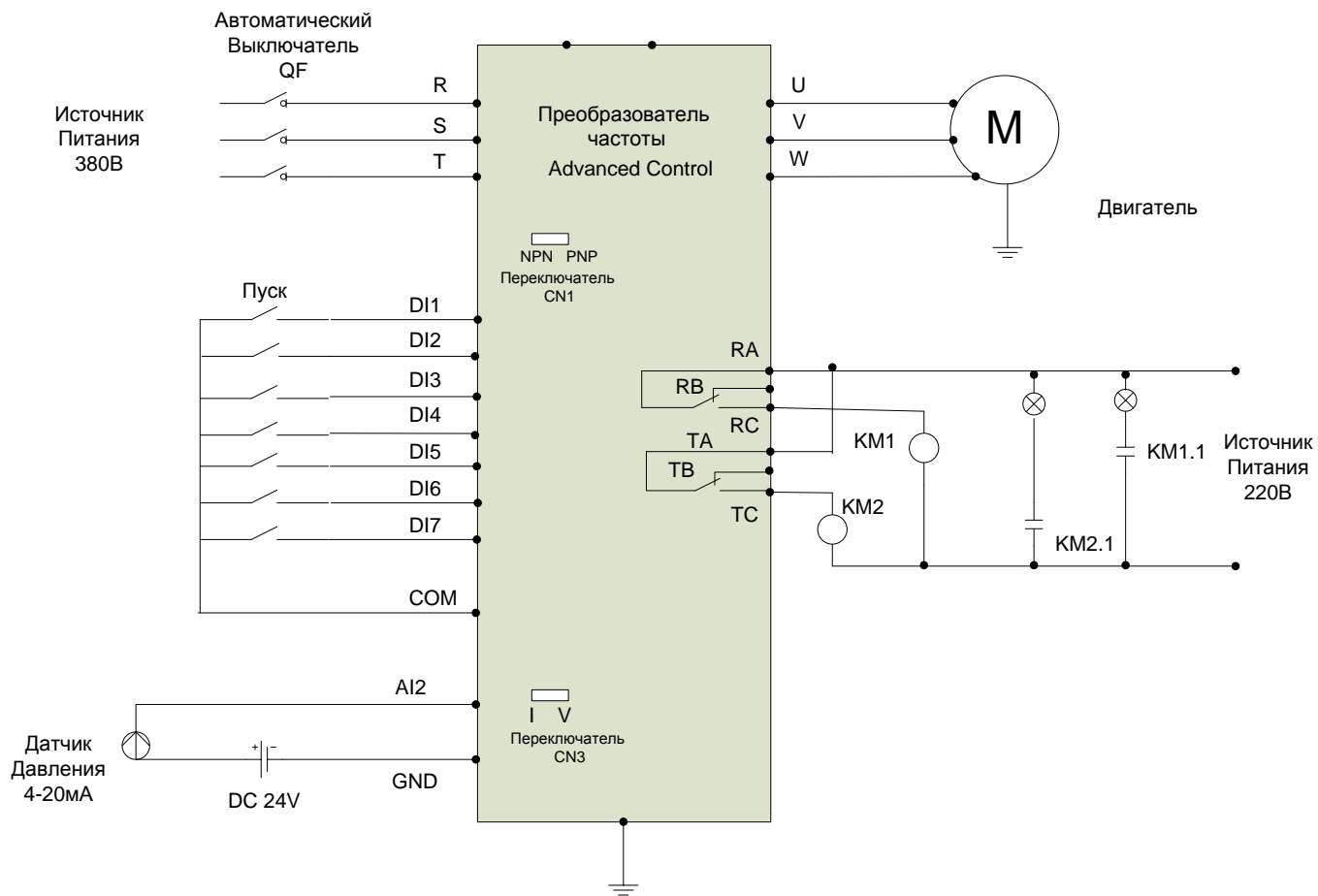


Пример применения преобразователя частоты  
серии M420 с регулировкой ПИД



## **ADV420 – PID (F0-00=5303.1)**

F0-28=1 восстановление заводских установок

F4-01 номинальная мощность двигателя

F4-04 номинальный ток двигателя

F4-06 номинальная скорость вращения двигателя

Автоподстройка двигателя F4-00=1, RUN (без вращения)

F0-03=2 Вольт - частотное управление для насосов.

F0-04=0 управление с клавиатуры, =1 управление с внешних клемм.

F0-06=6 включение ПИД – регулирование

F5-20=2.00 Минимальный входной сигнал AI2 (при 4 mA-min ток датчика)

F7-29=2049 индикация: частота вращения и поддерживаемое давление при работе (2 положения SHIFT)

F7-30=257 индикация: поддерживаемое давление при останове.

FA-00=0 Опорный источник PID (клавиатура)

FA-01= (60) % Задание ПИД (значение поддерживаемого давления в водопроводе).

FA-03=1 Токвый вход (Обратная связь) и переключить перемычку CN3 на I (налево)

FA-05=100 диапазон отображение обратной связи (верхний предел измерений датчика давления)

FA-06=60 Пропорциональное усиление P

FA-07=0.5 Время интегрирования I

FA-13=2% Обрыв обратной связи (Err29)

FA-14=10с Задержка срабатывания защиты от обрыва датчика

F0-18=25 нижняя частота (вход в спящий режим)

F7-17=1 останов когда заданная частота меньше нижней частоты.

F7-19=30s Время задержки при входе в спящий режим.

F7-37=1Спящий режим

F7-38=3% Разница давлений при выходе из спящего режима.

F7-41=0 Перезапуск при долгом отключении питания.