры для жилья, коммерческих применений и легкой промышленности.....	106
Таблица 8-4 Таблица соответствия .....	107
Таблица F-1 Установки параметров пользователя .....	119



# 1 Обзор

Эта глава содержит:

Описание наиболее важных свойств серии MICROMASTER 420.	
1.1 MICROMASTER 420.....	16
1.2 Свойства .....	16

## 1.1 MICROMASTER 420

Преобразователи MICROMASTER 420 являются серийными преобразователями для регулирования трехфазных электродвигателей. Отдельные поставляемые модели имеют диапазон мощностей 120 Вт при однофазном входе до 11 кВт при трехфазном входе.

Преобразователи оснащены микропроцессорной системой управления и используют самые современные технологии с IGBT - транзисторами (Insulated Gate Bipolar Transistor = биполярный транзистор с изолированным затвором). Вследствие этого они надежны и разнообразны. Оригинальный способ широтноимпульсной модуляции с выбором частоты коммутации дает возможность бесшумной работы электродвигателя. Обширные функции защиты обеспечивают эффективную защиту преобразователя и электродвигателя.

MICROMASTER 420 с заводскими предустановками является идеальным для широкой области простых применений регулирования скорости. MICROMASTER 420 может также использоваться для более требовательных к регулированию скорости электродвигателя применений при помощи обширного списка параметров.

MICROMASTER 420 может применяться как индивидуально, так и интегрироваться в системы автоматизации.

## 1.2 Свойства

### Основные характеристики

- Легко устанавливать, параметризовать и пускать в эксплуатацию
- Короткое и повторяемое время реакции на сигналы управления
- Обширный ассортимент параметров, которые дают возможность конфигурирования для широких областей применения.
- Простое присоединение проводов
- Модульная конструкция для очень гибкой конфигурации
- Высокая частота коммутации для бесшумной работы электродвигателя
- Внешние опции для обмена данными с компьютером, базовая панель обслуживания (BOP), комфортная панель оператора (AOP) и модули передачи данных по шине Profibus.

### Функциональные особенности

- Поток-токовое регулирование (FCC) для улучшения динамических характеристик и повышения качества регулирования электродвигателя
- Быстрое токоограничение (FCL) для работы с переключаемой механикой
- Встроенное динамическое торможение постоянным током
- Объединенное торможение для улучшения возможностей торможения
- Времена ускорения и торможения с программируемым сглаживанием
- Регулирование с пропорционально-интегральными функциями (PI)

### Особенности защиты

- Совершенная защита электродвигателя и преобразователя
- Защита от перенапряжений и пониженных напряжений
- Защита преобразователя от перегрева
- Защита от замыкания на землю
- Защита от короткого замыкания
- Защита от перегрева двигателя по джоулевым потерям I<sup>2</sup> t



## 2 Инсталляция

### Эта глава содержит:

Общие данные по инсталляции  
Габариты преобразователей  
Нормы монтажа для минимизации влияния  
электромагнитных помех  
Особенности электрической инсталляции

2.1 Общие замечания.....	18
2.2 Условия применения.....	19
2.3 Механическое подсоединение.....	20
2.4 Электрическое подключение.....	21



### Предупреждения

- Работы, выполненные с прибором или установкой неквалифицированным персоналом, или пренебрежение предупреждениями могут привести к тяжелым телесным повреждениям или значительному материальному ущербу. Работы с прибором или устройством могут выполняться только специальным квалифицированным персоналом, обученным наладке, инсталляции, вводу в эксплуатацию и обслуживанию изделия.
- Допустимы только постоянно подключенные провода питания. Устройство должно быть заземлено (IEC 536, класс 1, NEC и прочие специальные нормы).
- Если используются устройства защитного отключения (FSI), то они должны соответствовать типу В.
- Машины с трехфазным питанием, оснащенные фильтрами электромагнитной совместимости, не могут присоединяться к сети защитным выключателем замыкания на землю (EN 50178, часть 5.2.11.1)
- Следующие зажимы могут даже при неработающем преобразователе находиться под опасным напряжением:
  - зажимы присоединения сети L/L1, N/L2, L3,
  - зажимы электродвигателя U, V, W, DC +, DC-
- После отключения устройства необходимо выждать **5 минут** для разряда конденсаторов, прежде чем начинать монтажные работы.



### Осторожно

Присоединение проводов сети, электродвигателя и управления в преобразователе должно выполняться как показано на Рис. 2-4 на Стр. 25, чтобы предотвратить индуктивные и емкостные помехи, которые могут нарушить правильность функционирования преобразователя.

## 2.1 Общие замечания

### Инсталляция после более длительного складирования

Присоединение проводов сети, электродвигателя и управления в преобразователе должно выполняться как показано на Рис. 2-4 на Стр. 25, чтобы предотвратить индуктивные и емкостные помехи, которые могут нарушить правильность функционирования преобразователя.

Срок хранения	Необходимые мероприятия	Время для подготовки
1 год или меньше	Формирование не требуется	Без подготовки
От 1 до 2 лет	Перед подачей команды пуска преобразователь подключается к напряжению в течение 1 часа	1 час
От 2 до 3 лет	Используют регулируемый источник переменного напряжения В течение 30 минут прикладывают 25 % напряжения Следующие 30 минут напряжение повышают на 50 % Следующие 30 минут напряжение повышают на 75 % Следующие 30 минут напряжение повышают на 100 % <b>Преобразователь готов к пуску</b>	2 часа
3 года и больше	Используют регулируемый источник переменного напряжения В течение 2 часов прикладывают 25 % напряжения В течение 2 часов прикладывают 50 % напряжения В течение 2 часов прикладывают 75 % напряжения В течение 2 часов прикладывают 100 % напряжения <b>Преобразователь готов к пуску</b>	8 часов

## 2.2 Условия работы

### Температура

Мин. рабочая температура = -10 .С  
Макс. рабочая температура = 50 .С

### Влажность

95 %, без конденсации

### Высота установки

Если преобразователь устанавливается на высоте более 1.000 м, то необходимо снижать мощность нагрузки. ( См. Руководство MM420)

### Удар

Не допускать падений преобразователя и ударов.

### Вибрации

Не устанавливать преобразователь в зонах постоянных вибраций.

### Электромагнитное излучение

Не устанавливать преобразователь вблизи от источников электромагнитного излучения

### Загрязнение атмосферного воздуха

Не устанавливать преобразователь в среде, содержащей загрязнения атмосферного воздуха, такие как пыль, агрессивные газы, и т.д.

### Вода

Обратите внимание на то, чтобы преобразователь не подвергался воздействию влаги. Так нельзя устанавливать преобразователь под трубами, на которых возможно появление конденсата. Не устанавливать преобразователь в местах с повышенной влажностью и наличием конденсата. Устройства с способом защиты IP54 и IP56 имеют дополнительную защиту.

### Перегрев

Преобразователь монтируют вертикально, чтобы гарантировать оптимальное охлаждение. При горизонтальном монтаже может быть необходим дополнительный обдув.

Обеспечьте, чтобы вентиляционные отверстия преобразователя не были прикрыты. Над и под преобразователем необходимо свободное от оборудования расстояние 100 мм.

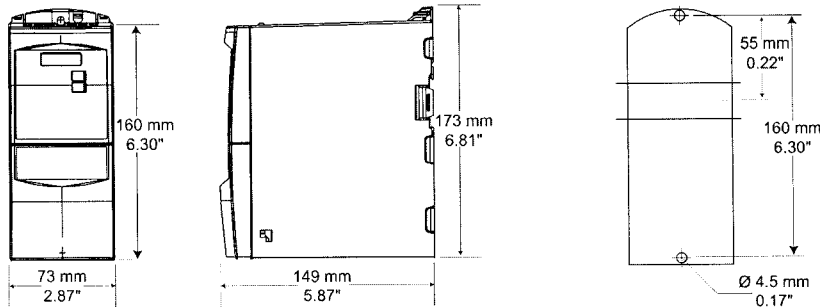
## 2.3 Механический монтаж



### Предупреждение ПРИБОР ДОЛЖЕН БЫТЬ ЗАЗЕМЛЕН.

- Чтобы гарантировать безопасную работу устройства, оно должно устанавливаться и вводиться в эксплуатацию квалифицированным персоналом, при полном соблюдении изложенных в данном руководстве предупреждений.
- Обратите особое внимание на выполнения Общих и региональных правил инсталляции и безопасности при работе в установках с опасными напряжениями (например, EN 50178), а так же специальные положения относительно правильного применения инструментов и индивидуальных средств защиты.
- Сетевые клеммы, клеммы цепи постоянного тока и электродвигателя могут оставаться под опасными напряжениями даже при неработающем преобразователе; перед проведением монтажных работ после выключения необходимо выждать 5 минут для разряда конденсаторов.

#### Типоразмер А

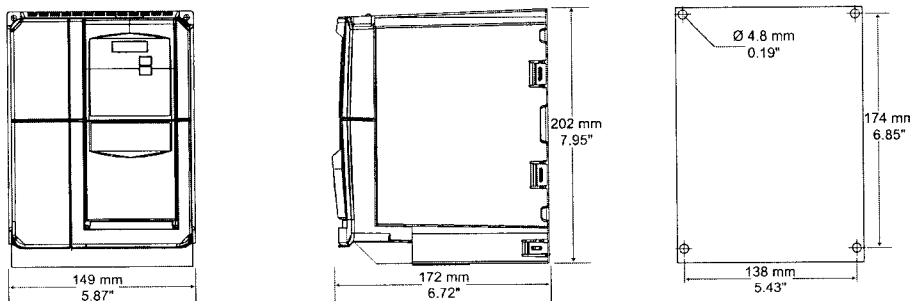


Крепление с помощью  
2 винта M4  
2 гайки M4  
2 шайбы M4

Момент затяжки  
(прибор по отношению  
к шкафу) с  
установленными  
шайбами: 2,5 Нм

Присоединение к DIN-  
рейке

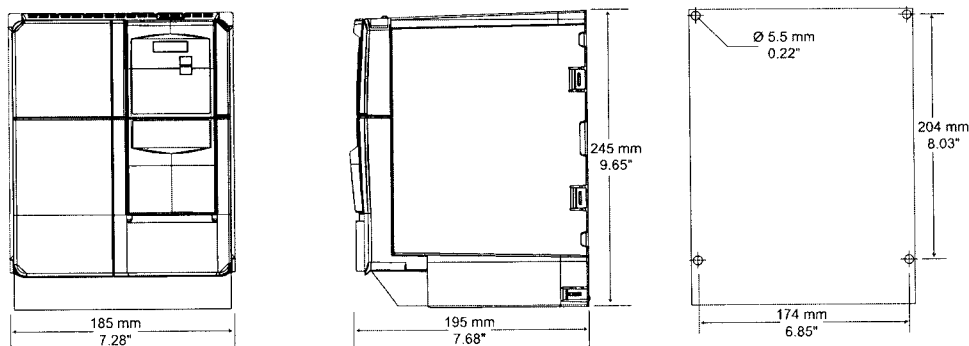
#### Типоразмер В



Крепление с помощью  
4 винта M4  
4 гайки M4  
4 шайбы M4

Момент затяжки  
(прибор по отношению  
к шкафу) с  
установленными  
шайбами: 2,5 Нм

#### Типоразмер С



Крепление с  
помощью  
4 винта M5  
4 гайки M5  
4 шайбы M5

Момент затяжки  
(прибор по  
отношению к  
шкафу) с  
установленными  
шайбами: 3 Нм

Рис. 2-1 Схема механической установки MICROMASTER 420

## 2.4 Электрические подключения



### Предупреждение

#### ПРИБОР ДОЛЖЕН БЫТЬ ЗАЗЕМЛЕН.

- Чтобы гарантировать безопасную работу устройства, оно должно устанавливаться и вводиться в эксплуатацию квалифицированным персоналом, при полном соблюдении изложенных в данном руководстве предупреждений.
- Обратите особое внимание на выполнения Общих и региональных правил инсталляции и безопасности при работе в установках с опасными напряжениями (например, EN 50178), а так же специальные положения относительно правильного применения инструментов и индивидуальных средств защиты.
- Сетевые клеммы, клеммы цепи постоянного тока и электродвигателя могут оставаться под опасными напряжениями даже при неработающем преобразователе; перед проведением монтажных работ после выключения необходимо выждать **5 минут** для разряда конденсаторов.
- Преобразователи могут устанавливаться рядом друг с другом. При инсталляции один над другим тем не менее должно соблюдаться расстояние 100мм (3,94").

### 2.4.1 Общие сведения



### Предупреждение

Преобразователь должен быть всегда заземлен. Если преобразователь неправильно заземлен, могут возникнуть явно опасные состояния внутри преобразователя, которые в данном случае могут быть фатальными.

### Работа в незаземленных сетях (IT)

MICROMASTER работает в незаземленных сетях и остается работоспособным, если входная фаза соединяется с землей. Если выходная фаза замыкается на землю, MICROMASTER выключается и показывает сообщение F0001.

При незаземленных сетях должен удаляться 'Y'-конденсатор внутри прибора. Способ демонтажа этого конденсатора описан в Приложениях E и F.

### Работа с устройством защитного отключения

Если установлено устройство защитного отключения УЗО (обозначаемое как SFI, ELCB или RCCB), то преобразователи работают без нежелательного отключения при следующих условиях:

- Применяется SFI типа B.
- Ток срабатывания SFI составляет 300 mA.
- Провод нулевой точки сети является заземленным.
- Каждый SFI питает только один преобразователь.
- Выходной кабель короче 50 м (экранированный) или соответственно 100 м (неэкранированный).

**Работа с длинными проводами (кабелями)****Осторожно**

Провода управления, сети и электродвигателя должны прокладываться раздельно. Они не **должны** прокладываться в одних трубах или каналах. Провода, подключенные к преобразователю, ни в коем случае не должны подвергаться проверке изоляции высоким напряжением.

Все преобразователи работают при полном соблюдении данных при длинах экранированных проводов до 50 м или 100 м неэкранированных.

**2.4.2****Подключение сети и электродвигателя****Предупреждение**

- Перед подключением или изменением подключения устройства отсоедините электрическое питание.
- Проверьте, сконфигурирован ли электродвигатель для правильного напряжения сети: однофазный или трехфазный преобразователь MICROMASTER для 230В не должен подключаться к трехфазной сети 400В.
- Если подключаются синхронные машины или параллельно соединяются несколько электродвигателей, то преобразователь должен работать на характеристике напряжение-частота ( $P1300 = 0, 2$  или  $3$ ).

**Осторожно**

После подключения проводов сети и электродвигателя к соответствующим клеммам проверьте, правильно ли закрыты все крышки. Только после этого подключайте снова напряжение питания!

**Указание**

- Проверьте, включены ли между сетью и преобразователем подходящий защитный выключатель/плавкие предохранители (см. таблицу на Стр. 93).
- Применяйте только медные проводники, класс 1 60/75°C (для соблюдения норм UL). Момент затяжки клемм сети составляет 1,1 Нм.
- Для зажима винтов сетевых клемм применяйте крестообразную отвертку 4-5 мм.

**Доступ к клеммам сети и электродвигателя**

Последовательность действий для доступа к клеммам сети и электродвигателя преобразователя MICROMASTER 420 изображена в Приложениях В и С. Пожалуйста, обратите внимание на фотографии на нижней стороне обложки этого руководства, где показано подсоединение клемм сети и клемм управления.

После того, как откроете крышки и освободите доступ к клеммам, присоедините провода сети и электродвигателя так, как показано на следующей странице.

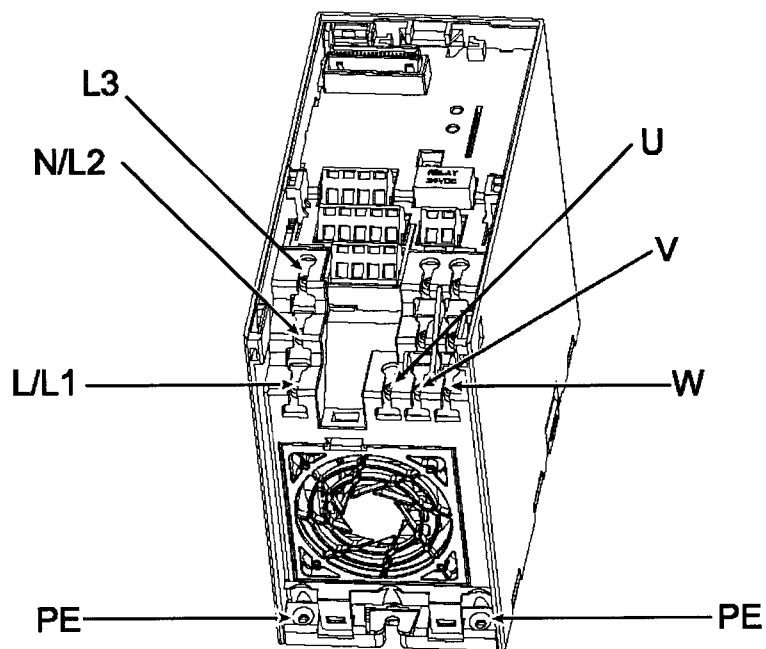


Рис. 2-2 Присоединительные клеммы MICROMASTER 420

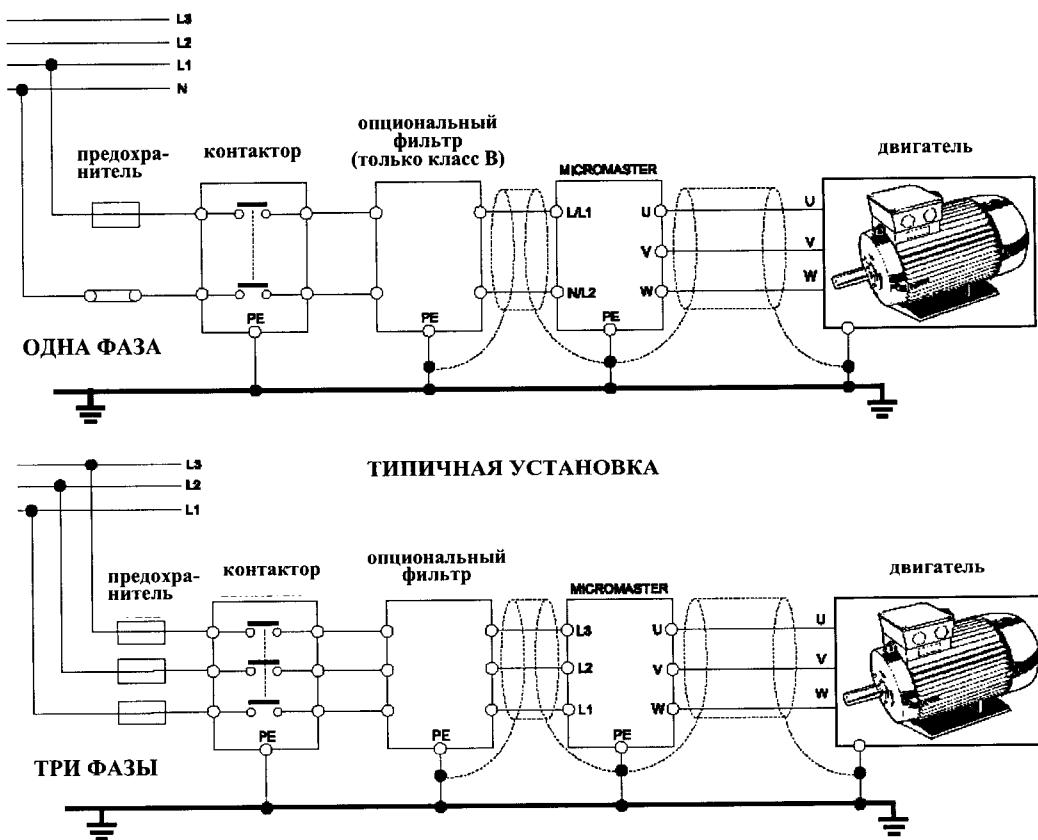


Рис. 2-3 Подключение электродвигателя и сети

### 2.4.3 Предотвращение влияния электромагнитных помех (EMI)

Преобразователь рассчитан для работы в промышленных условиях, где следует ожидать высокий уровень помех EMI. В общем хорошая инсталляция гарантирует безопасную и безотказную работу. При возникновении затруднений следуйте, пожалуйста, нижеследующим указаниям.

#### Эффективные мероприятия

- Убедитесь, что все устройства в шкафу заземлены короткими заземляющими проводами с большим сечением, причем провода соединены с общей точкой или сборной шиной.
- Убедитесь, что все присоединенные к преобразователю устройства управления (например, PLC) присоединены к точке заземления или к общей точке короткими проводами с большим поперечным сечением, как и преобразователь.
- Обратный провод электродвигателей, управляемых преобразователем, присоедините непосредственно к зажиму заземляющего провода (PE) этого преобразователя.
- Плоские проводники являются предпочтительными, так как при более высоких частотах имеют меньшие импедансы.
- Подключайте зачищенные концы проводов и следите, чтобы неэкранированные провода были по возможности короткими.
- Как можно лучше разделяйте управляющие и силовые проводники, используйте для них разделенные кабельные каналы, пересекающиеся под углом 90 градусов.
- По возможности для соединения управляющих цепей используйте экранированные провода.
- Убедитесь, что контакторы в шкафу защищены от помех либо R-C цепочками при переменном токе, либо обратными диодами при постоянном токе, которые подключаются к катушкам. Варисторные разрядники перенапряжений также эффективны. Это обстоятельство важно, если контакторы управляются от преобразователя.
- Используйте для присоединения электродвигателя экранированные или армированные провода и заземляйте экран на обоих концах хомутом кабеля.



#### Предупреждение

Нельзя пренебрегать требованиями техники безопасности при инсталляции преобразователя!



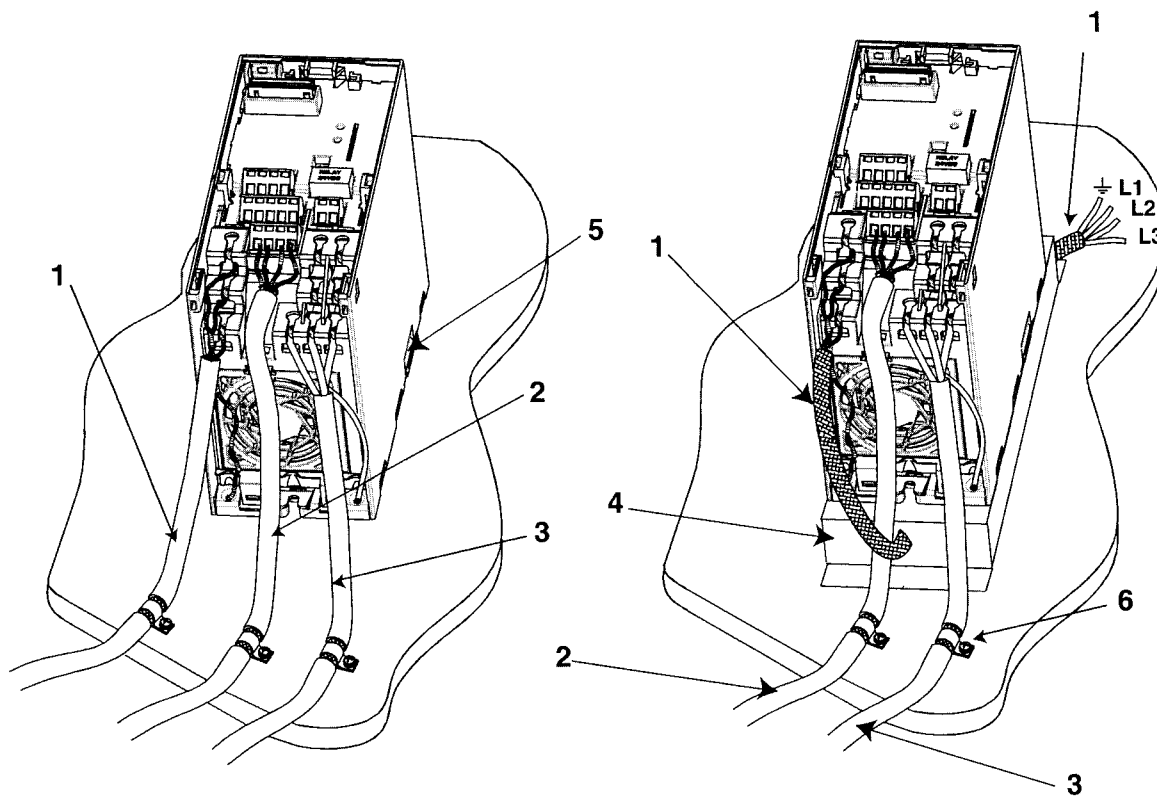


Рис. 2-4 Руководство по монтажу для минимизации влияния EMI

Поз.	Назначение на рисунке выше
1	Ввод сетевого питания
2	Кабель управления
3	Кабель двигателя
4	Устанавливаемый на основание фильтр
5	Металлическая монтажная поверхность
6	Используйте подходящие зажимы для надежной фиксации кабелей двигателя и управления к металлической монтажной панели.

#### Примечание

Для улучшения экранирования кабелей двигателя и управления, могут быть использованы опционные уплотнители (не показаны на рис. 2-4).



## 3 Ввод в эксплуатацию

### Эта глава содержит:

Описание элементов управления лицевой панели  
Краткое описание поставляемых как опции панелей описание функций базовой панели обслуживания (Basic Operator Panel, BOP)  
Разделенное на восемь шагов руководство в конце главы, которое предоставляет простой метод изменения параметров

3.1 Лицевая панель MICROMASTER 420 .....	29
3.2 Общее обслуживание .....	34



### Предупреждение

- Устройства MICROMASTER работают с высокими напряжениями.
- При работе электрических устройств невозможно избежать наличия опасных напряжений на определенных частях устройства.
- Устройства экстренного останова согласно EN 60204 IEC 204 (VDE 0113) должны оставаться работоспособными во всех рабочих состояниях устройства управления. Сброс устройства экстренной остановки не должен приводить к неуправляемым или неопределенным повторным пускам.
- Если возникающие в устройстве управления ошибки приводят к значительному материальному ущербу или, тем более, к серьезным телесным повреждениям (т.е. к опасным ошибкам), то должны намечаться дополнительные внешние мероприятия или предусматриваться оборудование, которые гарантируют или принудительно обеспечивают безопасную работу, даже при возникновении ошибок (например, независимые концевые выключатели, механические блокировки и т.д.).
- Определенные настройки параметра могут вызывать автоматический повторный пуск преобразователя после исчезновения напряжения сети.
- Данное устройство может выполнять внутреннюю защиту от перегрузки электродвигателя соответственно UL508C, часть 42, См. P0610 (уровень 3) и P0335. Защита электродвигателя от перегрузки может также производиться с помощью внешнего PTC (термистора) подключаемого к дискретным входам.
- Устройство предназначено для применения в цепях, которые допускают симметричный ток короткого замыкания до 10.000 Ампер (действующее значение) при максимальном напряжении 230/460 В, если устройство защищено инерционным плавким предохранителем (см. таблицу на Стр. 93).
- Устройство не может использоваться как механизм экстренного выключения (см. EN 60204, 9.2.5.4).



### Осторожно

Вводы данных с панели обслуживания может выполняться только квалифицированным персоналом. Мерам предосторожности и предупреждениям неукоснительно должно уделяться особенное внимание.

MICROMASTER 420 поставляется с дисплеем состояния (Status Display Panel, SDP) и с настройками параметров, которые обнаруживают следующие требования:

- Данные электродвигателя, напряжение, ток и частота все без исключения являются совместимыми с данными преобразователя, (рекомендуются стандартные электродвигатели Siemens).
- Линейный V/f-закон регулирования частоты вращения, управляемый аналоговым потенциометром.
- Наибольшая частота вращения 3.000 мин<sup>-1</sup> при 50 Hz (3.600 мин<sup>-1</sup> при 60 Hz), может задаваться потенциометром, подключенным к аналоговому входу преобразователя.
- Время диаграммы (рампы) разгона/остановки = 10 с

Если необходимы настройки для сложных применений, тогда используйте, пожалуйста, список параметров данного руководства.

Для изменения параметров необходим один из опционных блоков - базовая панель обслуживания (BOP) или комфортная панель обслуживания " Advanced Operator Panel " (AOP), как описано ниже.

Исходя из этого параметры могут изменяться с помощью опций передачи данных (см. руководство).

Указания по замене панелей обслуживания в приложении А.

### Указание

- Для каждого MICROMASTER 420 может использоваться та же панель BOP/AOP. После изменений параметров нужно заменять BOP/AOP на SDP.
- Расположение зажимов для присоединения силовых кабелей и проводов управления представлено на фотографии в нижней части обложки данного руководства.

## 3.1 Лицевые панели MICROMASTER 420

### Лицевые панели

Представленные ниже лицевые панели могут быть поставлены для использования с преобразователем MICROMASTER 420. Левая панель входит в стандартный объем поставки преобразователя и называется дисплеем состояния (SDP). Базовая панель обслуживания (Basic Operator Panel - BOP) и комфортная панель оператора 'Advanced Operator Panel' (AOP) могут поставляться как опции.

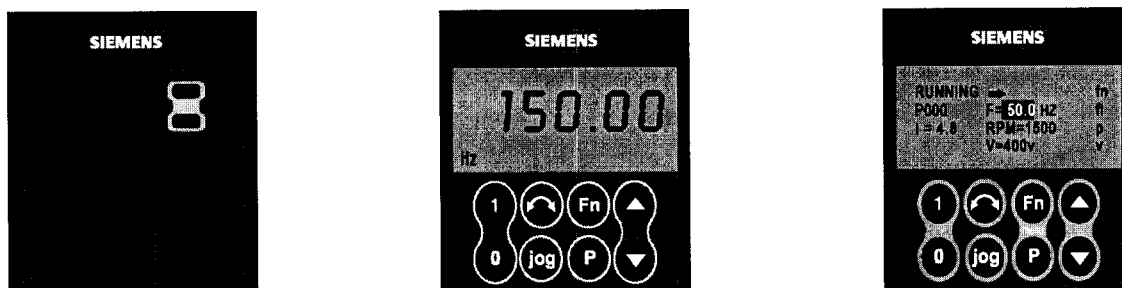
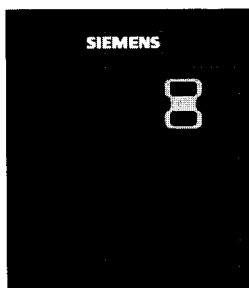


Рис. 3-1 Лицевые панели, поставляемые для преобразователей MICROMASTER 420

### Замена лицевых панелей

Способ удаления SDP и установки BOP или AOP, поставляемых как опции, описан в Приложении А.

#### 3.1.1 Ввод в эксплуатацию с помощью дисплея состояния (SDP)



SDP поставляется стандартно с каждым преобразователем MICROMASTER 420. Поле дисплея имеет впереди два светодиода LED, которые отображают состояние при работе преобразователя. Преобразователь с SDP может быть применен с предварительными настройками, которые закрывают потребности разнообразных пользователей. Предварительные установки даны в таблице 3.1.

Расположение зажимов изображено на фотографии клеммника управления на нижней стороне обложки данного руководства.

Таблица 3-1 Предварительные установки для работы с дисплеем состояния

	Клеммы	Параметр	Функция согласно предустановке
Дискретный вход 1	5	P0731= '52.3'	ВКЛ, вправо
Дискретный вход 2	6	P0731= '52.3'	Обратный ход
Дискретный вход 3	7	P0731= '52.3'	Сброс ошибки
Релейный выход	10/11	P0731= '52.3'	Индикация ошибки
Аналоговый выход	12/13	P0731= '52.3'	Выходная частота
Аналоговый вход	3/4	P0731= '52.3'	Заданная частота
	1/2		Электропитание аналоговый вход

### Предупреждения и отображение ошибок на дисплее состояния

Оба LED на дисплее состояния отображают режимы работы преобразователя. Эти LED показывают также различные предупреждения или неисправные состояния. В части 6.2 разъясняются состояния преобразователя и их индикация с помощью двух светодиодов LED.

#### 3.1.2 Основное обслуживание с помощью SDP

При использовании **SDP** возможно следующее:

- Запуск и останов электродвигателя
- Реверсирование электродвигателя
- Сброс ошибок

Управление частотой вращения электродвигателя  
Клеммы подключаются согласно нижеследующему рисунку.

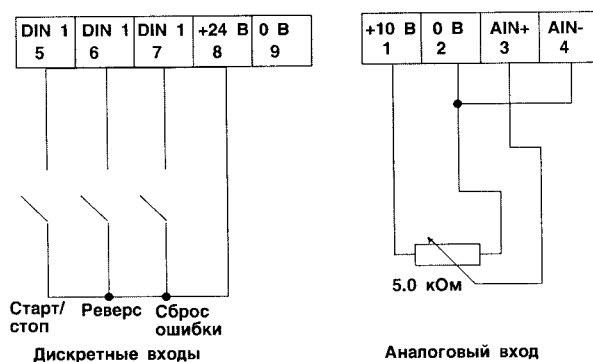
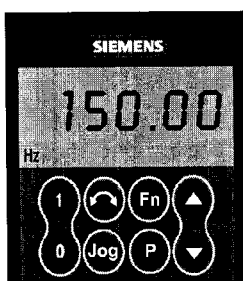


Рис. 3-2 Основное обслуживание с помощью SDP

#### Указание

Расположение зажимов для присоединения силовых кабелей и проводов управления представлено на фотографии на нижней стороне обложки этого руководства.

