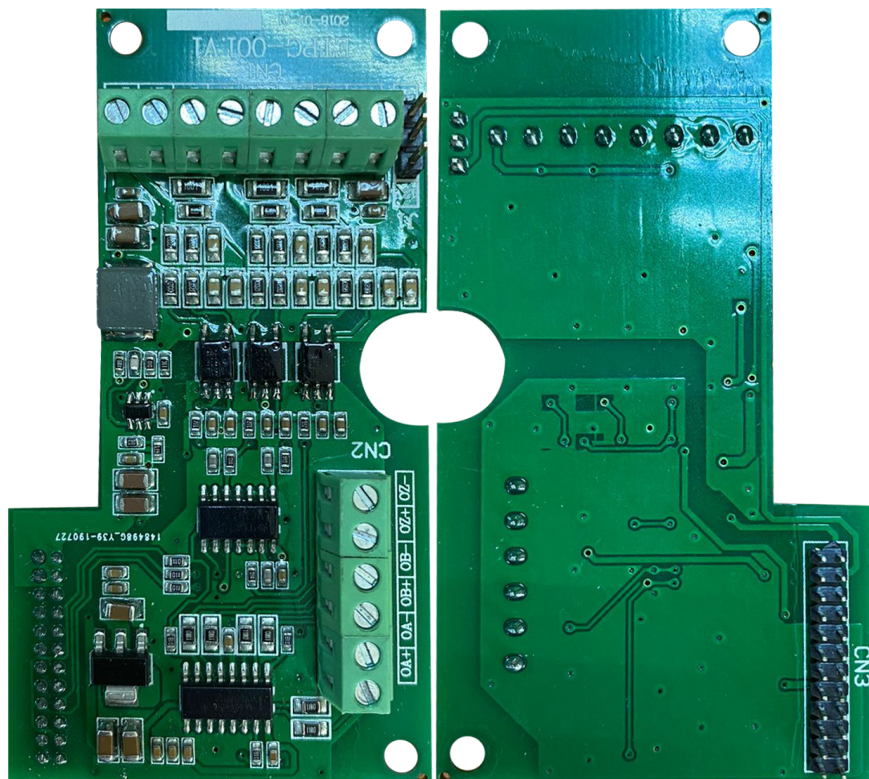


## Плата расширения LCI-PG1 для энкодера с дифференциальным выходом



### 1. Введение

В преобразователе частоты серии LCI можно реализовать векторное управление с замкнутым контуром двигателями с различной нагрузкой, при помощи датчиков положения различных типов. В данной серии осуществлена поддержка инкрементальных энкодеров. Для подключения дифференциального энкодера применима плата расширения:

Наименование	Наименование	Описание
LCI-PG1	Плата расширения для инкрементального энкодера с дифференциальными выходами	Поддерживает дифференциальный входной сигнал A, B, Z, $\bar{A}$ , $\bar{B}$ , $\bar{Z}$ . Максимальная частота: 100 кГц Напряжение питания: 5/12 В (зависит от положения джемпера J1)

## 2. Настройка платы расширения и энкодера осуществляется в группе параметров F02:

Параметр	Описание	Значение параметра	Требуемые значения
F00.00	Метод управления	1: Векторное управление с замкнутым контуром (VC)	1
F02.00	Тип электродвигателя	0: Асинхронный электродвигатель общего назначения 1: Асинхронный электродвигатель, адаптированный для ПЧ 2: Синхронный электродвигатель	Зависит от типа электродвигателя
F02.01	Номинальная мощность асинхронного электродвигателя	0,1 кВт ~ 1000,0 кВт	Зависит от типа электродвигателя
F02.02	Номинальная частота асинхронного электродвигателя	0,01 Гц ~ F00.03 (максимальная частота)	Зависит от типа электродвигателя
F02.03	Номинальная скорость асинхронного электродвигателя	1 об/мин ~ 65535 об/мин	Зависит от типа электродвигателя
F02.04	Номинальное напряжение асинхронного электродвигателя	1 В – 2000 В	Зависит от типа электродвигателя
F02.05	Номинальный ток асинхронного электродвигателя	0,01 ~ 655,35 А (Мощность преобразователя частоты <= 55 кВт) 0,1 ~ 6553,5 А (Мощность преобразователя частоты > 55 кВт)	Зависит от типа электродвигателя
F02.37	Идентификация параметров электродвигателя	0: нет 1: Статическая идентификация (если электродвигатель механически невозможно отцепить от нагрузки) 2: Полная идентификация (если электродвигатель механически отцеплен от нагрузки)	При подключении энкодера рекомендуется проводить полную идентификацию параметров

F02.27	Тип энкодера	0: ABZ инкрементальный 1: UVW инкрементальный	0
F02.29	Количество импульсов на оборот	1~65535	Зависит от модели энкодера
F02.30	Последовательность фаз энкодера ABZ	0: прямая 1: обратная	0

### 3. Описание соединительных клемм LCI-PG1

Название разъема	Описание
A+	Положительный сигнал датчика положения A
A-	Отрицательный сигнал датчика положения A
B+	Положительный сигнал датчика положения B
B-	Отрицательный сигнал датчика положения B
Z+	Положительный сигнал датчика положения Z
Z-	Отрицательный сигнал датчика положения Z
VDD	Питание 5/12 В (в зависимости от положения джемпера J1) от внутреннего источника, макс. выходной ток 100 мА
DCM	Общий контакт источника питания