

Reglerexempel

iC2

Regulator 4-20mA

ENGINEERING
TOMORROW



Reglering med den inbyggda PI-regulatorn.
Givarsignal 4-20mA
Utgångsläge: iC2 är fabriksprogrammerad. (den levereras fabriksprogrammerad)
Vid tveksamhet, återställ till fabriksprogrammering enligt nedan.

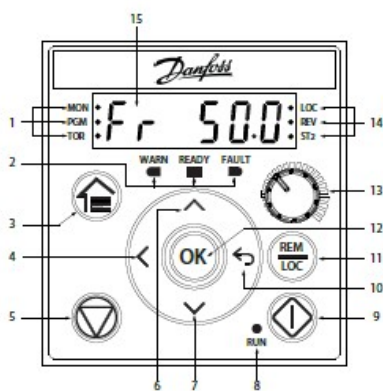
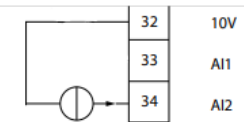
Programmering Quick Access (qACC)

Parameter	Funktion, värde	Sifferkod
P 6.6.8	Operation Mode	0 Normal Operation 2 Initialization
	Bryt nät – vänta tills displayen slocknat – slå till nät igen.	
	FL 80 visas i displayen vilket betyder att iC2 har blivit återställd	
	Tryck en gång på "Menu" på displayen. Nu visar den QACC. Tryck OK.	
	Nu visa Q1. Tryck OK	
P 4.2.1.1	Motor Type Tryck OK för att se aktuellt värde. Tryck OK igen om du vill kunna ändra värdet med UPP/NED Bekräfta valet med OK. Backa till parametrarna med knapp HÖGER.	[0] Asynkron Induction Motor [1] PM, Non.salient SPM [3] PM, saliet IPM
	Tryck NED för att byta till nästa parameter	
P 4.2.2.1	Motoreffekt i kw	
P 4.2.2.2	Motorspänning i V	
P 4.2.2.3	Motorström i A	
P 4.2.2.4	Motorfrekvens i Hz	
P 4.2.2.5	Motorvarvtal i RPM	
P 4.2.1.2	Poltal på motorn	
P 4.2.1.3	AMA Mode / Motor ID Om den fallerar kan man prova igen med U/F-mode aktiverat. *Se P 5.4.3	[0] Off [1] Enable Complete AMA [2] Enable Reduced AMA
	Slut på Meny Q1. Backa med HÖGER. Ned till Q2 och OK.	
P 5.4.1	Applikations Val	[21] Process Closed Loop
	Slut på Meny Q2. Backa med HÖGER. Ned till Q3 och OK.	
P 5.5.3.3	Max ref, ställ in högsta värdet som givare/sensor kan ge	ex. 100%, 10 bar o.s.v.
P 5.5.3.4	Min ref, ställ in lägsta värdet som givare/sensor kan ge	ex. 0%, 0 bar o.s.v.
P 5.5.4.2	Uppramptid, ange önskad uppramptid i sekunder (så kort som möjl.)	
P 5.5.4.3	Nedramptid, ange önskad nedramptid i sekunder (så kort som möjl.)	
P 2.3.14	Max utfrekvens i Hz från frekvensomriktaren	
P 5.8.2	Motorvarvtal övre gräns, ställ in max utfrekvens Hz	
	Övrig programmering görs i Main Menu (PAr) Back med HÖGER tills QACC Tryck NED till PAr, tryck OK, visar G1 för grupp 1-parametrar, NED för G2, G3, G4 o.s.v.	

Programmering via huvudmeny (Par)

P 4.6.7	Motorskydd, välj ETR Trip	[4] ETR Trip
P 5.4.2	Operation Mode	[3] Process Closed Loop
P 5.4.3	Kontrollprincip U/F (Välj U/F vid startproblem) VVC plus (Fabriksinställning)	[0] U/F [1] VVC+
P 5.5.3.2	Referens enhet *Se manual för alla alternativ	[0] None [1] % [2] RPM [3] Hz [4] Nm [5] PPM [10] 1/min [12] Pulse/s ... [70] mbar [71] bar ...
P 5.5.3.7	Referenskälla 1, välj ingen funktion	[0]
P 5.5.3.8	Referenskälla 2, välj ingen funktion	[0]
P 5.5.3.9	Referenskälla 3, välj ingen funktion	[0]
P 5.5.3.10 d0	Förinställd ref, ställ in önskar börvärde i % av givarens område	
P 5.8.1	Rotation Direction Om motorn bara ska snurra ett håll, välj [0]	[0] Clockwise [2] Both Directions
P 5.8.3	Motorvarvtal nedre gräns, ställ in min utfrekvens Hz	
P 5.12.4.1	Återkopplingspunkt 1, källa	[2] Analog In 34
P 5.12.5.1	Proportionell förstärkning, ställ in 1,5 justera vid behov	
P 5.12.5.2	Integreringstid, ställ in 30 sek. , justera vid behov.	
P 5.12.5.7	Normal eller inverterad reglering. Normal/Inverterad	[0] / [1]
P 9.5.3.1	T34 Mode. Ändra till 4-20mA	[0] Current Mode
P 9.5.3.6	T34 High Ref./Feedb. Value, ställ in högsta givarsignal värdet	ex 100%, 10 bar o.s.v.

Inkoppling via 10VDC eller 24VDC till sensorn



- 1 Status indikering
- 2 Drift indikering
- 3 Hem/Meny
- 4 Vänster
- 5 Stop/Reset
- 6 Up
- 7 Ned
- 8 Kör indikering
- 9 Start
- 10 Bakåt
- 11 Fjärr/Lokal
- 12 OK
- 13 Potentiometer
- 14 Status indikering
- 15 Huvud display