

POWTRAN PI130 (Mach3, NC Studio PCIMC-3G)



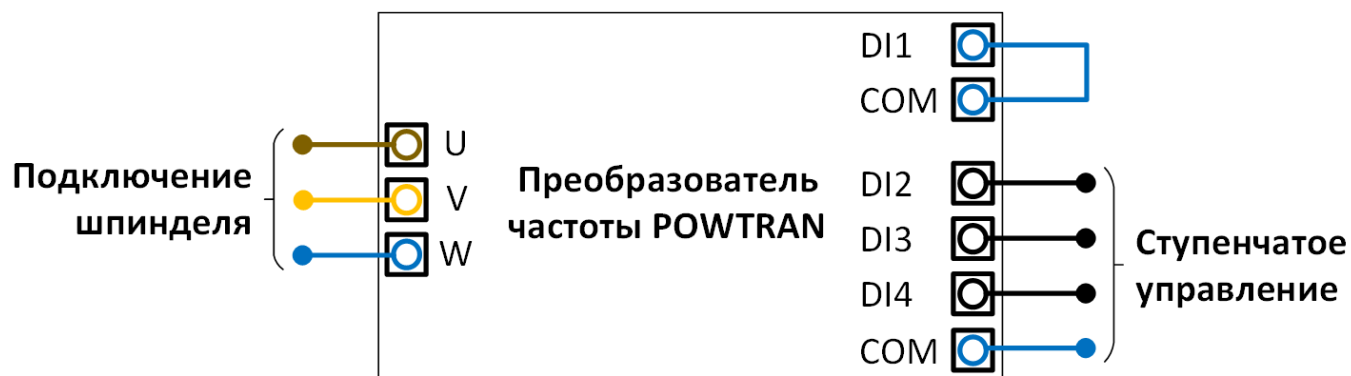
Параметр	Значение	Назначение
y0.00	3	Возврат к заводским параметрам: 1 – с сохранением параметров двигателей (группа параметров b0); 3 – без сохранения параметров двигателей (группа параметров b0)
F0.08	400	Максимум выходной частоты, Гц
F0.00	2	Метод управления
F0.01	400	Максимум задания частоты вращения шпинделя с клавиатуры преобразователя частоты
F0.02	3	Источник задания частоты вращения шпинделя потенциометр
F0.04	1	Запуск преобразователя частоты: 0 – запуск с клавиатуры преобразователя частоты (клавиша Run); 1 – запуск с клемм DI (F1.00, ...)
F0.05	10	Время ускорения с 0 до 400 Гц (для мощных шпинделей необходимо увеличить)
F0.06	10	Время замедления с 400 до 0 Гц (для мощных шпинделей необходимо увеличить)
F0.07	8	Несущая частота, кГц
F0.09	1	Максимум задания частоты вращения шпинделя: 0 – верхний предел частоты (F0.10), при этом частота регулируется только с потенциометра (параметр F0.02); 1 – с AI1; 2 – с AI2
F0.10	400	Верхний предел частоты, Гц
F0.11	0	Нижний предел частоты, Гц
F0.12	0	Направление вращения шпинделя: 0 – по умолчанию; 1 – обратное
F0.13	1	Автоматическая подстройка выходного напряжения
F1.00	1	Функция для DI1: 1 – запуск с DI1; 0 и F1.01=1 – запуск с DI2. Запуск с клемм DI активируется с помощью параметра F0.04

F1.10	10	Максимальное значение напряжения на входе АП1, В. Необходимо уменьшить, чтобы значение частоты тока шпинделя приблизилось к 400 Гц, при программном задании максимальной частоты вращения шпинделя
F2.00	3	Функция для встроенного контакта МСМ-МО1 (авария)
F2.14	01	Инвертирование входа МСМ-МО1 (0 – нормально открытый контакт 1 – нормально закрытый контакт)

Параметры шпинделя		
b0.00	0	Тип преобразователя частоты: 0 – G type
b0.01*		Мощность шпинделя, кВт
b0.02*		Напряжение шпинделя, В
b0.03*		Ток шпинделя, А
b0.04*		Частота тока шпинделя, Гц
b0.05*		Скорость вращения шпинделя, об/мин

* - значения параметров устанавливаются согласно информации на шпинделе

POWTRAN PI130 (NC Studio PCIMC-3D)



