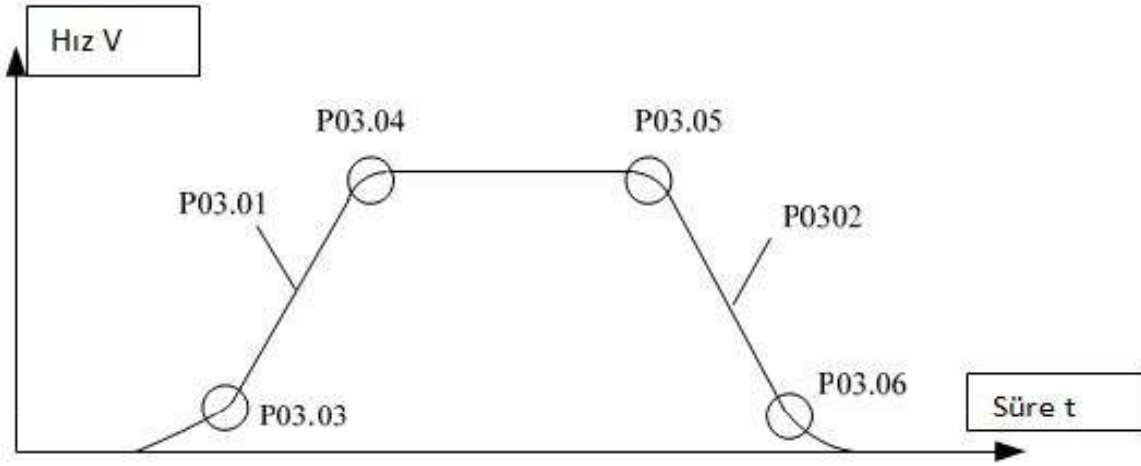


STEP iAstar A320 HIZ KONTROL AYAR DEĞERLERİ - DİŞLİLİ

AYAR YERİ	ÖZELLİK	BİRİM	AYAR
Çalışma ve kontrol ayarları			
P00.02	Çalışma tarzı	0 veya 3	"3" Kapalı çevrim
P00.07	Durma Şekli		3
P00.08	Durduktan sonra firende tutma frekansı	Hz	0.00
P00.09	Durduktan sonra firende tutma süresi	Sn.	0.8
P00.10	Durduktan sonra torkta tutma süresi	Sn.	1.0
Motor ve Encoder ayarları			
P01.00	Motorun tipi (Dişlili: 0, Dişlisiz:1)	0 veya 1	0
P01.01	Motorun anma gücü	kW	Etiket değeri
P01.02	Motorun anma akımı	Amper	Etiket değeri
P01.03	Motorun anma frekansı	Hz	50.00
P01.04	Motorun anma hızı	d/dk	Etiket değeri
P01.05	Motorun anma gerilimi	V	Etiket değeri
P01.06	Motorun kutup sayısı	P	Etiket değeri
P01.07	Motorun anma kayma frekansı	Hz	2.67
P01.08	Motorun yönünü değiştirme	0 veya 1	1
P01.09	Yüksüz motorun anma akım katsayısı	%	32
P01.15	Encoder tipi		0
P01.16	Encoder darbe sayısı		1024
P01.18	Encoder filtre süresi	mSn.	5
P01.19	Encoderin yönünü değiştirme	0 veya 1	1
P01.20	İnverterin giriş gerilimi	V	380
Kalkış-duruş kazanç, çalıştırma ve durdurma ayarları			
P02.00	Sıfır hız oransal kazancı - P0 İlk çalışmada etkilidir		130.00
P02.01	Sıfır hız integral kazancı - I0 İlk çalışmada etkilidir		80.00
P02.02	Sıfır hız diferansiyel ayarı - D0 İlk çalışmada etkilidir		0.50
P02.03	Düşük hız oransal kazancı - P1 İlk kalkışta ve düşük hızda etkilidir		70.00
P02.04	Düşük hız integral kazancı - I1 İlk kalkışta ve düşük hızda etkilidir		30.00
P02.05	Düşük hız diferansiyel ayarı - D1 İlk kalkışta ve düşük hızda etkilidir		0.50
P02.06	Revizyon hızı oransal kazancı - P2 Ara hızda ve revizyon hızında etkilidir		120.00
P02.07	Revizyon hızı integral kazancı - I2 Ara hızda ve revizyon hızında etkilidir		25.00
P02.08	Revizyon hızı diferansiyel ayarı - D2 Ara hızda ve revizyon hızında etkilidir		0.20
P02.09	Yüksek hız oransal kazancı - P3 Yüksek hızda etkilidir		140.00
P02.10	Yüksek hız integral kazancı - I3 Yüksek hızda etkilidir		5.00
P02.11	Yüksek hız diferansiyel ayarı - D3 Yüksek hızda etkilidir		0.10
P02.12	Düşük hız noktası değişim frekansı - F0	%	1.0
P02.13	Yüksek hız noktası değişim frekansı - F1	%	50.0
P02.14	Uyarım süresi	Sn.	0.3
P02.15	Sıfır hız süresi	Sn.	0.5
P02.16	Fren serbest bırakma süresi	Sn.	0.25
P02.17	Taşıyıcı frekans	kHz.	8.000

