

# Триол АТ24



# Оглавление

# Триол АТ24

Низковольтный преобразователь частоты

Введение	Вв
Обзор линий	ОЛ
Линия 1	1
Линия 2	2
Линия 3	3
Линия 4	4
Линия В	В
Линия С	С
Линия Е	Е
Линия Н (380 В)	H/380B
Линия Н (660 В)	H/660B
Линия К	K
Линия 5	5
Линия 7	7
Линия 9	9
Линия А	Α
Линия M	М
Обзор эксплуатационной документации	эд
Дополнительное оборудование	до
Сервис	Сервис

Вв

Уважаемый читатель!

В этом каталоге представлены низковольтные преобразователи частоты серии Триол AT24. Продукция поделена на несколько разделов, каждый из которых содержит информацию об отдельных линиях изделий. Для ознакомления со всей номенклатурой Триол AT24 модельный ряд приведен в таблице, которая отражает содержание каталога (линии для лифтов, насосов, кранов, HVAC, мультидрайв и промышленного применения).

Для каждой линии информация изложена в соответствующих разделах: область применения, основные особенности, основные функции, механические и защитные параметры, технические данные, обзорная схема подключения, габаритные размеры и конфигурация электропривода.

Преобразователи частоты Триол AT24 успешно зарекомендовали себя в самых разных областях: в топливно-энергетическом комплексе, ЖКХ, горно-добывающей и строительной отраслях, производстве цемента, металлургии.

Мы постоянно анализируем результаты своего труда и ищем возможности для совершенствования нашей продукции. Приглашаем всех к партнерству для консолидации усилий и получения максимально эффективного совместного результата.

Мы ценим наших Партнеров и Заказчиков и всегда открыты к сотрудничеству!



# Обзор Линий

# AT24-XXX-XXX-XXXXXX

1 2 3 4 5 6 7 8 9

**1 Наименование серии преобразователя частоты (ПЧ)** AT24 – Низковольный преобразователь частоты.

### 2 Мощность ПЧ согласно ряда мощностей

Например, 5K5 — 5,5 кВт; 90K — 90 кВт, M25 — 250 кВт или 0, 25 МВт.

#### 3 Номинальное вводное напряжение, В

380 B

660 B

#### 4 Линия Триол АТ24

Согласно описанию серий

#### 5 Встроенные блоки

- 0 Без встроенных блоков,
- 1 Встроенный дроссель в звене постоянного тока,
- 2 Тормозной модуль,
- 3 Резерв (фильтр радиопомех),
- 4 Встроенный синусный фильтр.

#### 6 Модули входов-выходов

- 0 Без встроенных модулей входов-выходов,
- 1 Плата расширения (ПР) Модуль ЕХТ1;
- 2 Плата расширения (ПР) Модуль EXT2 Termo;
- 3 Плата расширения (ПР) Модуль EXT3 Relay;
- 4 Резерв;
- А Автовентиль.

#### 7 Модуль интерфейса

- 0 Без встроенных модулей интерфейса,
- Резерв,
- 2 Модуль Anet\_CAN (CanOpen),
- 3 Модуль Anet\_Profibus (Profibus DP),
- 4 Модуль Anet LAN (Ethernet IP);
- 5 Модуль Anet2 RS485 (Modbus RTU, имеет 2 канала связи).

#### 8 Модуль энкодеров

- 0 Без встроенных блоков,
- 1 Модуль инкрементального энкодера ENCO2,
- 2 Модуль абсолютного энкодера ENCO3.

#### 9 Модуль ложемента

- 0 Без встроенных блоков;
- 1 Адаптер Wifi на ПЧ;
- 2 Адаптер USB-host на ПЧ;
- 3 Адаптер USB-device на ПЧ.

