

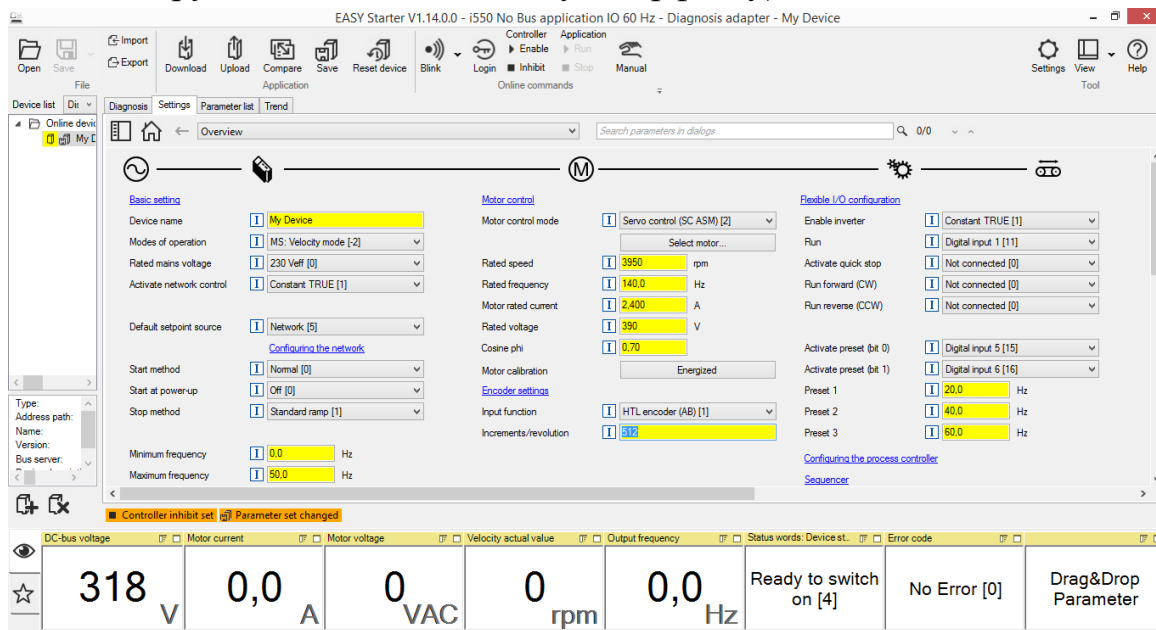
Налаштування перетворювача частоти i550 як елемента системи позиціонування

Для коректної роботи привода необхідно встановити режим керування двигуном $P300 = 2$ (сервокерування).

Для налаштування Правильно виставлені параметри 410.02 (1) і 341.01 (512 імпульсів).

Для коректної роботи режиму керування сервоприводом необхідне автоналаштування перетворювача на підключений двигун.

Також необхідно встановити налаштування сигналу завдання швидкості на $P201/1=5$ (керування швидкістю по послідовному інтерфейсу, в залежності від вибраної плати керування) за замовчуванням та активувати керування $P400/37=1$ (активовано керування по послідовному інтерфейсу).



Крім того, для обробки сигналу за положенням рекомендується використовувати внутрішній лічильник імпульсів. Сигнал поточного положення зможе бути зчитаний по послідовному інтерфейсу з параметра C711/003.

Увага! Команда запуску по інтерфейсу не є пріоритетною, для запуску необхідний високий рівень сигналу на вході DI1.

Для отримання сигналу поточного положення необхідно зв'язати лічильні входи DI3 і DI4 з входом лічильника з параметром C711/001=1 (сигнал з частотних входів).

EASY Starter V1.14.0.0 - i550 No Bus application IO 60 Hz - Diagnosis adapter - My Device

File: Open, Save, Import, Export, Download, Upload, Compare, Save, Reset device, Blink, Login, Inhibit, Stop, Manual, Settings, View, Help

Device list: Online device, My Device

Diagnosis: Parameter list, Trend

Parameter list: Group 0: Favorites, Group 1: Diagnostics, Group 2: Basic setting, Group 3: Motor control, Group 4: I/O setting, Group 5: Network setting, Group 6: Process controller, Group 7: Additional functions, Group 8: Sequencer

Address	Display parameter	Name	Value	Unit
0x2007.006		Error history buffer: Message counter	1	
0x2448.003		WLAN status: Rx frame counter	0	
0x2631.054	P400.054	Function list: Position counter reset	Not connected [0]	
0x2839.004	P760.004	Fault configuration: Trouble counter reset time	40.0	s
0x2839.005	P760.005	Fault configuration: Trouble counter	0	
0x2910.003		Inertia settings: Coupling	With backlash [2]	
0x2C11.004		High speed range: Track contr. decouple time	200.0	ms
0x2C49.001	P711.001	Position counter: Signal source	Feedback 1 (DI3/DI4) [1]	
0x2C49.002	P711.002	Position counter: Reset mode	Reset by rising edge [0]	
0x2C49.003	P711.003	Position counter: Actual position	0x00000000	
0x2D81.006	P151.006	Life-diagnosis: Short-circuit counter	0	
0x2D81.007	P151.007	Life-diagnosis: Earth fault counter	0	

0x2C49.003 (P711.003) Position counter: Actual position
Value: 0x00000000
Raw value decimal: 0
Raw value hexadecimal: 0x00000000
Factory setting:

Controller inhibit set, Parameter set changed

DC-bus voltage, Motor current, Motor voltage, Velocity actual value, Output frequency, Status words: Device st., Error code

319 V, 0,0 A, 0 VAC, 0 rpm, 0,0 Hz, Ready to switch on [4], No Error [0], Drag&Drop Parameter

Лічильник може бути обнулений зовнішнім сигналом, зазначеним у параметрі S400/054 (за замовчуванням неактивний).

Для збереження параметрів в енергонезалежній пам'яті потрібно ввести значення S700/003=1.