Hız ayarları			
P03.00	Hız kaynağı şekli	0/1/4/6	1
P03.01	Hızlanma süresi	Sn.	2,00
P03.02	Yavaşlama süresi	Sn.	1.50
P03.03	Hızlanma başlangıç bölümünün "S" eğrisi süresinin belirlenmesi	Sn.	1,30
P03.04	Hızlanma sabit hız bölümünün "S" eğrisi süresinin belirlenmesi	Sn.	1.30
P03.05	Yavaşlama başlangıç bölümünün "S" eğrisi süresinin belirlenmesi	Sn.	1,00
P03.06	Yavaşlama sabit hız bölümünün "S" eğrisi süresinin belirlenmesi	Sn.	0,90
P03.07	Düşük hız (Kata yavaşlama hızı) değeri	Hz	6,50
P03.09	Yüksek hız değeri	Hz	50,00
P03.11	Seviyeleme hızı değeri	Hz	2,00
P03.15	Revizyon hızı değeri	Hz	15,00



Tork referansı ve tork dengeleme ile kurtarma parametreleri			
P04.00	Tork referansı seçimi	0/1/2	"0" Panelden
P04.07	Çıkış torku sınırı	%	175
P04.08	Kurtarma hızı	HZ	3.50
P04.09	Kurtarma tork sınırı	%	70
P04.18	Kurtarma voltajı (48VDC, 60VDC, 220VAC)	V	220
Sinyal girişlerinin atamaları			
P05.00	X0 Giriş ayarı	Boş	103
P05.01	X1 Giriş ayarı	Yukarı Yön	7
P05.02	X2 Giriş ayarı	Aşağı Yön	8
P05.03	X3 Giriş ayarı	Sürücü Hazır	135
P05.04	X4 Giriş ayarı	Yüksek Hız	4
P05.05	X5 Giriş ayarı	Seviyeleme	5
P05.06	X6 Giriş ayarı	Revizyon Hızı	6
P05.07	X7 Giriş ayarı	Kurtarma	16
Çıkışların ayarlanması			
P06.00	1A-1B Role çıkış işlev tanımı.	Fren	18
P06.01	2B-2C Role çıkış işlev tanımı.	Hata	2
P06.02	Y0 Transistör çıkış işlev tanımı.	Motor kont.	17
P06.06	Fren rolesi açmada gecikme süresi	Sn.	0.2
P06.07	Fren rolesi bırakmada gecikme süresi	Sn.	0.2
P06.10	Y0 Transistör çıkışı açmada gecikme süresi	Sn.	0
P06.11	Y0 Transistör çıkışı bırakmada gecikme süresi	Sn.	0