#### 3.1.3 Ввод в эксплуатацию с помощью базовой панели обслуживания (BOP)



Базовая панель обслуживания (BOP), поставляемая как опция, дает возможность доступа к параметрам преобразователя и обеспечивает специфическую пользовательскую настройку MICROMASTER 420. BOP может использоваться для конфигурирования большинства преобразователей MICROMASTER 420. Поэтому нет необходимости покупать свой BOP для каждого преобразователя.

Нужно обратить внимание, что BOP при предустановках по умолчанию пассивна. Для управления электродвигателем с помощью BOP параметр P0700 должен устанавливаться на 1.

Таблица 3-2 показывает заводские предустановки для обслуживания с

Таблица 3-2 Предварительные установки для обслуживания с помощью BOP

Параметр	Значение	Предварительная установка для Европы (Северной Америки)
P0100	Режим работы Европа / США	50 Гц, кВт (60 Гц, л.с.)
P0307	Мощность (номинальная мощность электродвигателя)	кВт
P0310	Номинальная частота электродвигателя	50 Гц, (60 Гц)
P0311	Номинальная частота вращения электродвигателя	1395 (1680) об/мин [в зависимости от варианта]
P1082	Макс. частота электродвигателя	50 Гц, (60 Гц)

## Клавиши базовой панели обслуживания

Поле / клавиша	Функция	Действие
	Индикация состояния	LCD показывает установку, с которой преобразователь работает в данный момент.
	Пуск преобразователя	При нажатии клавиши преобразователь пускается. Эта клавиша является по умолчанию пассивной. Клавишу активизируют установкой P0700 = 1
	Остановка преобразователя	AUS1 Нажатие клавиши приводит к остановке преобразователя по выбранной рампе скорости. По умолчанию пассивна, активизируется установкой P0700 = 1 AUS2 Двойное нажатие (или длительное удержание) вызывает свободный выбег электродвигателя до остановки.
	Реверсирование	Нажатие этой клавиши вызывает реверсирование электродвигателя. Обратное вращение отображается знаком минус (-) или мигающей десятичной точкой. По умолчанию пассивна, активизируется установкой P0700 = 1.
	Толчковый режим	Нажатие этой клавиши при остановленном преобразователе вызывает, пуск электродвигателя с заданной JOG-частотой. После отпущения клавиши преобразователь останавливается. Нажатие клавиши при работающем преобразователе /электродвигателе безрезультатно.
	Функции	Эта клавиша может использоваться для отображения дополнительной информации. См. также Часть 5.1.2 Стр. 44. Клавиша должна нажиматься и удерживаться. Она указывает в зависимости от любого параметра при работе следующее: 1. Напряжение промежуточного контура постоянного тока ( Обозначено буквой d) 2. Выходной ток (A) 3. Выходная частота (Hz) 4. Выходное напряжение (o) 5. Величину (выбранную в P0005)
	Доступ к параметрам	Нажатие этой клавиши обеспечивает доступ к параметрам
	Повышение значения величины	Нажатие этой клавиши повышает отображаемое значение. Для изменения задания частоты с помощью ВОР нужно установить P1000 = 1
	Понижение значения величины	Нажатие этой клавиши понижает отображаемое значение. Для изменения задания частоты с помощью ВОР нужно установить P1000 = 1.

Рисунок 3-3 Клавиши базовой панели обслуживания

**Изменение параметров с помощью ВОР**

Нижеследующее описание показывает, как необходимо изменять параметр P1082. Это описание может использоваться как руководство для установки любого параметра с помощью ВОР.
































Шаг	Результат на дисплее
1 Нажать  , чтобы вызвать параметр	
2 Нажимать  до тех пор пока не появится P0010	
3 Нажать  для доступа к режиму ввода значения P0010	
4 Нажать  , чтобы установить P0010 = 1	
5 Нажать  для записи и выхода из режима ввода значения	
6 Нажимать  до тех пор пока не установится P1082	
7 Нажать  для доступа к режиму ввода значения P1082	
8 Нажимать  для ввода желаемого значения максимальной частоты	
9 Нажать  для записи и выхода из режима ввода значения	
10 Нажать  для возврата к P0010	
11 Нажать  для доступа к режиму ввода значения P0010	
12 Нажать  для возврата к значению P0010=0	
13 Нажать  для записи и выхода из режима ввода значения	
14 Нажать  для возврата к r0000	
15 Нажать  для выхода из режима параметрирования	
LCD будет представлять разницу между текущим и требуемым значением частоты	

Рис. 3-4 Изменение параметров через ВОР

Требуемая максимальная частота теперь сохранена.

**Примечание - Сообщение "Занято"**

Иногда при изменении значения параметра дисплей на ВОР показывает "----". Это означает, что инвертор занят задачами более высокого приоритета.



**Данные двигателя для параметрирования**

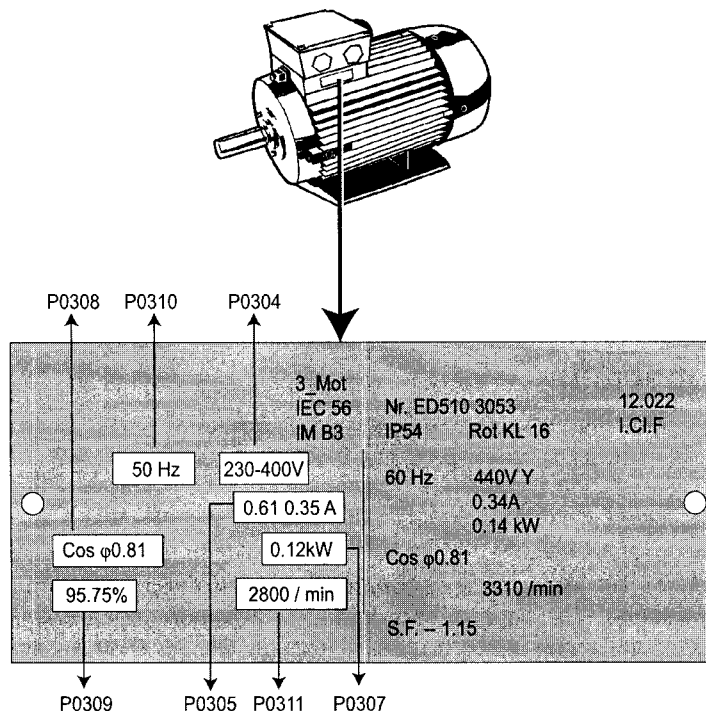
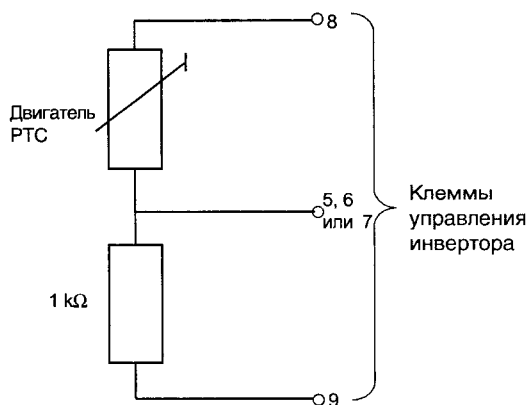


Рис. 3-5 Пример таблички с номинальными данными двигателя

**Примечание**

Изменение параметров двигателя невозможно, если P0010=3. Гарантируйте правильную настройку инвертора на двигатель. То есть в вышеупомянутом примере, при соединении обмоток в "треугольник" на двигатель следует подавать напряжение 230 В.

**Внешняя тепловая защита двигателя от перегрузки**



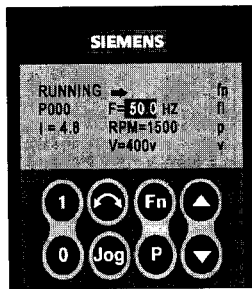
При работе со скоростью ниже номинальной, эффективность охлаждения с помощью вентилятора, установленного на валу двигателя снижается. Следовательно, большинство двигателей требует уменьшения нагрузки для непрерывной работы на низких частотах. Чтобы гарантировать защиту двигателя от перегрева при этих условиях, РТС температурный датчик, должен быть установлен на двигатель и подключен к клеммам управления инвертора, как показано на рис. 3-6.

Рис. 3-6 Подключение РТС датчика перегрузки двигателя

**Примечание**

Чтобы разрешить функцию отключения, установите параметры P0701, P0702 или P0703 = 29.

### 3.1.4 Ввод в эксплуатацию с комфортной панели оператора (AOP)



Комфортная панель оператора (AOP) доступна как опция. Она включает в себя следующие расширенные возможности.

- Многоязычный текстовый дисплей
- Выгрузка/загрузка установок многих параметров
- Программируется через PC
- Возможность обслуживания в группе до 30 преобразователей MICROMASTER

Для уточнения деталей обращайтесь к Руководству по AOP или к представительству Siemens в вашем регионе.

## 3.2 Общие операции

Для получения подробного описания стандартных и расширенных параметров, пожалуйста, обращайтесь к разделу 6.

### 3.2.1 Общее

1. Инвертор не имеет выключателя питания и работает, когда на него подано напряжение. Он ждет, с отключенным выходом, пока кнопка RUN не будет нажата или будет присутствовать сигнал ON на 5-ой клемме.
2. Если BOP или AOP установлены и выбранная частота выхода отображается (P0005 = 21), то соответствующее задание отображается примерно каждую секунду пока инвертор находится в режиме STOP.
3. Инвертор программируется под стандартное применение на четырехполюсных двигателях, которые имеют такую же номинальную мощность как и инвертор. При использовании других двигателей необходимо ввести номинальные данные двигателя. Смотри рис. 3-5 для уточнения, как следует читать данные двигателя

---

#### Примечания

- Изменение параметров двигателя невозможно пока P0010 = 1.
  - Вы должны установить P0010 обратно в 0, чтобы инициализировать режим RUN.
- 

### 3.2.2 Начальные действия с дисплеем состояния (SDP)

---

#### Предпосылки

Клеммы соединяются как показано на рис. 3-2

- Перевод двигателя в режимы START и STOP осуществляется через клеммы 5 и 8.
- Перевод двигателя в реверсивный режим осуществляется через клеммы 6 и 8.
- Скорость двигателя задается потенциометром, подсоединенным к клеммам 1-4.

### 3.2.3 Начальные действия с ВОР

---

#### Предпосылки

- P0010 = 0 (чтобы корректно выполнить команду RUN).
  - P0700 = 1 (инициализирует кнопку START/STOP на ВОР).
  - P1000 = 1 (инициализирует установки потенциометра двигателя).
- 

1. Нажмите зеленую (RUN) кнопку, чтобы включить двигатель.
2. Нажмите кнопку "Больше" ('UP') во время вращения двигателя.  
Скорость двигателя возрастет до 50 Гц.
3. Когда инвертор достигнет 50 Гц, нажмите кнопку "Меньше" ('DOWN').  
Скорость двигателя снизится.
4. Поменяйте направление вращения с помощью кнопки "Вперед/Обратно" (FORWARD / REVERSE).
5. Красная кнопка останавливает двигатель.

Блок - схема

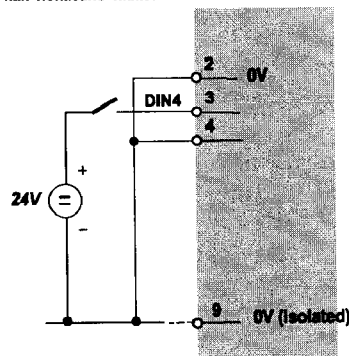
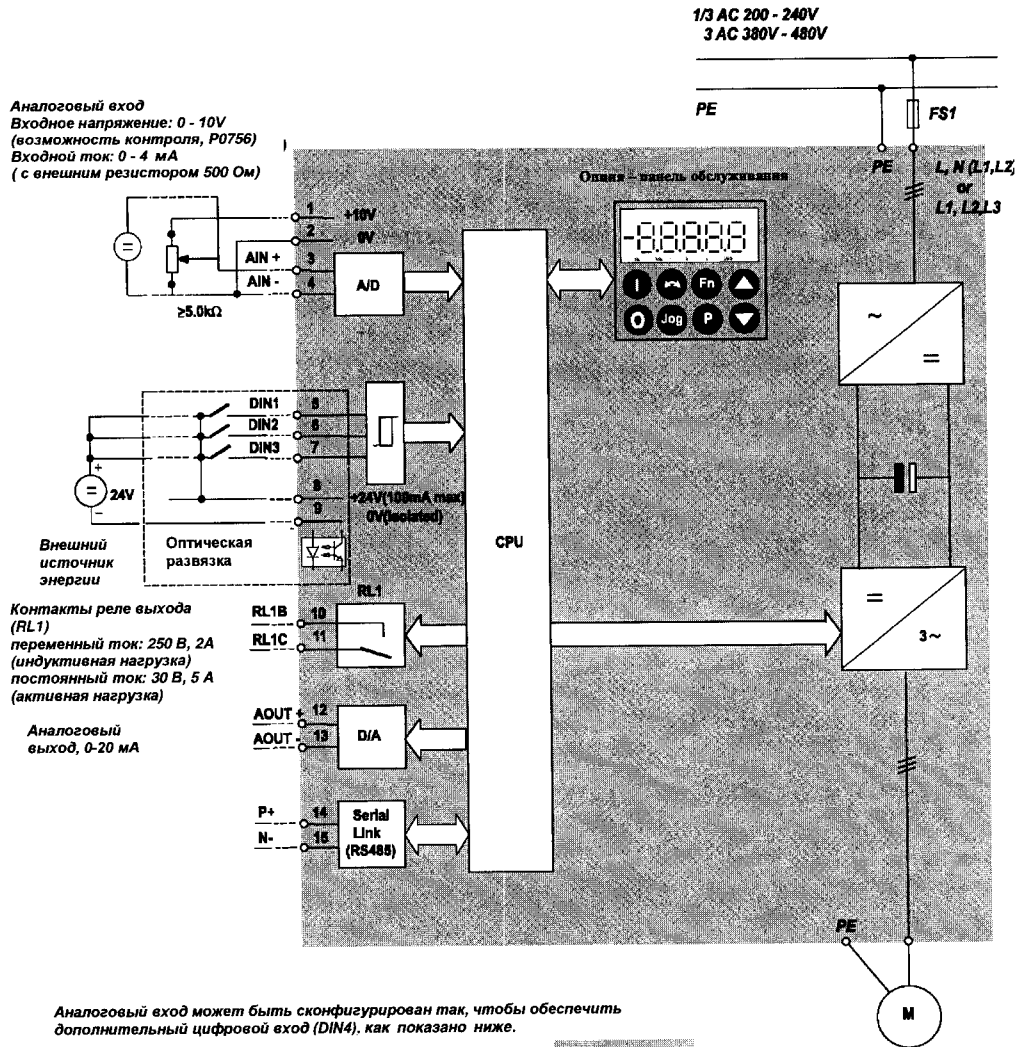


Рис. 3-7 Блок-схема преобразователя

## 4 Применения MICROMASTER 420

Эта глава содержит:

Разъяснение различных способов управления преобразователем	
4.1 Задание частоты.....	38
4.2 Источники команд (P0700).....	38
4.3 Функции выключения и торможения.....	39
4.4 Виды управления (P1300).....	40
4.5 Ошибки и предупреждения.....	40



### Предупреждения

- При работе электрических устройств невозможно избежать наличия опасных напряжений на определенных частях устройства.
- Устройства экстренного останова согласно EN 60204 IEC 204 (VDE 0113) должны оставаться работоспособными во всех рабочих состояниях устройства управления. Сброс устройства экстренной остановки не должен приводить к неуправляемым или неопределенным повторным пускам.
- В случаях, если короткие замыкания в приборе управления приводят к значительному материальному ущербу или, тем более, к серьезным телесным повреждениям, (т.е. потенциально опасные ошибки), то должны намечаться дополнительные внешние мероприятия или предусматриваться оборудование, которые гарантируют или принудительно обеспечивают безопасную работу, даже при возникновении ошибок (например, независимые концевые выключатели, механические блокировки и т.д.).
- Преобразователи MICROMASTER- работают с высокими напряжениями.
- Определенные установки параметров могут вызывать автоматический повторный пуск преобразователя после перерыва питающего напряжения.
- Данное устройство может выполнять внутреннюю защиту от перегрузки электродвигателя соответственно UL508C, часть 42, См. P0610 (уровень 3) и P0335. Защита электродвигателя от перегрузки может также производиться с помощью внешнего PTC (термистора) подключаемого к дискретным входам.
- Устройство предназначено для применения в цепях, которые допускают симметричный ток короткого замыкания до 10.000 А (действующее значение) при максимальном напряжении 230/460 В, если устройство защищено инерционным плавким предохранителем (см. таблицу на Стр. 93).
- Устройство не может использоваться как механизм экстренного выключения (см. EN 60204, 9.2.5.4).

## 4.1 Задание частоты

- Стандарт: клеммы 3/4 (AIN +/-AIN-)
- Опции: см. P1000

### Указание

Относительно USS см. руководство, относительно PROFIBUS см. руководство и указания по работе с Profibus.

## 4.2 Источники команд (P0700)

### Указание

Функции **времени ramпы** и **сглаживания ramпы** воздействуют также на разгон и выбег электродвигателя. Относительно особенностей этих функций см. параметры P1120, P1121, P1130 - P1134 в системных параметрах на Стр. 43.

### Пуск электродвигателя

- Стандарт: клемма 5 (DIN 1)
- Опции: см. P0701 - P0704

### Останов электродвигателя

Для останова электродвигателя имеется несколько возможностей:

- Стандарт:
- ВЫКЛ1 клемма 5 (DIN 1)
- ВЫКЛ2 клавиша AUS на BOP/AOP, однократное длительное нажатие клавиши ВЫКЛ (2 секунды) или двукратное нажатие (с предустановками без BOP/AOP невозможно)
- ВЫКЛ3 не имеет стандартных установок
- Опции см. P0701 - P0704

### Реверсирование электродвигателя

- Стандарт клемма 6 (DIN 2)
- Опции см. P0701 - P0704

## 4.3 Функции выключения и торможения

### 4.3.1 ВЫКЛ1

Эта команда (вырабатываемая вследствие отмены команды ВКЛ) вызывает выбег преобразователя до останова в соответствии с выбранной рампой снижения скорости.

- Параметры для изменения времени рампы см. P1121

---

#### Указания

- Команда ВКЛ и последующая команда ВЫКЛ1 должны иметь один источник.
- Если установлена команда ВКЛ/ВЫКЛ1 для более, чем одного дискретного входа, то активным является только номер дискретного входа, установленный в последнюю очередь, например, DIN3.
- ВЫКЛ1 может комбинироваться с динамическим торможением или смешанным торможением.

### 4.3.2 ВЫКЛ2

Эта команда вызывает свободный выбег электродвигателя до остановки.

---

#### Указание

Команда ВЫКЛ2 может иметь один или несколько источников. При предварительной установке команда ВЫКЛ2 установлена на ВОР/АОР. Этот источник остается даже в случае, если одним из параметров P0701, P0702, P0703 и P0704 будут определены другие источники

### 4.3.3 ВЫКЛ3

Команда ВЫКЛ3 вызывает быстрый останов электродвигателя с торможением. Для пуска электродвигателя при установленном ВЫКЛ3 дискретный вход должен быть закрыт (состояние High). Если ВЫКЛ3 будет закрыт (high), то электродвигатель может управляться командами ВЫКЛ1 или ВЫКЛ2. В состоянии low ВЫКЛ3 пуск электродвигателя невозможен.

- Время рампы: см. P1135

---

#### Указание

OFF3 can be combined with DC braking or compound braking

### 4.3.4 Динамическое торможение постоянным током

Динамическое торможение постоянным током возможно с ВЫКЛ1 и ВЫКЛ3. Питание постоянным током быстро тормозит электродвигатель и удерживает вал до конца времени торможения.

- Установка динамическое торможения: см. P0701 - P0704
- Установка длительности торможения: см. P1233
- Установка тока торможения: см. P1232

---

#### Указание

Если ни один дискретный вход не установлен на динамическое торможение и P1233<sup>0</sup>, то динамическое торможение включается после каждой команды ВЫКЛ1.

### 4.3.5 Смешанное торможение

Смешанное торможение возможно как с ВЫКЛ1 так и с ВЫКЛ3. Для смешанного торможения на переменный ток накладывается составляющая постоянного тока.

Установка тормозного тока: см. P1236

### 4.4 Виды режимов регулирования (P1300)

Различные режимы работы MICROMASTER 420 определяют зависимость между частотой вращения электродвигателя и напряжением преобразователя. Возможны четыре режима работы:

- **Линейное V/f-регулирование**  
Может применяться для нагрузки с изменяемым и с постоянным моментом (насосы, конвейеры).
- **Потоко-токовое регулирование (FCC)**  
Этот способ регулирования может использоваться для увеличения к.п.д. и динамических характеристик электропривода.
- **Квадратичное V/f-регулирование**  
Этот режим работы может применяться для нагрузок с изменяющимся моментом (компрессоры, насосы).
- **Многоточечное V/f-регулирование**  
Сведения об этом режиме работы находятся в руководстве по MM420.

### 4.5 Ошибки и предупреждения

#### Установленный SDP

Если установлен SDP, то о состояниях ошибки и предупреждениях будут сигнализировать два светодиода LEDs.

Дальнейшие сведения: см. раздел 6.1.

#### Установленный BOP

Для установленного BOP, состояния ошибки и предупреждения будут рассмотрены в разделе 6.3.



## 5 Системные параметры

### Эта глава содержит:

Функциональный обзор параметров, доступных для настройки  
вашего преобразователя MICROMASTER MM420

Подробный список используемых параметров (включающий  
диапазон значений и установки по умолчанию)

Подробное описание действия параметра

5.1 Обзор системных параметров MICROMASTER .....	42
5.2 Введение в системные параметры MICROMASTER .....	43
5.3 Системные параметры и определения .....	48

## 5.1 Обзор системных параметров MICROMASTER

### 5.1.1 Установки по умолчанию

MM420 снабжен пультом отображения состояния (Status Display Panel) (SDP). Чтобы изменять параметры, необходимо использовать базовый пульт оператора (Basic Operator Panel) (BOP), расширенный пульт оператора (Advanced Operator Panel) (AOP) или внешний последовательный интерфейс. Поэтому MM420 поставляется со следующими установками по умолчанию:

- Параметры двигателя подходят для 4-х полюсных двигателей Siemens по мощности и напряжению.
- Управление заданием от аналогового входа; 0 – 10В соответствует 0 - 50 Гц или 0 - 60 Гц (North America).
- Цифровые входы:
  - DIN 1 Движение вправо
  - DIN 2 Реверс
  - DIN 3 Сброс ошибки
- DIP переключатель 2
  - Положение Выкл (Off): Европейские установки по умолчанию (50 Гц, кВт и т. д.)
  - Положение Вкл (On): Установки по умолчанию для Северной Америки (60 Гц, л. с. и т. д.). Для уточнения см. P0100.
- DIP переключатель 1 не предназначен для пользователя.
- Реле – условия ошибки.
- Аналоговый выход – выходная частота

### 5.1.2 Функция кнопки (Fn) базового пульта оператора

#### Использование кнопки Функции.

Кнопка Функция используется для просмотра дополнительной информации. Для просмотра дополнительной информации, должны быть выполнены следующие действия:

Из любого параметра, нажмите и удерживайте кнопку функции при управлении.

1. Дисплей изменится для индикации напряжение DC звена (обозначается d) .
2. Нажмите кнопку функции снова для индикации выходного тока (A).
3. Нажмите кнопку функции снова для индикации выходной частоты (Hz).
4. Нажмите кнопку функции снова для индикации выходного напряжения  (обозначается o).
5. Нажмите кнопку функции снова для индикации функции, выбранной для  отображения в P0005. (Если P0005 установлен для индикации в одно из  вышеупомянутых значений (3,4 или 5), то они не будут индицироваться  снова.)

---



#### Примечание

Дополнительные нажатия приведут к переключению отображения по кругу.

---






Нажмите и удерживайте кнопку функции в любой точке в цикле для отображения; номер параметра с которого Вы начнете (например r0000) и возможность возврата к этому отображению.

### Функция прокрутки

Если пользователю требуется изменить значение параметра, то для увеличения или уменьшения значения необходимо воспользоваться клавишами на BOP  или  соответственно.

#### Изменение отдельных цифр в значениях параметра

Для быстрого изменения значения параметра могут быть изменены отдельные отображаемые цифры путем выполнения следующих действий: Убедитесь, что Вы находитесь на уровне изменения значения параметра (см. "Изменение параметров с BOP").

1. Нажмите  (функциональную клавишу), которая приведет к миганию крайней правой цифры.
2. Измените значение этой цифры нажатием на  / .
3. Нажмите  (функциональную клавишу) снова, что приведет к миганию следующей цифры.
4. Выполняйте шаги 2 - 4 до тех пор, пока не будет показано требуемое значение.
5. Нажмите , чтобы выйти из уровня изменения значения параметра.

---

#### Примечание

Функциональная клавиша может быть также использована для подтверждения сбояв.

### Функция перехода

Из любого параметра (rXXXX или PXXXX) кратки нажатием клавиши Fn, Вы немедленно перейдете на r0000, и если требуется, затем изменить другой параметр. После возврата в r0000, нажатие клавиши Fn возвратит Вас к отправной точке.

## 5.2



### Введение в системные параметры MICROMASTER

Параметры могут быть изменены только при использовании базового пульта оператора (BOP), расширенного пульта оператора (AOP) или последовательного интерфейса.


Для настройки желаемых свойств преобразователя, таких как время разгона, минимальные и максимальные частоты и т.д., параметры могут быть изменены и установлены при используя BOP. Выбранные номера параметров и установка значений параметров индицируется на опционном пятизначном LCD дисплее.

---

#### Примечание

- Если Вы будете нажимать клавиши  или  кратковременно, то изменение значений будет происходить по шагам. Если Вы будете удерживать клавиши
  - В таблицах параметров:
    - '←' Параметры могут быть изменены только при быстром вводе в действие, например если P0010 = 0.
    - '•' Указывает на параметры, которые могут быть изменены во время работы.
    - '\*\*\*' Указывает, что значение этих заводских установок зависит от номинальных данных преобразователя.
- Все другие параметры могут быть изменены только когда преобразователь остановлен.
- Если вместо P индицируется r, то параметр только для чтения.
  - P0010 иницирует "быстрый ввод в действие".
  - Преобразователь не будет запускаться до тех пор, пока P0010 не будет установлен в 0 после того, как к нему обратились. Эта функция автоматически выполняется если P3900 > 0.
  - P0004 действует как фильтр, предоставляя доступ к параметрам в соответствии с их функциями.
  - Если сделана попытка изменения параметра, который не может быть изменен в текущем состоянии, например, не может быть изменен пока преобразователь работает или может быть изменен только при быстром вводе в действие, то будет отображаться EEEEE.

- **Сообщение о занятости**

В некоторых случаях, при изменении значений параметров, дисплей на ВОР показывает  максимум пять секунд. Это означает, что преобразователь занят задачами с более высоким приоритетом.

### 5.2.1 Уровни доступа

Имеются четыре уровня доступа пользователя: Стандартный, Расширенный, Экспертный и Сервисный, выбираемые параметром P0003. Для большинства применений достаточно Стандартных и Расширенных параметров.

Номера параметров, которые появляются в пределах каждой функциональной группы, зависят от установки уровня доступа в параметре P0003. Этот документ описывает уровни доступа 1 и 2 (стандартный и расширенный), а другие установки описываются в Справочном руководстве.

### 5.2.2 Быстрый ввод в действие (P0010=1)

**Важно**, что параметр P0010 используется для ввода в действие, а P0003 используется для выбора номеров параметров к которым нужно иметь доступ. Этот параметр позволяет отобрать группу параметров которые позволят быстрый ввод в действие. Включаются такие параметры как набор данных двигателя и установки рампы.

В конце последовательности быстрого ввода в действие, должен быть выбран R3900, который, когда установлен в 1, выполнит необходимые вычисления двигателя и сбросит все другие параметры (не включенный в P0010=1) в установки по умолчанию. Это произойдет только в режиме быстрого ввода в действие.

### 5.2.3 Сброс на заводские установки

Сброс всех параметров на заводские установки; должны быть установлены следующие параметры:

1. Установите P0010 = 30.
2. Установите P0970 = 1.

---

#### Примечание

Процесс переустановки полностью занимает приблизительно 10 секунд.

---

## 5.2.4 Обзор параметров уровня 1 и 2

Ниже представлен обзор параметров уровня 1 и 2. Полное описание всех параметров уровня 1 и 2, см. раздел 5.3.

