

1. Введение		
2. Общий обзор		
3. Технические средства		
4. Работа с прибором		
5. Параметры		
6. Функции		
<b>7. Ввод в действие</b>	<b>7.1 Подготовка</b>	
	<b>7.2 Первоначальный пуск</b>	
		7.2.1 Пуск (управляемый) ..... 3
		7.2.2 Пуск (по замкнутому циклу) ..... 4
8. Специальные режимы работы		
9. Диагностика и устранение ошибок		
10. Планирование размещения и монтажа		
11. Компоненты сети		
12. Варианты применения		
13. Приложения		

Глава	Раздел	Страница	Дата	Название: Basis	©	KEB Antriebstechnik, 1999 All Rights reserved
<b>7</b>	<b>2</b>	<b>2</b>	05.05.99	<b>KEB COMBIVERT F4-F</b>		

## 7.2 Начальный пуск

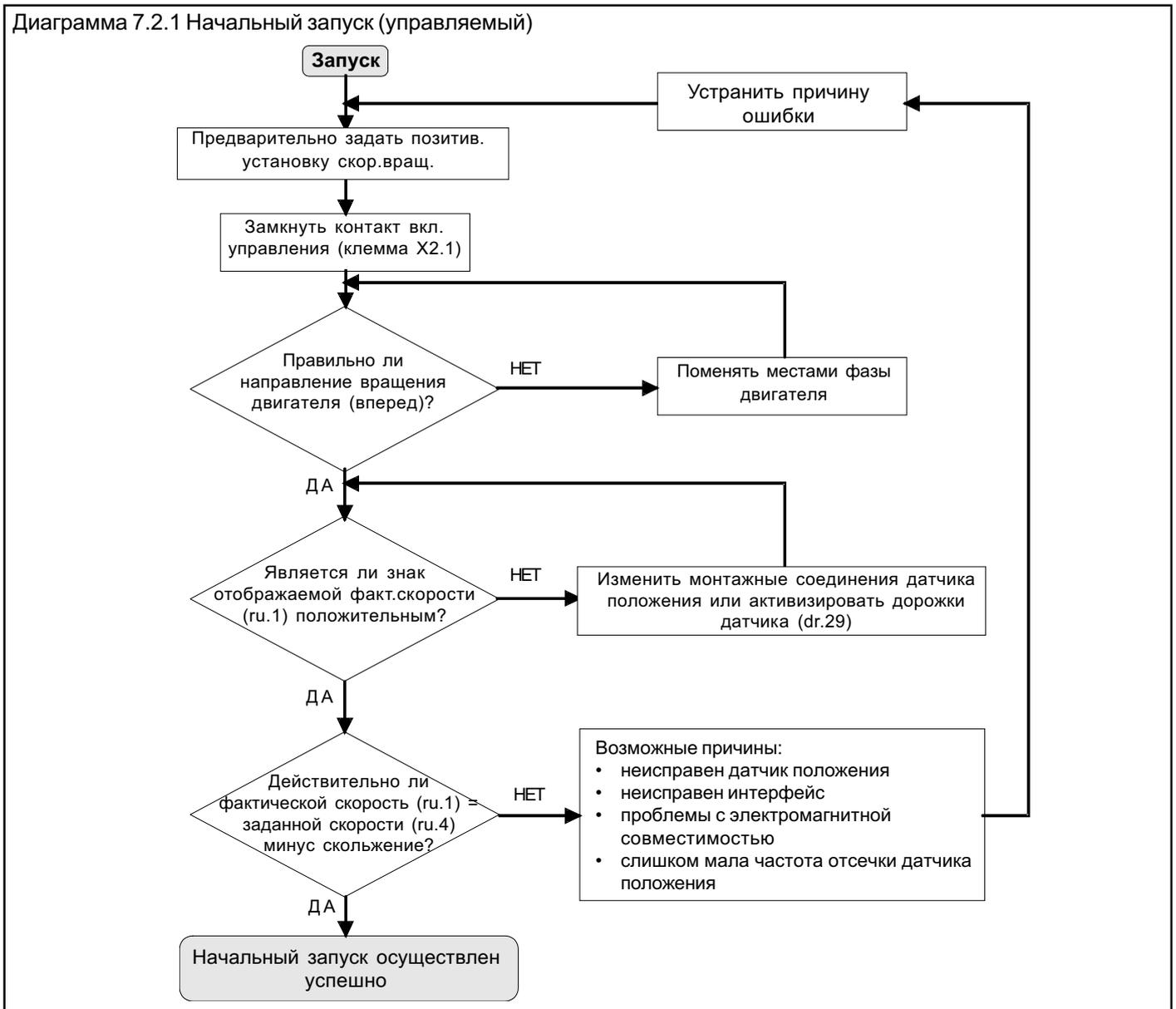
### 7.2.1 Пуск (управляемый)