ОЛ

Тип линии	Применение	Диапазон мощностей	Напряжение питающей сети	Исполнение
Линия 1	Лифтовое	5,5 кВт 37 кВт	380 B	пластик, ІР20
Линия 2	HVAC	5,5 кВт 55 кВт	380 B	пластик, ІР20
Линия 3	HVAC	75 кВт 400 кВт	380 B	металл, IP20
Линия 4	HVAC	370 Вт 4 кВт	380 B	пластик, ІР20
Линия 5	Промышленное	5,5 кВт 400 кВт	380 B	металл, ІР54
Линия 7	Промышленное	5,5 кВт 400 кВт	380 B	металл, ІР54
Линия 9	Промышленное	5,5 кВт 400 кВт	380 B	металл, ІР54
Линия А	Лифтовое	5,5 кВт 37 кВт	380 B	металл, ІР54
Линия В	HVAC	5,5 кВт 400 кВт	380 B	металл, ІР54
Линия С	Насосное	5,5 кВт 55 кВт	380 B	пластик, ІР20
Линия Е	Насосное	75 кВт 400 кВт	380 B	металл, IP20
Линия Н	Насосное	5,5 кВт 400 кВт	380 B	металл, ІР54
Линия Н	Насосное	75 кВт 1200 кВт	660 B	металл, ІР54
Линия К	Крановое	5,5 кВт 400 кВт	380 B	металл, ІР54
Линия М	Мультидрайв	5,5 кВт 5,5 МВт	690 B	металл, IP21/IP43/IP54



### Область применения

Электропривод Триол АТ24 Линия 1 — это выгодное и удобное решение для каждого лифта. Линия специально разработана для обеспечения безопасности и надёжности работы лифтового оборудования. Отличительной чертой данного электропривода является привлекательный дизайн, интересные конструктивные решения и функционал современных лифтов.

### Основные функции

- пуск, останов и регулирование частоты вращения двигателя;
- разгон и торможение с заданными темпами, S-образные темпы;
- реверс;
- ускорение, замедление, останов;
- защита двигателя от токов короткого замыкания, перегрузки;
- лифтовая работа с фиксированными скоростями, возможность универсальной настройки на лифтовую станцию управления и встраивание в системы управления лифтами при использовании в старом жилом фонде;
- сохранение конфигурации управления двигателем;
- динамическое торможение двигателя;
- режим работы «Эвакуация»;
- режим работы «Короткий этаж»;
- режим работы «Инспекция»;
- поддержка управления тормозом;
- управление контактором двигателя;
- векторное управление с обратной связью и без обратной связи.

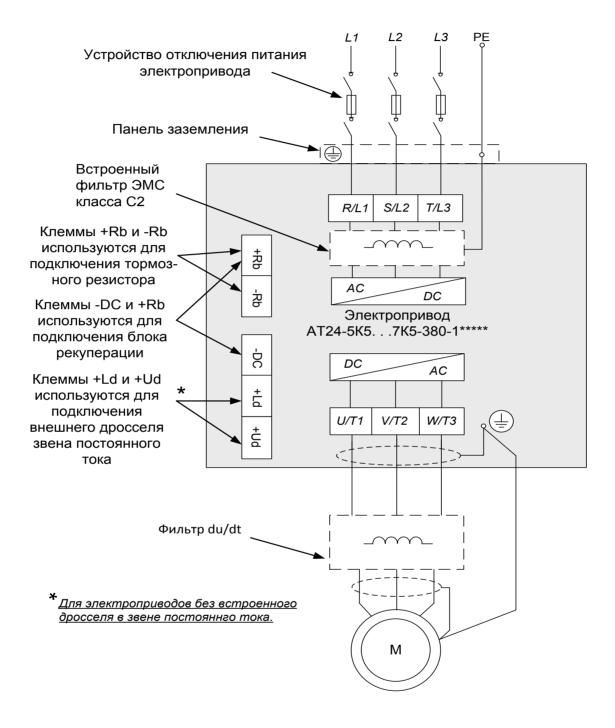
### Защитные параметры

- защита при превышении критической температуры силовых модулей;
- защита двигателя от перегрева по датчику на двигателе;
- защита при повышении/понижении напряжения в звене постоянного тока ПЧ;
- защита при коротком замыкании на выходе ПЧ;
- защита от повышенных токов на выходе ПЧ;
- защита от перегрузки силовых IGBT- модулей ПЧ;
- защита при пропадании одной или нескольких входных фаз в работе;
- обработка защитной цепи «Аварийный стоп».

