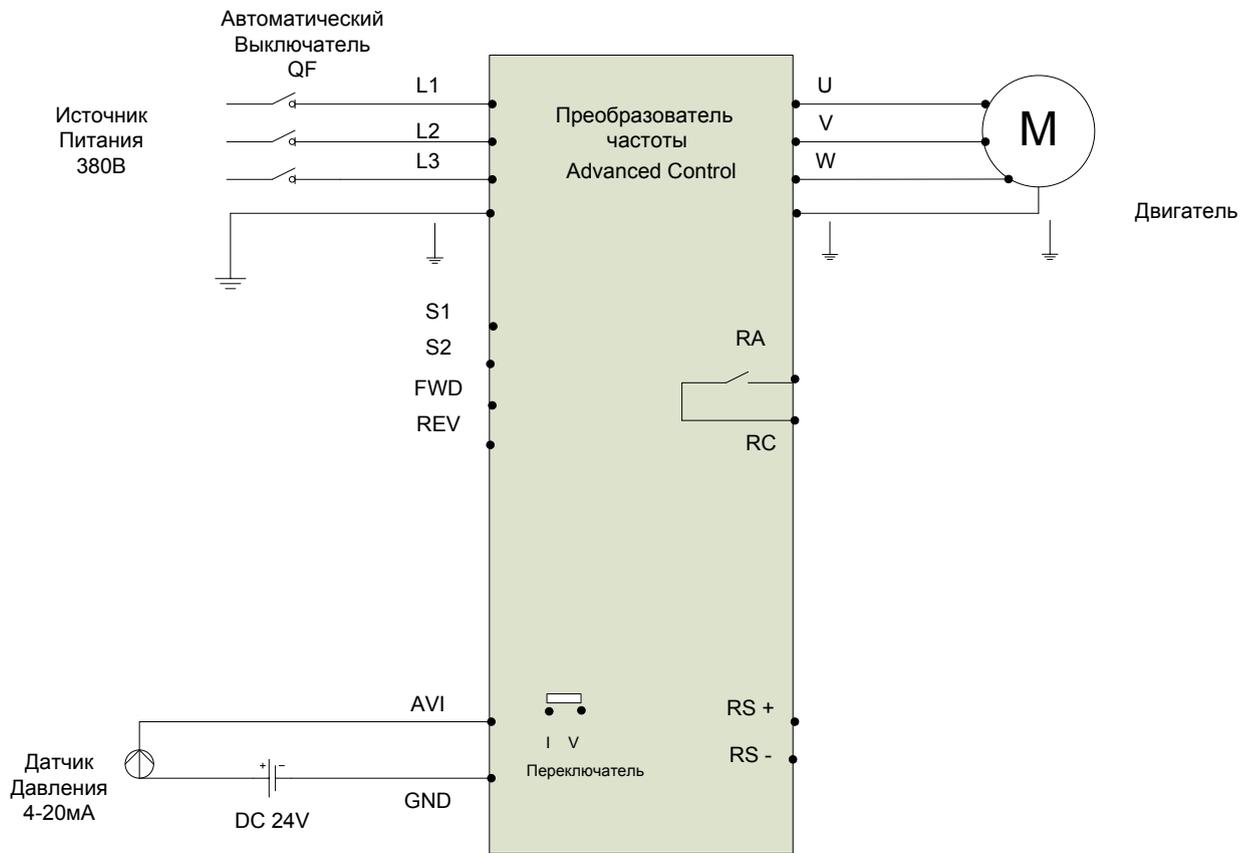


Пример применения преобразователя частоты  
с ПИД-регулировкой



**P117=8** восстановление заводских настроек

**P007=1** Отображение ПИД (измерение при каждом чтении параметра)

**P101=0** Задания частоты с клавиатуры

**P102=1** управление пуском с клемм

**P210=** ток двигателя

**P212=** скорость двигателя

**P213=**Количество полюсов двигателя

**P600=1** ПИД включен

**P602=0** источник задание ПИД (P604)

**P603=0** Обратная связь ПИД AVI (0-20 mA) (J2=I)

**P604=50%** масштабирование ПИД (величина задания давления)

**P607=100%** коэф. P

**P608=0.3s** коэф. I

**P611= 27Гц** частота засыпания

**P612=5s** задержка перед засыпанием

**P613=90%** значение давления для просыпания

**P614=100** отображение величины обратной связи (при датчике 10Бар)