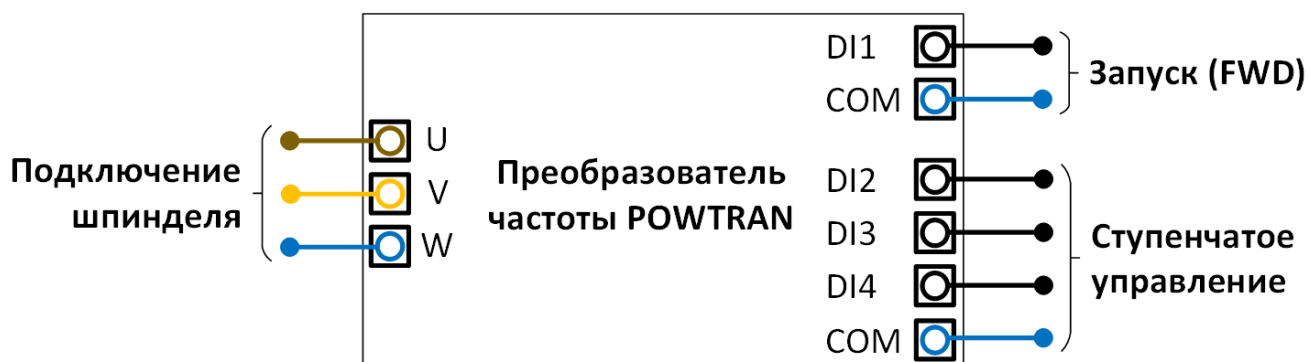
Параметр	Значение	Назначение
y0.00	3	Возврат к заводским параметрам: 1 – с сохранением параметров двигателей (группа параметров b0); 3 – без сохранения параметров двигателей (группа параметров b0)
F0.08	400	Максимум выходной частоты, Гц
F0.00	2	Метод управления
F0.01	400	Максимум задания частоты вращения шпинделя с клавиатуры преобразователя частоты
F0.02	3	Источник задания частоты вращения шпинделя потенциометр
F0.04	1	Запуск преобразователя частоты: 0 – запуск с клавиатуры преобразователя частоты (клавиша Run); 1 – запуск с клемм DI (F1.00, ...)
F0.05	10	Время ускорения с 0 до 400 Гц (для мощных шпинделей необходимо увеличить)
F0.06	10	Время замедления с 400 до 0 Гц (для мощных шпинделей необходимо увеличить)
F0.07	8	Несущая частота, кГц
F0.09	3	Максимум задания частоты вращения шпинделя: 0 – верхний предел частоты (F0.10), при этом частота регулируется только с потенциометра (параметр F0.02); 3 – согласно режиму Multi-speed
F0.10	400	Верхний предел частоты, Гц
F0.12	0	Направление вращения шпинделя: 0 – по умолчанию; 1 – обратное
F0.13	1	Автоматическая подстройка выходного напряжения
F1.00	1	Функция для DI1: 1 – запуск с DI1; 0 и F1.01=1 – запуск с DI2.

		Запуск с клемм DI активируется с помощью параметра F0.04
F1.01	12	Функция для DI2 (Multi-speed terminal 1)
F1.02	13	Функция для DI3 (Multi-speed terminal 2)
F1.03	14	Функция для DI4 (Multi-speed terminal 3)
E1.00	0	0 Гц
E1.01	25	6000 Гц
E1.02	42	10000 Гц
E1.03	50	12000 Гц
E1.04	62,5	15000 Гц
E1.05	75	18000 Гц
E1.06	83,3	20000 Гц
E1.07	100	24000 Гц

Параметры шпинделя		
b0.00	0	Тип преобразователя частоты: 0 – G type
b0.01*		Мощность шпинделя, кВт
b0.02*		Напряжение шпинделя, В
b0.03*		Ток шпинделя, А
b0.04*		Частота тока шпинделя, Гц
b0.05*		Скорость вращения шпинделя, об/мин

* - значения параметров устанавливаются согласно информации на шпинделе

POWTRAN PI130 (Пульт DSP 0501, A11E/18E)