### Механические параметры

- пластиковый корпус, исполнение IP20;
- охлаждение активное (вентиляторы, направление потока воздуха снизу вверх);
- рабочая температура -20°С ... + 40°С;
- простое подключение входных и выходных кабелей;
- удобный съемный пульт с графическим дисплеем;
- допускается установка в небольших шкафах или в ограниченном пространстве;
- устойчивость к длительным синусоидальным вибрационным воздействиям 0,5G в трех плоскостях.

# Обзорная схема подключения силовых кабелей (АТ24-5К5...7К5)



# Технические данные

Диапазон скорости       скорости         1:100 в разомкнутой системе         Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления без датчика скорости       не более 5 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя         Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления с датчиком скорости       не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя         Точность крутящего момента       +/- 5 % в замкнутой системе +/- 10 % в разомкнутой системе +/- 10 % в разомкнутой системе         Характеристики перегрузки       200 % — 2 секунды, 150 % — 60 секунд при окружающей температуре не более 50°С         • векторное управление в замкнутой системе с обратной связью по скорости         • скорости не более 5 % при номинальной скорости двигателя         не более 2 % при номинальной скорости двигателя         +/- 5 % в замкнутой системе не более 50°С         • векторное управление в замкнутой системе с обратной связью по скорости         • векторное управление в разомкнутой системе без обратной связи по скорости	TEXHUTECKUE OUTHBIE	
Фильтр ЭМС Дроссель ЗПТ Вариант пульта Тормозной резистор Частота ШИМ/Базовая частота ШИМ  4 — 10 кГц/5 кГц  4 дастота на выходе Диапазон частот для различных двигателей Диапазон скорости 1:100 в размкнутой системе с импульсным датчиком скорости 1:100 в разомкнутой системе Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления с датчикам скорости в теля и номинальной скорости двигателя  Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления с датчикам скорости в теля и номинальной скорости двигателя  Карактеристики перегрузки  Точность крутящего момента  Характеристики перегрузки  Асинхронный профиль управления двигателем  Компенсация скольжения Регулировка цикла  Компенсация скольжения  Задание режима работы — МОDBUS, дискретные входы работа, готовность, авария — зеленый, желтый и красный светодноды соответственно  Изоляция  10 в DC, +/- 2 % ток не более 30 мА, 24 В, 60 мА  Количество аналоговых выходов Тип аналогового выхода Преграмирам в неформар выхода Период дискретных выходов Тип аналогового выхода Период дискретных выходов Тип аналогового выхода Тил аналогового выхода Период дискретных выходов 1 2 выхода переключающего типа	Напряжение питания	3x380 B (-15 % +10 %)
Дроссель ЗПТ Вариант пульта Графический дисплей, 160Х160 точек, диагональ 3" Тормозной резистор Настота ШИМ/Базовая частота ШИМ  2 — 10 кГц/5 кГц  4 стота на выходе Диапазон частот для различных двигателей  1:1000 в замкнутой системе с импульсным датчиком скорости 1:1000 в разомкнутой системе Статическая погрешность под- держания заданной скорости в режиме векторного управления без датчика скорости в режиме векторного управления теля и номинальной скорости двигателя  Точность крутящего момента  Характеристики перегрузки  Точность крутящего момента  Характеристики перегрузки  Асинхронный профиль управления двигателем  Компенсация скольжения  Регулировка цикла  Компенсация скольжения  Дзаличе соотношением напряжение/частота U/F (скалярное управление)  Варания варам я данной и красный светорного управление в замкнутой системе  10 % — 2 секунды, 150 % — 60 секунд при окружающей температуре не более 50°C  Векторное управление в разомкнутой