После выполнения всех подготовительных мероприятий преобразователь KEB COMBIVERT может быть включен.

Для начального управляемого пуска преобразователя KEB COMBIVERT F4-F необходимо сделать следующее:

1. Разомкнуть контакт включения управления (клемма X2.1) ⇒ Преобразователь в состоянии "noP"
2. Выбрать управляемую операцию ⇒ Параметр CS.23
3. Ввести данные двигателя ⇒ Параметры dr.0...dr.4 + dr.12
4. Инициировать данные двигателя ⇒ Параметр Fr.10
5. Ввести необходимый буст ⇒ Параметр dS.11
6. Ввести датчик положения(инкр/р) ⇒ Параметр dr.25
7. Не производить отсечку частоты датчика положения и интерфейса ⇒  $f_{\text{limit}} > \text{инкременты} * n_{\text{max}} / 60\text{Гц}$   
т.е. датчик (инкр/р): 2500  
макс. уставка скорости: 3000  
 $f_{\text{limit}} > 125 \text{ кГц}$
8. Начать управляемую работу ⇒ см. диаграмму

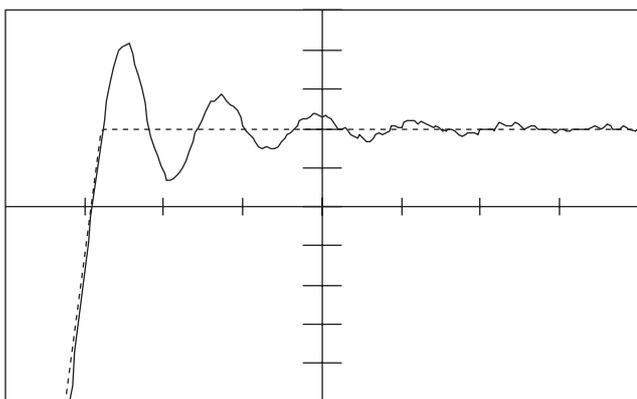
Диаграмма 7.2.1 Начальный запуск (управляемый)



## 7.2.2 Начальный пуск (по замкнутому циклу)

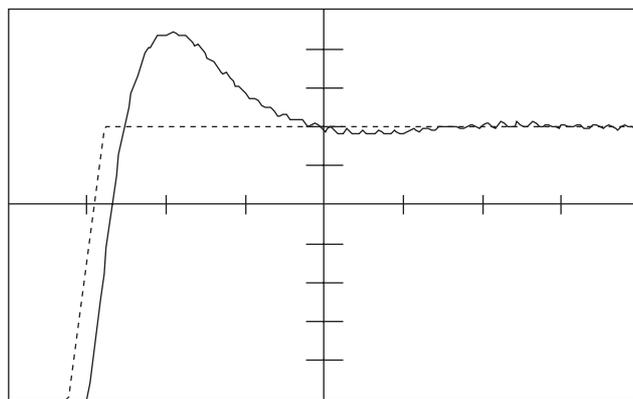
После начального пуска следует провести следующие установки:

1. Разомкнуть контакт включения ⇒ Преобразователь в состоянии "поР" управления
2. Выбрать работу по замкнутому циклу ⇒ Параметр CS.23
3. Настроить регулятор скорости ⇒ см. ниже рекомендации по настройке