Основные параметры преобразователя частоты		
Параметр	Значение	Назначение
у0.00	3	Возврат к заводским параметрам: 1 – с сохранением параметров двигателей (группа параметров b0); 3 – без сохранения параметров двигателей (группа параметров b0)
F0.08	400	Максимум выходной частоты, Гц
F0.00	2	Метод управления
F0.01	400	Максимум задания частоты вращения шпинделя с клавиатуры преобразователя частоты
F0.02	3	Источник задания частоты вращения шпинделя потенциометр
F0.04	1	Управление преобразователем частоты: 0 – управление с клавиатуры преобразователя (клавиша Run); 1 – управление с клемм DI (F1.00, ...)
F0.05	10	Время ускорения с 0 до 400 Гц (для мощных шпинделей необходимо увеличить)
F0.06	10	Время замедления с 400 до 0 Гц (для мощных шпинделей необходимо увеличить)
F0.07	8	Несущая частота, кГц
F0.09	3	Максимум задания частоты вращения шпинделя: 0 – верхний предел частоты (F0.10), при этом частота регулируется только с потенциометра (параметр F0.02); 3 – согласно режиму Multi-speed
F0.10	400	Верхний предел частоты, Гц
F0.11	0	Нижний предел частоты, Гц
F0.12	0	Направление вращения шпинделя: 0 – по умолчанию; 1 – обратное
F0.13	1	Автоматическая подстройка выходного напряжения
F2.00	3	Функция для встроенного контакта МСМ-МО1 (авария)
F2.14	01	Инвертирование входа МСМ-МО1

		(0 – нормально открытый контакт 1 – нормально закрытый контакт)
--	--	--

Параметры входов преобразователя частоты					
F1.00	1	Функция для DI1 (Forward run)			
F1.01	12	Функция для DI2 (Multi-speed terminal 2)			
F1.02	13	Функция для DI3 (Multi-speed terminal 3)			
F1.03	14	Функция для DI4 (Multi-speed terminal 4)			
Параметры шпинделя					
b0.01*		Мощность шпинделя, кВт			
b0.02*		Напряжение шпинделя, В			
b0.03*		Ток шпинделя, А			
b0.04*		Частота тока шпинделя, Гц			
b0.05*		Скорость вращения шпинделя, об/мин			
Параметры ступенчатого изменения скоростей в преобразователе частоты и пульте DSP					
Преобразователь частоты		Пульт DSP**			Выходная частота
Параметр	Значение	Состояние выходов в DSP		Скорости в DSP A11E/18E	
		A11E/18E	0501		
E1.00	0,0	↓↓↓	↓↓↓↓	0	0,0 Гц
E1.01	25,0	↑↓↓	↑↑↓↓	6000	100,0 Гц
E1.02	41,7	↓↑↓	↑↓↑↓	10000	166,7 Гц
E1.03	50,0	↑↑↓	↑↑↑↓	12000	200,0 Гц
E1.04	62,5	↓↓↑	↑↓↑↑	15000	250,0 Гц
E1.05	75,0	↑↓↑	↑↑↓↑	18000	300,0 Гц
E1.06	83,3	↓↑↑	↑↓↑↑	20000	333,3 Гц
E1.07	100,0	↑↑↑	↑↑↑↑	24000	400,0 Гц

* - значения параметров устанавливаются согласно информации на шпинделе;

** - для пульта DSP Rich Auto A11E/A18E устанавливается значение “**MACHINE SETUP>>Spindle Setup>>Spindle State>>SpdlCnt=3**”, затем настраиваются состояния 3х выходов пульта (2-го, 3-го и 4-го), начиная с “↓↓↓”, отвечающих за соответствующие значения скоростей вращения шпинделя, выход 1 для включения/выключения шпинделя устанавливается автоматически пультом. Для того, чтобы пульт считывал скорости из управляющей программы, активируется функция “**AUTO PRO SETUP>>G Code Setup>>S Read>>ReadS**”, затем в “**MACHINE SETUP>>Spindle Setup>>Spindle State>>OK>>OK>>Spindle speed**” устанавливаются значения скорости 0-24000, согласно таблице;

- для пульта DSP 0501 устанавливается значение “**MACHINE SETUP>>Spindle Setup>>Spindle State>>Input Spindle st=8**”, затем настраиваются состояния 4х выходов пульта, отвечающих за включение/выключение шпинделя (выход 1), а так же за соответствующие значения скоростей вращения шпинделя (выходы 2-4), начиная с “↓↓↓↓”.

POWTRAN PI130 (Повышенное напряжение на малых оборотах)

Основные параметры преобразователя частоты		
Параметр	Значение	Назначение
F4.00	1	Контроль напряжения/частоты в режиме Multi-point.
F4.01	0	Автоматическая подстройка момента
F4.03	60	Частота в точке 1, Гц.
F4.04	25	Напряжение в точке 1, %
F4.05	180	Частота в точке 2, Гц.
F4.06	50	Напряжение в точке 2, %
F4.07	320	Частота в точке 3, Гц.
F4.08	100	Напряжение в точке 3, %