

Пример 12. Поддержание питания на плате управления при пониженном напряжении на шине постоянного тока

Назначение:

Данная конфигурация предназначена для применения в системах автоматизации с нестабильным качеством питающей сети. При кратковременных просадках или полном пропадании напряжения питания преобразователь частоты переходит в режим торможения, в процессе которого цепь управления сохраняет питание за счёт рекуперации энергии вращающегося двигателя. После нормализации напряжения питающей сети преобразователь частоты автоматически возобновляет работу без вмешательства оператора.

Схема подключения:

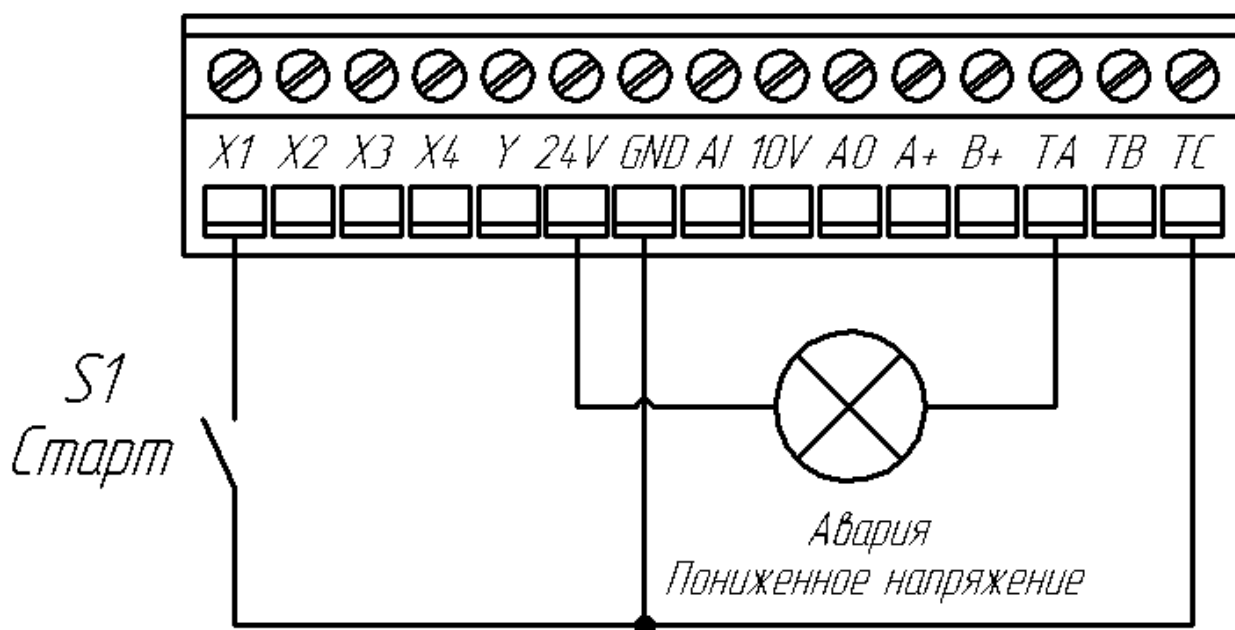


Рисунок 1. Схема подключения.

Список параметров:

Таблица 1. Список настраиваемых параметров.

№	Код	Наименование	Знач.	Примечание
1	F01.01	Источник подачи сигнала запуска	1	Режим пуска и останова по дискретному входу
2	F01.02	Источник задания частоты	0	Задание частоты с панели управления
3	F01.10	Максимальная выходная частота	50	Номинальная паспортная скорость, Гц
4	F01.13	Задание нижнего предела частоты	0	Нижний предел частоты вращения двигателя
5	F01.22	Время разгона	5	Время разгона двигателя
6	F01.23	Время торможения	5	Время торможения двигателя
7	F02.00- F02.06	Номинальные параметры двигателя		В соответствии с шильдиком электродвигателя
8	F05.00	Выбор функции клеммы X1	1	Пуск в прямом направлении
9	F05.20	Выбор режима управления	0	Двухпроводная система 1

10	F05.22	Выбор рабочего сигнала клемм X1-X4	0000	Включение при замыкании
11	F06.22	Релейный выход 1 (ТА-ТВ-ТС)	7	Активация аварийной индикации при низком напряжении
12	F07.00	Режим запуска	0	Запуск с начальной частоты
13	F07.06	Перезапуск после отключения питания	1	После подачи питания будет выполнен перезапуск с подхватом скорости
14	F07.07	Перезапуск после отключения питания	1	После отключения питания и его последующего возвращения двигатель запустится через заданное время
15	F10.16	Защита от пониженного напряжения на DC шине преобразователя частоты	1	При потере питания плата управления будет запитываться от энергии торможения

Примечание:

1. Чем более инерционна управляемая система, тем дольше будет происходить подпитка управляющей платы.