

# Cyfrowa zmiana kierunku obrotów

## Krok pierwszy - UIP4 **zmieniamy** GOTO na **300** (Analog Post 1)

Send to	Tile	Defaults	Range	Connections	UNIVERSAL INPUTS
152)UIP4 ANALOG MON:	7.578	UIP4 TERMINAL 4 STATE:	HIGH		
340)UIP4 IP RANGE:	+/- 10V	349)UIP4 THRESHOLD:	6.000		
341)UIP4 IP OFFSET:	0.00	345)UIP4 HI VAL OP1:	0.01		
342)UIP4 CAL RATIO:	1.0000	346)UIP4 LO VAL OP1:	0.00		
343)UIP4 MAX CLAMP:	100.00	UIP4 DIGITAL OP1 GOTO:	400)Block Disconnect		
344)UIP4 MIN CLAMP:	-100.00	347)UIP4 HI VAL OP2:	0.01		
		348)UIP4 LO VAL OP2:	0.00		
UIP4 ANALOG IP GOTO:	300)ANALOG POST 1	UIP4 DIGITAL OP2 GOTO:	400)Block Disconnect		
UIP2	UIP3	<b>UIP4</b>	UIP5	UIP6	UIP7
ENTRY MENU	Digital Inputs	Digital Outputs	Software Terminals	Block OP GOTO's	
Analog Outputs	Digital In/Outputs	Staging Posts	Jumper Connections	Block GETFROM's	

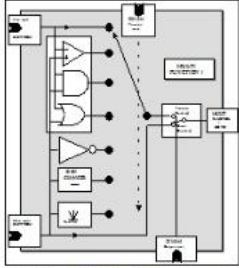
## Krok drugi - T14 czyli DIP1 **zmieniamy** GOTO na adres **545** ( MULTIF...1 OP SEL ))

Send to	Tile	Defaults	Range	Connections	DIGITAL INPUTS
<p>DIP1 TERMINAL 14 STATE: LOW</p> <p>310)DIP1 IP HI VALUE: 0.01</p> <p>311)DIP1 IP LO VALUE: 0.00</p> <p>DIP1 DIGITAL IP GOTO: 545)MULTIFUN1 OP SEL</p>					
<p>DIP2 TERMINAL 15 STATE: LOW</p> <p>312)DIP2 IP HI VALUE: 0.01</p> <p>313)DIP2 IP LO VALUE: 0.00</p> <p>DIP2 DIGITAL IP GOTO: 400)Block Disconnect</p>					
<p>DIP3 TERMINAL 16 STATE: LOW</p> <p>314)DIP3 IP HI VALUE: 0.01</p> <p>315)DIP3 IP LO VALUE: 0.00</p> <p>DIP3 DIGITAL IP GOTO: 400)Block Disconnect</p>					
<p>DIP4 TERMINAL 17 STATE: LOW</p> <p>316)DIP4 IP HI VALUE: 0.01</p> <p>317)DIP4 IP LO VALUE: 0.00</p> <p>DIP4 DIGITAL IP GOTO: 400)Block Disconnect</p>					
<p>RUN TERMINAL 31 STATE: LOW</p> <p>318)RUN IP HI VALUE: 0.01</p> <p>319)RUN IP LO VALUE: 0.00</p> <p>RUN DIGITAL IP GOTO: 308)INTERNAL RUN IP</p>					

### Krok trzeci - w bloku MULTIFUNCTION 1 :

GETFROM ADRES **300** (ANALOG POST 1 )

- GOTO **26** ( RAMP INPUT )
- 544 zmieniamy MODE na **SIGN CHANGER**

Send to	Tile	Defaults	Range	Connections
MULTI FUN 1 AUX GETFROM:	400)Block Disconnect		<b>MULTI-FUNCTION 1 - 8</b>	
MULTI FUN 1 GETFROM:	300)ANALOG POST 1			
MULTI FUNCTION 1 GOTO:	26)RAMP INPUT			
544)MULTIFUN1 MODE:	SIGN CHANGER			
545)MULTIFUN1 OP SEL:	DISABLED			
MULTI FUN 2 AUX GETFROM:	400)Block Disconnect			
MULTI FUN 2 GETFROM:	400)Block Disconnect			
MULTI FUNCTION 2 GOTO:	400)Block Disconnect			
546)MULTIFUN2 MODE:	C/O SWITCH or JUMPER			
547)MULTIFUN2 OP SEL:	DISABLED			
MULTI FUN 3 AUX GETFROM:	400)Block Disconnect			
MULTI FUN 3 GETFROM:	400)Block Disconnect			
MULTI FUNCTION 3 GOTO:	400)Block Disconnect			
548)MULTIFUN3 MODE:	C/O SWITCH or JUMPER			
549)MULTIFUN3 OP SEL:	DISABLED			
MULTI FUN 4 AUX GETFROM:	400)Block Disconnect			
MULTI FUN 6 AUX GETFROM:	400)Block Disconnect			
MULTI FUN 6 GETFROM:	400)Block Disconnect			
MULTI FUNCTION 6 GOTO:	400)Block Disconnect			
554)MULTIFUN6 MODE:	C/O SWITCH or JUMPER			
555)MULTIFUN6 OP SEL:	DISABLED			
MULTI FUN 7 AUX GETFROM:	400)Block Disconnect			

W rezultacie powyższych zmian uzyskamy dla przekształtnika nawrotnego ( 4Q) Cyfrową zmianę kierunku obrotów silnika . Przykładowo wykorzystano tutaj zacisk T14 , na który podając wysoki stan lub niski stan zmieniamy kierunek obrotów z wykorzystaniem wejścia T4 , które posiada programowalną rampę narastania i opadanie prędkości .