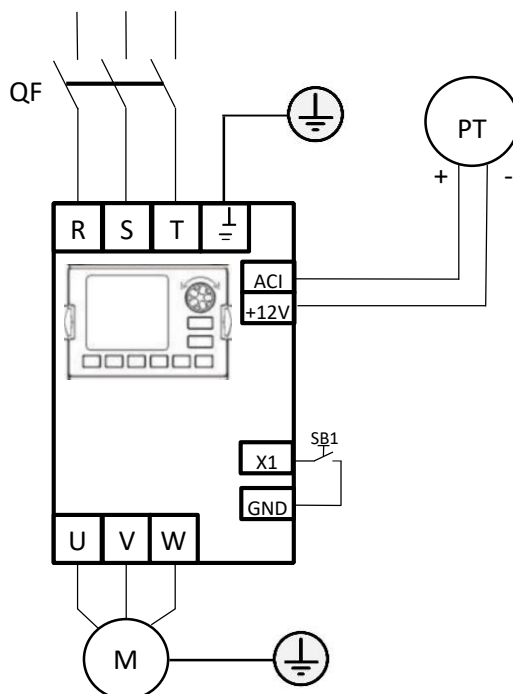


SPUTNIK VFC300

Управление приводом насоса с использованием встроенной функции ПИД регулирования с использованием датчика давления 4-20мА.



1. Подключите датчик давления (РТ) с унифицированным токовым сигналом 4-20 мА к клеммам АСІ и +12V (или +24V), как показано на рисунке.
2. Подключите кнопку ПУСК к клеммам X1 и GND, как показано на рисунке.
3. Ввод задания ПИД-регулятора осуществляется с потенциометра панели управления.

Значения коэффициентов настройки ПИД регулятора зависят от свойств объекта управления и рассчитываются индивидуально.

F3.03 – пропорциональный коэффициент усиления P (0,01-5,00);

F3.04 – время интегрирования время Ti (0,1-50,0 с).

F3.05 – время дифференцирования (0-10,0 с).

Код	Параметр	Значение по умолчанию	Изменение
F8.03	Сброс текущих настроек на заводские	1	1: Восстановление заводских настроек (Все пользовательские параметры восстанавливаются до заводских значений по умолчанию в зависимости от модели)
F4.00	Номинальное напряжение двигателя	< >	## В – паспортные данные (из таблички двигателя)
F4.01	Номинальный ток двигателя	< >	## А – паспортные данные (из таблички двигателя)
F4.02	Номинальная скорость двигателя	< >	## об/мин – паспортные данные (из таблички двигателя)
F4.03	Номинальная частота двигателя	< >	## Гц – паспортные данные (из таблички двигателя)
F0.13	Настройка кривой U/f	1	0: линейная кривая 1: квадратичная кривая 2: многоточечная кривая U/f (необходимо еще настроить параметры группы F0)
F0.02	Выбор канала команды запуска	1	1: команда запуска с терминала (клемм)
F2.04	Нижний предел тока входа АСІ	4 мА	4 мА
F0.04	Максимальная выходная частота	50 Гц	0-999 Гц
F0.06	Нижний предел частоты	0	0 – [F0.05]
F0.05	Верхний предел частоты	50 Гц	[F0.06]-[F0.04]
F0.10	Время разгона	7,5 с	0,1-999,9 с (зависит от модели)
F0.11	Время замедления	7,5 с	0,1-999,9 с (зависит от модели)
F0.12	Направление движения	0	0: вперед; 1: назад 2: запрет обратного вращения
F0.16	Несущая частота	6 кГц	1-16 кГц (в зависимости от модели)

F3.00	Настройка функций PID-регулятора	1101	Тысячи (режим сна) 0: отключен 1: обычный сон (Необходимо задать параметры [F3.10] ~[F3.13]) Сотни (вход сигнала обратной связи) 0: AVI 1: ACI Десятки: канал задания уставки PIDрегулятора 0: потенциометр панели управления ПЧ 1: цифровое задание (параметром F3.01) Единицы (характеристика PIDрегулятора) 0: отключен 1: положительный эффект (Если сигнал обратной связи больше задания (уставки), выходная частота ПЧ снижается (уменьшение сигнала обр. связи))
F3.03	Пропорциональный коэффициент усиления P	2	0,01-5,00
F3.04	Время интегрирования время Ti	1 с	0,1-50,0 с
F3.05	Время дифференцирования Td	0 с	0-10,0 с
F3.10	Пороговое значение сна	100 %	0-100%
F3.11	Пороговое значение пробуждения	90%	0-90%
F3.12	Время задержки сна	100 с	0-999.9 с
F3.13	Время задержки пробуждения	1 с	0-999.9 с
F2.13	Функция входа X1	3	3: прямое вращение (FWD)
F2.18	Режим управления с клемм FWD/REV	0	0: 2-проводной режим управления 1
F2.19	Определение сигнала управления с клемм при включении питания	1	0: отключено 1: включено
F8.13	Выбор параметра 2 мониторинга для отображения на дисплее	7	7: Аналоговый вход ACI (d-07)