

Эти значения могут быть изменены в зависимости от решаемой задачи, поэтому они выделены зеленым цветом в списке параметров (табл. 2).

Для достижения максимальной эффективности, для начала необходимо перевести преобразователь частоты в векторный режим и провести автонастройку параметров двигателя (автоматическая адаптация двигателя).

Автоматическая адаптация двигателя:

Таблица 2, Переменные для проведения ААД.

№	Код	Наименование	Знач.	Примечание
1	F0.0.09	Выбор режима управления	0	Векторный бездатчиковый режим управления
2	F2.0.00	Номинальная мощность электродвигателя	-	Согласно шильдику двигателя
3	F2.0.01	Номинальное напряжение двигателя	-	Согласно шильдику двигателя
4	F2.0.02	Номинальный ток электродвигателя	-	Согласно шильдику двигателя
5	F2.0.03	Номинальная частота электродвигателя.	-	Согласно шильдику двигателя
6	F2.0.04	Номинальная скорость вращения электродвигателя	-	Согласно шильдику двигателя
7	F2.2.53	Автонастройка параметров двигателя	1	Автонастройка включена

После нажатия на кнопку “RUN”, начнётся автонастройка двигателя. По завершении измерения параметров электродвигателя значение параметра [F2.2.53] автоматически сбрасывается на «0», а значения измеренных параметров сохраняются во внутреннюю память ПЧ (значение параметров [F2.0.05] ... [F2.0.09] обновится автоматически).

Теперь запрограммируем интересующую нас конфигурацию.

Список параметров.

Таблица 3, Список параметров.

№	Код	Наименование	Знач.	Примечание
1	F0.2.25	Источник задания частоты	9	Внешний аналоговый сигнал или потенциометр
2	F0.3.33	Источник командного слова	1	Дискретные входы
2	F0.3.35	Способ управления командами «Пуск»/«Стоп» и электродвигателем.	0002	Трёхпроводный режим управления с реверсом

3	F0.1.22	Нижний предел частоты	0	Гц ($f_{\text{мин}}$)
4	F0.1.21	Верхний предел частоты	50	Номинальная паспортная скорость, Гц ($f_{\text{макс}}$)
5	F1.0.03	Время разгона	5	Стандартное значения для предотвращения перегрузок
6	F1.0.04	Время торможения	5	Стандартное значения для предотвращения перегрузок
9	F4.0.00	Нижний предел входного сигнала AI	0	0 В
10	F4.0.01	Верхний предел входного сигнала AI	10	10 В
11	F3.0.00	Назначение функции на дискретный вход DI1	7	Пуск
12	F3.0.01	Назначение функции на дискретный вход DI2	8	Пуск с реверсом
13	F3.0.02	Назначение функции на дискретный вход DI3	19	Стоп (разрешение старта)
14	F2.0.25	Коэффициент защиты электродвигателя от перегрузки по току	110	Стандартное значение ¹

Примечания

1) Коэффициент считается как: $\frac{\text{Номинальный ток двигателя}}{\text{Номинальный ток ПЧ}} \cdot 100\%$;