системе с обратной связы по скорости  Векторное управление в разомкнутой системе без обратной связы по скорости  Векторное управление в разомкнутой системе без обратной связы по скорости  Векторное управление в разомкнутой системе с обратной связы по скорости  Векторное управление в разомкнутой системе без обратной связы по скорости  Векторное управление в разомкнутой системе без обратной связы по скорости  Векторное управление в разомкнутой системе собратной связы по скорости  Векторное управление в разомкнутой системе без обратной связы по скорости  Векторное управление в разомкнутой системе без обратной связы по скорости  Векторное управление в разомкнутой системе собратной связы по скорости  Векторное управление в разомкнутой системе собратной связы по скорости  Векторное управление в разомкнутой системе собратной связы по скорости  Векторное управление в разомкнутой системе собратной связы по скорости  Векторное управление в замкнутой системе с обратной связы по скорости  Векторное управление в замкнутой системе с обратной связы по скорости  Векторное управление в замкнутой	Частота питания	50 Гц (-15 % +10 %)
Трафический дисплей, 160Х160 точек, диагональ 3" Тормозной резистор  Частота ШИМ/Базовая частота  Диапазон частот для различных двигателей  Диапазон скорости  Диапазон скорости  Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления без датчика скорости  Точность крутящего момента  Характеристики перегрузки  Асинхронный профиль управления двигателем  Асинхронный профиль управления режторное управление в разомкнутой системе е более 50°С  • векторное управление в разомкнутой системе е более 50°С  • векторное управление в разомкнутой системе базан по скорости • управление соотношением напряжение/частота U/F (скалярное управление)  Регулировка цикла  Задание режима работы — МОDBUS, дискретные входы работа, готовность, авария — зеленый, желтый и красный светодиоды соответственно  • изолированы цепи управления • изолированы пользовательские цепи  Питание  10 В DC, +/- 2 % ток не более 30 мА, 24 В, 60 мА  Количество аналоговых выходов  Тип аналогового выхода  программируемый 420 мА, 05 мА, 010 В  Количество дискретных выходов  1 Тип аналогового выхода  программируемый 420 мА, 05 мА, 010 В  Количество дискретных выходов  4 релейных выхода  4 релейных выхода  4 релейных выхода  2 Выхода переключающего типа	Фильтр ЭМС	встроенный
Тормозной резистор  Частота ШИМ/Базовая частота ШИМ  2 — 10 кГц/5 кГц  Диапазон частот для различных двигателей  1:1000 в замкнутой системе с импульсным датчиком скорости 1:100 в разомкнутой системе  Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления без датчика скорости в режиме векторного управления теля и номинальной скорости двигателя  Точность крутящего момента  Характеристики перегрузки  Асинхронный профиль управления двигателем  Асинхронный профиль управления двигателем  Регулировка цикла  Компенсация скольжения реализовано Локальная сигнализация  Питание  10 в DC, +/- 2 % ток не более 30 мА, 24 В, 60 мА  Количество аналоговых выходов  Тип аналогового выхода  программируемый 420 мА, 05 мА, 010 В  Количество дискретных выходов  Тип аналогового выхода  программируемый 420 мА, 05 мА, 010 В  Количество дискретных выходов  Тип аналогового выхода  программируемый 420 мА, 05 мА, 010 В  Количество дискретных выходов  1 дележуюраться выходая  1 дележуюраться быходая  1 дележуюраться выходоя  2 дележных выходая  1 дележных выходая  1 дележных выходая  1 дележуюраться от пова	Дроссель ЗПТ	встроенный
Частота ШИМ  Частота на выходе	Вариант пульта	Графический дисплей, 160Х160 точек, диагональ 3"