### Быстрый ввод в действие P0010=1

P0100 Европа / Северная Америка ⇆  
 P0300 Выбор типа двигателя ⇆  
 P0304 Номинал. напряжение двигателя ⇆  
 P0305 Номинал. ток двигателя ⇆  
 P0307 Номинал. мощность двигателя ⇆  
 P0308 Номинал. cosPhi двигателя ⇆  
 P0309 Номинал. КПД двигателя ⇆  
 P0310 Номинал. частота двигателя ⇆  
 P0311 Номинал. обороты двигателя ⇆  
 P0335 Охлаждение двигателя ⇆  
 P0640 Макс. выходной ток  
 P0700 Выбор источника команды  
 P1000 Выбор задания частоты  
 P1080 Мин. частота  
 P1082 Макс. частота  
 P1120 Время разгона  
 P1121 Время замедления  
 P1135 Время замедления по OFF3  
 P1300 Режим управления  
 P3900 Быстрое параметрирование ⇆

### Данные двигателя P0004=3

P0003 ВОР/АОР чтение уровня доступа  
 P0010 Ввод в действие привода  
 r0034 Загрузка двигателя  
 P0300 Выбор типа двигателя ⇆  
 P0304 Номин. напряжение двигателя ⇆  
 P0305 Номин. ток двигателя ⇆  
 P0307 Номинал. мощность двигателя ⇆  
 (кВт или лс) |  
 P0308 Номин. cosPhi двигателя | ⇆  
 P0309 Номинал. КПД двигателя ⇆  
 P0310 Номинал. частота двигателя ⇆  
 P0311 Номинал. обороты двигателя ⇆  
 P0335 Охлаждение двигателя ⇆  
 P0340 Вычисление модели двигателя  
 P0350 Сопротивление статора между фазами  
 P0611 Постоянная времени  $I^2t$  двигателя  
 P0614 Уровень предупреждения при перегрузке двигателя по  $I^2t$   
 P0640 Макс. выходной ток  
 P1910 Выбор идентификации данных двигателя  
 r1912 Определенное сопротивление статора

### Блок преобразователя P0004=2

P0003 ВОР/АОР чтение уровня доступа  
 P0010 Ввод в действие привода  
 r0018 Версия программного обеспечения  
 r0026 Факт. напряжение DC-звена  
 r0039 Потребленная мощность [кВтч]  
 P0040 Сброс потребленной мощности  
 r0206 Номинал. мощность привода  
 r0207 Номинал. ток привода  
 r0208 Номинал. напряжение привода  
 P1800 Частота переключения ШИМ  
 P1820 Изменение выходной последовательности фаз

### Команды и бинарные I/O P0004=7

r0002 Состояние привода  
 P0003 ВОР/АОР чтение уровня доступа  
 P0010 Ввод в действие привода  
 r0052 Слово состояния 1  
 r0053 Слово состояния 2  
 P0700 Выбор источника команды  
 P0701 Выбор бинарного входа 1  
 P0702 Выбор бинарного входа 2  
 P0703 Выбор бинарного входа 3  
 P0704 Выбор бинарного входа 4  
 r0722 Состояния бинарных входов  
 P0731 Бинарный выход

**Аналоговые входы/выходы P0004=8**

P0003 ВОР/АОР чтение уровня доступа  
 P0010 Ввод в действие привода  
 r0752 Значение аналогового входа в В  
 r0754 Аналоговый выход в %  
 r0755 Факт. нормализованное значение ADC (4000h)  
 P0756 Контроль ADC  
 P0757 Значение x1 характеристики ADC  
 P0758 Значение y1 характеристики ADC  
 P0759 Значение x2 характеристики ADC  
 P0760 Значение y2 характеристики ADC  
 P0761 Ширина зоны нечувствительности  
 P0771 DAC  
 r0774 Значение аналогового выхода  
 P0777 Значение x1 характеристики DAC  
 P0778 Значение y1 характеристики DAC  
 P0779 Значение x2 характеристики DAC  
 P0780 Значение y2 характеристики DAC  
 P0781 Мертвая зона для аналогового выхода

**Особенности привода P0004=12**

P0003 ВОР/АОР чтение уровня доступа  
 P0004 Параметр для отображения в r0000  
 P0010 Ввод в действие привода  
 P1200 Запуск на ходу  
 P1210 Автоматический перезапуск  
 P1215 Режим тормоза удержания MNB  
 P1216 Время задержки отпущения MNB  
 P1217 Время включения тормоза MNB  
 P1232 Ток при DC торможении  
 P1233 Длительность при DC торможении  
 P1236 Ток составного торможения

**Связь P0010=20**

P0003 ВОР/АОР чтение уровня доступа  
 P0010 Ввод в действие привода  
 P0918 Шинный адрес CB  
 P0927 Возможность изменения параметров через  
 P2000 Относительная частота  
 P2010 Скорость передачи через USS  
 P2011 Адрес USS

**Канал задания и формирователь рампы P0004=10**

P0003 ВОР/АОР чтение уровня доступа  
 P0010 Ввод в действие привода  
 P1000 Выбор задания частоты  
 P1001 Фиксированная частота 1  
 P1002 Фиксированная частота 2  
 P1003 Фиксированная частота 3  
 P1004 Фиксированная частота 4  
 P1005 Фиксированная частота 5  
 P1006 Фиксированная частота 6  
 P1007 Фиксированная частота 7  
 P1031 Память задания MOP  
 P1040 Задание MOP  
 P1058 Частота толчка (JOG) вправо  
 P1059 Частота толчка (JOG) влево  
 P1060 Время разгона при толчке  
 P1061 Время замедления при толчке  
 P1080 Минимальная частота  
 P1082 Максимальная частота  
 P1120 Время разгона  
 P1121 Время замедления  
 P1130 Начальное закругление при разгоне  
 P1131 Конечное закругление при разгоне  
 P1132 Начальное закругление при замедлении  
 P1133 Конечное закругление при замедлении  
 P1134 Тип закругления

**Управление двигателем P0004=13**

P0003 ВОР/АОР чтение уровня доступа  
 P0010 Ввод в действие привода  
 r0021 Фактическая частота  
 r0025 Фактич. выходное напряжение  
 r0027 Фактический выходной ток  
 r0056 Слово состояния 1 для V/F и VC  
 P1300 Режим управления  
 P1310 Продолжительное повышение  
 P1311 Повышение при разгоне  
 P1312 Стартовое повышение  
 P1333 Стартовая частота при FCC  
 P1335 Коэффициент компенсации скольжения  
 P1336 Предел скольжения

**Предупреждения & Контроль P0010=21**

P0003 ВОР/АОР чтение уровня доступа  
 P0010 Ввод в действие привода  
 r0947 Номер сбоя  
 r2110 Номер предупреждения  
 r2197 Слово состояния 1 монитора

**PI Регулятор P0004=22**

P0003 ВОР/АОР чтение уровня доступа  
P0010 Ввод в действие привода  
P2200 Предоставление PI регулятора  
P2201 Фиксированное задание 1  
P2202 Фиксированное задание 2  
P2203 Фиксированное задание 3  
P2204 Фиксированное задание 4  
P2205 Фиксированное задание 5  
P2206 Фиксированное задание 6  
P2207 Фиксированное задание 7  
r2224 Коннектор: фиксирован. задание PI  
P2231 Память задания для МОР  
P2232 Запрещение задания реверса с  
клавиатуры  
P2240 Задание МОР  
r2250 Вывод действующей величины  
задания PI  
P2253 Источник: PI задание  
P2257 Время разгона для задания PI  
P2258 Время замедления для задания PI  
r2260 Задание PI  
P2264 Обратная связь PI  
P2265 Постоянная времени фильтра  
обратной связи PI  
r2266 Обратная связь PI  
P2271 Тип датчика для PI  
P2272 Коннектор: масштабирование сигнала  
обратной связи PI  
r2273 Ошибка PI  
P2280 Пропорциональный коэффициент PI  
P2285 Время интегрирования PI  
P2291 Верхний предел PI  
P2292 Нижний предел выхода PI  
r2294 Выход PI

**Заводские установки P0010=30**

P0003 ВОР/АОР чтение уровня доступа  
P0010 Ввод в действие привода  
P0970 Заводские установки

## 5.3 Системные параметры и определения

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние
r0000	<p><b>Дисплей привода</b></p> <p>Отображает выходную величину, определенную пользователем в P0005.</p> <p><b>Примечание:</b> Нажатие клавиши "Fn" в течение 2 секунд позволяет пользователю наблюдать значения напряжения DC звена, выходного тока, выходной частоты, выходного напряжения, и выбранной установкой r0000 (определенной в P0005).</p>	- [-] -	1 7
r0002	<p><b>Состояние привода</b></p> <p>Отображает фактическое состояние привода</p> <p><b>Возможные значения:</b> 0 "Режим ввода в действие – (P0010 □ 0)" 1 "Готовность к запуску" 2 "Сбой" 3 "Включение – предварительная зарядка DC звена" 4 "Работа" 5 "Останов – (замедление)"</p> <p><b>Примечание:</b> Состояние 3 будет наблюдаться только во время предварительной зарядки DC звена и когда установленная плата связи имеет внешнее питание.</p>	0 5 [-] -	2 7
P0003	<p><b>Уровень доступа пользователя</b></p> <p>Определяет уровень доступа в наборы параметров. Для большинства простых применений достаточна установка по умолчанию (стандартная).</p> <p><b>Возможные установки:</b> 0 "Список параметров, определенных пользователем" – см. P0013 (Уровень 3) подробности использования" 1 "Стандартный": дает доступ к большинству часто используемых параметров 2 "Расширенный": дает расширенный доступ к функциям ввода /вывода преобразователя. 3 "Экспертный": только для экспертного использования. 4 "Сервисный": только для использования уполномоченным обслуживающим персоналом - защищен паролем.</p>	0 4 [1] -	1 Все '



## 5. СИСТЕМНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние
P0004	<p><b>Фильтр параметров</b></p> <p>Функцией фильтров доступных параметров является возможность более сфокусированного подхода (сориентированного на определенную группу функций) к вводу в действие.</p> <p>Например, при P0004=22 будут наблюдаться только PI параметры.</p> <p><b>Возможные установки:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>0 "Все параметры"</li> <li>2 "Преобразователь"</li> <li>3 "Двигатель"</li> <li>7 "Команды и бинарные входы/выходы"</li> <li>8 "Аналоговые входы/выходы"</li> <li>10 "Канал задания и формирователь рампы"</li> <li>12 "Особенности привода"</li> <li>13 "Управление двигателем"</li> <li>20 "Связь"</li> <li>21 "Сообщения, предупреждения и контроль"</li> <li>22 "PI регулятор"</li> </ul> <p><b>Примечание:</b> Преобразователь можно запустить при любой установке P0004.</p> <p>Некоторые параметры предназначены "только для ввода в действие" и могут рассматриваться в пределах этого "фильтра" параметров, и они могут быть установлены только при P0010=1 (Быстрый ввод в действие). Эти параметры обозначены символом ключа '⚡' в колонке справа.</p>	0 22 [0] -	1 Все '⚡'
P0005	<p><b>Выбор отображения</b></p> <p>Выбор отображения для параметра r0000</p> <p><b>Наиболее общие установки:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>21 Фактическая частота</li> <li>25 Выходное напряжение</li> <li>26 Напряжение DC звена</li> <li>27 Выходной ток</li> </ul> <p><b>Примечание:</b> Указанные здесь установки относят к номерам параметров только для чтения. Для более подробного ознакомления пожалуйста см. соответствующие описания параметров "rXXXX".</p>	0 4000 [0] -	2 12 '⚡'
P0010	<p><b>Группы параметров для ввода в действие</b></p> <p>Эти установки отфильтровывают параметры таким образом, чтобы были отобраны только необходимые группы функций, как показано в таблице ниже.</p> <p><b>Возможные установки:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>0 Готовность к запуску</li> <li>1 Быстрый ввод в действие</li> <li>30 Заводские установки</li> </ul> <p><b>Примечания:</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1 Этот параметр должен быть установлен в 0 до запуска преобразователя (Автоматически при P3900 0 (по умолчанию)).</li> <li>2 На доступные параметры также влияет параметр уровня доступа пользователя (P0003)..</li> </ol>	0 30 [0] -	1 Все

5. СИСТЕМНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние
r0018	<b>Версия программного обеспечения</b>	-	1
	Отображает номер версии установленного программного обеспечения.	- [0] -	2
r0021	<b>Выходная частота преобразователя (исключая компенсацию скольжения)</b>	-	2
		- [-] Hz	13
r0025	<b>Выходное напряжение преобразователя</b>	-	2
	Отображается среднеквадратическое значение напряжения приложенного к двигателю.	- [-] V	13
r0026	<b>Напряжения DC звена</b>	-	2
		- [-] V	2
r0027	<b>Ток двигателя</b>	-	2
	Отображается среднеквадратическое значение тока двигателя (A)	- [-] A	13
r0034	<b>Тепловая защита двигателя (I<sup>2</sup>t)</b>	-	2
	Отображает вычисленную температуру двигателя как процент от максимально допустимого значения. <b>Примечание:</b> Значение 100 % означает, что достигнута максимально допустимая рабочая температура двигателя. Когда это происходит, преобразователь будет пытаться уменьшать нагрузку двигателя, как определено параметром P0610 (Уровень 3).	- [-] %	3
r0039	<b>Измеритель потребленной энергии [кВтчас]</b>	0	2
	Показывает электрическую энергию, потребленную приводом, с момента последнего сброса показаний (см. P0040). <b>Примечание:</b> Значение будет сброшено при P3900=1 (во время быстрого ввода в действие), либо при P0970=1 (сброс на заводские установки), либо при использовании P0040.	- [0] кВтчас	2
P0040	<b>Сброс измерителя потребленной энергии</b>	0	2
	Сброс отображения потребленной энергии в нуль <b>Возможные установки:</b> 0 = Сброса нет 1 = Сброс r0039 в 0  <b>Примечание:</b> Сброс происходит при нажатии клавиши "P".	1 [0] -	2

5. СИСТЕМНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние																																																																																																																																
r0052	<p><b>Слово состояния 1</b></p> <p>Этот параметр показывает первое активное слово состояния преобразователя (битовый формат) и может использоваться для диагностики состояния преобразователя. Описание отображаемых сегментов слова состояния дается во Введении и может интерпретироваться следующим образом.</p> <p><b>Возможные значения:</b></p> <table border="0"> <tr> <td>Бит 0</td> <td>Готовность привода</td> <td>0</td> <td>Нет</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1</td> <td>Да</td> </tr> <tr> <td>Бит 1</td> <td>Готовность привода к запуску</td> <td>0</td> <td>Нет</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1</td> <td>Да</td> </tr> <tr> <td>Бит 2</td> <td>Привод работает</td> <td>0</td> <td>Нет</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1</td> <td>Да</td> </tr> <tr> <td>Бит 3</td> <td>Сбой привода активен</td> <td>0</td> <td>Да</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1</td> <td>Нет</td> </tr> <tr> <td>Бит 4</td> <td>OFF2 активен</td> <td>0</td> <td>Да</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1</td> <td>Нет</td> </tr> <tr> <td>Бит 5</td> <td>OFF3 активен</td> <td>0</td> <td>Да</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1</td> <td>Нет</td> </tr> <tr> <td>Бит 6</td> <td>Запрещение включения активно</td> <td>0</td> <td>Нет</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1</td> <td>Да</td> </tr> <tr> <td>Бит 7</td> <td>Предупреждение привода активно</td> <td>0</td> <td>Нет</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1</td> <td>Да</td> </tr> <tr> <td>Бит 8</td> <td>Отклонение заданное/фактическое значение</td> <td>0</td> <td>Да</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1</td> <td>Нет</td> </tr> <tr> <td>Бит 9</td> <td>PZD управление (Управление данными процесса)</td> <td>0</td> <td>Нет</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1</td> <td>Да</td> </tr> <tr> <td>Бит A</td> <td>Максимальная частота достигнута</td> <td>0</td> <td>Нет</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1</td> <td>Да</td> </tr> <tr> <td>Бит b</td> <td>Предупреждение: Предел тока двигателя</td> <td>0</td> <td>Да</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1</td> <td>Нет</td> </tr> <tr> <td>Бит C</td> <td>Удерживающий тормоз двигателя активен</td> <td>0</td> <td>Да</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1</td> <td>Нет</td> </tr> <tr> <td>Бит d</td> <td>Перегрузка двигателя</td> <td>0</td> <td>Да</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1</td> <td>Нет</td> </tr> <tr> <td>Бит E</td> <td>Направление вращения двигателя вправо</td> <td>0</td> <td>Нет</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1</td> <td>Да</td> </tr> <tr> <td>Бит F</td> <td>Перегрузка преобразователя</td> <td>0</td> <td>Да</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1</td> <td>Нет</td> </tr> </table>	Бит 0	Готовность привода	0	Нет			1	Да	Бит 1	Готовность привода к запуску	0	Нет			1	Да	Бит 2	Привод работает	0	Нет			1	Да	Бит 3	Сбой привода активен	0	Да			1	Нет	Бит 4	OFF2 активен	0	Да			1	Нет	Бит 5	OFF3 активен	0	Да			1	Нет	Бит 6	Запрещение включения активно	0	Нет			1	Да	Бит 7	Предупреждение привода активно	0	Нет			1	Да	Бит 8	Отклонение заданное/фактическое значение	0	Да			1	Нет	Бит 9	PZD управление (Управление данными процесса)	0	Нет			1	Да	Бит A	Максимальная частота достигнута	0	Нет			1	Да	Бит b	Предупреждение: Предел тока двигателя	0	Да			1	Нет	Бит C	Удерживающий тормоз двигателя активен	0	Да			1	Нет	Бит d	Перегрузка двигателя	0	Да			1	Нет	Бит E	Направление вращения двигателя вправо	0	Нет			1	Да	Бит F	Перегрузка преобразователя	0	Да			1	Нет	<p>-</p> <p>-</p> <p>[-]</p> <p>-</p>	<p>2</p> <p>7</p>
Бит 0	Готовность привода	0	Нет																																																																																																																																
		1	Да																																																																																																																																
Бит 1	Готовность привода к запуску	0	Нет																																																																																																																																
		1	Да																																																																																																																																
Бит 2	Привод работает	0	Нет																																																																																																																																
		1	Да																																																																																																																																
Бит 3	Сбой привода активен	0	Да																																																																																																																																
		1	Нет																																																																																																																																
Бит 4	OFF2 активен	0	Да																																																																																																																																
		1	Нет																																																																																																																																
Бит 5	OFF3 активен	0	Да																																																																																																																																
		1	Нет																																																																																																																																
Бит 6	Запрещение включения активно	0	Нет																																																																																																																																
		1	Да																																																																																																																																
Бит 7	Предупреждение привода активно	0	Нет																																																																																																																																
		1	Да																																																																																																																																
Бит 8	Отклонение заданное/фактическое значение	0	Да																																																																																																																																
		1	Нет																																																																																																																																
Бит 9	PZD управление (Управление данными процесса)	0	Нет																																																																																																																																
		1	Да																																																																																																																																
Бит A	Максимальная частота достигнута	0	Нет																																																																																																																																
		1	Да																																																																																																																																
Бит b	Предупреждение: Предел тока двигателя	0	Да																																																																																																																																
		1	Нет																																																																																																																																
Бит C	Удерживающий тормоз двигателя активен	0	Да																																																																																																																																
		1	Нет																																																																																																																																
Бит d	Перегрузка двигателя	0	Да																																																																																																																																
		1	Нет																																																																																																																																
Бит E	Направление вращения двигателя вправо	0	Нет																																																																																																																																
		1	Да																																																																																																																																
Бит F	Перегрузка преобразователя	0	Да																																																																																																																																
		1	Нет																																																																																																																																

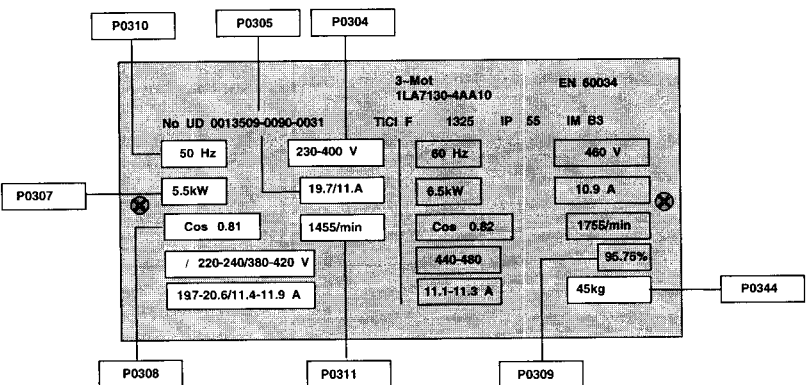
5. СИСТЕМНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние																																																																								
r0053	<p><b>Слово состояния 2</b></p> <p>Этот параметр показывает второе слово состояния преобразователя (битовый формат). Он может использоваться для диагностики состояния преобразователя относящейся к информации, данной в Ведении.</p> <p><b>Возможные значения:</b></p> <table border="0"> <tr> <td>Бит 0</td> <td>DC торможение активно</td> <td>0 Нет</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1 Да</td> </tr> <tr> <td>Бит 1</td> <td>Частота преобразователя &lt; предела выключения</td> <td>0 Да</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1 Нет</td> </tr> <tr> <td>Бит 2</td> <td>Частота преобразователя &lt; минимальной частоты</td> <td>0 Да</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1 Нет</td> </tr> <tr> <td>Бит 3</td> <td>Ток предела</td> <td>0 Нет</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1 Да</td> </tr> <tr> <td>Бит 4</td> <td>Фактическая частота &gt; относительной частоты</td> <td>0 Нет</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1 Да</td> </tr> <tr> <td>Бит 5</td> <td>Фактическая частота &lt; относительной частоты</td> <td>0 Нет</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1 Да</td> </tr> <tr> <td>Бит 6</td> <td>Фактическая частота заданной</td> <td>0 Нет</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1 Да</td> </tr> <tr> <td>Бит 7</td> <td>Напряжение &lt; порога</td> <td>0 Нет</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1 Да</td> </tr> <tr> <td>Бит 8</td> <td>Напряжение &gt; порога</td> <td>0 Нет</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1 Да</td> </tr> <tr> <td>Бит 9</td> <td>реверс</td> <td>0 Нет</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1 Да</td> </tr> <tr> <td>Бит A</td> <td>PI частота &lt; порога</td> <td>0 Нет</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1 Да</td> </tr> <tr> <td>Бит b</td> <td>PI насыщение</td> <td>0 Нет</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1 Да</td> </tr> </table>	Бит 0	DC торможение активно	0 Нет			1 Да	Бит 1	Частота преобразователя < предела выключения	0 Да			1 Нет	Бит 2	Частота преобразователя < минимальной частоты	0 Да			1 Нет	Бит 3	Ток предела	0 Нет			1 Да	Бит 4	Фактическая частота > относительной частоты	0 Нет			1 Да	Бит 5	Фактическая частота < относительной частоты	0 Нет			1 Да	Бит 6	Фактическая частота заданной	0 Нет			1 Да	Бит 7	Напряжение < порога	0 Нет			1 Да	Бит 8	Напряжение > порога	0 Нет			1 Да	Бит 9	реверс	0 Нет			1 Да	Бит A	PI частота < порога	0 Нет			1 Да	Бит b	PI насыщение	0 Нет			1 Да	<p>-</p> <p>-</p> <p>[-]</p> <p>-</p>	<p>2</p> <p>7</p>
Бит 0	DC торможение активно	0 Нет																																																																									
		1 Да																																																																									
Бит 1	Частота преобразователя < предела выключения	0 Да																																																																									
		1 Нет																																																																									
Бит 2	Частота преобразователя < минимальной частоты	0 Да																																																																									
		1 Нет																																																																									
Бит 3	Ток предела	0 Нет																																																																									
		1 Да																																																																									
Бит 4	Фактическая частота > относительной частоты	0 Нет																																																																									
		1 Да																																																																									
Бит 5	Фактическая частота < относительной частоты	0 Нет																																																																									
		1 Да																																																																									
Бит 6	Фактическая частота заданной	0 Нет																																																																									
		1 Да																																																																									
Бит 7	Напряжение < порога	0 Нет																																																																									
		1 Да																																																																									
Бит 8	Напряжение > порога	0 Нет																																																																									
		1 Да																																																																									
Бит 9	реверс	0 Нет																																																																									
		1 Да																																																																									
Бит A	PI частота < порога	0 Нет																																																																									
		1 Да																																																																									
Бит b	PI насыщение	0 Нет																																																																									
		1 Да																																																																									

5. СИСТЕМНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние																																										
r0056	<p><b>Слово состояния 1 для V/F</b></p> <p>Отображает слово состояния (V/f) в битовом, которое может быть использовано для диагностики состояния преобразователя. Обратитесь к диаграмме для r0052 с отображением расположения.</p> <p><b>Возможные значения:</b></p> <table border="0"> <tr> <td>Бит 0</td> <td>Управление инициализацией закончено</td> <td>0 Нет 1 Да</td> </tr> <tr> <td>Бит 1</td> <td>Размагничивание двигателя закончено</td> <td>0 Нет 1 Да</td> </tr> <tr> <td>Бит 2</td> <td>Импульсы ШИМ разблокированы</td> <td>0 Нет 1 Да</td> </tr> <tr> <td>Бит 3</td> <td>Выбор напряжения мягкого старта</td> <td>0 Нет 1 Да</td> </tr> <tr> <td>Бит 4</td> <td>Возбуждение двигателя закончено</td> <td>0 Нет 1 Да</td> </tr> <tr> <td>Бит 5</td> <td>Стартовое повышение активно</td> <td>0 Нет 1 Да</td> </tr> <tr> <td>Бит 6</td> <td>Повышение при разгоне активно</td> <td>0 Нет 1 Да</td> </tr> <tr> <td>Бит 7</td> <td>Частота отрицательная</td> <td>0 Нет 1 Да</td> </tr> <tr> <td>Бит 8</td> <td>Ослабление поля активно</td> <td>0 Нет 1 Да</td> </tr> <tr> <td>Бит 9</td> <td>Задание напряжения ограничено</td> <td>0 Нет 1 Да</td> </tr> <tr> <td>Бит A</td> <td>Частота скольжения ограничена</td> <td>0 Нет 1 Да</td> </tr> <tr> <td>Бит b</td> <td>Регулятор I-max активен</td> <td>0 Нет 1 Да</td> </tr> <tr> <td>Бит C</td> <td>Регулятор Vdc-max активен</td> <td>0 Нет 1 Да</td> </tr> <tr> <td>Бит F</td> <td>Регулятор Vdc-min активен</td> <td>0 Нет 1 Да</td> </tr> </table>	Бит 0	Управление инициализацией закончено	0 Нет 1 Да	Бит 1	Размагничивание двигателя закончено	0 Нет 1 Да	Бит 2	Импульсы ШИМ разблокированы	0 Нет 1 Да	Бит 3	Выбор напряжения мягкого старта	0 Нет 1 Да	Бит 4	Возбуждение двигателя закончено	0 Нет 1 Да	Бит 5	Стартовое повышение активно	0 Нет 1 Да	Бит 6	Повышение при разгоне активно	0 Нет 1 Да	Бит 7	Частота отрицательная	0 Нет 1 Да	Бит 8	Ослабление поля активно	0 Нет 1 Да	Бит 9	Задание напряжения ограничено	0 Нет 1 Да	Бит A	Частота скольжения ограничена	0 Нет 1 Да	Бит b	Регулятор I-max активен	0 Нет 1 Да	Бит C	Регулятор Vdc-max активен	0 Нет 1 Да	Бит F	Регулятор Vdc-min активен	0 Нет 1 Да	- - [-] -	2 13
Бит 0	Управление инициализацией закончено	0 Нет 1 Да																																											
Бит 1	Размагничивание двигателя закончено	0 Нет 1 Да																																											
Бит 2	Импульсы ШИМ разблокированы	0 Нет 1 Да																																											
Бит 3	Выбор напряжения мягкого старта	0 Нет 1 Да																																											
Бит 4	Возбуждение двигателя закончено	0 Нет 1 Да																																											
Бит 5	Стартовое повышение активно	0 Нет 1 Да																																											
Бит 6	Повышение при разгоне активно	0 Нет 1 Да																																											
Бит 7	Частота отрицательная	0 Нет 1 Да																																											
Бит 8	Ослабление поля активно	0 Нет 1 Да																																											
Бит 9	Задание напряжения ограничено	0 Нет 1 Да																																											
Бит A	Частота скольжения ограничена	0 Нет 1 Да																																											
Бит b	Регулятор I-max активен	0 Нет 1 Да																																											
Бит C	Регулятор Vdc-max активен	0 Нет 1 Да																																											
Бит F	Регулятор Vdc-min активен	0 Нет 1 Да																																											
P0100	<p><b>Управление для Европы / Северной Америки</b></p> <p>Определяет, выражены ли назначения мощности (например, номинальная табличная мощность - P0307) в кВт или лс. Здесь также автоматически устанавливаются значения по умолчанию для номинальной табличной частоты (P0310) и максимальной частоты двигателя (P1082), в дополнение к относительной частоте (P2000).</p> <p><b>Возможные установки:</b></p> <p>0 = Установки мощности в кВт; частота по умолчанию 50 Гц (Используйте DIP переключатель 2).</p> <p>1 = Установки мощности в лс; частота по умолчанию 60 Гц (Используйте DIP переключатель 2)</p> <p>2 = Установки мощности в кВт; частота по умолчанию 60 Гц</p> <p><b>Предупреждение:</b> УСТАНОВКА ПЕРЕКЛЮЧАТЕЛЯ кВт / лс ПОД ПУЛЬТОМ ОПЕРАТОРА БУДЕТ ПЕРЕПИСАНА В УСТАНОВКИ 0 ИЛИ 1 ПРИ ВКЛЮЧЕНИИ ПИТАНИЯ. Установка 2 переписана не будет.</p> <p><b>Примечание:</b> Этот параметр может быть изменен при P0010=1 (Режим ввода в действие).</p>	0 2 [0] -	1 1 ' 8 - '																																										
r0206	<p><b>Номинальная мощность преобразователя</b></p> <p>Отображает номинальную мощность двигателя, который может управляться преобразователем.</p> <p><b>Примечание:</b> Отображение будет в кВт или в лс в зависимости от установки P0100.</p>	- - [-] -	2 2																																										

5. СИСТЕМНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние
r0207	Номинальный ток преобразователя	-	2
	Отображает максимальный длительный выходной ток преобразователя.	[-] A	2
r0208	Номинальное входное напряжение преобразователя	-	2
	Отображает номинальное AC напряжение питания преобразователя.  <b>Возможные значения:</b>  230 = 200-240В±10% 400 = 400-480В±10%	[-] V	2
P0300	Выбор типа двигателя	1 2 [1] -	2 3 '0--'
	Выбор типа двигателя  <b>Возможные установки:</b> 1 = Асинхронный двигатель. 2 = Синхронный двигатель.  <b>Примечание 1:</b> Этот параметр может быть изменен только при P0010=1 Этот параметр необходим только при вводе в действие для выбора типа двигателя и оптимизации характеристик преобразователя. Большинство двигателей являются асинхронными; если есть сомнения используйте следующую формулу. (P0310 x 60) / P0311 Если результатом является целое число, то двигатель синхронный.  <b>Примечание 2:</b> Если выбран синхронный двигатель, то следующие функции являются недоступными: коэффициент мощности (P0308), КПД двигателя (P0309), время намагничивания (P0346, уровень 3), время размагничивания (P0347, уровень 3), перезапуск на ходу (P1200, P1202, уровень 3, P1203, уровень 3), DC торможение (P1230, уровень 3, P1232, P1233), компенсация скольжения (P1335), предел скольжения (P1336).		
P0304	Номинальное напряжение двигателя	10 2000 [***] V	1 3 '0--'
	Номинальное напряжение двигателя (V) из табличных данных.  На рисунке ниже показано где можно найти номинальные данные на Вашем двигателе.   <p>The diagram shows a motor nameplate with the following text: '3-Mot 1LA7130-4AA10 EN 60034 No UD 0013509-0090-0031 TICS F 1325 IP 55 IM B3'. It features two columns of technical data. The left column includes: 50 Hz, 5.5kW, Cos 0.81, 1455/min, / 220-240/380-420 V, and 19.7-20.6/11.4-11.9 A. The right column includes: 230-400 V, 60 Hz, 6.5kW, Cos 0.82, 1755/min, 440-580, 11.1-11.3 A, and 45kg. Callouts point to various parameters: P0310 (50 Hz), P0305 (230-400 V), P0304 (460 V), P0307 (5.5kW), P0308 (19.7/11.9 A), P0311 (1455/min), P0309 (1755/min), and P0344 (45kg).</p>		
	<b>Примечание:</b> Этот параметр может быть изменен только при P0010=1.		

5. СИСТЕМНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние
P0305	<b>Номинальный ток двигателя</b>	0.12 10000 [***] А	1 3 ' ← '
	Номинальный ток двигателя (А) из табличных данных – см. диаграмму P0304 <b>Примечание:</b> Этот параметр может быть изменен только при P0010=1  Максимальное значение определяется как 2 * номинальный ток преобразователя (r0207) Минимальное значение определяется как 1/32 * номинальный ток преобразователя (r0207)		
P0307	<b>Номинальная мощность двигателя</b>	0.01 2000 [***] -	1 3 ' ← '
	Номинальная мощность двигателя (кВт) из табличных данных. Если P0100 = 1, значения будут в лс - см. диаграмму P0304 <b>Примечание:</b> Этот параметр может быть изменен только при P0010=1		
P0308	<b>Номинальный cos двигателя</b>	0 1 [0] -	2 3 ' ← '
	Номинальный коэффициент мощности двигателя (cos ) из табличных данных - см. диаграмму P0304 <b>Примечание:</b> Этот параметр может быть изменен только при P0010=1.  Этот параметр может наблюдаться только при P0100 = 0 или 2, т. е. когда мощность двигателя вводится в кВт. <b>Примечание:</b> Установка в 0 приведет к внутреннему вычислению значения.		
P0309	<b>Номинальный КПД двигателя</b>	0 100 [0] %	2 3 ' ← '
	Номинальный КПД двигателя в (%) из табличных данных - см. диаграмму P0304. <b>Примечание:</b> Этот параметр может быть изменен только при P0010=1.  Этот параметр может наблюдаться только при P0100 = 1, т. е. когда мощность двигателя вводится в лс. <b>Примечание:</b> Установка в 0 приведет к внутреннему вычислению значения.		
P0310	<b>Номинальная частота двигателя</b>	12 650 [50] Гц	1 3 ' ← '
	Номинальная частота двигателя в (Гц) из табличных данных - см. диаграмму P0304.		

5. СИСТЕМНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние
P0311	<b>Номинальные обороты двигателя</b> <b>Примечание 1:</b> Номинальные обороты двигателя (об/мин) из табличных данных - см. рисунок P0304 <b>Примечание 2:</b> Этот параметр может быть изменен только при P0010=1 <b>Примечание 3:</b> Этот параметр должен быть введен правильно, чтобы компенсация скольжения функционировала должным образом. <b>Примечание 4:</b> Установка в нуль приведет к внутреннему вычислению значения.	0 40000 [***] 1/мин	1 3 '8-'
	<b>Охлаждение двигателя</b>  Определяет используемую систему охлаждения двигателя <b>Возможные установки:</b> 0 самоохлаждаемый – использующий вентилятор, установленный на валу двигателя 1 принудительно охлаждаемый – использующий отдельно питаемый охлаждающий вентилятор	0 1 [0] -	2 3
P0340	<b>Вычисление параметров двигателя</b>	0 1 [0] -	2 3
	<b>Возможные установки:</b> 0 "Вычисления не производятся" 1 "Вычисление параметров двигателя из введенных табличных данных" Вычисляются различные параметры двигателя, включая P0344 (уровень 3) (вес двигателя), P0350 (сопротивление статора), P0346 (уровень 3) (время намагничивания) и P0347 (уровень 3) (время размагничивания), P2000 (относительная частота), P2002 (уровень 3) (относительный ток). <b>Примечание:</b> Этот параметр требуется при вводе в действие для оптимизации характеристик преобразователя.		
P0350	<b>Межфазное сопротивление статора</b>	0 300 [***] Ом	2 3 '8-'
	Значение сопротивления статора в Ом подключенного двигателя. Есть три метода определения значения этого параметра: 1. Возможно вычисление его значения при использовании P0340 = 1 2. Возможно измерение его значения при использовании P1910 = 1 3. Ручное измерение Омметром. <b>Примечание:</b> Значение, введенное в P0350, является результатом одного из методов.		
P0611	<b>Постоянная времени I<sup>2</sup>t двигателя</b>	0 16000 [***] сек	2 3
	Определяет тепловую постоянную времени двигателя и автоматически вычисляется из данных двигателя (P0340). <b>Примечание:</b> Большее число увеличивает время, принятое для вычисленного изменения температуры двигателя.		



5. СИСТЕМНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние
P0614	<p><b>Уровень предупреждения по перегрузке двигателя I<sup>2</sup>t</b>                      Вычисление I<sup>2</sup>t двигателя оценивает длительность, в течение которой двигатель может быть перегружен без перегрева. Когда максимум разрешенной длительности достигнут, вычисление I<sup>2</sup>t двигателя равно 100 % (см. r0034). Этот параметр определяет вычисленное значение I<sup>2</sup>t в % от величины, при которой генерируется предупреждение (A0511).</p> <p><b>Примечание:</b>                      Прерывание по перегреву двигателя (F0011) выводиться при 110% от этого уровня.</p>	0 400 [100] %	2 3 •
P0640	<p><b>Коэффициент перегрузки двигателя (%)</b></p> <p>Определяет мгновенный предел тока двигателя как % от номинального тока двигателя. Это значение ограничивается 150% номинального тока преобразователя (r0207) или не более 400% тока двигателя.</p>	0 400 [150] %	2 3 •
P0700	<p><b>Выбор источника команды</b></p> <p>Параметр для выбора цифрового источника команды. При изменении этого параметра все параметры цифровых входов будут установлены в соответствующие значения.</p> <p><b>Возможные установки</b>                      0 "Заводские установки по умолчанию"                      1 "Клавиатура" (BOP/AOP)                      2 "Клеммы"                      4 "USS1 на BOP-Link" (RS-232)                      5 "USS2 на Comm-Link" (RS-485)                      6 "PROFIBUS / полевая шина Comm-Link"</p> <p><b>Примечание:</b>                      Изменение этого параметра переустанавливает установки в значения по умолчанию по выбранному пункту, например, если Вы изменили установку с 1 на 2, то все цифровые входы будут иметь установку по умолчанию.</p>	0 6 [0] -	1 7
P0701	<p><b>Функции бинарного входа 1</b></p> <p>Выбор функции бинарного входа 1</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>0 Бинарный вход не задействован</li> <li>1 Вкл. вправо</li> <li>2 Вкл. влево (Вкл. + Реверс)</li> <li>3 OFF2 – свободный выбег до остановки</li> <li>4 OFF3 – Быстрое замедление (P1135 определяет время замедления)</li> <li>9 Подтверждение сбоя</li> <li>10 Толчок вправо (JOG)</li> <li>11 Толчок влево (JOG)</li> <li>12 Реверс</li> <li>13 Увеличение частоты (Главное / дополн. задание = клавиатура (P1000))</li> <li>14 Уменьшение частоты (Главное или дополн. задание = клавиатура)</li> <li>15 Фиксированная частота 1 (см. P1001)</li> <li>16 Фиксированная частота 1 + Вкл. (см. P1001)</li> <li>17 Фиксированные частоты с 1 по 7 (Бинарный код) (см. P1001)</li> <li>25 Разрешение DC тормоза (см. с P1230 по P1233)</li> <li>29 Внешнее прерывание</li> <li>33 Запрещение дополнительного задания (определено в P1000)</li> <li>99 Разрешение BICO параметрирования – только для экспертного использования</li> </ul> <p>Может быть переустановлен только через P0700 или P3900 = 1, 2 или заводские установки P0970 = 1</p>	0 99 [1] -	2 7

5. СИСТЕМНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние
P0702	<p><b>Функции бинарного входа 2</b></p> <p>Выбор функции бинарного входа 2</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>0 Бинарный вход не задействован</li> <li>1 Вкл. вправо</li> <li>2 Вкл. влево (Вкл. + Реверс)</li> <li>3 OFF2 – свободный выбег до остановки</li> <li>4 OFF3 – Быстрое замедление (P1135 определяет время замедления)</li> <li>9 Подтверждение сбоя</li> <li>10 Толчок вправо (JOG)</li> <li>11 Толчок влево (JOG)</li> <li>12 Реверс</li> <li>13 Увеличение частоты (Главное / дополн. задание = клавиатура (P1000))</li> <li>14 Уменьшение частоты (Главное или дополн. задание = клавиатура)</li> <li>15 Фиксированная частота 1 (см. P1002)</li> <li>16 Фиксированная частота 1 + Вкл. (см. P1002)</li> <li>17 Фиксированные частоты с 1 по 7 (Бинарный код) (см. P1002)</li> <li>25 Разрешение DC тормоза (см. с P1230 по P1233)</li> <li>29 Внешнее прерывание</li> <li>33 Запрещение дополнительного задания (определено в P1000)</li> <li>99 Разрешение ВICO параметрирования – только для экспертного использования</li> </ul> <p>Может быть переустановлен только через P0700 или P3900 = 1, 2 или заводские установки P0970 = 1</p>	<p>0 99 [12] -</p>	<p>2 7</p>
P0703	<p><b>Функции бинарного входа 3</b></p> <p>Выбор функции бинарного входа 3</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>0 Бинарный вход не задействован</li> <li>1 Вкл. вправо</li> <li>2 Вкл. влево (Вкл. + Реверс)</li> <li>3 OFF2 – свободный выбег до остановки</li> <li>4 OFF3 – Быстрое замедление (P1135 определяет время замедления)</li> <li>9 Подтверждение сбоя</li> <li>10 Толчок вправо (JOG)</li> <li>11 Толчок влево (JOG)</li> <li>12 Реверс</li> <li>13 Увеличение частоты (Главное / дополн. задание = клавиатура (P1000))</li> <li>14 Уменьшение частоты (Главное или дополн. задание = клавиатура)</li> <li>15 Фиксированная частота 1 (см. P1003)</li> <li>16 Фиксированная частота 1 + Вкл. (см. P1003)</li> <li>17 Фиксированные частоты с 1 по 7 (Бинарный код) (см. P1003)</li> <li>25 Разрешение DC тормоза (см. с P1230 по P1233)</li> <li>29 Внешнее прерывание</li> <li>33 Запрещение дополнительного задания (определено в P1000)</li> <li>99 Разрешение ВICO параметрирования – только для экспертного использования</li> </ul> <p>Может быть переустановлен только через P0700 или P3900 = 1, 2 или заводские установки P0970 = 1</p>	<p>0 99 [9] -</p>	<p>2 7</p>

5. СИСТЕМНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

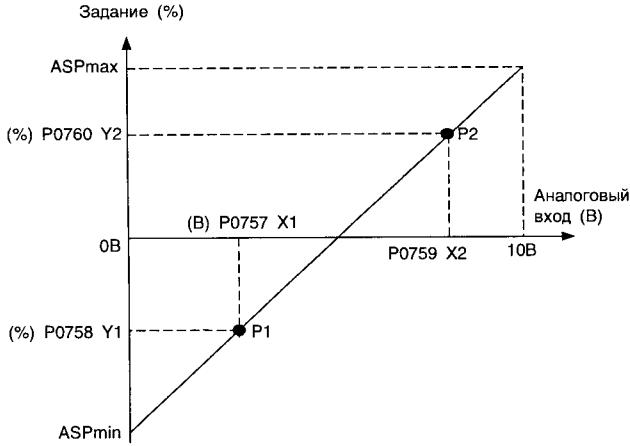
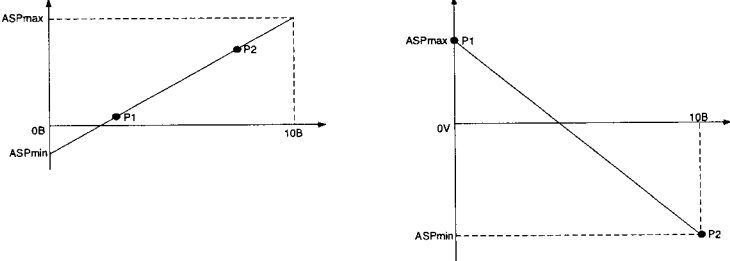
Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние
P0704	<p><b>Функции бинарного входа 4 - через аналоговый вход</b>                      Выбор функции бинарного входа 4 (через аналоговый вход)</p> <p>0 Бинарный вход не задействован                      1 Вкл. вправо                      2 Вкл. влево (Вкл. + Реверс)                      3 OFF2 – свободный выбег до остановки                      4 OFF3 – Быстрое замедление (P1135 определяет время замедления)                      9 Подтверждение сбоя                      10 Толчок вправо (JOG)                      11 Толчок влево (JOG)                      12 Реверс                      13 Увеличение частоты (Главное / дополн. задание = клавиатура (P1000))                      14 Уменьшение частоты (Главное или дополн. задание = клавиатура)                      25 Разрешение DC тормоза (см. с P1230 по P1233)                      29 Внешнее прерывание                      33 Запрещение дополнительного задания (определено в P1000)                      99 Разрешение BICO параметрирования – только для экспертного использования                      Может быть переустановлен только через P0700 или P3900 = 1, 2 или заводские установки P0970 = 1</p> <p><b>Примечание:</b>                      Сигналы выше 4 В являются активными, сигналы ниже 1,6 В являются не активными.</p>	0 99 [0] -	2 7
r0722	<p><b>Digital hput vdues</b></p> <p>Биты отображения состояния бинарных входов.</p> <p><b>Возможные значения:</b></p> <p>Бит 00 "Бинарный вход 1"                    0 OFF                          1 <b>Активный</b></p> <p>Бит 01 "Бинарный вход 2"                    0 OFF                          1 <b>Активный</b></p> <p>Бит 02 "Бинарный вход 3"                    0 OFF                          1 <b>Активный</b></p> <p>Бит 03 "Бинарный вход 4 (Через AIN)"    0 OFF                          1 <b>Активный</b></p> <p><b>Примечание:</b>                      Когда сигнал является активным сегмент светится.</p>	- - [-] -	2 7

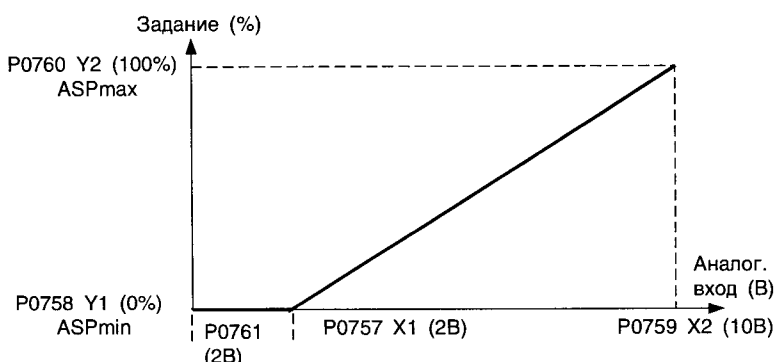
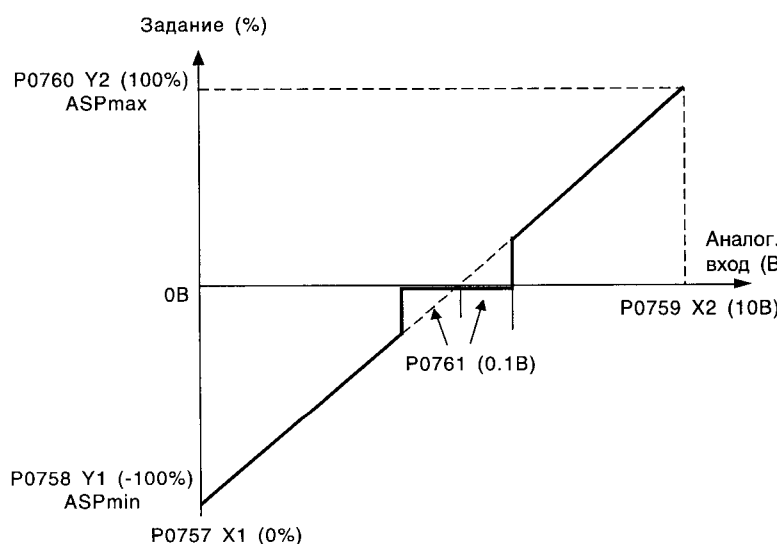
5. СИСТЕМНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние
P0731	<p><b>Функции бинарного выхода (реле)</b></p> <p>52.0 Преобразователь готов 0 Замкн. 1 Разомкн.</p> <p>52.1 Преобразователь готов к запуску 0 Замкн. 1 Разомкн.</p> <p>52.2 Преобразователь работает 0 Замкн. 1 Разомкн.</p> <p>52.3 Сбой преобразователя активен 0 Замкн. 1 Разомкн.</p> <p>52.4 OFF2 активен 0 Разомкн. 1 Замкн.</p> <p>52.5 OFF3 активен 0 Разомкн. 1 Замкн.</p> <p>52.6 Запрет включения активен 0 Замкн. 1 Разомкн.</p> <p>52.7 Предупреждение преобразователя активно 0 Замкн. 1 Разомкн.</p> <p>52.8 Отклонение заданное/фактическое значение 0 Разомкн. 1 Замкн.</p> <p>52.9 PZD управление (Process Data Control) 0 Замкн. 1 Разомкн.</p> <p>52.A Максимальная частота достигнута 0 Замкн. 1 Разомкн.</p> <p>52.b Предупреждение: Ограничение тока двигателя 0 Разомкн. 1 Замкн.</p> <p>52.C Удерживающий тормоз двигателя активен 0 Разомкн. 1 Замкн.</p> <p>52.d Перегрузка двигателя 0 Разомкн. 1 Замкн.</p> <p>52.E Направление вращения двигателя вправо 0 Замкн. 1 Разомкн.</p> <p>52.F Перегрузка преобразователя 0 Разомкн. 1 Замкн.</p> <p>53.0 DC торможение активно 0 Замкн. 1 Разомкн.</p> <p>53.1 Частота преобразователя ниже предела выключения (P2167 – уровень 3) 0 Замкн. 1 Разомкн.</p> <p>53.2 Частота преобразователя ниже миним. частоты. 0 Замкн. 1 Разомкн.</p> <p>53.3 Ток больше или равен пределу (P2170 – уровень 3) 0 Замкн. 1 Разомкн.</p> <p>53.4 Факт. частота &gt; частоты сравнения (P2155 – уровень 3) 0 Замкн. 1 Разомкн.</p> <p>53.5 Факт. частота &lt; частоты сравнения (P2155 – уровень 3) 0 Замкн. 1 Разомкн.</p> <p>53.6 Фактическая частота заданной 0 Замкн. 1 Разомкн.</p> <p>53.7 Напряжение меньше порога (P2172 – уровень 3) 0 Замкн. 1 Разомкн.</p> <p>53.8 Напряжение больше порога (P2172 – уровень 3) 0 Замкн. 1 Разомкн.</p> <p>53.9 Резерв 0 Замкн. 1 Разомкн.</p> <p>53.A Нижний предел выхода регулятора (P2292) 0 Замкн. 1 Разомкн.</p> <p>53.b Верхний предел выхода регулятора (P2291) 0 Замкн. 1 Разомкн.</p> <p><b>Примечание:</b> Здесь представлены наиболее общие установки. Другие установки возможны в экспертном режиме.</p>	0 2197.F [52.3]-	2 7 '
r0752	<p><b>Напряжение на аналоговом входе</b></p> <p>Отображается сглаженное значение на аналоговом входе в Вольтах до характеристического блока.</p>	- - [-] В	2 8

5. СИСТЕМНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние
r0754	<p><b>Сглаженное значение аналогового входа</b></p> <p>Показывает сглаженное значение аналогового входа в % после характеристического блока.</p> <p><b>Примечание:</b> 100% = 10В.</p>	<p>- - [-] %</p>	<p>2 8</p>
r0755	<p><b>Нормализованное к 16384 значение аналогового входа (4000 Hex)</b></p> <p>Отображает аналоговый вход, масштабированный с использованием ASPmin и ASPmax.</p> <p>Аналоговое задание из функции аналогового масштабирования (См. параметры с P0757 по P0760) может изменяться от ASPmin до ASPmax как показано на соответствующем рисунке.</p> <p>Наибольшая <b>амплитуда</b> (значение без знака) ASPmin и ASPmax определяется масштабированием 16384.</p> <p>Примеры: ASPmin = 300%, ASPmax = 100% т.о. 16384 представляет 300%. Этот параметр будет изменяться от 5461 до 16384 ASPmin = -200%, ASPmax = 100% т.о. 16384 представляет 200%. Этот параметр будет изменяться от -16384 до +8192</p> <p><b>Примечание:</b> Это значение используется как вход для аналоговых VICO коннекторов.</p>	<p>- - [-] -</p>	<p>2 8</p>
P0756	<p><b>Контроль аналогового входа</b></p> <p>Разрешает контроль аналогового входа.</p> <p><b>Возможные установки:</b> 0 = Контроль запрещен. 1 = Контроль разрешен.</p> <p>Когда контроль разрешается и мертвая зона определена (P0761), то когда входное аналоговое напряжение падает ниже 50 % напряжения мертвой зоны, будет генерироваться условие сбоя (F0080).</p> <p><b>Примечание:</b> Если блок аналогового масштабирования (см. P0757 – P0760) программируется для заданий отрицательного выхода, то эта функция запрещается.</p>	<p>0 1 [0] -</p>	<p>2 8</p>

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- R0003 уровень доступа польз. - R0004 установ. - Изменяемость - Состояние
<p><b>P0757</b></p> <p><b>Значение X1 масштабирования аналогового входа</b></p> <p>Параметры P0757 – P0760 используются для конфигурирования масштабирования аналогового входа как показано ниже:</p>  <p>Альтернативные возможности даются на рисунках ниже.</p>  <p><b>Примечания:</b>                      Аналоговые задания представлены в % от нормализованной частоты в P2000.                      Аналоговые задания могут быть больше 100%.                      ASPmax представляет наивысшее аналоговое задание (Это может быть при 0В).                      ASPmin представляет наименьшее аналоговое задание (Это может быть при 10В).                      Установки по умолчанию предоставляют следующее масштабирование:                      0В = 0%, а 10В = 100%.</p>		<p>0 10 [0] -</p>	<p>2 8 '</p>
<p><b>P0758</b></p> <p><b>Значение Y1 масштабирования аналогового входа</b></p>	<p>Устанавливает значение Y1 как определено в P0757</p>	<p>-99999 99999 [0] %</p>	<p>2 8 '</p>
<p><b>P0759</b></p> <p><b>Значение X2 масштабирования аналогового входа</b></p>	<p>Устанавливает значение X2 как определено в P0757</p>	<p>0 10 [10] V</p>	<p>2 8 '</p>
<p><b>P0760</b></p> <p><b>Значение Y2 масштабирования аналогового входа</b></p>	<p>Устанавливает значение Y2 как определено в P0757</p>	<p>-99999 99999 [100] %</p>	<p>2 8 '</p>

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние
P0761	<p><b>Ширина мертвой зоны</b></p> <p>Определяет ширину мертвой зоны аналогового входа.</p> <p>Для пояснения использования см. рисунок ниже;</p> <p><b>Пример 1 – от 2 до 10В 0 и до 50Гц</b></p>  <p>Пример выше обеспечивает при аналоговом входе от 2 до 10В, 0 - 50Гц. P0757 = 2В P0761 = 2В P2000 = 50Гц</p> <p><b>Пример 2 – Нуль в центре (0 - 10В = - 50Гц - +50Гц)</b></p>  <p>Пример выше обеспечивает при входе от 0 до 10В, от -50Гц до +50Гц с нулем в центре и шириной "точки удержания" 0.2В. P0758 = -100% P0761 = 0.1 (0.1В с каждой стороны от центра) P2000 = 50Гц</p> <p><b>Примечание:</b> При использовании установки нуля в центре Fmin (P1080) должна быть равна нулю. На концах мертвой зоны гистерезиса нет.</p>	0 10 [0] В	2 8 '.'

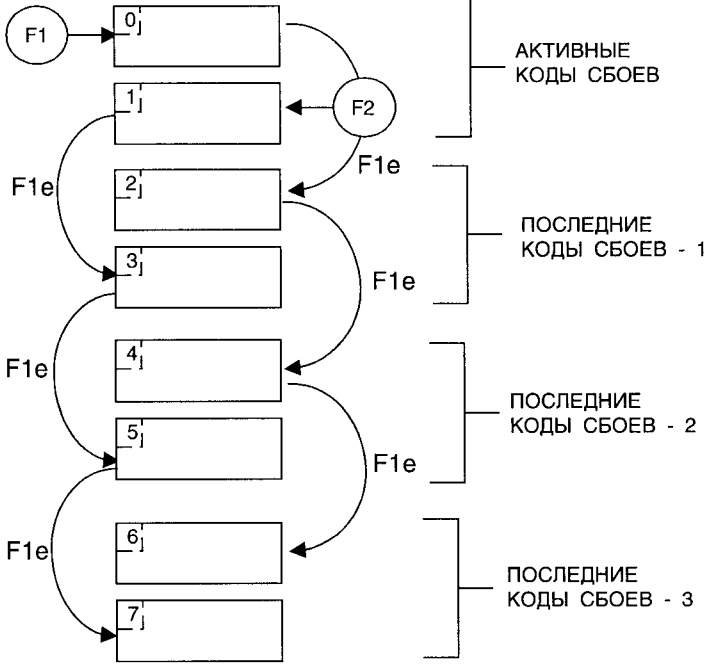
5. СИСТЕМНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние
P0771	<b>Функция аналогового выхода</b> Определяет функцию аналогового выхода 0 – 20 мА.  <b>Возможные установки:</b> Наиболее типовые установки следующие: 21 Фактическая частота (масштабирована в P2000) 24 Выходная частота (масштабирована в P2000) 25 Выходное напряжение (масштабировано по 1000В) 26 Напряжение DC звена (масштабировано по 1000В) 27 Выходной ток (масштабирован в P2002 уровень 3)  Другие значения: Смотри индивидуальные описания параметров.	0 2248.0 [21] -	2 8 *
r0774	<b>Значение аналогового выхода</b>	-	2
	Показывает значение аналогового выхода в мА.	- [-] %	8
P0777	<b>Значение X1 характеристики аналогового выхода</b>	-99999 99999 [0] %	2 8 *
	Определяет точку x1 характеристики выхода. Параметры P0777 – P0780 действуют следующим образом:  <div style="text-align: center;"> <p>Выходной сигнал (мА)</p> <p>20</p> <p>20mA</p> <p>P0780 Y2</p> <p>P0778 Y1</p> <p>0</p> <p>(-100%) P0777 X1 P0779 X2 100%</p> </div> Точки (x1, y1) , (x2,y2) могут быть выбраны свободно		
P0778	<b>Значение Y1 характеристики аналогового выхода</b>	0 4 [0] -	2 8 *
	Определяет y1 выходной характеристики		
P0779	<b>Значение X2 характеристики аналогового выхода</b>	-99999 99999 [100] %	2 8 *
	Определяет x2 выходной характеристики		
P0780	<b>Значение Y2 характеристики аналогового выхода</b>	0 20 [20] -	2 8 *
	Определяет y2 выходной характеристики		
P0781	<b>Мертвая зона аналогового выхода</b>	0 20 [0] -	2 8 *
	Устанавливает ширину мертвой зоны в мА для аналогового выхода.		



5. СИСТЕМНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние																																																																																					
P0918	<p><b>Адрес PROFIBUS</b></p> <p>Определяет адрес PROFIBUS или адрес другого опционного модуля. Существует два метода установки шинного адреса: 1 через DIP переключатели на модуле PROFIBUS 2 через значение, введенное пользователем</p> <p><b>Возможные установки адреса PROFIBUS:</b> 1... 125 0, 126, 127 не разрешены.</p>	0 127 [3] -	2 20																																																																																					
P0927	<p><b>Возможность изменения параметров</b></p> <p>Определяет, как пользователь может изменить параметры.</p> <p><b>Возможные установки:</b></p> <table border="1" data-bbox="293 841 1043 1385"> <thead> <tr> <th>Установки</th> <th>RS485 USS</th> <th>RS232 USS</th> <th>ВOP</th> <th>Модуль COMMS</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td></tr> <tr><td>2</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td></tr> <tr><td>3</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td></tr> <tr><td>4</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>5</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td></tr> <tr><td>6</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td></tr> <tr><td>7</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td></tr> <tr><td>8</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>9</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td></tr> <tr><td>10</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td></tr> <tr><td>11</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td></tr> <tr><td>12</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>13</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td></tr> <tr><td>14</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td></tr> <tr><td>15</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td></tr> </tbody> </table> <p><b>Примечание:</b> Этот параметр является бинарным Например, если вы хотите установить значение 15, то вам необходимо установить дисплей в бинарное значение 15 (с разделительным промежутком между "b - - n" или если хотите установить 11 – "b - - r n" и т. д.</p>	Установки	RS485 USS	RS232 USS	ВOP	Модуль COMMS	0	0	0	0	0	1	0	0	0	1	2	0	0	1	0	3	0	0	1	1	4	0	1	0	0	5	0	1	0	1	6	0	1	1	0	7	0	1	1	1	8	1	0	0	0	9	1	0	0	1	10	1	0	1	0	11	1	0	1	1	12	1	1	0	0	13	1	1	0	1	14	1	1	1	0	15	1	1	1	1	0 15 [15] -	2 20
Установки	RS485 USS	RS232 USS	ВOP	Модуль COMMS																																																																																				
0	0	0	0	0																																																																																				
1	0	0	0	1																																																																																				
2	0	0	1	0																																																																																				
3	0	0	1	1																																																																																				
4	0	1	0	0																																																																																				
5	0	1	0	1																																																																																				
6	0	1	1	0																																																																																				
7	0	1	1	1																																																																																				
8	1	0	0	0																																																																																				
9	1	0	0	1																																																																																				
10	1	0	1	0																																																																																				
11	1	0	1	1																																																																																				
12	1	1	0	0																																																																																				
13	1	1	0	1																																																																																				
14	1	1	1	0																																																																																				
15	1	1	1	1																																																																																				

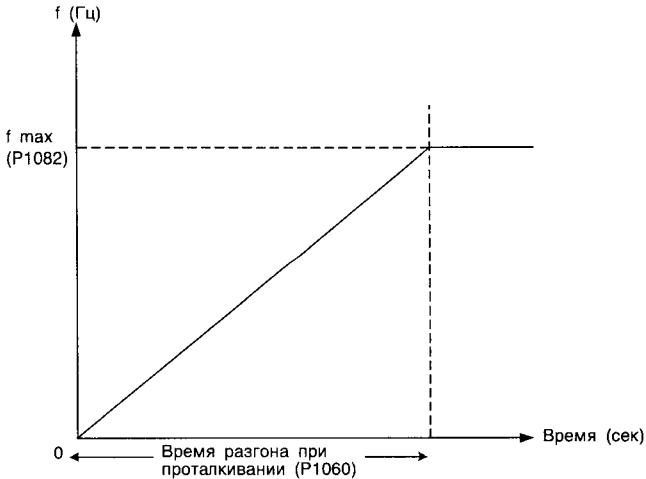
Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние
r0947	<p><b>Последний код сбоя</b></p> <p>На рисунке ниже показана история сбоев</p>  <p>“F1” является 1<sup>ым</sup> активным сбоем (не подтвержденным).  “F2” является 2<sup>ым</sup> активным сбоем (не подтвержденным).  “F1e” возникает при подтверждении сбоя F1 и F2, тем самым перемещает значение на 2 индекса вниз до следующей пары индексов, где они сохраняются.</p> <p>Последние сбойные события сохраняются в индексах 0 и 1.</p> <p>Например:  Если преобразователь прерывается по низкому напряжению, а затем принимает внешнее прерывание до того как низкое напряжение было подтверждено, Вы получите:  Индекс 0 = 3 Низкое напряжение  Индекс 1 = 85 Внешнее прерывание</p> <p>Всякий раз, когда сбой помещается в индекс 1 (F1e), существующая история сбоев перемещается как показано на рисунке.</p> <p><b>Примечание</b>  Смотри список кодов сбоев в Разделе 6.  Индекс 2 используется только если 2<sup>ой</sup> сбой происходит до подтверждения 1<sup>го</sup>.</p>	- - [-] -	2 21
P0970	<p><b>Заводские установки</b></p> <p>Переустанавливает все параметры в их значения по умолчанию.  Чтобы это сделать, Вам необходимо установить P0010=30, затем P0970=1.  P0100 устанавливается в соответствии с установкой DIP переключателя.</p>	0 1 [0] -	1 30 '8'

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние																																																																							
P1000	<p><b>Выбор задания частоты</b></p> <p>Выбирается источник задания частоты. В таблице возможных установок, приведенных ниже, главное задание выбирается из цифр с наименьшим значением т. е. от 0 до 6, а некоторое дополнительное задание из цифр с большими значениями, т. е. от x0 до x6. Например, установка 12 выбирает главное задание (2), получаемое с аналогового входа с дополнительным заданием (1) поступающим с клавиатуры.</p> <p>Одноразрядные цифры являются являются только главными заданиями без дополнительного задания.</p> <table border="1" data-bbox="301 610 1027 1290"> <thead> <tr> <th rowspan="2">Главное задание</th> <th colspan="7">Дополнительное задание</th> </tr> <tr> <th>Дополнительного задания нет</th> <th>Клавиатура (мотор-потенциометр)</th> <th>Аналоговый вход</th> <th>Фиксированные частоты</th> <th>USS через RS232</th> <th>USS через RS485</th> <th>Опционная плата связи</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Главного задания нет</td> <td>0</td> <td>10</td> <td>20</td> <td>30</td> <td>40</td> <td>50</td> <td>60</td> </tr> <tr> <td>Клавиатура (мотор-потенциометр)</td> <td>1</td> <td>11</td> <td>21</td> <td>31</td> <td>41</td> <td>51</td> <td>61</td> </tr> <tr> <td>Аналоговый вход</td> <td>2</td> <td>12</td> <td>22</td> <td>32</td> <td>42</td> <td>52</td> <td>62</td> </tr> <tr> <td>Фиксированные частоты</td> <td>3</td> <td>13</td> <td>23</td> <td>33</td> <td>43</td> <td>53</td> <td>63</td> </tr> <tr> <td>USS через RS232</td> <td>4</td> <td>14</td> <td>24</td> <td>34</td> <td>44</td> <td>54</td> <td>64</td> </tr> <tr> <td>USS через RS485</td> <td>5</td> <td>15</td> <td>25</td> <td>35</td> <td>45</td> <td>55</td> <td>65</td> </tr> <tr> <td>Опционная плата связи</td> <td>6</td> <td>16</td> <td>26</td> <td>36</td> <td>46</td> <td>56</td> <td>66</td> </tr> </tbody> </table> <p><b>Наиболее типовыми установками являются:</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1 Клавиатура (мотор-потенциометр)</li> <li>2 Аналоговый вход</li> <li>3 Фиксированные частоты</li> <li>4 USS через RS232</li> <li>5 USS через RS485 с клемм</li> <li>6 Опционная плата связи</li> </ol> <p>Другие установки, включающие дополнительные задания, могут быть выбраны по таблице выше.</p>	Главное задание	Дополнительное задание							Дополнительного задания нет	Клавиатура (мотор-потенциометр)	Аналоговый вход	Фиксированные частоты	USS через RS232	USS через RS485	Опционная плата связи	Главного задания нет	0	10	20	30	40	50	60	Клавиатура (мотор-потенциометр)	1	11	21	31	41	51	61	Аналоговый вход	2	12	22	32	42	52	62	Фиксированные частоты	3	13	23	33	43	53	63	USS через RS232	4	14	24	34	44	54	64	USS через RS485	5	15	25	35	45	55	65	Опционная плата связи	6	16	26	36	46	56	66	0 66 [2] -	1 10
Главное задание	Дополнительное задание																																																																									
	Дополнительного задания нет	Клавиатура (мотор-потенциометр)	Аналоговый вход	Фиксированные частоты	USS через RS232	USS через RS485	Опционная плата связи																																																																			
Главного задания нет	0	10	20	30	40	50	60																																																																			
Клавиатура (мотор-потенциометр)	1	11	21	31	41	51	61																																																																			
Аналоговый вход	2	12	22	32	42	52	62																																																																			
Фиксированные частоты	3	13	23	33	43	53	63																																																																			
USS через RS232	4	14	24	34	44	54	64																																																																			
USS через RS485	5	15	25	35	45	55	65																																																																			
Опционная плата связи	6	16	26	36	46	56	66																																																																			

