|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| № п/п | Состав работ | Примечание |
| 1 | Проверка электрических подключений, без подачи напряжения. |  |
| 2 | Включение пульта ПТУ, без включения ЧРП. |  |
| 3 | Подключение ПЛК пульта ПТУ к компьютеру и заливка программы. |  |
| 4 | Проверка прохождения сигнала от КНП и КВП имитацией срабатывания. |  |
| 5 | Проверка работы проблескового маячка. |  |
| 6 | Проверка работы светофора. |  |
| 7 | Проверка работы пульта радиоуправления. |  |
| 8 | Проверка срабатывания оптических барьеров. |  |
| 9 | Проверка защит и блокировок , логики ПО ПЛК пульта ПТУ |  |
| 10 | Включение и конфигурация ЧРП. |  |
| 11 | Комплексная проверка оборудования на соответствие ТЗ |  |

**Программа ПНР**

**Настройка ЧРП**

**F01.02 Выбор параметрического набора при включении преобразователя (загрузка параметрического набора)** **0 - 6**

1: Сброс к заводским настройкам. • Кроме параметров F01.00, F01.02, F01.03, F08, F13.01 - F13.15, F19.15, F19.19, F19.24, F20.08, F20.09, F20.21 - F20.37, F23.00 и группы Y. • Установить параметр F01.02 = 1, нажать на кнопку . На экране появится надпись “rESEt” и произойдет сброс параметров к заводским настройкам

**6.15 F17: Параметры коммуникационного интерфейса** (Установить необходимые параметры в данной группе)

**5.5 Управление через коммуникационный порт**

В режиме управления через коммуникационный порт (F00.11 = 2), параметры состояния преобразователя, функциональные параметры и управляющие команды считываются и записываются вышестоящим устройством (ПК, ПЛК, Панель управления). При этом преобразователь работает в режиме Slave. Схему подключения см. раздел 4.4 Внешний пульт или ПК (ПЛК), стр. 25. Подробнее см. раздел Глава 9 Протокол Modbus, стр. 95. Примеры см. раздел 9.6 Примеры применения, стр. 104

**F00.01 Выбор режима управления 0 - 2**

2: Векторный SVC без датчика ОС. • Векторный режим управления скоростью без датчика обратной связи. • Подходит для широкого круга задач регулирования, требующих как высокую точность, так и необходимость управления моментом на валу двигателя. • При выборе векторного режима SVC, правильно установите параметры двигателя F08.00 – F08.04, затем проведите автонастройку на двигатель для получения корректной математической модели, установите параметры векторного управления группы F10. Это позволит добиться наилучших показателей эффективности управления. **(Автонастройку производить с разблокированным электротормозом и разблокированным валом электродвигателя.)**

**F03.00 Выбор режима разгона/торможения 0, 1**

1: S-образная характеристика. • Выходная частота увеличивается или уменьшается по S-образной кривой. • T5: заданное время разгона, T7: фактическое, T6: заданное время торможения, T8: фактическое.

Установить необходимые параметры для разгона и торможения.

По умолчанию в ПЧ серии HD09S защита от перенапряжения уже включена, это параметры F19.18 и F19.19.

Время торможения определяется в параметре F03.02, по умолчанию 10 сек – этого должно быть достаточно.

Я бы пока в настройках торможения и защит ничего не менял, посмотрел бы как ведет себя ПЧ, будет ли выдавать ошибку или нет.

Если будет выдавать ошибку E007 – то подкрутил коэффициент F19.18 понемногу (с шагов 0,05) до 0,7, а параметр F19.19 снижал бы (с шагом 10В) до 360В.

Также можно увеличить время торможения – хотя 10 сек этого должно быть достаточно.