□ — 10 К ЦУ S К Ц      □ — 400 Г Ц  Диапазон частот для различных двигателей      □ — 400 Г Ц  Диапазон скорости      □ — 400 Г Ц  Т □ — 400 Г Ц  Диапазон скорости      □ — 400 Г Ц  Т □ — 400 Г Ц  Диапазон скорости  Т □ — 400 Г Ц  Т □ — 400 Г Ц  Т □ — 400 Г Ц  Диапазон скорости  Т □ — 400 Г Ц  Диапазон скорости в режиме векторного управления без датчика скорости в режиме векторного управления с датчиком скорости в режиме векторного управления с датчиком скорости  Т □ — 400 Г Ц  Т □ — 400 Г Ц  Диапазон скорости в режиме векторного управления в разомкнутой системе  100 № — 2 Секунды, 150 № — 60 секунд при окружающей температуре не более 50° С  100 № — 2 Секунды, 150 № — 60 секунд при окружающей температуре не более 50° С  100 № — 2 Секунды, 150 № — 60 секунд при окружающей температуре не более 50° С  100 № — 2 Секунды, 150 № — 60 секунд при окружающей температуре не более 50° С  100 № — 2 Секунды, 150 № — 60 секунд при окружающей температуре не более 50° С  100 № — 2 Секунды, 150 № — 60 секунд при окружающей температуре не более 50° С  100 № — 2 Секунды, 150 № — 60 секунд при окружающей температуре не более 50° С  100 № — 2 Секунды, 150 № — 60 секунд при окружающей температуре не более 50° С  100 № — 2 Секунды, 150 № — 60 секунд при окружающей температуре не более 50° С  100 № — 2 Секунды, 150 № — 60 секунд при окружающей температуре не более 50° С  100 № — 2 Секунды, 150 № — 60 секунд при окружающей температура в замкнутой системе с обратной связы по скорости  100 № — 2 Секунды, 150 № — 60 секунд при окружающей температура в замкнутой системе е температура в замкнут	Тормозной резистор	внешний
Диапазон частот для различных двигателей  1:1000 в замкнутой системе с импульсным датчиком скорости 1:100 в разомкнутой системе  Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления без датчика скорости В режиме векторного управления с датчиком скорости (датчиком скорости в режиме регуляция (датчиком скорости в режиме регуляция (датчиком скорости в режиме регуляция в разомкнутой системе (датчиком скорости в режиме регулировка цикла (датчиком скорости в регулировка цикла (датчиком скорости в регулировка цикла (датчиком скорости в режиме регулировка цикла (датчиком скорости в режиме разомкнутой системе без обратной связи по скорости (датчиком скорости в режиме разомкнутой системе без обратной связи по скорости (датчиком скорости в разомкнутой системе без обратной связи по скорости (датчиком скорости в разомкнутой системе обратной связи по скорости в разомкнутой системе без обратной связи по скорости (датчиком скорости в разомкнутой системе (датчиком системе с обратной связи по скорости в разомкнутой системе обратной связи по скорости в разомкнутой системе (датчиком системе с обратной системе (датчиком системе с обратной связи по скорости в разомкнутой системе (датчиком системе с обратной системе (датчиком системе с обратном системе (датчиком системе (датчиком системе с обратном системе (датч		2 — 10 κΓц/5 κΓц
ных двигателей  Диапазон скорости  1:1000 в замкнутой системе с импульсным датчиком скорости 1:100 в разомкнутой системе  Статическая погрешность поддержания заданной скорости в теля и номинальной скорости двигателя  без датчика скорости  Статическая погрешность поддержания заданной скорости в теля и номинальной скорости двигателя  Точность крутящего момента  Точность крутящего момента  Характеристики перегрузки  Точность крутящего момента  Асинхронный профиль управления двигателем  Асинхронный профиль управления двигателем  Асинхронный профиль управления двигателем  Векторное управление в замкнутой системе с обратной связью по скорости  Векторное управление в разомкнутой системе без обратной связи по скорости  управление соотношением напряжение/частота U/F (скалярное управление)  Регулировка цикла  Задание режима работы — МОВВUS, дискретные входы компенсация скольжения  Докальная сигнализация  Локальная сигнализация  Изоляция  10 в DC, +/- 2 % ток