

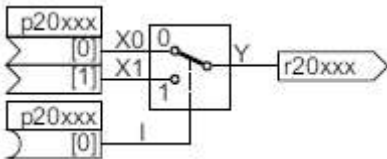
Configurazione G120X

Dario Crippa <dario.crippa@telmotor.it>
A: "mikirossini.miro@gmail.com" <mikirossini.miro@gmail.com>
Cc: Claudio Biava <claudio.biava@telmotor.it>

9 luglio 2024 alle ore 15:40

Ciao,
come da accordi ti scrivo alcune info per la programmazione richiesta:

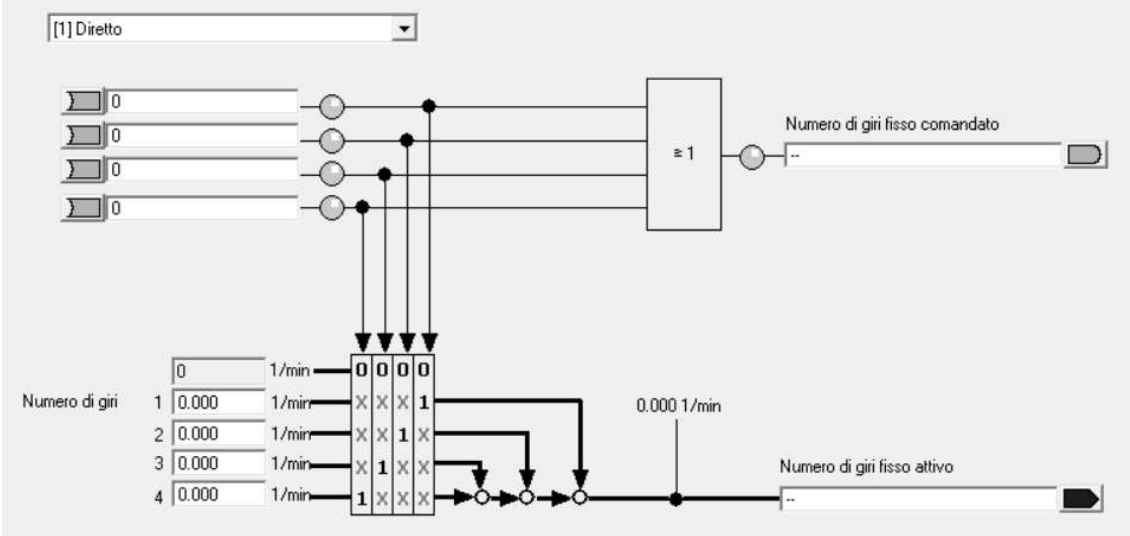
- NSW



	NSW 0
X0, X1	p20218[0, 1]
I	p20219[0]
Y	r20220
Runtime group	p20221
Run sequence	p20222

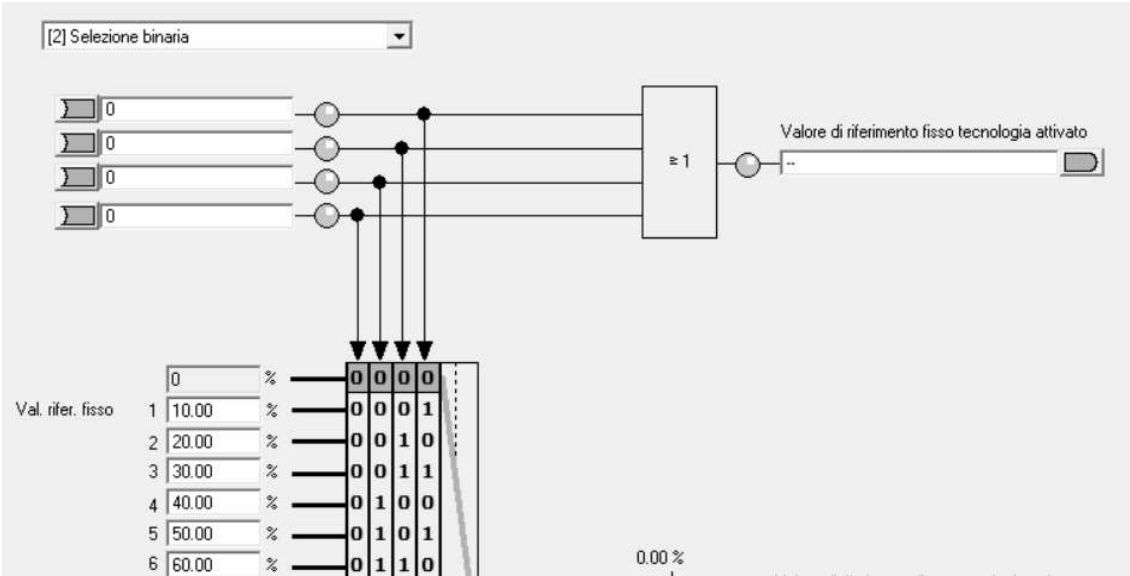
In p20219 devi inserire il parametro dell'ingresso digitale a cui collegato il tuo selettore di modalit , per es. r722.1
Supponendo che quando r722.1=0 = modalit  PID, il p20218(0) = r 2294(uscita regolatore PID), quando
r722.1=0=modalit  freq fissa, il p 20218(1)=r1024(uscita frequenze fisse).
L'uscita del blocco NSW deve essere scritta nel riferimento di velocit  , quindi p1070 = r20220.
p20221 = 5
p20222 = lascia il valore di default.

- Funzionamento a frequenze fisse



Nel p1020 imposta r722.1 in modo che quando il tuo selettore   a 1 commuti da PID a FF e selezioni anche il valore della frequenza fissa impostata in p1001.

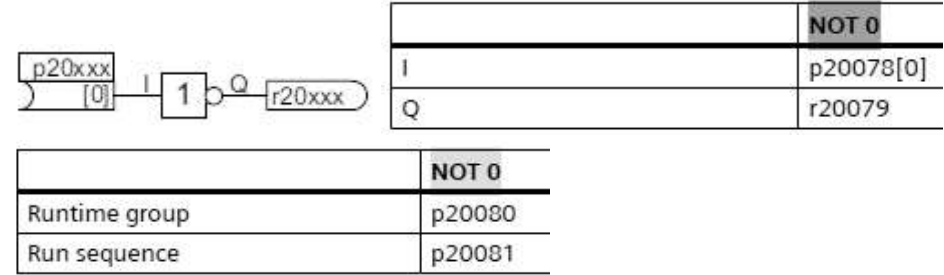
- PID frequenza fisse



p2220,p2221,p2222,p2223 devi impostare gli ingressi per selezionare la freq fissa con cui il PID deve lavorare. Nella combinazione corretta tra p2201..p2215 devi scrivere la frequenza desiderata.

-Enable/Disable PID

per abilitare/disabilitare il PID è necessario che p2200 sia portato a 1, nell'esempio r722.1 = 1 lavori con le frequenze fisse, per cui nel p2200 possiamo impostare l'uscita di una NOT dell'ingresso r722.1.



p20078(0) = r722.1
p2200 = r20079
p20080 = 1
p20081 = default

Prova e fammi sapere.

Dario Crippa

Industry Automation Technician

tel. +39 035 325241

cell. +39 335 698 1124



Telmotor SpA

Via Zanica, 91

24126 Bergamo | Italia

tel. +39 035 325 111

www.telmotor.it