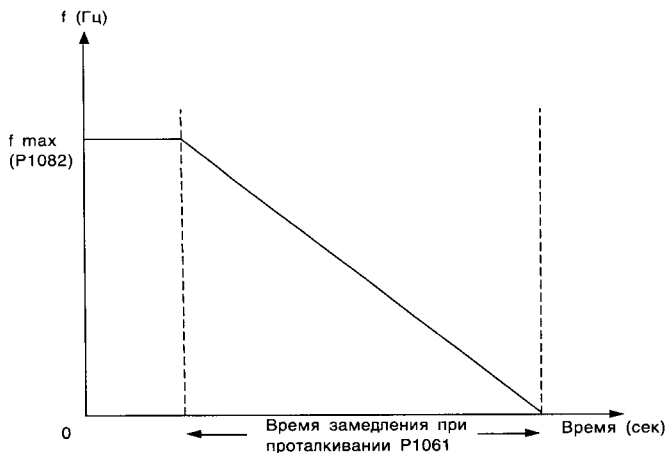
Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние																																													
P1001	<p><b>Фиксированная частота 1</b></p> <p>Определяет задание фиксированной частоты 1</p> <p><b>Как используются фиксированные частоты;</b></p> <p>Для использования фиксированных частот необходимо выбрать управление фиксированными частотами, используя P1000.</p> <p>Фиксированные частоты могут быть выбраны, используя цифровые входы, и могут быть также объединены с командой Вкл (ON).</p> <p>Есть три типа фиксированных частот.</p> <p><b>1) Прямой выбор</b>  <b>2) Прямой выбор + команда ON</b>  <b>3) Выбор двоичными кодами + команда ON</b></p> <p><b>1. Прямой выбор (P0701 – P0703 = 15)</b></p> <p>В этом режиме управления один цифровой вход выбирает одну фиксированную частоту. Если несколько входов задействованы вместе, то выбранные частоты суммируются. Например (FF1 + FF2 + FF3).</p> <p><b>Примечание:</b>          Для запуска преобразователя также требуется команда ON, например с клавиатуры, последовательного интерфейса и т. д.</p> <p><b>2. Прямой выбор + команда ON (P0701 – P0703 = 16)</b></p> <p>Этот выбор фиксированной частоты сочетает фиксированные частоты с командой ON. В этом режиме управления один цифровой вход выбирает одну фиксированную частоту. Если несколько входов задействованы вместе, то выбранные частоты суммируются. Например (FF1 + FF2 + FF3).</p> <p><b>3. Выбор двоичными кодами + команда ON (P0701 – P0703 = 17)</b></p> <p>Этим методом может быть выбрано до 7 фиксированных частот. Фиксированные частоты выбираются в соответствии с таблицей ниже:</p> <table border="1" data-bbox="261 1256 1078 1578"> <thead> <tr> <th></th> <th></th> <th>DIN3</th> <th>DIN2</th> <th>DIN1</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td></td> <td>OFF</td> <td>Не активен</td> <td>Не активен</td> <td>Не активен</td> </tr> <tr> <td>P1001</td> <td>FF1</td> <td>Не активен</td> <td>Не активен</td> <td><b>Активен</b></td> </tr> <tr> <td>P1002</td> <td>FF2</td> <td>Не активен</td> <td><b>Активен</b></td> <td>Не активен</td> </tr> <tr> <td>P1003</td> <td>FF3</td> <td>Не активен</td> <td><b>Активен</b></td> <td><b>Активен</b></td> </tr> <tr> <td>P1004</td> <td>FF4</td> <td><b>Активен</b></td> <td>Не активен</td> <td>Не активен</td> </tr> <tr> <td>P1005</td> <td>FF5</td> <td><b>Активен</b></td> <td>Не активен</td> <td><b>Активен</b></td> </tr> <tr> <td>P1005</td> <td>FF6</td> <td><b>Активен</b></td> <td><b>Активен</b></td> <td>Не активен</td> </tr> <tr> <td>P1007</td> <td>FF7</td> <td><b>Активен</b></td> <td><b>Активен</b></td> <td><b>Активен</b></td> </tr> </tbody> </table>			DIN3	DIN2	DIN1		OFF	Не активен	Не активен	Не активен	P1001	FF1	Не активен	Не активен	<b>Активен</b>	P1002	FF2	Не активен	<b>Активен</b>	Не активен	P1003	FF3	Не активен	<b>Активен</b>	<b>Активен</b>	P1004	FF4	<b>Активен</b>	Не активен	Не активен	P1005	FF5	<b>Активен</b>	Не активен	<b>Активен</b>	P1005	FF6	<b>Активен</b>	<b>Активен</b>	Не активен	P1007	FF7	<b>Активен</b>	<b>Активен</b>	<b>Активен</b>	-650 650 [0] Гц	2 10 '
		DIN3	DIN2	DIN1																																												
	OFF	Не активен	Не активен	Не активен																																												
P1001	FF1	Не активен	Не активен	<b>Активен</b>																																												
P1002	FF2	Не активен	<b>Активен</b>	Не активен																																												
P1003	FF3	Не активен	<b>Активен</b>	<b>Активен</b>																																												
P1004	FF4	<b>Активен</b>	Не активен	Не активен																																												
P1005	FF5	<b>Активен</b>	Не активен	<b>Активен</b>																																												
P1005	FF6	<b>Активен</b>	<b>Активен</b>	Не активен																																												
P1007	FF7	<b>Активен</b>	<b>Активен</b>	<b>Активен</b>																																												
P1002	<p><b>Фиксированная частота 2</b></p> <p>Определяет задание фиксированной частоты 2</p> <p>См. описание P1001</p>	-650 650 [5] Гц	2 10 '																																													
P1003	<p><b>Фиксированная частота 3</b></p> <p>Определяет задание фиксированной частоты 3</p> <p>См. описание P1001</p>	-650 650 [10] Гц	2 10 '																																													

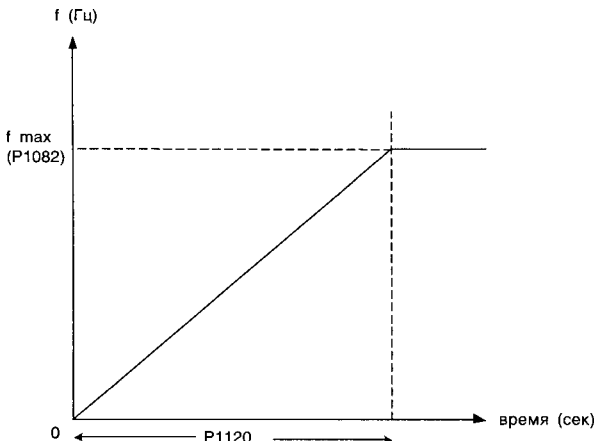
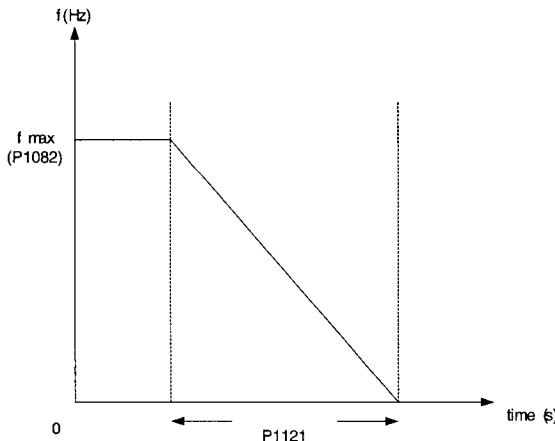
5. СИСТЕМНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	XR0003 уровень доступа польз. XR0004 установ. XИзменяемость XСостояние
P1004	<b>Фиксированная частота 4</b>	-650 650 [15] Гц	2 10 '
	<p>Определяет задание фиксированной частоты 4</p> <p>См. описание P1001</p>		
P1005	<b>Фиксированная частота 5</b>	-650 650 [20] Гц	2 10 '
	<p>Определяет задание фиксированной частоты 5</p> <p>См. описание P1001</p>		
P1006	<b>Фиксированная частота 6</b>	-650 650 [25] Гц	2 10 '
	<p>Определяет задание фиксированной частоты 6</p> <p>См. описание P1001</p>		
P1007	<b>Фиксированная частота 7</b>	-650 650 [30] Гц	2 10 '
	<p>Определяет задание фиксированной частоты 7</p> <p>См. описание P1001</p>		
P1031	<b>Запоминание задания с клавиатуры (Мотор-потенциометр)</b>	0 1 [0] -	2 10 '
	<p>Сохраняет последнее задание с клавиатуры (Мотор-потенциометра), которое было активно до команды OFF или выключения питания.</p> <p><b>Возможные установки:</b> 0 = Не сохраняется 1 = Сохраняется (P1040 обновляется).</p> <p><b>Примечание:</b> При следующей команде ON, задание с клавиатуры (Мотор-потенциометра) примет значение, сохраненное в P1040</p>		
P1032	<b>Запрещение реверса с клавиатуры (Мотор-потенциометра)</b>	0 1 [1] -	2 10
	<p>Запрещает выбор реверса задания, когда клавиатура (Мотор-потенциометр) выбрана как источник главного или дополнительного задания (используя P1000)</p> <p><b>Возможные установки:</b> 0 Реверс разрешен – при этом возможно изменение направления вращения двигателя используя задание с клавиатуры (Мотор-потенциометр) (увеличение / уменьшение частоты с использованием цифровых входов или клавиш клавиатуры больше / меньше) 1 Обратное направление вращения запрещено</p>		

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние
P1040	<b>Установка задания с клавиатуры (Мотор-потенциометр)</b> Определяет задание при управлении с клавиатуры (Мотор-потенциометр) (P1000=1). <b>Примечание:</b> Если выбирается установка задания с клавиатуры (Мотор-потенциометр) как главное или дополнительное задание то обратное направление вращения будет запрещено по умолчанию в P1032. Если вы хотите разрешить обратное направление вращения, то установите P1032 = 1.	-650 650 [5] Гц	2 10 '
P1058	<b>Частота толчка вправо (JOG right)</b> Проталкивание используется для незначительного проворачивания двигателя. Оно управляется через клавишу проталкивания или один из цифровых входов при использовании переключателя без фиксации. Если выбирается проталкивание вправо, то этот параметр определяет частоту при которой будет работать преобразователь. Времена разгона и замедления, используемые для проталкивания, устанавливаются в P1060 и P1061 соответственно.	0 650 [5] Гц	2 10 '
P1059	<b>Частота толчка влево (JOG left)</b> Если выбирается проталкивание влево, то этот параметр определяет частоту при которой будет работать преобразователь.	0 650 [5] Гц	2 10 '
P1060	<b>Время разгона при проталкивании</b> Устанавливает время разгона. Это время используется при проталкивании или когда активизирована функция "использование времени разгона при проталкивании". 	0 650 [10] сек	2 10 '

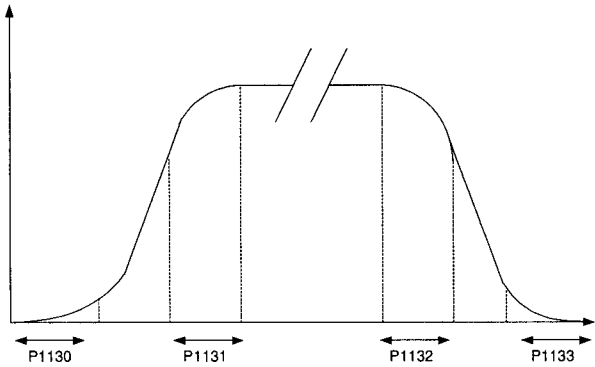
5. СИСТЕМНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

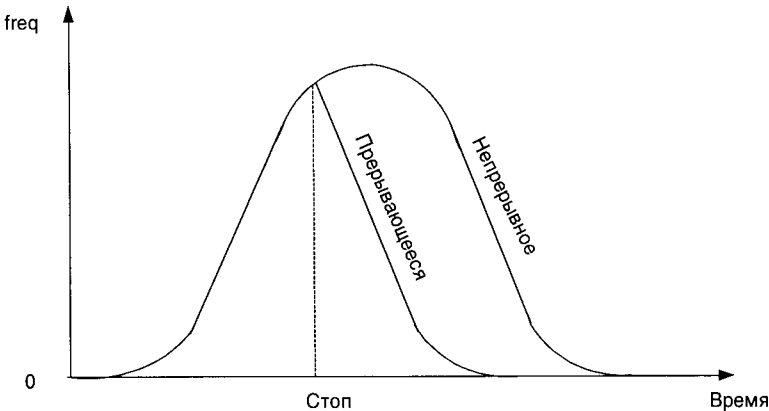
Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние
P1061	<p><b>Время замедления при проталкивании</b></p> <p>Устанавливает время замедления (сек). Это время используется при проталкивании или когда активизирована функция "использование времени замедления при проталкивании".</p>  <p style="text-align: center;">← Время замедления при проталкивании P1061 →</p>	0 650 [10] сек	2 10 '.'
P1080	<p><b>Минимальная частота</b></p> <p>Устанавливает минимальную частоту (Гц) при которой двигатель будет вращаться независимо от частоты задания. Установка значения здесь для обоих направлений вращения.</p> <p><b>Примечание</b> При определенных условиях (например при разгоне/замедлении, ограничении тока), преобразователь может работать при более низкой частоте.</p>	0 650 [0] Гц	1 10 '.'
P1082	<p><b>Максимальная частота</b></p> <p>Устанавливает максимальную частоту (Гц) при которой двигатель будет вращаться независимо от частоты задания. Установка значения здесь для обоих направлений вращения.</p> <p><b>Примечание</b> Имеются механические ограничения максимальной скорости с которой двигатель может вращаться. В общем, максимальная частота двигателя не должна превышать 3-х номинальных табличных частот вращения.</p> <p>Максимальная частота может быть превышена, если активно одно из следующих условий :</p> <p>Компенсация скольжения (<math>f_{max} + f_{slip\ comp\ max}</math>) или Перезапуск на ходу (<math>f_{max} + f_{slip\ nom}</math>)</p>	0 650 [50] Гц	1 10

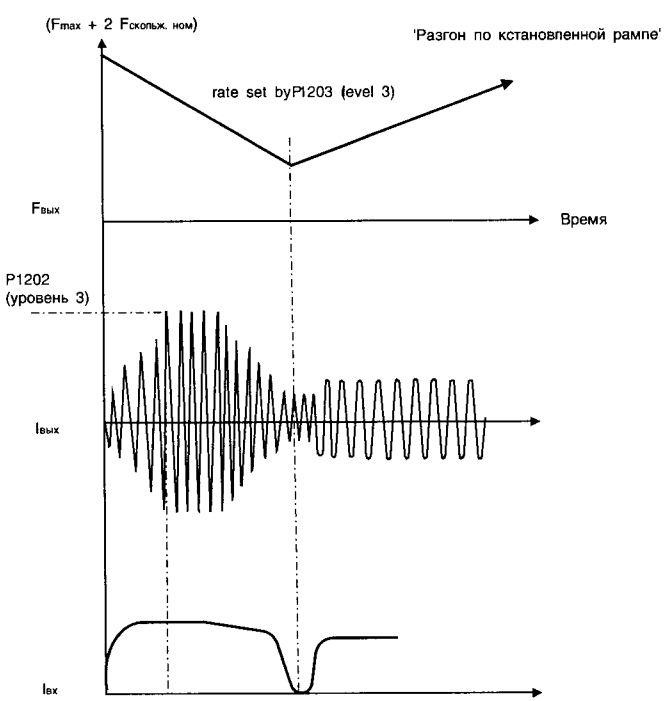
Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость x Состояние
P1120	<p><b>Время разгона</b></p> <p>Время, принятое для разгона двигателя, от состояния покоя до максимальной частоты двигателя (P1082), когда закругление не используется.</p>  <p>Установка слишком короткого времени разгона может вызывать прерывание преобразователя (перегрузка по току).</p> <p><b>Примечания</b></p> <p>Если Вы используете внешнее задание частоты, которое уже имеет установку разгона / замедления (например от PLC), то оптимальная работа привода достигается если времена разгона / замедления в P1120 и P1121 установлены в значения, слегка более короткие, чем заданы PLC.</p> <p>Изменения времен разгона / замедления не активны до тех пор, пока не подтверждено нажатием клавиши P.</p>	0 650 [10] сек	1 10 '
P1121	<p><b>Время замедления</b></p> <p>Время, принятое для замедления двигателя, от максимальной частоты двигателя (P1082) до полной остановки, когда закругление не используется.</p>  <p><b>Примечания</b></p> <p>Установка слишком короткого времени замедления может привести к прерыванию преобразователя (перенапряжение (F0002) / перегрузка по току (F0001)).</p> <p>Изменения времен разгона / замедления не активны до тех пор, пока не подтверждено нажатием клавиши P.</p>	0 650 [10] сек	1 10 '

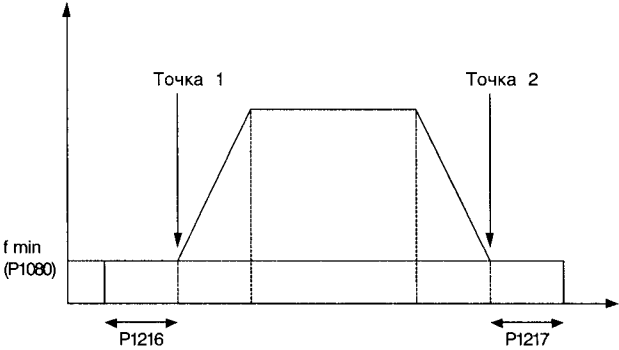


## 5. СИСТЕМНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние
P1130	<b>Время закругления в начале разгона</b>	0 40	2 10
	<p>Определяет время сглаживания в начале разгона в секундах как указано в P1130 и показано на рисунке ниже.</p>  <p>где  <math>T_{up\text{ общ.}} = 1/2 * P1130 + X * P1120 + 1/2 * P1131</math>  <math>T_{down\text{ общ.}} = 1/2 * P1132 + X * P1121 + 1/2 * P1133</math>                      X определяется как <math>\square f = x * F_{max}</math></p>	[0] сек	'
P1131	<b>Время закругления в конце разгона</b>	0 40	2 10
	Определяет время сглаживания в конце разгона как указано в P1131.	[0] сек	'
P1132	<b>Время закругления в начале замедления</b>	0 40	2 10
P1133	<b>Время закругления в конце замедления</b>	0 40	2 10
	Определяет время сглаживания в конце замедления как указано в P1133.	[0] сек	'

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние
P1134	<p><b>Тип закругления</b></p> <p>Определяет непрерывное сглаживание (по умолчанию) или прерывающееся сглаживание по команде OFF или при уменьшении задания.</p> <p>Общее время сглаживания должно быть установлено &gt; 0 сек, иначе этот параметр действовать не будет.</p> <p><b>Возможные установки:</b>  0 = Непрерывное  1 = Прерывающееся</p> 	0 1 [0] -	2 10 '•'

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	xP0003 уровень доступа польз. xP0004 установ. xИзменяемость xСостояние
P1200	<p><b>Старт на ходу</b></p> <p>Запускает преобразователь при вращающемся двигателе.</p> <p>Если есть возможность того, что двигатель вращается, например после кратковременного отключения сети, или если двигатель вращается нагрузкой, то должен использоваться старт на ходу – иначе произойдет прерывание от перегрузки по току.</p> <p>Эта функция является практически полезной для двигателей с высоким моментом инерции.</p> <p><b>Возможные установки:</b></p> <p>0 “Старт на ходу не активен”</p> <p>1 “Старт на ходу активен всегда. Запускает в направлении задания.”</p> <p>2 “Старт на ходу при включении питания, сбоя, OFF2. Запускает в направлении задания.”</p> <p>3 “Старт на ходу при сбоя, OFF2”. Запускает в направлении задания.”</p> <p>4 “Старт на ходу активен всегда. Поиск ТОЛЬКО в направлении задания.”</p> <p>5 “Старт на ходу при включении питания, сбоя, OFF2. Поиск ТОЛЬКО в направлении задания.”</p> <p>6 “Старт на ходу при сбоя, OFF2. Поиск ТОЛЬКО в направлении задания.”</p> <p>7</p>  <p>Преобразователь быстро изменяет выходную частоту, до тех пор пока не будет найдена фактическая скорость двигателя. Как только это произойдет, двигатель разгонится до своего задания, используя установленное время ramпы.</p> <p><b>Примечание:</b> Установки от 1 до 3 для поиска в обоих направлениях. Для того чтобы поиск происходил в направлении задания, необходимы установки с 4 до 6.</p>	0 6 [0] -	2 12 'a'

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние
P1210	<p><b>Автоматический перезапуск</b></p> <p>Позволяет перезапуск после отключения сетевого питания или сбоя.</p> <p><b>Возможные установки:</b></p> <p>0 = Не задействован                      1 = Подтверждает сбой при включенном питании – преобразователь не запускается. Для запуска преобразователя необходима команда повторного включения.                      2 = Перезапуск после отключения сети (пропадание / подача питания)                      3 = Перезапуск после сбоя/отключения сети (пропадание / частичное восстановление)                      4 = Перезапуск после отключения сети (пропадание / частично восстановление)                      5 = Перезапуск после сбоя/отключения сети, игнорирование предистории</p> <p><b>Внимание:</b>                      Установки с 2 по 5 могут перезапускать двигатель неожиданно!</p> <p><b>Примечание</b>                      Перезапуск будет работать только если постоянно присутствует команда ВКЛ (ON). Например через проводную связь с цифрового ввода.                      Если двигатель все еще может вращаться или есть возможность его вращения нагрузкой, то нужно также позволить перезапуск на ходу (P1200).</p>	<p>0 5 [1] -</p>	<p>2 12 '</p>
P1215	<p><b>Разрешение конфигурирования удерживающего тормоза</b></p> <p>Разрешает/запрещает функцию удерживающего тормоза</p> <p>Вы можете использовать эту функцию для того чтобы заставить преобразователь следовать за конфигурацией, указанной ниже. Для управления тормозом также возможно обеспечить переключение реле в точке 1 и точке 2, если это запрограммировано в P0731 = 52.C.</p>  <p><b>Возможные установки:</b></p> <p>0 = Запрещен 1 = Разрешен</p> <p><b>Примечание</b>                      Если использование разрешено P0731, то до точки 1 реле тормоза разомкнуто, и до точки 2 реле тормоза замыкается.</p>	<p>0 1 [0] -</p>	<p>2 12</p>
P1216	<p><b>Задержка отпущания удерживающего тормоза.</b></p> <p>Определяет время, в которое преобразователь работает при <math>f_{min}</math> перед перед разгоном в направлении к точке 1 (как показано на рисунке для P1215).</p>	<p>0 20 [1] сек</p>	<p>2 12</p>

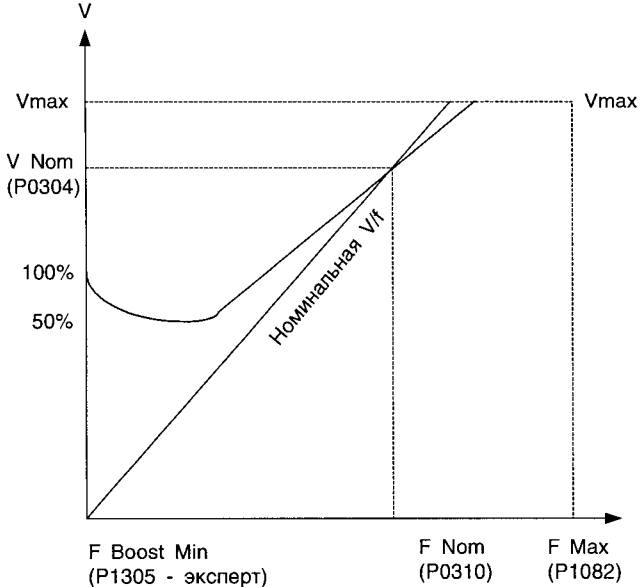
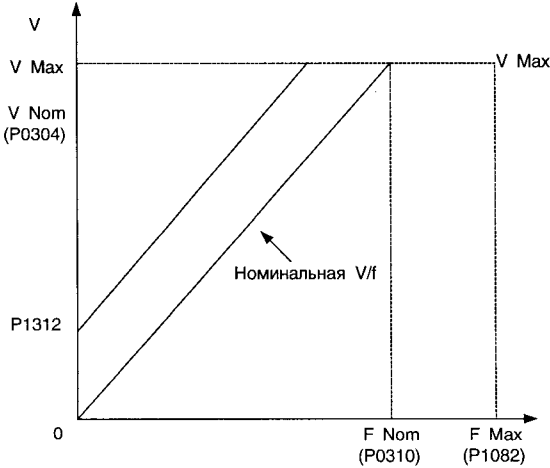
## 5. СИСТЕМНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость x Состояние
	<p><b>Примечание:</b> При этой конфигурации преобразователь запускается на <math>f_{min}</math>, то есть не использует формирова­тель рампы. Если это используется удержания двигателя на некоторой частоте механическим тормозом (то есть Вы используете реле для управления механическим тормозом), важно чтобы <math>f_{min} &lt; 5</math> Гц; иначе ток может стать слишком высоким, вследствие чего реле может не разомкнуться из-за ограничения тока преобразователя. Типовое значение <math>f_{min}</math> для этого типа применения является частота скольжения двигателя. Вы можете вычислить номинальную частоту скольжения используя следующую формулу:</p> $f_{min} = \frac{P_{syn} - P_{rated}}{P_{syn}} \times f_{rated}$		
P1217	<p><b>Время удержания после замедления</b></p> <p>Определяет время, в течение которого преобразователь работает при <math>f_{min}</math> после замедления до точки 2 (как показанл на рисунке для P1215).</p>	0 20 [1] сек	2 12
P1232	<p><b>Ток DC торможения</b></p> <p>Определяет уровень постоянного тока, как процент номинального тока двигателя (P0305).</p>	0 250 [100] %	2 12 '
P1233	<p><b>Длительность торможения постоянным током после OFF1</b></p> <p>Определяет длительность, в течение которой активно инжекционное торможение постоянным током после команды OFF1.</p> <p><b>Возможные установки:</b> 0 = не активно после OFF1 1 – 250 = активно для определенной длительности</p> <p><b>Примечание</b> Функция DC торможения заставляет двигатель останавливаться быстро, применяя для торможения постоянный ток (приложенный ток также удерживает вал неподвижным). Когда прикладывается сигнал DC торможения, выходные импульсы преобразователя блокируются, а постоянный ток прикладывается только тогда, когда двигатель будет достаточно размагничен.</p> <p><b>Внимание</b> Частое использование длительных периодов торможения постоянным током может привести к перегреву двигателя.</p>	0 250 [0] сек	2 12 '
P1236	<p><b>Ток составного торможения</b></p> <p>Определяет уровень постоянного тока, добавленного к переменному току. Этот вид торможения становится активным после команд OFF1 / OFF3. Увеличение значения в общем будет улучшать выполнение торможения; причем, если Вы установите недостаточное значение, то это может привести к прерыванию по перенапряжению.</p> <p><b>Возможные установки:</b> 0 = Составное трожение не выбрано 1 – 250 = Уровень тока DC торможения определяется как % от номинального тока двигателя (P0305)</p>	0 250 [0] %	2 12 '

5. СИСТЕМНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость x Состояние
P1300	<p><b>V/f &amp; FCC Режимы управления</b></p> <p>Управляет зависимостью между скоростью двигателя и напряжением, подаваемым преобразователем.</p> <p><b>Possible values</b></p> <p>0 = Линейная V/f (по-умолчанию)</p> <p>1 = FCC (Flux Current Control) – поддерживает ток двигателя, создающий поток, для улучшения эффективности.</p> <p>2 = Квадратичная V/f – подходит для центробежных вентиляторов / насосов</p> <p>3 = Многоточечная V/f (программируется только в экспертном режиме).</p>	<p>0</p> <p>3</p> <p>[1]</p> <p>-</p>	<p>2</p> <p>13</p>

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние
P1310	<p><b>Постоянное повышение</b></p> <p>Определяет уровень подъема напряжения, прикладываемого как к линейной, так и к квадратичной V/f характеристикам, в соответствии со следующим рисунком.</p> <p>0 <math>V_{Boost,100}</math> = напряжение при номинальном токе двигателя (P0305) 1 * Сопротивление статора (P0350)</p> <p><b>Примечаниях</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Когда используется постоянное повышение напряжения P1310 вместе с другими параметрами повышения (повышение при ускорении P1311 и повышение при старте P1312), значения повышений комбинируются. Однако распределение приоритетов этих параметров следующие:х</li> <li>• P1310&gt;P1311&gt;P1312х</li> <li>• Достижимое значение повышения ограничивается установкой в P0640.x</li> <li>• Увеличение уровней повышения увеличивает нагревание двигателя, особенно остановленного.</li> <li>• Boosts &lt; 300/Imot* RS</li> </ul>	0 250 [50] %	2 13 •

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние
<p><b>P1311</b></p>	<p><b>Повышение при разгоне</b></p> <p>Применяет повышение, следующее за положительным изменением задания, и снижает обратно, как только задание достигнуто. Это может быть полезно для улучшения реакции на маленькие положительные изменения задания.</p>  <p><b>Примечание</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Увеличение уровней повышения увеличивает нагрев двигателя. □</li> <li>• Обратитесь к примечанию в P1310 относительно приоритетов Повышения.</li> <li>• Достижимое значение увеличения ограничивается установкой в P0640.</li> <li>• Boosts &lt; 300/Imot * Rs</li> </ul>	<p>0 250 [0] %</p>	<p>2 13 '</p>
<p><b>P1312</b></p>	<p><b>Повышение при старте</b></p> <p>Применяет постоянное линейное смещение к активной кривой V/f (как к линейной так и к квадратичной) после команды включения и активно, пока задание не будет достигнуто в первый раз. Это полезно для запуска нагрузок с высокой инерцией.</p> 	<p>0 250 [0] %</p>	<p>2 13 '</p>



5. СИСТЕМНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние																																																																																																
	<p><b>Примечания</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Слишком высокая установка стартового повышения приведет к ограничению тока преобразователя, который в свою очередь ограничивает выходную частоту ниже частоты задания.</li> <li>Увеличение уровней повышения увеличивает нагрев двигателя.</li> <li>Обратитесь к примечанию в P1310 относительно приоритетов повышения.</li> <li>Достижимое значение повышения ограничивается установкой в P0640.</li> <li>Boosts &lt; 300/Imot * RS</li> </ul>																																																																																																		
P1335	<p><b>Коипенсация скольжения</b></p> <p>Корректирует выходную частоту преобразователя динамически, так, чтобы скорость двигателя сохранилась постоянной, независимо от нагрузки.</p> <p>0% = Компенсация скольжения не задействована 100% = Для этого значения используются данные и модель двигателя так, чтобы номинальная частота скольжения добавлялась при номинальной скорости и токе двигателя.</p> <p><b>Примечание</b> Значение коэффициента, в случае необходимости, может быть откорректировано для подстройки фактической скорости двигателя.</p>	0 600 [0] %	2 13 '																																																																																																
P1336	<p><b>Предел скольжения</b></p> <p>Ограничивает компенсацию скольжения, добавленную к частоте задания, когда компенсация скольжения активна.</p>	0 600 [250] %	2 13 '																																																																																																
P1800	<p><b>Частота ШИМ</b></p> <p>Устанавливает частоту импульсов ШИМ в преобразователе. Частота может быть изменена шагами 2 кГц.</p> <p>Если нет абсолютной необходимости в бесшумной работе, то выбирая более низкую частоту ШИМ возможно уменьшить потери преобразователя и радиочастотное излучение.</p> <p>Если частота ШИМ выбрана более 4 кГц для блоков 380-480В, то максимальный непрерывный ток двигателя будет уменьшен. Требуемое уменьшение показано в таблице ниже.</p> <p><b>Максимальный продолжительный ток двигателя (А) для блоков 380-480 В</b></p> <table border="1" data-bbox="240 1476 1086 1991"> <thead> <tr> <th>Inverter Power</th> <th>4 кГц</th> <th>6 кГц</th> <th>8 кГц</th> <th>10 кГц</th> <th>12 кГц</th> <th>14 кГц</th> <th>16 кГц</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0.37</td><td>1.2</td><td>1.2</td><td>1.2</td><td>1.2</td><td>1.2</td><td>1.2</td><td>1.1</td></tr> <tr><td>0.55</td><td>1.6</td><td>1.6</td><td>1.6</td><td>1.6</td><td>1.6</td><td>1.6</td><td>1.1</td></tr> <tr><td>0.75</td><td>2.1</td><td>2.1</td><td>2.1</td><td>2.1</td><td>1.6</td><td>1.6</td><td>1.1</td></tr> <tr><td>1.1</td><td>3.0</td><td>3.0</td><td>2.7</td><td>2.7</td><td>1.6</td><td>1.6</td><td>1.1</td></tr> <tr><td>1.5</td><td>4.0</td><td>4.0</td><td>2.7</td><td>2.7</td><td>1.6</td><td>1.6</td><td>1.1</td></tr> <tr><td>2.2</td><td>5.9</td><td>5.9</td><td>5.1</td><td>5.1</td><td>3.6</td><td>3.6</td><td>2.6</td></tr> <tr><td>3</td><td>7.7</td><td>7.7</td><td>5.1</td><td>5.1</td><td>3.6</td><td>3.6</td><td>2.6</td></tr> <tr><td>4</td><td>10.2</td><td>10.2</td><td>6.7</td><td>6.7</td><td>4.8</td><td>4.8</td><td>3.6</td></tr> <tr><td>5.5</td><td>13.2</td><td>13.2</td><td>13.2</td><td>13.2</td><td>9.6</td><td>9.6</td><td>7.5</td></tr> <tr><td>7.5</td><td>18.4</td><td>18.4</td><td>13.2</td><td>13.2</td><td>9.6</td><td>9.6</td><td>7.5</td></tr> <tr><td>11</td><td>26.0</td><td>26.0</td><td>17.9</td><td>17.9</td><td>13.5</td><td>13.5</td><td>10.4</td></tr> </tbody> </table>	Inverter Power	4 кГц	6 кГц	8 кГц	10 кГц	12 кГц	14 кГц	16 кГц	0.37	1.2	1.2	1.2	1.2	1.2	1.2	1.1	0.55	1.6	1.6	1.6	1.6	1.6	1.6	1.1	0.75	2.1	2.1	2.1	2.1	1.6	1.6	1.1	1.1	3.0	3.0	2.7	2.7	1.6	1.6	1.1	1.5	4.0	4.0	2.7	2.7	1.6	1.6	1.1	2.2	5.9	5.9	5.1	5.1	3.6	3.6	2.6	3	7.7	7.7	5.1	5.1	3.6	3.6	2.6	4	10.2	10.2	6.7	6.7	4.8	4.8	3.6	5.5	13.2	13.2	13.2	13.2	9.6	9.6	7.5	7.5	18.4	18.4	13.2	13.2	9.6	9.6	7.5	11	26.0	26.0	17.9	17.9	13.5	13.5	10.4	2 16 [4] кГц	2 2 '
Inverter Power	4 кГц	6 кГц	8 кГц	10 кГц	12 кГц	14 кГц	16 кГц																																																																																												
0.37	1.2	1.2	1.2	1.2	1.2	1.2	1.1																																																																																												
0.55	1.6	1.6	1.6	1.6	1.6	1.6	1.1																																																																																												
0.75	2.1	2.1	2.1	2.1	1.6	1.6	1.1																																																																																												
1.1	3.0	3.0	2.7	2.7	1.6	1.6	1.1																																																																																												
1.5	4.0	4.0	2.7	2.7	1.6	1.6	1.1																																																																																												
2.2	5.9	5.9	5.1	5.1	3.6	3.6	2.6																																																																																												
3	7.7	7.7	5.1	5.1	3.6	3.6	2.6																																																																																												
4	10.2	10.2	6.7	6.7	4.8	4.8	3.6																																																																																												
5.5	13.2	13.2	13.2	13.2	9.6	9.6	7.5																																																																																												
7.5	18.4	18.4	13.2	13.2	9.6	9.6	7.5																																																																																												
11	26.0	26.0	17.9	17.9	13.5	13.5	10.4																																																																																												

5. СИСТЕМНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние
	<p><b>Примечание</b> При некоторых обстоятельствах, преобразователь может уменьшать частоту ШИМ, чтобы обеспечить защиту от перегрева (см. P0290, уровень 3). Минимальная частота ШИМ зависит от максимальной частоты P1082 и номинальной частоты двигателя P0310.</p>		
P1820	<p><b>Реверсирование выходной последовательности фаз</b></p> <p>Изменяет направление вращения двигателя без изменения полярности задания.</p> <p><b>Возможные значения</b> 0 = Нормальное 1 = Обратная последовательность фаз.</p>	0 1 [0] -	2 2
P1910	<p><b>Выбор идентификации данных двигателя</b></p> <p>Выполняет измерение сопротивления статора.</p> <p><b>Возможные значения:</b> 0 = Измерение не производится – (будет использоваться установка в P0350) 1 = Производится измерение сопротивления статора - (Перезапись установки в P0350) 2 = Производится измерение сопротивления статора. При этом уже вычисленные значения не перезаписываются – (Будет использоваться оригинальная установка P0350).</p> <p><b>Примечания</b> Прежде, чем начато измерение сопротивления статора, должны быть правильно введены данные двигателя. После разрешения (P1910 =1), будет выдано предупреждение A0541, что измерение сопротивления статора будет выполнено после поступления команды ВКЛ. Если выбрана установка 1, то введенное вручную / вычисленное значение сопротивления статора (см. P0350) перезаписывается. Если выбрана установка 2, то уже вычисленное значение не перезаписывается.</p>	0 2 [0] -	2 3
r1912	<p><b>Измеренное сопротивление статора</b></p> <p>Отображает измеренное значение сопротивления статора (между фазами) в Ом (измеренное при P1910 = 1 или 2).</p>	- - [-] Ом	2 3
P2000	<p><b>Относительная частота</b></p> <p>Установка полной шкалы частоты, используемой последовательным интерфейсом и аналоговым входом/выходом. Это соответствует 4000Н.</p>	1 650 [***] Гц	2 20

## 5. СИСТЕМНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние
P2010	<p><b>Скорость передачи USS</b></p> <p>Определяет скорость передачи для связи по USS протоколу.</p> <p><b>Индекс</b> 0 = USS2 = Связь по RS485 (Клеммы 14, 15) 1 = USS1 = RS232 (при использовании опции)</p> <p><b>Возможные установки:</b></p> <p>3 = 1200 бод 4 = 2400 бод 5 = 4800 бод 6 = 9600 бод 7 = 19200 бод 8 = 38400 бод 9 = 57600 бод</p>	3 9 [6] -	2 20 '
P2011	<p><b>Адресс USS</b></p> <p>Устанавливает уникальный адрес для преобразователя.</p> <p>Вы можете подключить до 31 преобразователя через последовательную связь, использующую USS шинный протокол для управления ими. Этот параметр устанавливает уникальный адрес для преобразователя.</p> <p><b>Индекс</b> 0 = USS2 = Связь по RS485 (Клеммы 14, 15) 1 = USS1 = RS232 (при использовании опции)</p>	0 31 [0] -	2 20 '
r2110	<p><b>История предупреждений</b></p> <p>Отображает информацию о предупреждениях.</p> <p>Возможно просмотреть до 2-х активных предупреждений.</p> <p><b>Примечание:</b> Если предупреждение активно, индикатор пульта будет вспыхивать: индикатор указывает статус предупреждения. Если используется AOP, дисплей показывает номер активного предупреждения и текст.</p> <p>Индексы 0 и 1 не сохраняются.</p>	- - [-] -	2 21

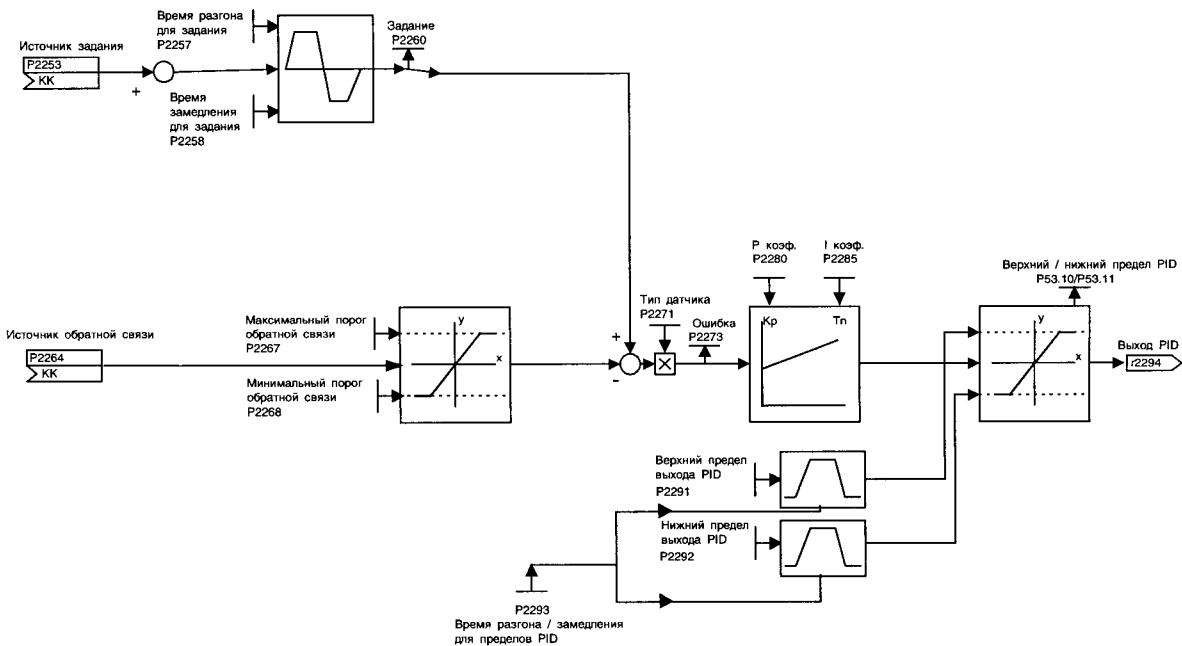
Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние																																																																																								
r2197	<p><b>Коннектор: Слово состояния 1 монитора</b></p> <p>Отображает первое активное слово состояния функций мониторинга.</p> <p><b>[Как прочитать значения бит на дисплее]</b></p> <table border="0" data-bbox="252 508 783 1050"> <tr> <td>Bit 1</td> <td>"I п,фильтров. I &lt; п,2"</td> <td>0</td> <td>Нет</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1</td> <td>Да</td> </tr> <tr> <td>Bit 2</td> <td>"I п,фильтров. I &gt; п,2"</td> <td>0</td> <td>Нет</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1</td> <td>Да</td> </tr> <tr> <td>Bit 3</td> <td>"I п,фильтров. I &lt; п,3"</td> <td>0</td> <td>Нет</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1</td> <td>Да</td> </tr> <tr> <td>Bit 4</td> <td>"I п,фильтров. I &gt; п,3"</td> <td>0</td> <td>Нет</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1</td> <td>Да</td> </tr> <tr> <td>Bit 5</td> <td>"I п,уст I &lt; п,мин"</td> <td>0</td> <td>Нет</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1</td> <td>Да</td> </tr> <tr> <td>Bit 6</td> <td>"п,уст &gt; 0"</td> <td>0</td> <td>Нет</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1</td> <td>Да</td> </tr> <tr> <td>Bit 7</td> <td>"Двигатель заблокирован"</td> <td>0</td> <td>Нет</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1</td> <td>Да</td> </tr> <tr> <td>Bit 8</td> <td>"Двигатель остановлен"</td> <td>0</td> <td>Нет</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1</td> <td>Да</td> </tr> <tr> <td>Bit 9</td> <td>"I I,факт I &lt; I,порог"</td> <td>0</td> <td>Нет</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1</td> <td>Да</td> </tr> <tr> <td>Bit A</td> <td>"I T,фактNoAcc I &gt; T,порог"</td> <td>0</td> <td>Нет</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1</td> <td>Да</td> </tr> <tr> <td>Bit b</td> <td>"I T,факт I &gt; T,порог"</td> <td>0</td> <td>Нет</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1</td> <td>Да</td> </tr> </table>	Bit 1	"I п,фильтров. I < п,2"	0	Нет			1	Да	Bit 2	"I п,фильтров. I > п,2"	0	Нет			1	Да	Bit 3	"I п,фильтров. I < п,3"	0	Нет			1	Да	Bit 4	"I п,фильтров. I > п,3"	0	Нет			1	Да	Bit 5	"I п,уст I < п,мин"	0	Нет			1	Да	Bit 6	"п,уст > 0"	0	Нет			1	Да	Bit 7	"Двигатель заблокирован"	0	Нет			1	Да	Bit 8	"Двигатель остановлен"	0	Нет			1	Да	Bit 9	"I I,факт I < I,порог"	0	Нет			1	Да	Bit A	"I T,фактNoAcc I > T,порог"	0	Нет			1	Да	Bit b	"I T,факт I > T,порог"	0	Нет			1	Да	<p>-</p> <p>-</p> <p>[-]</p> <p>-</p>	<p>2</p> <p>21</p>
Bit 1	"I п,фильтров. I < п,2"	0	Нет																																																																																								
		1	Да																																																																																								
Bit 2	"I п,фильтров. I > п,2"	0	Нет																																																																																								
		1	Да																																																																																								
Bit 3	"I п,фильтров. I < п,3"	0	Нет																																																																																								
		1	Да																																																																																								
Bit 4	"I п,фильтров. I > п,3"	0	Нет																																																																																								
		1	Да																																																																																								
Bit 5	"I п,уст I < п,мин"	0	Нет																																																																																								
		1	Да																																																																																								
Bit 6	"п,уст > 0"	0	Нет																																																																																								
		1	Да																																																																																								
Bit 7	"Двигатель заблокирован"	0	Нет																																																																																								
		1	Да																																																																																								
Bit 8	"Двигатель остановлен"	0	Нет																																																																																								
		1	Да																																																																																								
Bit 9	"I I,факт I < I,порог"	0	Нет																																																																																								
		1	Да																																																																																								
Bit A	"I T,фактNoAcc I > T,порог"	0	Нет																																																																																								
		1	Да																																																																																								
Bit b	"I T,факт I > T,порог"	0	Нет																																																																																								
		1	Да																																																																																								
P2200	<p><b>ВI: Разрешение PI регулятора</b></p> <p>PI режим</p> <p>Позволяет пользователю разрешить/запретить PI регулятор</p> <p><b>Возможные установки:</b></p> <p>0 = Запрещен</p> <p>1 = Разрешен</p> <p><b>Примечание 1</b></p> <p>PI регулятор с замкнутой ОС может быть разрешен установкой этой функции в 1.</p> <p>Как только PI регулятор разрешен, нормальные время разгона / торможения, установленные в P1120 и P1121 автоматически запрещаются, также как и задание нормальной частоты. Однако, после подачи команд OFF1 или OFF3, выходная частота преобразователя будет снижаться до нуля, используя время замедления, установленное в P1121 (P1135 для OFF3).</p> <p><b>Примечание 2</b></p> <p>Источник задания PI регулятора выбирается в P2253. Задание и сигнал обратной связи PI регулятора интерпретируются в % значения (не в Гц). Когда PI регулятор разрешен, его выход отображается в процентах и затем нормализуется в Гц через P2000.</p> <p><b>Примечание 3</b></p> <p>Минимальная и максимальная частоты двигателя (P1080 и P1082), а также и частоты пропуска (P1091 к P1094) действуют на выход преобразователя. Однако разрешение пропуска частот с PI регулятором может привести к нестабильности.</p> <p><b>Примечание 4</b></p> <p>На уровне 3, источник разрешения PI регулятора может также поступать от цифровых входов DIN1 - DIN3 при установках с 722.0 до 722.2 или любого другого источника ВICO.</p>	<p>0</p> <p>2197.F</p> <p>[0]</p> <p>-</p>	<p>2</p> <p>22</p> <p>'</p>																																																																																								

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние																																													
P2201	<p><b>Фиксированное задание 1 PI регулятора</b></p> <p>Определяет фиксированное задание 1 PI регулятора</p> <p>На уровне доступа пользователя 2 Вам понадобится установить P2200 для разрешения источника задания. Кроме того, Вы можете установить некоторые параметры цифрового входа для фиксированного задания PI регулятора через цифровые входы (P0701 - P0703.)</p> <p>Существует три метода выбора фиксированного задания для PI регулятора.</p> <p><b>1 Прямой выбор (P0701 = 15 или P0702 = 15, и т. д.)</b></p> <p>При этом методе управления 1 один цифровой вход выбирает 1 фиксированное задание для PI регулятора.</p> <p>Если несколько входов запрограммированы для фиксированного задания PI регулятора и выбраны вместе, то выбранные задания суммируются.</p> <p>Для запуска двигателя (разрешения ШИМ) в этом режиме, необходимо подать команду ВКЛ либо с клавиатуры, либо с цифровых входов, либо через USS.</p> <p><b>2 Прямой выбор с командой ВКЛ (P0701 = 16 или P0702 = 16, и т. д.)</b></p> <p>Описание то же что и для 1), за исключением того, что этот тип выбора включает команду ВКЛ, совмещенную с выбором некоторого задания.</p> <p><b>Примечание</b></p> <p>Вы можете сочетать различные типы фиксированных заданий; однако помните, что они будут суммироваться, если выбраны вместе.</p> <p><b>3 Двоично-десятичное кодирование P0701 – P0703 = 17</b></p> <p>При использовании этого метода выбора фиксированного задания PI регулятора, возможно выбрать до 7 различных заданий. Задания выбираются согласно следующей таблице:</p> <table border="1" data-bbox="236 1254 1088 1571"> <thead> <tr> <th></th> <th></th> <th>DIN3</th> <th>DIN2</th> <th>DIN1</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td></td> <td>ВЫКЛ</td> <td>Не активен</td> <td>Не активен</td> <td>Не активен</td> </tr> <tr> <td>P2201</td> <td>FS. 1</td> <td>Не активен</td> <td>Не активен</td> <td>Активен</td> </tr> <tr> <td>P2202</td> <td>FS. 2</td> <td>Не активен</td> <td>Активен</td> <td>Не активен</td> </tr> <tr> <td>P2203</td> <td>FS. 3</td> <td>Не активен</td> <td>Активен</td> <td>Активен</td> </tr> <tr> <td>P2204</td> <td>FS. 4</td> <td>Активен</td> <td>Не активен</td> <td>Не активен</td> </tr> <tr> <td>P2205</td> <td>FS. 5</td> <td>Активен</td> <td>Не активен</td> <td>Активен</td> </tr> <tr> <td>P2205</td> <td>FS. 6</td> <td>Активен</td> <td>Активен</td> <td>Не активен</td> </tr> <tr> <td>P2207</td> <td>FS. 7</td> <td>Активен</td> <td>Активен</td> <td>Активен</td> </tr> </tbody> </table>			DIN3	DIN2	DIN1		ВЫКЛ	Не активен	Не активен	Не активен	P2201	FS. 1	Не активен	Не активен	Активен	P2202	FS. 2	Не активен	Активен	Не активен	P2203	FS. 3	Не активен	Активен	Активен	P2204	FS. 4	Активен	Не активен	Не активен	P2205	FS. 5	Активен	Не активен	Активен	P2205	FS. 6	Активен	Активен	Не активен	P2207	FS. 7	Активен	Активен	Активен	-130 130 [0] %	2 22 '
		DIN3	DIN2	DIN1																																												
	ВЫКЛ	Не активен	Не активен	Не активен																																												
P2201	FS. 1	Не активен	Не активен	Активен																																												
P2202	FS. 2	Не активен	Активен	Не активен																																												
P2203	FS. 3	Не активен	Активен	Активен																																												
P2204	FS. 4	Активен	Не активен	Не активен																																												
P2205	FS. 5	Активен	Не активен	Активен																																												
P2205	FS. 6	Активен	Активен	Не активен																																												
P2207	FS. 7	Активен	Активен	Активен																																												
P2202	<p><b>Фиксированное задание 2</b></p> <p>Обратитесь к описанию P2201 для фиксированного задания 1.</p>	-130 130 [10] %	2 22 '																																													
P2203	<p><b>Фиксированное задание 3</b></p> <p>Обратитесь к описанию P2201 для фиксированного задания 1.</p>	-130 130 [20] %	2 22 '																																													
P2204	<p><b>Фиксированное задание 4</b></p> <p>Обратитесь к описанию P2201 для фиксированного задания 1.</p>	-130 130 [30] %	2 22 '																																													

5. СИСТЕМНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

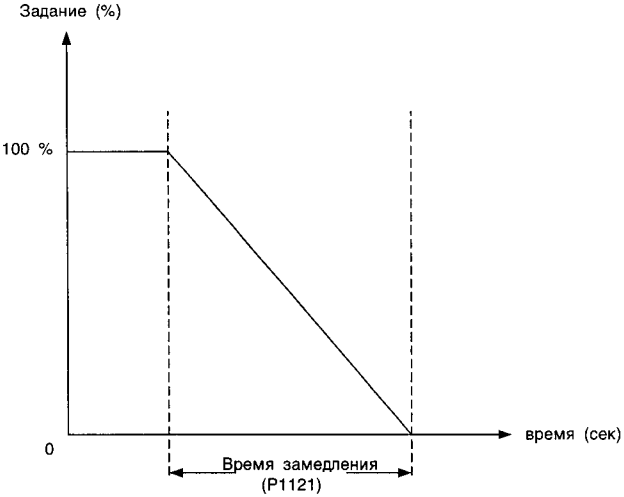
Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние
P2205	<b>Фиксированное задание 5</b>	-130 130 [40] %	2 22 '
	Обратитесь к описанию P2201 для фиксированного задания 1.	-	
P2206	<b>Фиксированное задание 6</b>	-130 130 [50] %	2 22 '
	Обратитесь к описанию P2201 для фиксированного задания 1.	-	
P2207	<b>Фиксированное задание 7</b>	-130 130 [60] %	2 22 '
	Обратитесь к описанию P2201 для фиксированного задания 1.	-	
r2224	<b>Коннектор: Фиксированное задание для PI регулятора</b>	-130 130 [60] %	2 22
	Отображает общее выходное значение выбранного фиксированного задания PI регулятора.	-	
P2231	<b>Запоминание задания моторпотенциометра (задание с клавиатуры)</b>	0 1 [0] -	2 22 '
	<b>Возможные установки:</b> 0 = запоминание задания не выбрано. 1 = запоминание задания выбрано.  Если выбирается 0, то задание возвращается в значение, установленное в P2240, после команды ВЫКЛ. Если выбирается 1, то действующее задание запоминается, и P2240 обновляется текущим значением. Обратитесь к P2240.		
P2232	<b>Запрещение клавиши реверса задания (Моторпотенциометр)</b>	0 1 [1] -	2 10
	Запрещает выбор реверса задания когда клавиша выбрана (Моторпотенциометр), как главного, та и дополнительного задания (используя P1000). <b>Возможные установки:</b> 0 Разрешается обратное направление – возможно изменение направления вращения двигателя при использовании задания с клавиатуры (Моторпотенциометр) (увеличение / уменьшение частоты как через цифровые входы, так и с клавиш повышение / понижение клавиатуры) 1 Обратное направление запрещено		
P2240	<b>Задание с клавиатуры (Моторпотенциометр)</b>	-130 130 [10.00] %	2 22 '
	Позволяет пользователю устанавливать цифровое задание PI регулятора в %. Задание может быть изменено как при использовании клавиш на BOP, так и установкой P0702 или P0703 в 13 и 14.		
r2250	<b>Выход активного цифрового задания PI регулятора</b>	-130 130 [10.00] %	2 22 '
	Отображает активное цифровое задание PI регулятора в %.		
P2253	<b>Источник: задание PI регулятора</b>	0 2248.0 [0] -	2 22 '

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние
-----------------	------------------------	---------------------------------	---



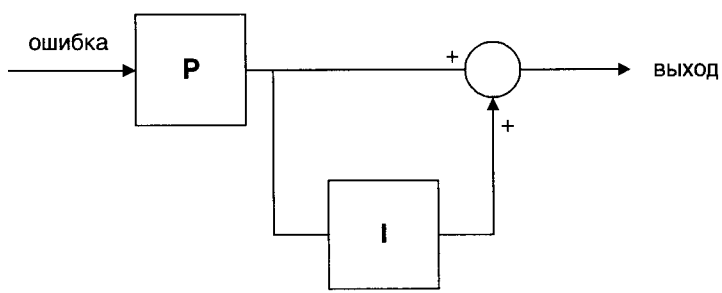
Параметр P2253 позволяет пользователю выбирать источник задания PI регулятора. Обычно цифровое задание PI выбирается, используя либо Фиксированное задание либо активное задание. Наиболее общие установки следующие:  
 755 = Аналоговый вход  
 12224 = Фиксированное задание PI (см. P2201 - P2207)  
 2250 = Активное задание PI (см. P2240)

<p><b>P2257</b></p>	<p><b>Время разгона для задания PI регулятора</b></p> <p>Устанавливает время разгона для задания PI регулятора.</p> <p>Установка слишком короткого времени разгона может привести преобразователь к прерыванию, например перегрузке по току.</p> <p><b>Примечание</b>                  Если выбрано PI регулирование, то нормальное время разгона (P1120) отменяется. На PI задание действует только время разгона для PI, которое активно только когда задание PI изменяется, или когда подается команда запуска (когда PI использует это время при разгона от 0 %).</p>	<p>0 650 [1] сек</p>	<p>2 22 •</p>
---------------------	---	----------------------------------	-----------------------

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние
P2258	<p><b>Время замедления для задания PI регулятора</b> Устанавливает время замедления для задания PI регулятора.</p>  <p>Установка времени замедления в слишком короткое значение может привести к прерыванию преобразователя (перенапряжение (F0002) / перегрузка по току (F0001))</p> <p><b>Примечание</b> Если разрешается PI регулятор, нормальное время замедления отменяется. Замедление для задания PI действует при изменении задания. Времена замедления, используемые после OFF1 и OFF3 определяются в P1121 и P1135 соответственно.</p>	0 650 [1] сек	2 22 •
r2260	<p><b>Коннектор: задание PI</b></p> <p>Отображает общее активное задание PI в %.</p>	- - [-] %	2 22
P2264	<p><b>Источник: обратная связь PI</b></p> <p>Выбирает источник обратной связи PI. Наиболее общие установки следующие: 755 = Аналоговый вход 1</p> <p><b>Примечание 1</b> Когда выбирается аналоговый вход, Возможно осуществить смещение и масштабирование, используя параметры P756 - P760.</p> <p><b>Примечание 2</b> Обратитесь к описанию "Использование BICO" для уточнения других установок.</p>	0 2294.0 [755] -	2 22 •
P2265	<p><b>Постоянная времени фильтра обратной связи PI</b></p> <p>Определяет постоянную времени обратной связи PI.</p>	0 60 [0] сек	2 22 •
r2266	<p><b>Коннектор: обратная связь PI</b></p> <p>Отображает сигнал обратной связи PI</p>	- - [-] %	2 22



5. СИСТЕМНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние
P2271	<p><b>Тип датчика PI</b></p> <p>Позволяет пользователю выбрать тип сигнала датчика обратной связи PI.</p> <p>0: = [по-умолчанию] если сигнал обратной связи меньше чем задание PI, то чтобы исправить это, PI регулятор будет увеличивать скорость двигателя. 1: = если сигнал обратной связи меньше чем задание PI, то чтобы исправить это, PI регулятор будет уменьшать скорость двигателя.</p> <p><b>Примечание</b></p> <p>Очень важно, чтобы тип датчика был выбран. Если Вы неуверены, что должно быть установлено 0 или 1, то фактический тип можно определить следующим образом: Заблокируйте функцию PI (P2200 = 0). Увеличивайте частоту двигателя, измеряя сигнала обратной связи. Если сигнала обратной связи увеличивается с увеличением частоты двигателя, то тип датчика должен быть установлен в 0. Если сигнала уменьшается с увеличением в частоты двигателя, то тип датчика должен быть установлен в 1.</p>	0 1 [0] -	2 22 *
r2272	<p><b>Коннектор: масштабированный сигнала обратной связи PI</b></p>	- - [-] %	2 22
r2273	<p><b>Коннектор: ошибка PI</b></p> <p>Отображает сигнал ошибки PI (разницу) между заданием и сигналами обратной связи в процентах.</p>	- - [-] %	2 22
P2280	<p><b>Пропорциональный коэффициент PI регулятора</b></p> <p>Позволяет пользователю установить пропорциональный коэффициент PI регулятора. PI регулятор на MM420 работает, используя стандартную модель:</p>  <p>Лучшие результаты обычно получаются если P и I коэффициенты разрешены. Если система подвержена внезапным скачкообразным изменениям сигнала обратной связи, то обычно для оптимальной работы коэффициент P должен устанавливаться в маленькое значение (L 0.5) с быстрым коэффициентом I. Если коэффициент P устанавливается в 0, то коэффициент I реагирует на квадрат сигнала рассогласования.</p>	0 125 [3] -	2 22 *
P2285	<p><b>Время интегрирования PI</b></p> <p>Позволяет пользователю установить постоянную времени интегрирования PI регулятора. За подробностями обратитесь к P2280.</p>	0 100 [0] s	2 22 *

5. СИСТЕМНЫЕ ПАРАМЕТРЫ

Номер параметра	Наименование параметра	Мин. Макс. [по умолч.] ед. изм.	- P0003 уровень доступа польз. - P0004 установ. - Изменяемость - Состояние
P2291	<p><b>Верхний предел PI</b></p> <p>Устанавливает верхний предел выхода PI регулятора.</p> <p><b>Примечание</b> Значение по-умолчанию 100% определяется P2000. Если Fmax (P1082) больше чем P2000, то P2000 и P2291 должны быть изменены, чтобы достиг Fmax.</p>	0 200 [100] %	2 22 '.'
P2292	<p><b>Нижний предел PI</b></p> <p>Позволяет пользователю установить нижний предел для выхода PI регулятора. Отрицательное значение делает возможным биполярное управление PI регулятора.</p>	-200 200 [0] %	2 22 '.'
r2294	<p><b>Коннектор: выход PI</b></p> <p>Отображает выход PI регулятора в %.</p>	-250 250 [-] %	2 22
P3900	<p><b>Выполнение быстрого ввода в действие</b></p> <p>Выполняет вычисления, необходимые для оптимальной работы двигателя.</p> <p><b>Возможные установки:</b> 0 Не вычисляется – Пользователь ДОЛЖЕН вручную установить P0010=0 1 Выполнение быстрого ввода в действие с заводской установкой параметров и установкой входов/выходов не в группе быстрого ввода в действие (P0010=1) – см. примечание 1 2 Выполнение быстрого ввода в действие только со сбросом установок входов/выходов – см. примечание 2 3 Выполнение быстрого ввода в действие, вычисление только данных двигателя.</p> <p>После завершения вычислений, P3900 также устанавливается в исходное значение 0.</p> <p><b>Примечание 1</b> Когда выбирается установка 1, то это приведет к потере всех других изменений параметров, за исключением параметров из меню "Быстрый ввод в действие" - это включает установки входов/выходов. Также выполняются вычисления данных двигателя.</p> <p><b>Примечание 2</b> При выборе установки 2, вычисляются только параметры, которые зависят от параметров в меню "Быстрый ввод в действие" (P0010=1). Дополнительно, установки входов/выходов сбрасываются в значения по-умолчанию. Также выполняются вычисления данных двигателя.</p> <p><b>Примечание 3</b> При выборе установки 3, выполняются вычисления только параметров двигателя, как указывается в примечании 5.</p> <p><b>Примечание 4</b> Этот параметр может быть изменен только при P0010=1</p> <p><b>Примечание 5</b> Вычисляются различные параметры двигателя - переписываются предыдущие значения, включая P0344 (вес двигателя), P0350 (уровень 3 сопротивление статора), P0346 (уровень 3, время намагничивания) и P0347 (уровень 3 время размагничивания), P2000 (относительная частота), P2002 (относительный ток).</p>	0 2 [0] -	1 1 '>'

## 6 Устранение неисправностей

### Эта глава содержит:

- Обзор состояний преобразователя, которые отображаются светодиодами на статусной панели, поставляемой вместе с преобразователем.
- Некоторая общая информация о способах устранения неисправностей
- Список кодов ошибок, которые могут появиться на дисплее пульта оператора. Для каждой ошибки приведена её возможная причина и способ устранения.

6.1 Устранение неисправностей с помощью статусной панели.....	100
6.2 Устранение неисправностей с помощью стандартного пульта оператора.....	100
6.3 Коды ошибок преобразователя MICROMASTER 420.....	102

**Предупреждения**

Ремонт оборудования может производить только **сервисная служба фирмы Siemens**, сервисные центры, **имеющие авторизацию на ремонт от Siemens** или квалифицированный персонал, знакомый со всеми предупреждениями и процедурами обслуживания, приведенными в данном руководстве.

Любые дефектные части или компоненты должны заменяться на запасные из соответствующего списка запасных частей.

Перед открытием прибора отключите его от питающей сети.

**6.1 Устранение неисправностей с помощью статусной панели**

В таблице 6.1 приведены объяснения различных состояний светодиодов статусной панели (Status Display Panel)

Таблица 6.1 Состояния преобразователя, отображаемые светодиодами

Светодиоды		Приоритет	Описание состояния преобразователя
зеленый	желтый		
не горит	не горит	1	Нет питающего напряжения
не горит	горит	8	Сбой преобразователя - причина не указана ниже
горит	не горит	13	Преобразователь работает
горит	горит	14	Готовность к работе
не горит	мигает - R1	4	Сбой - перегрузка по току
мигает - R1	не горит	5	Ошибка - перенапряжение
мигает - R1	горит	7	Ошибка - перегрев двигателя
горит	мигает - R1	8	Ошибка - перегрев преобразователя
мигает - R1	мигает - R1	9	Преобразователь вышел на ограничение по току
мигает - R1	мигает - R1	11	Другое предупреждение (диоды мигают попеременно)
мигает - R1	мигает - R2	6/10	Отключение/предупреждение из-за низкого напряжения
мигает - R2	мигает - R1	12	Преобразователь не готов, значение на дисплее > 0
мигает - R2	мигает - R2	2	Сбой ПЗУ (ROM), оба диода мигают одновременно
мигает - R2	мигает - R2	3	Сбой ОЗУ (RAM), оба диода мигают попеременно
R1 - время включенного состояния 900мс		R2 - время включенного состояния 300мс	

## 6.2 Устранение неисправностей с помощью стандартного пульта оператора

Если на дисплее отображается код ошибки или предупреждения, объяснения смотрите в разделе 6.3.

Если двигатель не запустился после команды "Пуск":

- Проверьте значение параметра P0010 = 1
- Проверьте, действительно ли была подана команда "Пуск"
- Проверьте значения параметра
  - P0700 = 2 (при управлении по цифровым входам)
  - P0700 = 1 (при управлении со стандартного пульта оператора)

Проверьте наличие задания (0...10В на клемме 3), в правильный ли параметр оно введено, в зависимости от источника задания (P1000). См. раздел 5.3 на стр.66.

Если после изменения параметров согласно вышеприведенным инструкциям двигатель не запускается, установите P0010 = 30, затем P0970 = 1 и нажмите клавишу "P". Произойдет сброс преобразователя на заводские настройки.

Теперь для пуска используйте выключатель между клеммами 5 и 8 на пульте управления. Привод должен запуститься в соответствии с заданием на аналоговом входе.

