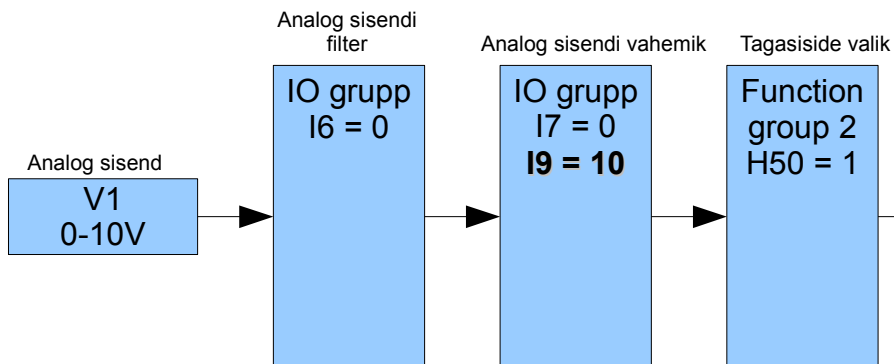


PID reguleerimine



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