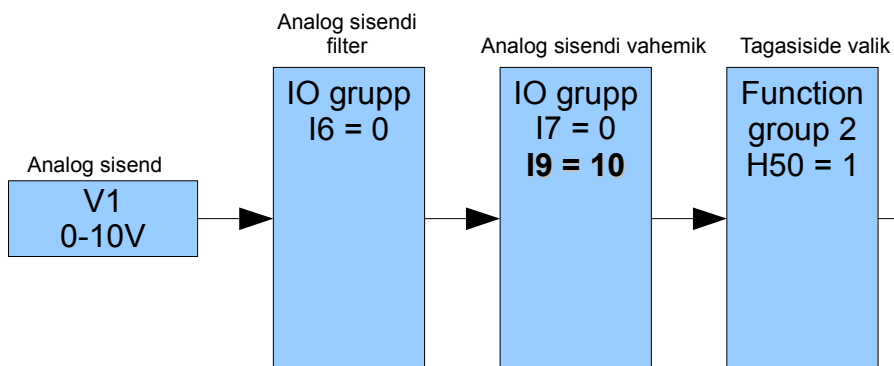


## PID reguleerimine



### Üld parameetrid

ACC – kiirendusaeg  
 dEC – aeglustusaeg  
 drv – startikäsk (0 – juhtpuldist; 1 - FX: pöörlemine pärisuunas, RX: pöörlemine vastasuunas; 2 - FX: start/stop RX: pöörlemine vastassuunas)  
 Frq - Kiiruse seade allikas = 3  
 F21 – Maksimaalne sagedus = 50

### Üld parameetrid

F22 – Nimisagedus = 50  
 F23 – Käivitussagedus  
 H33 – Nimivool  
 H70 – kiirendus- ja aeglustusaia arvutus = 1  
 H77 – jahutusventilaatori on/off kontroll = 1

### PID parameetrid

H40 – juhtimisviis = 2  
 H50 – PID tagasiside valik = 1  
 H51 - P gain for PID controller  
 H52 - Integral time for PID controller (I gain)  
 H53 - Differential time for PID controller (D gain)  
 H54 - F gain for PID controller

### PID parameetrid

H55 - PID output frequency limit = 50  
**Seotud PID'ga parameetrid**  
 I6 – analoogsisendi filter = 0  
 I7 – minimaalne analoogsisendi pinge = 0  
**I9 – maksimaalne analoog sisendi pinge = 7**  
 I17 – I24 – ühe multifunktsionaalse sisendi (P1-P8) saab kasutada PID bypass'iks = 21