## 6.3 Коды сбоев MICROMASTER 420

В случае неисправности преобразователь выключается и на дисплее появляется код сбоя.

Табл. 6-2 Коды сбоев MICROMASTER 420

Код сбоя	Описание	Возможные причины	Диагностика и способы устранения
F0001	Перегрузка по току	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Мощность двигателя не соответствует мощности преобразователя</li> <li>2. Короткое замыкание в проводе двигателя</li> <li>3. Замыкание на землю</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Проверьте согласование мощностей двигателя и преобразователя</li> <li>2. Проверьте, чтобы длина силовых кабелей не превышала допустимое значение</li> <li>3. Проверьте двигатель и его провода на наличие короткого замыкания и замыкания на землю</li> <li>4. Проверьте соответствие введенных параметров двигателя с реальными параметрами подключенного двигателя</li> <li>5. Проверьте сопротивление статора (P0350)</li> <li>6. Увеличьте время разгона (P1120)</li> <li>7. Уменьшите добавочное напряжение в параметрах P1310, P1311 и P1312</li> <li>8. Проверьте, не перегружен ли или не заклинило ли двигатель</li> </ol>
F0002	Перенапряжение	Напряжение питания превысило предел при генераторной нагрузке.	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Проверьте, находится ли питающее напряжение в пределах, указанных на табличке номинальных данных</li> <li>2. Проверьте, активизирован ли регулятор напряжения промежуточного звена (P1240) и правильно ли он запараметрирован</li> <li>3. Увеличьте время замедления (P1121)</li> </ol>
F0003	Пониженное напряжение	Пропадание питающего напряжения во время работы привода	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Проверьте, находится ли питающее напряжение в диапазоне, указанном на табличке номинальных данных</li> <li>2. Проверьте, нет ли временного пропадания или провалов сети</li> </ol>
F0004	Перегрев преобразователя	Температура окружающей среды выше допустимого предела. Неисправность вентилятора	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Проверьте, вращается ли встроенный вентилятор при работе привода</li> <li>2. Проверьте, установлена ли частота модуляции на значение по умолчанию</li> <li>3. Температура окружающей среды превысила значение, допустимое для данного преобразователя</li> <li>4. Проверьте, не закрыты ли зоны входа и выхода воздуха</li> </ol>
F0005	Превышение по I <sup>2</sup> t	Преобразователь перегружен	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Проверьте, находится ли рабочий цикл нагрузки в допустимых пределах</li> <li>2. Проверьте согласование мощностей двигателя и преобразователя</li> </ol>
F0011	Перегрев двигателя I <sup>2</sup> t	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Двигатель перегружен</li> <li>2. Неверные данные двигателя</li> <li>3. Длительное время работы на низких скоростях</li> <li>4. Слишком большие значения начального напряжения в параметрах P1310, P1311 и P1312</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Проверьте, правильно ли введена температурная постоянная двигателя</li> <li>2. Проверьте параметр, в котором установлена граница срабатывания предупреждения по перегреву</li> <li>3. Проверьте нагрузку двигателя</li> <li>4. Уменьшите значения параметров P1310, P1311 и P1312</li> </ol>
F0041	Ошибка при измерении сопротивления статора	Ошибка считывания данных	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Проверьте, подключен ли двигатель к преобразователю</li> <li>2. Проверьте правильность ввода данных двигателя</li> </ol>

6 УСТРАНЕНИЕ НЕИСПРАВНОСТЕЙ

Код сбоя	Описание	Возможные причины	Диагностика и способы устранения
F0051	Ошибка параметра в EEPROM	Ошибка чтения/записи параметра из/в EEPROM	1. Сбросьте привод на заводские настройки и запараметрируйте заново 2. Замените преобразователь
F0052	Ошибка стека	Ошибка чтения данных силового стека или данные повреждены	Замените преобразователь
F0060	Нет ответа от специализированной ASIC - платы	Программная ошибка	1. Сквитируйте ошибку 2. Если она повторится, замените преобразователь
F0070	Ошибка задания через плату связи	Не получено задание от коммуникационной платы за время ожидания	1. Проверьте связь с коммуникационной платой 2. Проверьте ведущее устройство на шине
F0071	Нет данных по послед. протоколу (RS232) в течение времени ожидания.	Нет ответа в течение времени ожидания	1. Проверьте связь с коммуникационной платой 2. Проверьте ведущее устройство на шине
F0072	Нет данных по послед. протоколу (RS485) в течение времени ожидания.	Нет ответа в течение времени ожидания	1. Проверьте связь с коммуникационной платой 2. Проверьте ведущее устройство на шине
F0080	Нет входного сигнала на аналоговом входе	Нет входного сигнала на аналоговом входе	Проверьте связь с аналоговым входом
F0085	Внешний сбой	Внешний сбой защелкивается через входные клеммы	Запретите защелкивание сбоя через входные клеммы
F0101	Переполнение стека	Программная ошибка или сбой процессора	1. Запустите процедуры самотестирования 2. Замените преобразователь
F0221	Обратная связь ПИ-регулятора ниже минимал. значения	Обратная связь ПИ-регулятора ниже минимального значения P2268	1. Измените значение параметра P2268 2. Настройте коэффициент обратной связи
F0222	Обратная связь ПИ-регулятора выше максимал. значения	Обратная связь ПИ-регулятора выше максимального значения P2267	1. Измените значение параметра P2267 2. Настройте коэффициент усиления обратной связи
F0450 (только в сервисном режиме)	Ошибка при BIST - тестировании	Значение ошибки: 1 - отрицательный результат тестирования силовой части 2 - отрицательный результат тестирования управляющих плат 4 - отрицательный результат функционального тестирования 8 - отрицательный результат тестирования плат ввода/вывода	1. Преобразователь можно запускать, но некоторые функции будут работать некорректно 2. Замените преобразователь

## 6. УСТРАНЕНИЕ НЕИСПРАВНОСТЕЙ

Таблица 6.3 Коды предупреждений MICROMASTER 420

Код предупреждения	Описание	Возможные причины	Диагностика и способы устранения
A0501	Ограничение тока		<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Проверьте согласование мощностей двигателя и преобразователя</li> <li>2. Проверьте, чтобы длина силовых кабелей не превышала допустимое значение</li> <li>3. Проверьте двигатель и его провода на наличие короткого замыкания и замыкания на землю</li> <li>4. Проверьте соответствие введенных параметров двигателя с реальными параметрами подключенного двигателя</li> <li>5. Проверьте сопротивление статора (P0350)</li> <li>6. Увеличьте время разгона (P1120)</li> <li>7. Уменьшите добавочное напряжение в параметрах P1310, P1311 и P1312</li> <li>8. Проверьте, не перегружен ли или не заклинило ли двигатель</li> </ol>
A0502	Достигнут верхний предел напряжения	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Слишком большое напряжение питания</li> <li>2. Генераторный режим нагрузки</li> <li>3. Время замедления слишком мало</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Проверьте, находится ли питающее напряжение в диапазоне, указанном на табличке номинальных данных</li> <li>2. Увеличьте время замедления (P1121)</li> </ol> <p>Примечание: Если U<sub>dmax</sub> - регулятор активен, время замедления автоматически увеличивается</p>
A0503	Достигнут нижний предел напряжения	Сетевое напряжение слишком мало Кратковременные провалы сети	Позаботьтесь, чтобы напряжение питания оставалось в допустимых пределах.
A0504	Перегрев преобразователя	Температура теплоотвода преобразователя превысила уровень выдачи предупреждения, что привело к снижению несущей и/или выходной частоты (в зависимости от параметрирования)	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Проверьте, находится ли температура окружающей среды в допустимых пределах</li> <li>2. Проверьте условия и циклы нагрузки</li> <li>3. Проверьте, вращается ли вентилятор при работе преобразователя</li> </ol>
A0505	Превышение по I <sup>2</sup> t	Превышен уровень предупреждения. Ток будет снижен, если это запараметрировано.	Проверьте, находится ли цикл нагрузки в допустимых пределах
A0506	Нагрузочный цикл преобразователя	Температура теплоотвода и модель теплового перехода превысили недопустимый диапазон	Проверьте, находится ли цикл нагрузки в допустимых пределах
A0511	Перегрев двигателя по I <sup>2</sup> t	Возможно двигатель перегружен	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Проверьте параметр для тепловой постоянной времени двигателя</li> <li>2. Проверьте параметр для уровня предупреждения по I<sup>2</sup>t двигателя</li> <li>3. Проверьте, не работает ли двигатель длительное время на низких скоростях</li> <li>4. Проверьте, чтобы установка подъема была не слишком высокой</li> </ol>
A0600	Перегрузка операционной системы реального времени	Программная ошибка	Обратитесь в фирму Siemens
A0700	СВ предупреждение 1	Определяется платой связи	Смотри руководство пользователя по СВ
A0701	СВ предупреждение 2	Определяется платой связи	Смотри руководство пользователя по СВ
A0702	СВ предупреждение 3	Определяется платой связи	Смотри руководство пользователя по СВ
A0703	СВ предупреждение 4	Определяется платой связи	Смотри руководство пользователя по СВ
A0704	СВ предупреждение 5	Определяется платой связи	Смотри руководство пользователя по СВ
A0705	СВ предупреждение 6	Определяется платой связи	Смотри руководство пользователя по СВ



Код предупреждения	Описание	Возможные причины	Диагностика и способы устранения
A0706	СВ предупреждение 7	Определяется платой связи	Смотри руководство пользователя по СВ
A0707	СВ предупреждение 8	Определяется платой связи	Смотри руководство пользователя по СВ
A0708	СВ предупреждение 9	Определяется платой связи	Смотри руководство пользователя по СВ
A0709	СВ предупреждение 10	Определяется платой связи	Смотри руководство пользователя по СВ
A0710	Ошибка связи СВ	Связь с СВ потеряна	Проверьте СВ аппаратно
A0711	Ошибка конфигурирования СВ	СВ сообщает об ошибке конфигурирования	Проверьте параметры СВ
A0910	Деактивирован регулятор Vdc-max	Vdc-max управление было деактивировано	Проверьте параметр входного напряжения преобразователя
A0911	Vdc-max регулятор активен	Время замедления увеличивается для предотвращения прерывания по перенапряжению и удержания напряжения DC звена в допустимых пределах.	1. Проверьте параметр входного напряжения преобразователя 2. Проверьте время замедления
A0920	Неправильно установлен параметр аналогового входа	Неправильная установка параметров аналогового входа	Параметры масштабирования аналогового входа не должны быть установлены в одинаковые значения
A0921	Неправильно установлен параметр аналогового выхода		Параметры масштабирования аналогового выхода не должны быть установлены в одинаковые значения
A0922	К приводу не подключена нагрузка	Выходной ток меньше ожидаемого Низкое выходное напряжение, например, когда на частоте 0 Гц установлено повышение 0.	1. Проверьте подключение нагрузки к преобразователю 2. Проверьте, чтобы введенные параметры двигателя соответствовали подключенному двигателю 3. Из-за отсутствия нормальной нагрузки, некоторые функции привода могут выполняться неправильно.
A0923	Активные сигналы "Толчок" вправо и "Толчок" влево (JOG)	Сигналы "Толчок" вправо и "Толчок" влево активны одновременно	Обеспечьте, чтобы сигналы "Толчок" вправо и "Толчок" влево не подавались одновременно



## 7 Технические данные MICROMASTER 420

Таблица 7.1 Технические данные MICROMASTER 420

Однофазные преобразователи MICROMASTER на напряжение 230В  
(со встроенным фильтром класса А)

Заказной номер (6SE6420-2AB)	11-2AA0	12-5AA0	13-7AA0	15-5AA0	17-5AA0	21-1BA0	21-5BA0	22-2BA0	23-0CA0
Диапазон входного напряжения	1AC 200V - 240V +10% -10%								
Номинальная мощность двигателя, кВт (л.с.)	0.12 (0.16)	0.25 (0.33)	0.37 (0.5)	0.55 (0.75)	0.75 (1)	1.1 (1.5)	1.5 (2)	2.2 (3)	3 (4)
Выход, кВА	0.4	0.7	1	1.3	1.7	2.4	3.2	4.6	6
Максимальный выходной ток, А	0.9	1.7	2.3	3	3.9	5.5	7.4	10.4	13.6
Входной ток, А	2	4	5.5	7.5	9.9	14.4	19.6	26.4	35.5
Мин. сечение входного кабеля, мм <sup>2</sup> (AWG)	1 (17)			2.5 (13)			4 (11)	6 (9)	
Макс. сечение входного кабеля, мм <sup>2</sup> (AWG)	2.5 (13)			6 (9)			10 (7)		
Мин. сечение выходного кабеля, мм <sup>2</sup> (AWG)	1 (17)			6 (9)			1.5 (15)		
Макс. сечение выходного кабеля, мм <sup>2</sup> (AWG)	2.5 (13)			6 (9)			10 (7)		
Габаритные размеры [ШxВxГ], мм (дюймы)	73x173x149 (2.87x6.81x5.87)					149x202x172 (5.87x7.95x6.77)		185x245x195 (7.28x9.65x7.68)	
Масса, кг (фунты)	1.2 (2.6)		1.3 (2.9)		3.3 (7.3)		3.6 (7.9)		5.2 (11.4)

Трехфазные преобразователи MICROMASTER на напряжение 230В  
(со встроенным фильтром класса А)

Заказной номер (6SE6420-2AC)	23-0CA0	24-0CA0	25-5CA0
Диапазон входного напряжения	3AC 200V - 240V +10% -10%		
Номинальная мощность двигателя, кВт (л.с.)	3 (4)	4 (5)	5.5 (7.5)
Выход, кВА	6	7.7	9.6
Максимальный выходной ток, А	13.6	17.5	22
Входной ток, А	15.6	19.7	26.3
Мин. сечение входного кабеля, мм <sup>2</sup> (AWG)	2.5 (13)	2.5 (13)	4 (11)
Макс. сечение входного кабеля, мм <sup>2</sup> (AWG)	10 (7)	10 (7)	10 (7)
Мин. сечение выходного кабеля, мм <sup>2</sup> (AWG)	1.5 (15)	2.5 (13)	4 (11)
Макс. сечение выходного кабеля, мм <sup>2</sup> (AWG)	10 (7)	10 (7)	10 (7)
Габаритные размеры [ШxВxГ], мм (дюймы)	185x245x195 (7.28x9.65x7.68)		
Масса, кг (фунты)	5.2 (11.4)	5.7 (12.5)	5.7 (12.5)

Одно-/Трехфазные преобразователи MICROMASTER на напряжение 230В  
(без фильтра)

Заказной номер (6SE6420-2AC)	11-2AA0	12-5AA0	13-7AA0	15-5AA0	17-5AA0	21-1BA0	21-5BA0	22-2BA0	23-0CA0
Диапазон входного напряжения	1/3AC 200V - 240V +10% -10%								
Номинальная мощность двигателя, кВт (л.с.)	0.12 (0.16)	0.25 (0.33)	0.37 (0.5)	0.55 (0.75)	0.75 (1)	1.1 (1.5)	1.5 (2)	2.2 (3)	3 (4)
Выход, кВА	0.4	0.7	1	1.3	1.7	2.4	3.2	4.6	6
Максимальный выходной ток, А	0.9	1.7	2.3	3	3.9	5.5	7.4	10.4	13.6
Входной ток, А	0.7 (2 1AC)	1.7 (4 1AC)	2.4 (5.5 1AC)	3.1 (7.5 1AC)	4.3 (9.9 1AC)	6.2 (14.4 1AC)	8.3 (19.6 1AC)	11.3 (26.4 1AC)	15.6 (35.5 1AC)
Мин. сечение входного кабеля, мм <sup>2</sup> (AWG)	1 (17)			2.5 (13)			6 (9)		
Макс. сечение входного кабеля, мм <sup>2</sup> (AWG)	2.5 (13)			6 (9)			10 (7)		
Мин. сечение выходного кабеля, мм <sup>2</sup> (AWG)	1 (17)			6 (9)			1.5 (15)		
Макс. сечение выходного кабеля, мм <sup>2</sup> (AWG)	2.5 (13)			6 (9)			10 (7)		
Габаритные размеры [ШxВxГ], мм (дюймы)	73x173x149 (2.87x6.81x5.87)					149x202x172 (5.87x7.95x6.77)		185x245x195 (7.28x9.65x7.68)	
Масса, кг (фунты)	1.2 (2.6)		2.9 (6.4)		2.9 (6.4)		3.1 (6.8)		5.2 (11.4)

Трехфазные преобразователи MICROMASTER на напряжение 230В  
(без фильтра)

Заказной номер (6SE6420-2UC)	24-0CA0	25-5CA0
Диапазон входного напряжения	3AC 200V - 240V +10% -10%	
Номинальная мощность двигателя, кВт (л.с.)	4 (5)	5.5 (7.5)
Выход, кВА	7.7	9.6
Максимальный выходной ток, А	17.5	22
Входной ток, А	19.7	26.3
Мин. сечение входного кабеля, мм <sup>2</sup> (AWG)	2.5 (13)	4 (11)
Макс. сечение входного кабеля, мм <sup>2</sup> (AWG)	10 (7)	10 (7)
Мин. сечение выходного кабеля, мм <sup>2</sup> (AWG)	2.5 (13)	4 (11)
Макс. сечение выходного кабеля, мм <sup>2</sup> (AWG)	10 (7)	10 (7)
Габаритные размеры [ШxВxГ], мм (дюймы)	185x245x195 (7.28x9.65x7.68)	185x245x195 (7.28x9.65x7.68)
Масса, кг (фунты)	5.5 (12.1)	5.5 (12.1)

Трехфазные преобразователи MICROMASTER на напряжение 400В  
(со встроенным фильтром класса А)

Заказной номер (6SE6420-2AD)	22-2BA0	23-0BA0	24-0BA0	25-5CA0	27-5CA0	31-1CA0
Диапазон входного напряжения	3AC 380V - 480V +10% -10%					
Номинальная мощность двигателя, кВт (л.с.)	2.2 (3)	3 (4)	4 (5)	5.5 (7.5)	7.5 (10)	11 (15)
Выход, кВА	4.5	5.9	7.8	10.1	14	19.8
Максимальный выходной ток, А	5.9	7.7	10.2	13.2	18.4	26
Входной ток, А	7.5	10	12.8	17.3	23.1	33.8
Мин. сечение входного кабеля, мм <sup>2</sup> (AWG)	1 (17)	1 (17)	1.5 (15)	2.5 (13)	4 (11)	6 (9)
Макс. сечение входного кабеля, мм <sup>2</sup> (AWG)	6 (9)			10 (7)		
Мин. сечение выходного кабеля, мм <sup>2</sup> (AWG)	1 (17)			1.5 (15)	2.5 (13)	4 (11)
Макс. сечение выходного кабеля, мм <sup>2</sup> (AWG)	6 (9)			10 (7)		
Габаритные размеры [ШxВxГ], мм (дюймы)	149x202x172 (5.87x7.95x6.77)			185x245x195 (7.28x9.65x7.68)		
Масса, кг (фунты)	3.1 (6.8)	3.3 (7.3)	3.3 (7.3)	5.4 (11.9)	5.7 (12.5)	5.7 (12.5)

Трехфазные преобразователи MICROMASTER на напряжение 400В  
(без фильтра)

Заказной номер (6SE6420-2UD)	13-7AA0	15-5AA0	17-5AA0	21-1AA0	21-5AA0	22-2BA0	23-0BA0	24-0BA0	25-5CA0	27-5CA0	31-1CA0
Диапазон входного напряжения	3AC 380V - 480V +10% -10%										
Номинальная мощность двигателя, кВт (л.с.)	0.37 (0.5)	0.55 (0.75)	0.75 (1)	1.1 (1.5)	1.5 (2)	2.2 (3)	3 (4)	4 (5)	5.5 (7.5)	7.5 (10)	11 (15)
Выход, кВА	0.9	1.2	1.6	2.3	3	4.5	5.9	7.8	10.1	14	19.8
Максимальный выходной ток, А	1.2	1.6	2.1	3	4	5.9	7.7	10.2	13.2	18.4	26
Входной ток, А	1.6	2.1	2.8	4.2	5.8	7.5	10	12.8	17.3	23.1	33.8
Мин. сечение входного кабеля, мм <sup>2</sup> (AWG)	1 (17)							1.5 (15)	2.5 (13)	4 (11)	6 (9)
Макс. сечение входного кабеля, мм <sup>2</sup> (AWG)	2.5 (13)					6 (9)			10 (7)		
Мин. сечение выходного кабеля, мм <sup>2</sup> (AWG)	1 (17)							1.5 (15)	2.5 (13)	4 (11)	
Макс. сечение выходного кабеля, мм <sup>2</sup> (AWG)	2.5 (13)					6 (9)			10 (7)		
Габаритные размеры [ШxВxГ], мм (дюймы)	73x173x149 (2.87x6.81x5.87)					149x202x172 (5.87x7.95x6.77)			185x245x195 (7.28x9.65x7.68)		
Масса, кг (фунты)	1.3 (2.9)					3.1 (6.8)	3.3 (7.3)	3.3 (7.3)	5.2 (11.4)	5.5 (12.1)	5.5 (12.1)

**Примечания**

- а) 4-х полюсный двигатель Siemens  
 б) Для работы от однофазной сети модуль 3кВт, 230В требует наличия внешнего сетевого дросселя (например, 4EM6100-3CB) и предохранителя на 30А.

## 7. ТЕХНИЧЕСКИЕ ДАННЫЕ MICROMASTER 420

Таблица 7-2 Рабочие параметры MICROMASTER

Параметр	Данные								
Напряжение питания	200 to 240 V 10% 1AC 200 to 240 V 10% 3AC 380 to 480 V 10% 3AC								
Диапазон мощностей	200 to 240 V 10% 1AC			0.12kW – 3.0 kW					
	200 to 240 V 10% 3AC			0.12kW – 5.5 kW					
	380 to 480 V 10% 3AC			0.37kW – 11.0 kW					
Размеры без уплотнительной пластины	FSA [W*H*D]			FSB [W*H*D]			FSC [W*H*D]		
	73 (2.87)	173 (6.81)	149 (5.87)	149 (5.87)	202 (7.95)	172 (6.77)	185 (7.28)	245 (9.65)	195 (7.68)
Степень защиты	IP20								
Температурный диапазон	от -10 C до +50 C								
Температура хранения	от -40 C до +70 C								
Влажность	95% без конденсата								
Высота установки	до 1000 м над уровнем моря без снижения мощности								
Режимы регулирования	линейный U/f, квадратичный U/f, регулирование по потоку (FCC)								
Перегрузочная способность	1,5*ном. выходной ток в течение 60сек (каждый 300сек)								
Электромагнитная совместимость	возможно применение ЭМС-фильтров согласно EN55011 класса А или В, а также встроенных фильтров класса А								
Функции защиты	от минимального напряжения, перенапряжения, замыкания на землю, короткого замыкания, срыва двигателя, блокировки ротора, перегрева двигателя, перегрева преобразователя								
Входная частота	от 47 до 63 Гц								
Разрешение задания	0.01Гц цифровое, 0.01Гц по последовательному интерфейсу, 10бит аналоговое								
Частота коммутации	от 2 до 16 кГц (с шагом 2 кГц)								
Цифровые входы	3 программируемых изолированных входа с переключаемым активным уровнем высокий/низкий (PNP/NPN)								
Фиксированные частоты	7 программируемых частот								
Пропуск частот	4 программируемых								
Релейные выходы	1 программируемый 30В/5А = (резистивный), 250В/2А ~ (резистивный)								
Аналоговый вход	1 (0/2...10В) для задания или сигнала ОС ПИ-регулятора								
Аналоговый выход	1 программируемый (0/4...20мА)								
Последовательный интерфейс	RS232 и RS485								
Конструкция/исполнение	в соответствии с ISO9001								
Стандарты и нормы	UL, cUL, CE, C-tick								
CE-маркировка	соответствие директиве низкого напряжения 73/23/ЕЕС и директиве ЭМС 89/336/ЕЕС								
Коэффициент мощности	0.7								
КПД преобразователя	от 96 до 97 %								
Бросок (пускового) тока	меньше чем входной номинальный ток								
Торможение	постоянным током, составное торможение								



## 8            **Дополнительная информация**

**Эта глава содержит:**

Дополнительная информация.

8.1 Предоставляемые опции..... 104

8.2 Электромагнитная Совместимость (EMC)..... 104

---

#### Примечания

- Инверторы MICROMASTER предназначены исключительно для профессионального применения. Поэтому, они не подпадают под спецификацию гармонического излучения EN 61000-3-2.
  - Максимальное напряжение электросети при соответствующих фильтрах - 460В.
- 

## 8.1 Предоставляемые опции

Для Инвертора MICROMASTER MM420 доступными являются следующие опции. Для более детального рассмотрения обращайтесь, пожалуйста, к "Инструкции по эксплуатации" или контактируйте с представителем в Вашем регионе, если Вам требуется помощь.

- Дополнительный RFI сглаживающий фильтр
- Устройство отображения текста для всех языков (AOP)
- Модуль PROF IBUS (PRO)
- Программное обеспечение отображения привода для контроля через PC
- Выходные дроссели и линейные дроссели
- IP20 (NEMA 1) Дополнительные опции (Только для типоразмера A)

## 8.2 Электромагнитная совместимость (EMC)

Все производители/сборщики электрического оборудования полного законченного цикла работы, поставляемого на рынок в виде отдельного блока для конечного пользователя, должны следовать директивам EMC EEC/89/336.

Ниже приводятся три условия, которые производители/сборщики должны исполнять:

### Собственная сертификация

Производитель декларирует, что Европейские стандарты применимы к условиям использования электрического оборудования, для которого предназначена аппаратура. В декларации производителя могут быть представлены только стандарты, официально опубликованные в Официальном Журнале Европейского Сообщества.

### Запись технической компоновки

Запись технической компоновки может быть подготовлена для аппаратуры, имеющей описание своих характеристик электромагнитной совместимости (EMC). Эта запись должна быть заверена "Компетентной комиссией", которая назначается соответствующей европейской правительственной организацией. Этот подход позволяет использовать стандарты, находящиеся в разработке.

### ЕС Сертификат проверки

Он используется только для передающей радио коммуникационной аппаратуры. Все модули MICROMASTER сертифицированы на соответствие с EMC директивой при установке в соответствии с рекомендациями в Разделе 2.



**Ниже представлено три класса электромагнитной совместимости****Класс 1: Общий промышленный**

Соответствие Стандарту Продукции EMC для Приводных Силовых Установок EN 68100-3 для использования в **Условиях второго порядка и Ограниченном использовании.**

Таблица 8-1 Класс 1 - Общепромышленный

Характеристики EMC	Стандарт	Уровень
<i>Эмиссия:</i>		
Излучаемая эмиссия	EN 55011	Уровень А1
Проводимая эмиссия	EN 68100-3	
<i>Невосприимчивость:</i>		
Электростатический разряд	EN 68100-3	8кВ воздушный разряд
Импульсное воздействие	EN 61000-4-4	2кВ силовые кабели, 1кВ управление
Радиочастотное электромагнитное поле	IEC 1000-4-3	26-1000 МГц, 10В/м

**Класс 2: Выборочный промышленный**

Этот уровень позволяет производителю/сборщику самому сертифицировать оборудование на соответствие EMC директивам для промышленных площадок в отношении приводных силовых установок. Пределы характеристик указаны в следующих стандартах: по общим видам промышленного излучения и в стандартах невосприимчивости EN 50081-2 и EN 50082-2.

Таблица 8-2 Класс 2 - Выборочный промышленный

Характеристики EMC	Стандарт	Уровень
<i>Эмиссия:</i>		
Излучаемая эмиссия	EN 55011	Уровень А1
Проводимая эмиссия	EN 55011	Уровень А1
<i>Невосприимчивость:</i>		
Искажение источника напряжения	IEC 1000-2-4 (1993)	
Колебание напряжения, падение напряжения, несбалансированность, колебание частоты	IEC 1000-2-1	
Магнитные поля	EN 61000-4-8	50 Гц, 30 А/м
Электростатический разряд	EN 61000-4-2	8кВ воздушный разряд
Импульсное воздействие	EN 61000-4-4	2кВ силовые кабели, 1кВ управление
Радиочастотное электромагнитное поле, амплитудная модуляция	ENV 50 140	80 - 1000 МГц, 10 В/м, 80% АМ, силовые и сигнальные линии
Радиочастотное электромагнитное поле, импульсная модуляция	ENV 50 204	900 МГц, 10 В/м, скважность 50%, 200Гц частота повтора

**Класс 3: Выборочный - для населения, торговли и легкой промышленности**

Этот уровень позволяет производителю/сборщику самому сертифицировать его оборудование на соответствие с директивами EMC для населения, коммерческого использования и легкой промышленности в отношении приводных силовых установок. Пределы характеристик указаны в следующих стандартах: по общим видам промышленного излучения и в стандартах невосприимчивости EN 50081-1 и EN 50082-1.

Таблица 8-3 Класс 3 - Выборочный - для населения, коммерческий и легкой промышленности

Характеристики EMC	Стандарт	Уровень
<i>Эмиссия:</i>		
Излучаемая эмиссия	EN 55011	Уровень В
Проводимая эмиссия	EN 55011	Уровень В
<i>Невосприимчивость:</i>		
Искажение источника напряжения	IEC 1000-2-4 (1993)	
Колебание напряжения, падение напряжения, несбалансированность, колебание частоты	IEC 1000-2-1	
Магнитные поля	EN 61000-4-8	50 Гц, 30 А/м
Электростатический разряд	EN 61000-4-2	8кВ воздушный разряд
Импульсное воздействие	EN 61000-4-4	2кВ силовые кабели, 1кВ управление
Радиочастотное электромагнитное поле, амплитудная модуляция	ENV 50 140	80 - 1000 МГц, 10 В/м, 80% АМ, силовые и сигнальные линии
Радиочастотное электромагнитное поле, импульсная модуляция	ENV 50 204	900 МГц, 10 В/м, скважность 50%, 200Гц частота повтора

\* Эти пределы зависят от того, насколько правильно был установлен инвертор внутри металлической оболочки. Пределы не будут действовать, если инвертор не огорожен.

**Примечания**

- Чтобы достичь этих уровней, Вы не должны превышать ни частоту коммутации по умолчанию, ни использовать кабель длиннее 25 м.
- Инверторы MICROMASTER предназначены **исключительно для профессионального применения**. Поэтому, они не подпадают под спецификацию гармонического излучения EN 61000-3-2.
- Максимальное напряжение электросети при соответствующих фильтрах - 460 В.

## 8. ДОПОЛНИТЕЛЬНАЯ ИНФОРМАЦИЯ

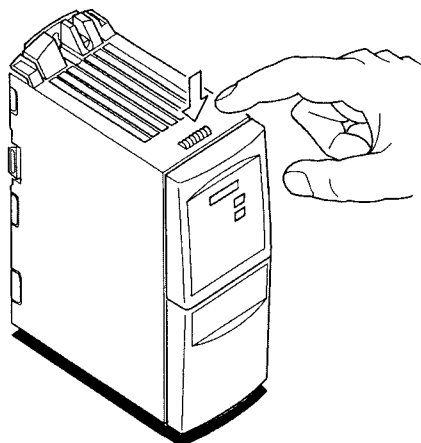
Таблица 8-4 Таблица совместимости

Модель	Краткое описание
<b>Класс 1: Общепромышленный</b>	
6SE6420-2A***-**A0	Модули без фильтра, все значения напряжения и силы тока
<b>Класс 2: Выборочный промышленный</b>	
6SE6420-2A***-**A0	Все модули со встроенными фильтрами класса А
6SE6420-2A***-**A0 с 6SE6400-2FA00-6AD0	Модули 400-480В типоразмера А с внешними монтируемыми на основании класса А
<b>Класс 3: Выборочный - для населения, торговли и легкой промышленности</b>	
6SE6420-2U***-**A0 с 6SE6400-2FB0*-***0	Модули без фильтра с внешними, монтируемыми на основании фильтрами класса В
* обозначает, что допускается любая цифра.	