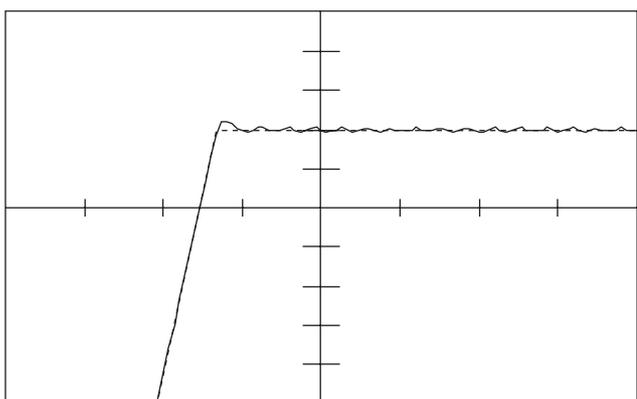
**Проблема:** Излишне длительный переходный процесс, но во время постоянной работы наступает стабилизация

**Решение:** Увеличить Р-долю (CS.00): возможно уменьшить I-долю (CS.01)



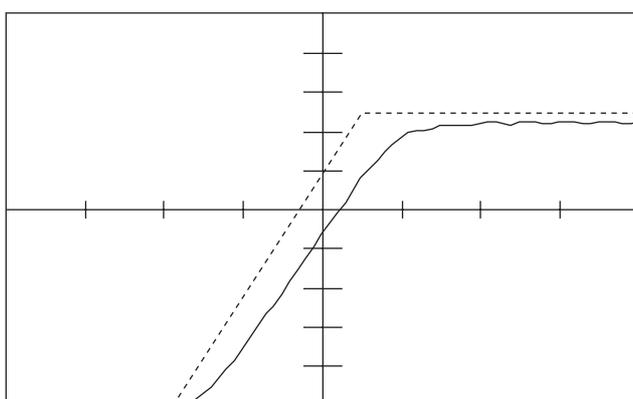
**Проблема:** Слишком велика перерегулировка скорости

**Решение:** Увеличить Р-долю (CS.00): возможно уменьшить I-долю (CS.01)



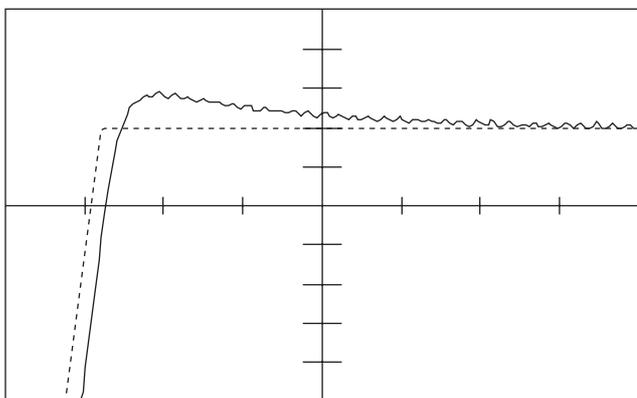
**Проблема:** Устойчивые вибрации при постоянной работе

**Решение:** Уменьшить Р-долю (CS.00)



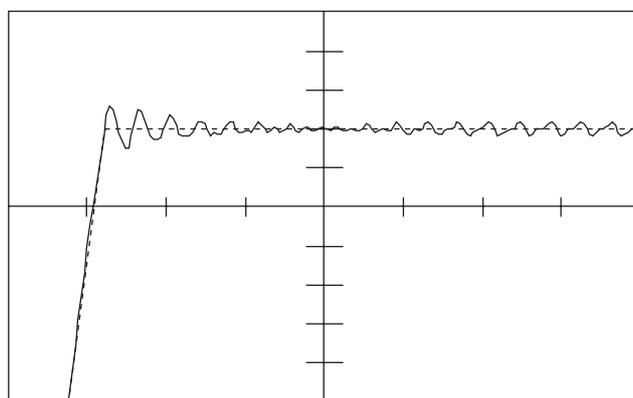
**Проблема:** Слишком замедленный переходный процесс / остаточная девиация системы

**Решение:** Увеличить I-долю (CS.01)



**Проблема:** Слишком длительное последствие

**Решение:** Увеличить I-долю (CS.01)



**Проблема:** Устойчивые вибрации с большой амплитудой

**Решение:** Уменьшить I-долю (CS.01).