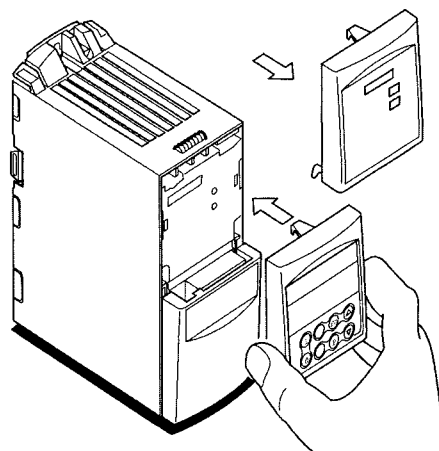


## А - Замена операторской панели

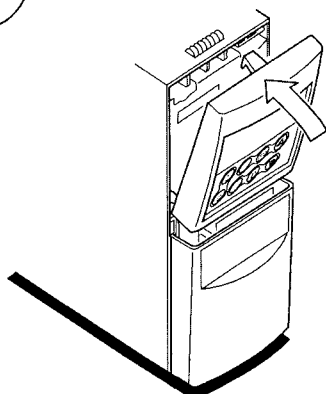
1



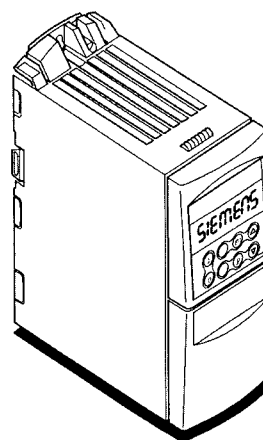
2



3

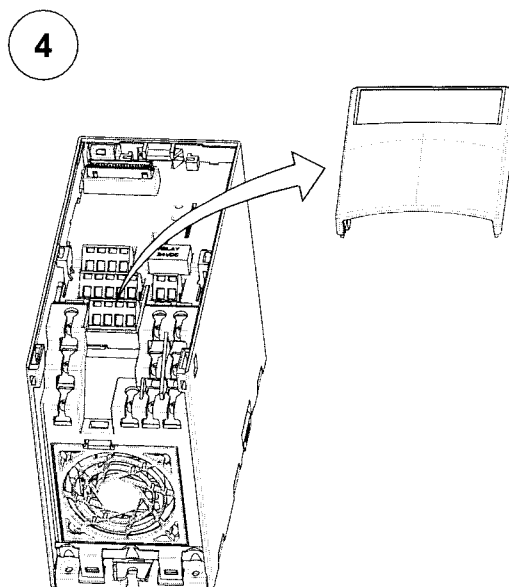
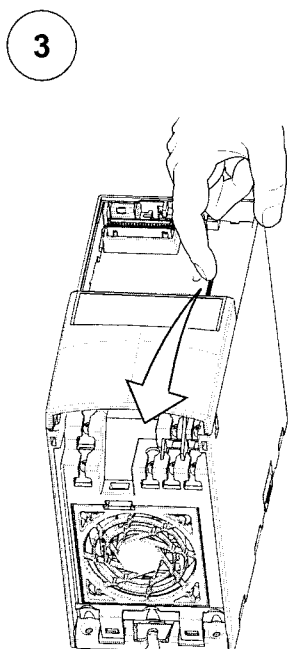
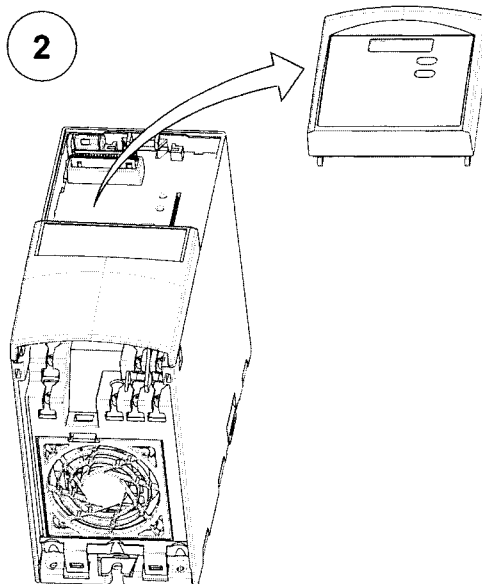
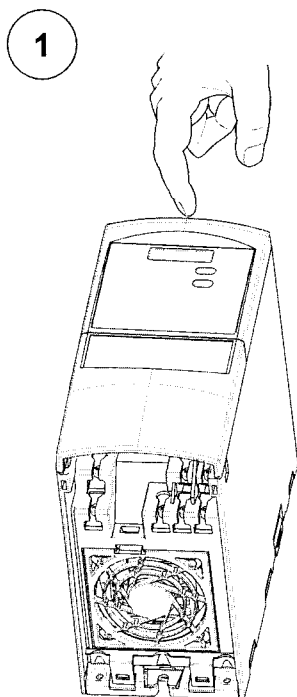


4





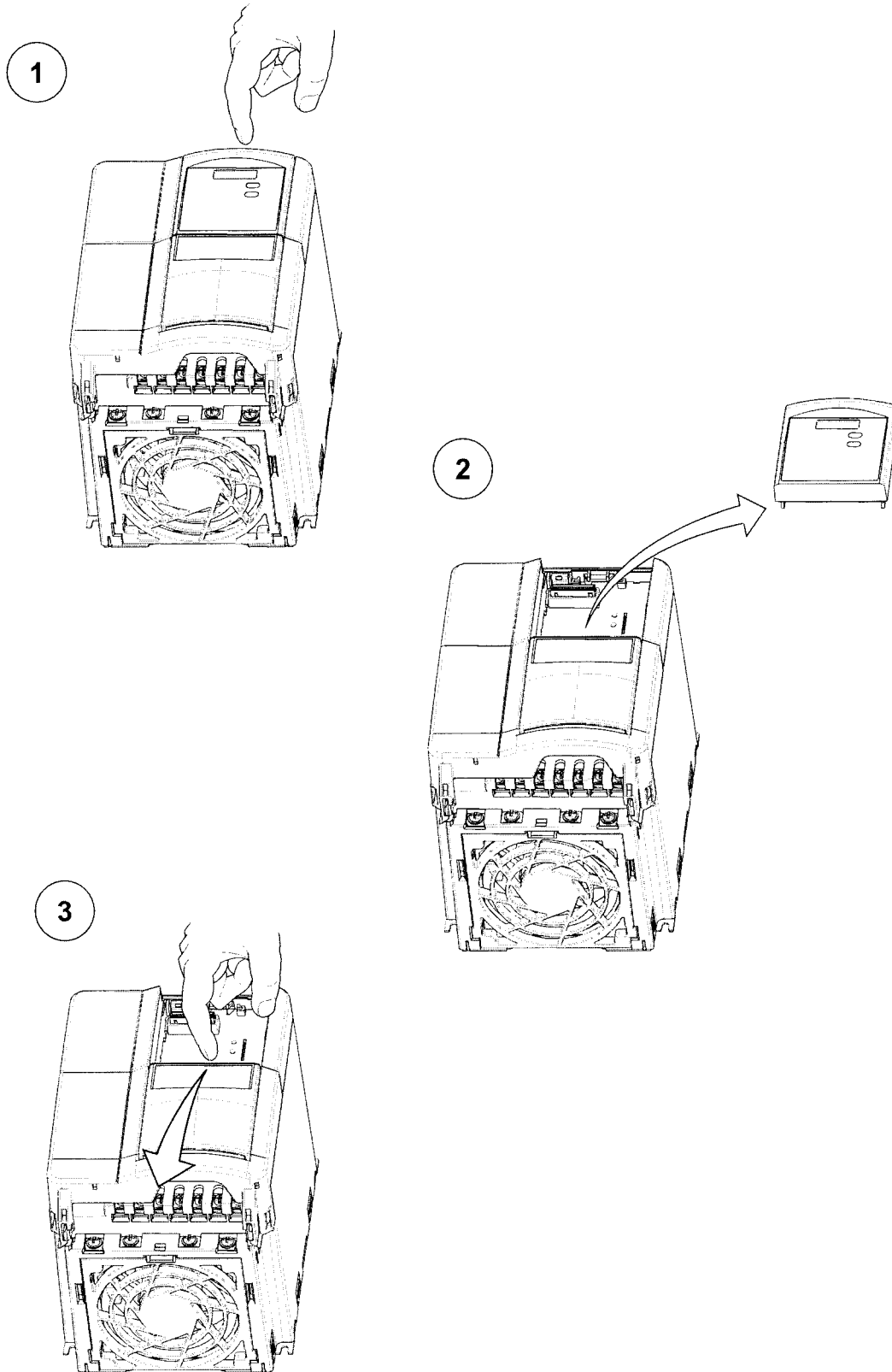
## В - Съем крышек типоразмера А



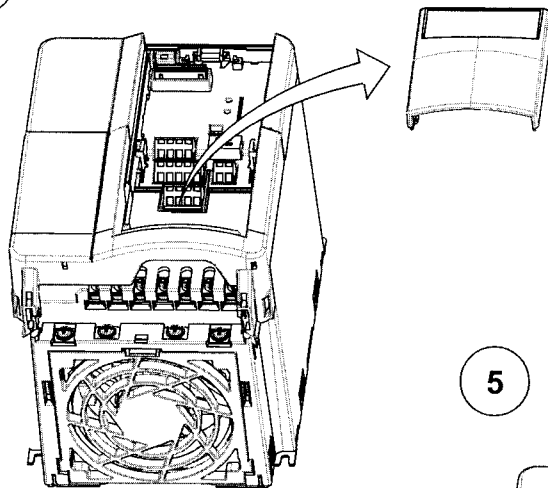




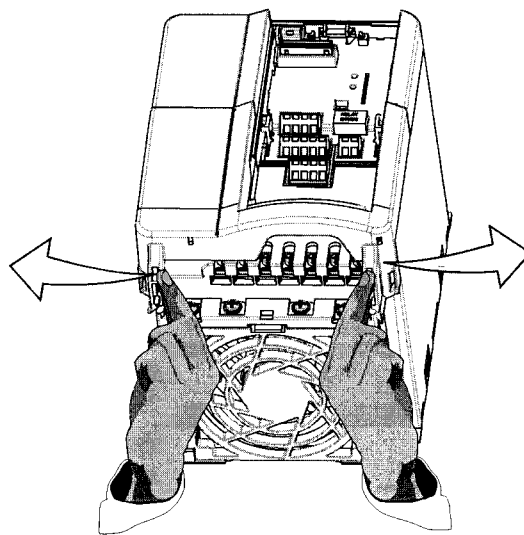
## С - Съем крышек типоразмеров В и С



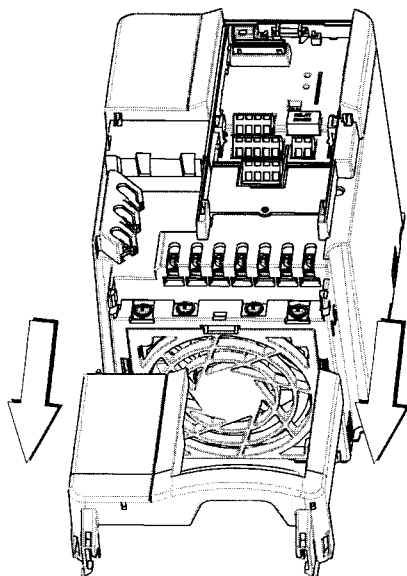
4



5

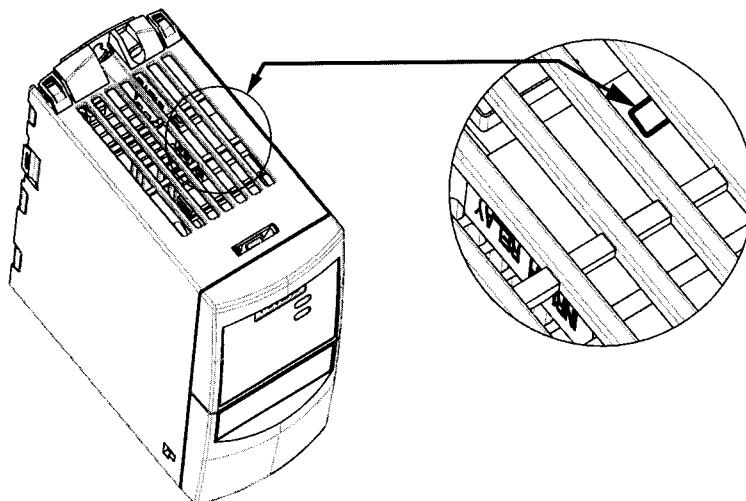


6

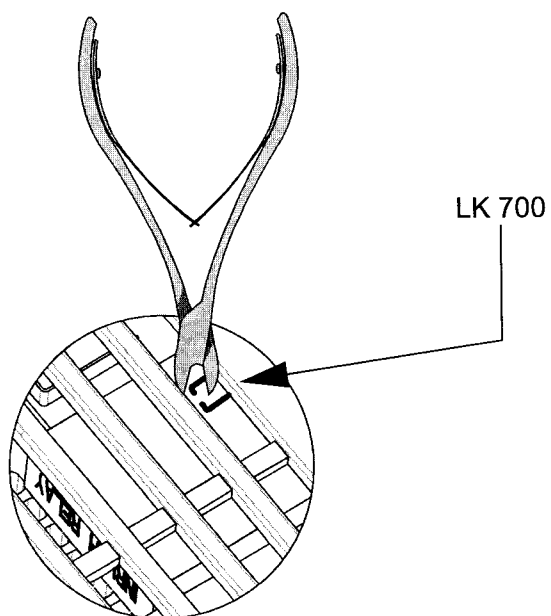


## D - Съем Y-заглушки типоразмера А

1

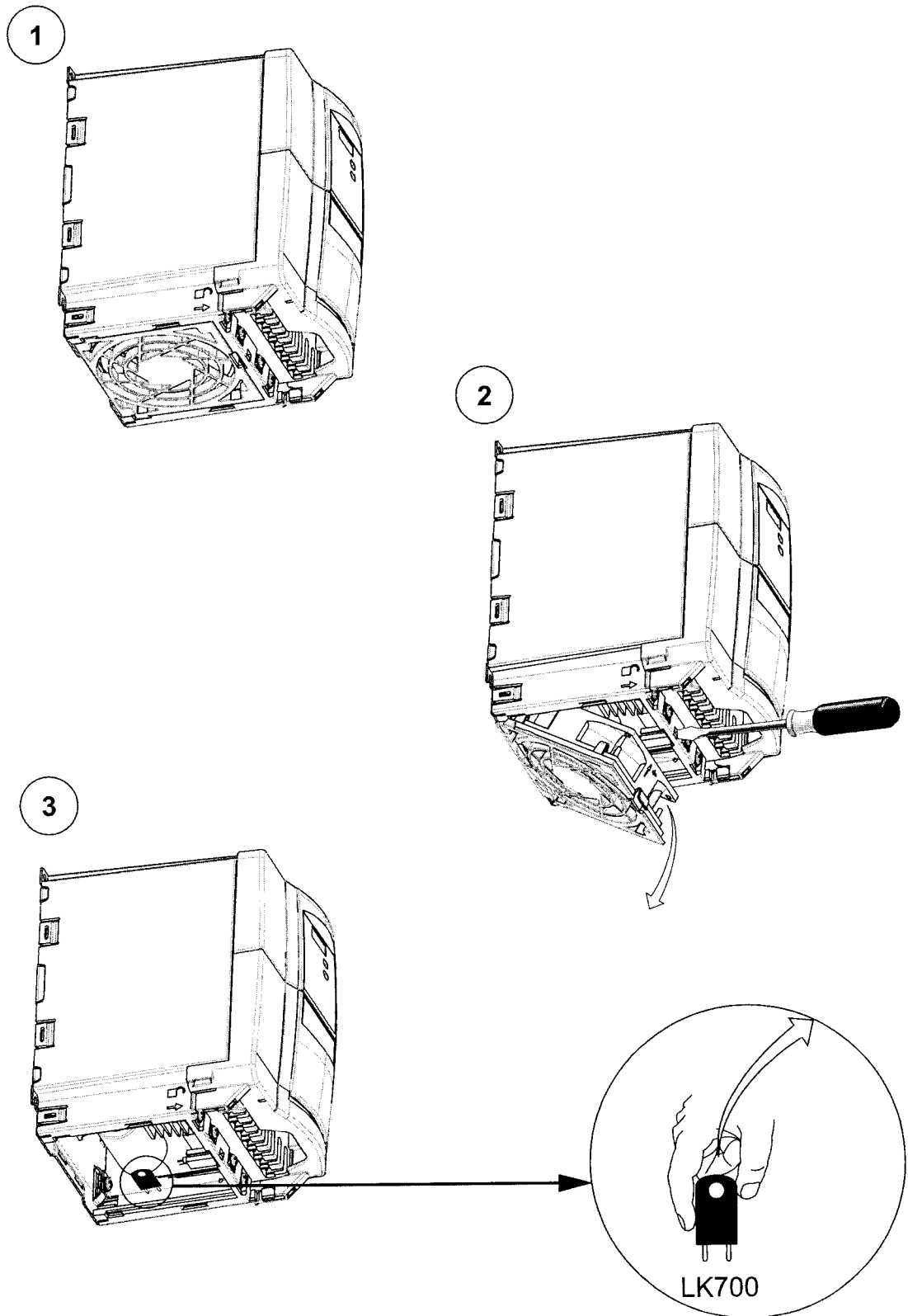


2





## E - Съем Y-заглушки типоразмеров B и C





## F - Установки параметров пользователя

Введите ваши установки параметров в следующую таблицу.

Таблица E-1 Установки параметров пользователя

Номер параметра	Установки пользователя	Установки по умолчанию	Номер параметра	Установки пользователя	Установки по умолчанию	Номер параметра	Установки пользователя	Установки по умолчанию
r0000		-	r0774		-	P1300		1
r0002		-	P0777		0	P1310		50
P0003		1	P0778		0	P1311		0
P0004		0	P0779		100	P1312		0
P0005		21	P0780		20	P1333		10
P0010		0	P0781		0	P1335		0
r0018		-	P0918		3	P1336		250
r0021		-	P0927		15	P1800		4
r0025		-	r0947 i 0		-	P1820		0
r0026		-	r0947 i 1		-	P1910		0
r0027		-	r0947 i 2		-	r1912		-
r0034		-	r0947 i 3		-	P2000		50
r0039		-	r0947 i 4		-	P2010 i 0		6
P0040		0	r0947 i 5		-	P2010 i 1		6
r0052		-	r0947 i 6		-	P2011 i 0		0
r0053		-	r0947 i 7		-	P2011 i 1		0
r0056		-	P0970		0	r2110 i 0		-
P0100		0	P1000		2	r2110 i 1		-
r0206		-	P1001		0	r2110 i 2		-
r0207		-	P1002		5	r2110 i 3		-
r0208		-	P1003		10	r2197		-
P0300		1	P1004		15	P2200		0
P0304		***	P1005		20	P2201		0
P0305		***	P1006		25	P2202		10
P0307		***	P1007		30	P2203		20
P0308		0	P1016		1	P2204		30
P0309		0	P1017		1	P2205		40
P0310		50	P1018		1	P2206		50
P0311		0	P1031		0	P2207		60
P0335		0	P1040		5	P2216		1
P0340		0	P1058		5	P2217		1
P0350		***	P1059		5	P2218		1
P0611		100	P1060		10	r2224		-
P0614		100	P1061		10	P2231		0
P0640		150	P1080		0	P2240		10
P0700		2	P1082		50	r2250		-
P0701		1	P1120		10	P2253		0
P0702		12	P1121		10	P2257		1
P0703		9	P1130		0	P2258		1
P0704		0	P1131		0	r2260		-
r0722		-	P1132		0	P2264		755
P0731		52:3	P1133		0	P2265		0
r0752		-	P1134		0	r2266		-
r0754		-	P1135		5	P2271		0
r0755		-	P1200		0	r2272		-
P0756		0	P1210		1	r2273		-
P0757		0	P1215		0	P2280		3
P0758		0	P1216		1	P2285		0
P0759		10	P1217		1	P2291		100
P0760		100	P1232		100	P2292		0
P0761		0	P1233		0	r2294		-
P0771		21	P1236		0	P3900		0





## G - Applicable Standards



---

### European Low Voltage Directive

The MICROMASTER product range complies with the requirements of the Low Voltage Directive 73/23/EEC as amended by Directive 98/68/EEC. The units are certified for compliance with the following standards:

- EN 60146-1-1 Semiconductor inverters - General requirements and line commutated inverters
  - EN 60204-1 Safety of machinery - Electrical equipment of machines
- 

### European Machinery Directive

The MICROMASTER inverter series does not fall under the scope of the Machinery Directive. However, the products have been fully evaluated for compliance with the essential Health & Safety requirements of the directive when used in a typical machine application. A Declaration of Incorporation is available on request.

---

### European EMC Directive

When installed according to the recommendations described in this manual, the MICROMASTER fulfils all requirements of the EMC Directive as defined by the EMC Product Standard for Power Drive Systems EN61800-3.

---



---

### Underwriters Laboratories

UL and CUL LISTED POWER CONVERSION EQUIPMENT 5B33 for use in a pollution degree 2

---

### ISO 9001

Siemens plc operates a quality management system, which complies with the requirements of ISO 9001.

---



## Н - список сокращений

<b>AOP</b>	комфортная панель оператора (Advanced Operator Panel)
<b>AC</b>	переменный ток, трехфазный ток (Alternating Current)
<b>BI</b>	'Binector'-вход (Binector Input)
<b>BO</b>	'Binector '-выход (Binector Output)
<b>BOP</b>	базовая панель обслуживания (Basic Operator Panel)
<b>DC</b>	постоянный ток (Direct Current)
<b>CI</b>	вход коннектора (Connector Input)
<b>CO</b>	выход коннектора (Connector Output)
<b>EEC</b>	Европейскую экономическое сообщество (European Economic Community)
<b>ELCB</b>	автоматический выключатель замыкания на землю (Earth Leakage Circuit Breaker)
<b>EMC</b>	Электромагнитная совместимость, EMV (Electro-Magnetic Compatibility)
<b>EMI</b>	Электромагнитная помеха (Electro-Magnetic Interference)
<b>FCC</b>	потоко-токовое регулирование (Flux Current Control)
<b>FCL</b>	Быстрое токоограничение ((Fast Current Limitation)
<b>IGBT</b>	Биполярный транзистор с изолированным затвором (Insulated Gate Bipolar Transistor)
<b>LCD</b>	жидко-кристаллический дисплей (Liquid Crystal Display)
<b>LED</b>	светодиод (Light Emitting диод)
<b>PI</b>	пропорционально - интегральный (Proportional and Integral)
<b>PLC</b>	Программируемый логический контроллер (Programmable Logic Controller)
<b>PTC</b>	Положительный температурный коэффициент (Positive Temperature Coefficient)
<b>RCCB</b>	защитный выключатель токов утечки (Residual Current Circuit breaker)
<b>RCD</b>	устройство защиты от токов утечки (Residual Current Device)
<b>RPM</b>	обороты в минуту (Revolutions Per Minute)
<b>SDP</b>	стандартный дисплей состояния (Standard Display Panel)



## Предметный указатель

### А

Агрессивная среда · 19

### Б

Базовая панель обслуживания (BOP)  
Внешняя защита электродвигателя от перегрева · 34  
Данные электродвигателей для параметрирования · 34  
Изменения параметров с BOP · 33  
Клавиши · 34  
Предварительные заводские установки · 30  
Базовая панель обслуживания (BOP)  
Базовые режимы работы с BOP · 37  
Ввод в эксплуатацию с BOP · 30  
Базовое обслуживание с SDP · 30  
Базовое обслуживание с SDP · 36  
Блоксхема · 38

### В

Ввод в эксплуатацию · 27  
Ввод в эксплуатацию с комфортной панелью оператора (AOP) · 36  
Вибрации · 19  
Влияние электромагнитных помех · 24  
Вода · 19  
Высота установки · 19

### Д

Демонтаж, сбор и утилизацию отходов · 9  
Дисплей состояния  
Предупреждения и состояния ошибок · 30  
Работа с SDP · 29  
Длинные кабели  
Работа · 22

### Е

EMI · 24  
EMV · 106  
EMV-характеристики  
Общепромышленное применение · 107  
Промышленное применение с фильтрами · 107  
Фильтрация для жилых помещений, коммерческого применения и легкой промышленности · 108

### З

Зажимы сети и электродвигателя  
Доступ · 22  
Замечания по защите · 16

### И

Инсталляция  
После длительного хранения · 18

### К

Квалифицированный персонал · 6  
Коды ошибки  
Устранение ошибок с помощью базовой панели обслуживания · 95  
Устранение ошибок с помощью дисплея состояния · 94  
Комфортная панель оператора (AOP)  
Ввод в эксплуатацию с AOP · 36  
Общее обслуживание · 36

### Л

Лицевые панели · 29  
Дисплей состояния (SDP) · 29  
Замена лицевых панели · 29  
Поставляемые лицевые панели · 29

### М

Механический монтаж · 20  
MICROMASTER 420  
Замечания по защите · 16  
Коды ошибок · 96  
Общие сведения · 16  
Основные свойства · 16  
Поставляемые опции · 106  
Технические данные · 101  
Функциональные особенности · 16

### Н

Незаземленные (IT) сети  
Работа · 21

**О**

- Основные свойства · 16
- Особенности функций · 16
- Ошибки и предупреждения
  - Встроенные в BOP · 42
  - Встроенные в SDP · 42

**П**

- Панель обслуживания
  - Базовая панель обслуживания (BOP) · 30
  - Замена панели обслуживания · 111
  - Определения терминов и предупреждения · 6
  - Правильное применение · 6
- Параметр
  - Изменения параметров с BOP · 33
  - Обзор системных параметров
  - Параметры пользователя · 121
  - Системные параметры · 43
  - Системный параметр и их определения · 50
- MICROMASTER · 44
- Подключение электродвигателя и сети · 23
- Подключение электродвигателя · 22
- Подключение сети и электродвигателя · 22
- Предупреждения, предписания и указания
  - Ввод в эксплуатацию · 8
  - Демонтаж, сбор и утилизацию отходов · 9
  - Общие · 7
  - При работе · 9
  - Транспортировка и складирование · 8
- Применяемые нормы
  - Европейские нормы EMV · 123
  - Европейские нормы на электродвигатели · 123
  - Головные лаборатории стандартизации · 123
  - Европейские нормы на низковольтное оборудование · 123
  - ISO 9001 · 123

**Р**

- Работа с
  - длинными кабелями (проводами) · 22
  - незаземленными сетями · 21
  - устройством защитного отключения · 21
- Режимы работы
  - Разгон и останов электродвигателя · 40
  - Функции отключения и торможения · 41
- Ремонт · 9

**Т**

- Температура · 19

**У**

- Удаление 'Y'-заглушки, типоразмер А · 117
- Удаление 'Y'-заглушки, типоразмер В и С · 119
- Удары · 19
- Указания по безопасности · 7
- Условия эксплуатации · 19
- Устранения ошибок · 93
- Устройство защитного отключения
  - Работа · 21

**Э**

- Электрическое подключение · 21
- Электромагнитное излучение · 19
- Электромагнитная совместимость
  - ЕС-сертификат типовых испытаний · 106
  - Общие сведения · 106
  - Сертификат искробезопасности · 106
  - Технические конструкторские акты · 106

**Suggestions and/or Corrections**

To: Technical Documentation Manager  
Siemens Automation & Drives

Siemens plc  
Automation & Drives  
Varey Road, Congleton, CW12 1PH

Fax: +44 (0)1260 283603

Email: [Technical.documentation@con.siemens.co.uk](mailto:Technical.documentation@con.siemens.co.uk)

<b>From</b> Name:  Company/Service Department Address: _____ _____ Telephone: _____ / _____ Telefax: _____ / _____	<b>Suggestions</b>
	<b>Corrections</b> For Publication/Manual:  MICROMASTER 420
	<b>User Documentation</b>  Operating Instructions Order Number.: 6SE6400-5AA00-0BP0 Date of Issue: Release  Should you come across any printing errors when reading this publication, please notify us on this sheet. Suggestions for improvement are also welcome.



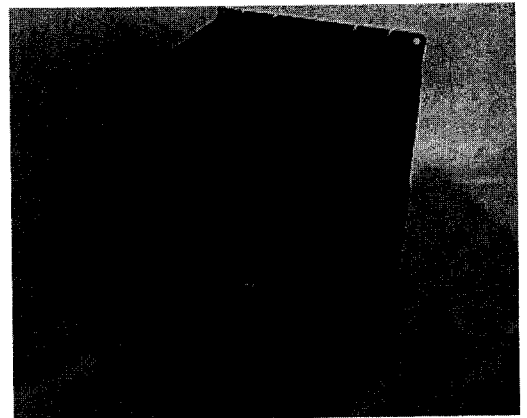
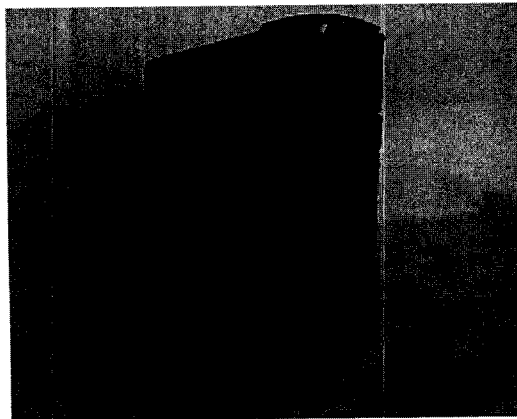


Вид приборов

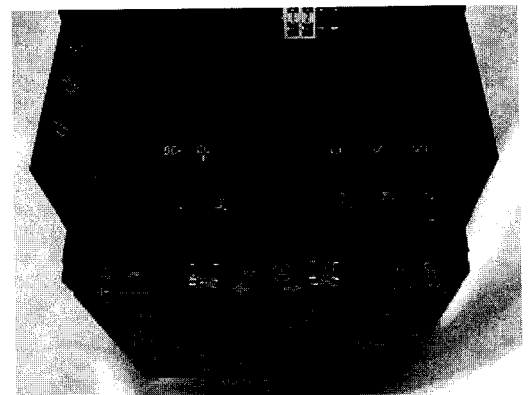
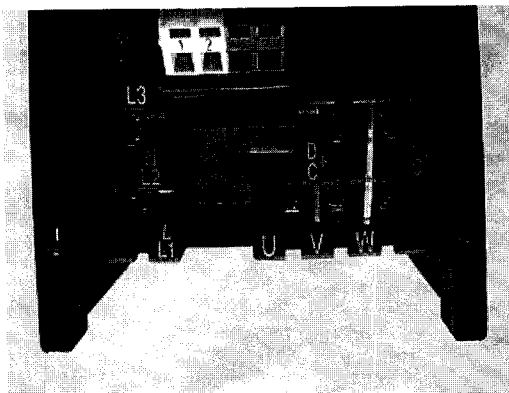
Типоразмер А

Типоразмеры В и С

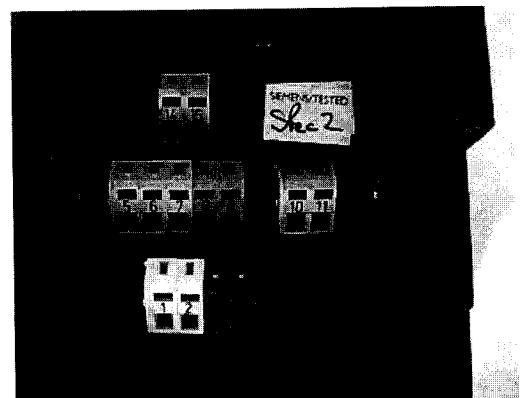
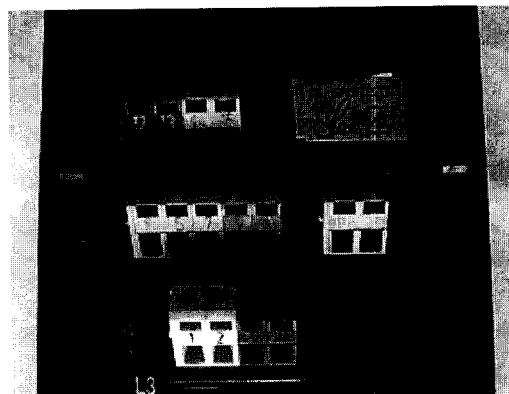
Встроенная стандартная панель



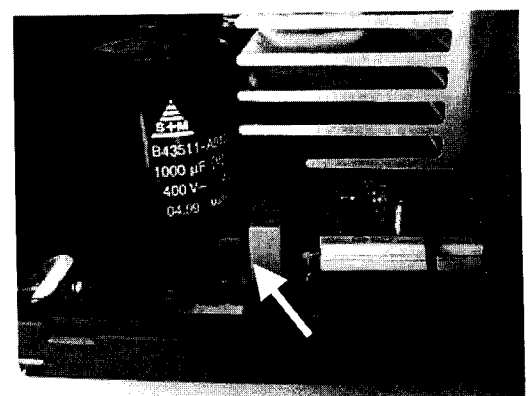
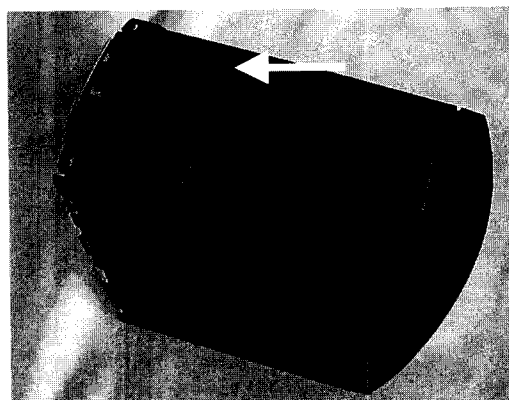
Клеммы подключения нагрузки



Клеммы подключения цепей управления



Доступ к Y-заглушкам



Order Number



6SE6400-5AA00-0BP0

Drawing Number



G85139-K1790-U201-A1

A&D SD VM 4

© Siemens AG, 2000  
Subject to change without prior notice

---

Siemens Aktiengesellschaft

Order No.: 6SE6400-5AA00-0BP0 Operating  
Instructions  
Printed in UK.  
Date: August 2000