не более 30 мА, 24 в, 60 мА  Количество аналоговых входов  Тип аналогового входа  Период дискретных выходов  1 тип аналогового выхода  Количество аналоговых выходов  Тип аналогового выхода  Тип аналогового выхода  Программируемый 420 мА, 05 мА, 010 в  4 релейных выхода  1 дамкиретного выхода  1 программируемый 420 мА, 05 мА, 010 в  4 релейных выхода  1 дамкиретного выхода  1 программируемый 420 мА, 05 мА, 010 в  4 релейных выхода  1 дамкиретного выхода  4 релейных выхода  4 релейных выхода  4 релейных выхода  4 релейных выхода  1 дамкиретного выхода  4 релейных выхода  4 релейных выхода	Частота на выходе	0 — 400 Гц
Скорости 1:100 в разомкнутой системе  Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления без датчика скорости  Точность крутящего момента  Характеристики перегрузки  Асинхронный профиль управления декторное управление в разомкнутой системе (Скалярное управление в разомкнутой системе е управление в разомкнутой системе (Скалярное управление в разомкнутой системе без обратной связы по скорости  Регулировка цикла  Компенсация скольжения  Локальная сигнализация  Изоляция  10 в DC, +/- 2 % ток не более 30 мA, 24 в, 60 мA  Количество аналоговых выходов  Тип аналогового выхода  Количество аналоговых выходов  Количество обратных выходов  Количество обратных выходов  Количество даналоговых выходов  Количество даналоговых выходов  Количество даналоговых выходов  Количество даналоговых выходов  Количество данскретных выходов  Количество дискретных выходов	1	0 — 400 Гц
держания заданной скорости в режиме векторного управления теля и номинальной скорости двигателя двигателя заданной скорости в режиме векторного управления с датчиком скорости в теля и номинальной скорости двигателя с датчиком скорости заданной скорости двигателя теля и номинальной скорости двигателя заданию скорости двигателя заданию скорости двигателя задания заданию скорости двигателя задания задан	Диапазон скорости	· •
держания заданной скорости в режиме векторного управления с датчиком скорости  Точность крутящего момента  Характеристики перегрузки  Асинхронный профиль управнения двигателем  Асинхронный профиль управнения двигателем  Регулировка цикла  Компенсация скольжения  Локальная сигнализация  Изоляция  Питание  Питание  По в DC, +/- 2 % ток не более 30 мA, 24 B, 60 мA  Количество аналоговых входов  Тип аналогового выхода  Количество дискретных выходов  Тип днагогового выхода  Количество дискретных выходов  Тип днагогового выхода  Количество дискретных выходов  Тип днагогового выхода  Тип днагогового выхода  Тип днагогового выхода  Количество дискретных выходов  Тип днагогового выхода  Тип днагогового выхода  Тип днагогового выхода  Количество дискретных выходов  Тип днагогового выхода  Количество дискретных выходов  Тип днагогового выхода  Количество дискретных выходов  Тип днагогового выхода  Тип днагогового выходов  Тип днагогового выхода  Туп днагогового типа	держания заданной скорости в режиме векторного управления	
	держания заданной скорости в режиме векторного управления	
температуре не более 50°С  векторное управление в замкнутой системе с обратной связью по скорости векторное управление в разомкнутой системе без обратной связи по скорости управление соотношением напряжение/частота U/F (скалярное управление)  Регулировка цикла Задание режима работы — MODBUS, дискретные входы Компенсация скольжения реализовано Локальная сигнализация работа, готовность, авария — зеленый, желтый и красный светодиоды соответственно изолированы цепи управления изолированы пользовательские цепи Питание 10 В DC, +/- 2 % ток не более 30 мА, 24 В, 60 мА Количество аналоговых входов Тип аналогового входа программируемый 420 мА, 05 мА, 010 В Количество аналоговых выходов Тип аналогового выхода Программируемый 420 мА, 05 мА, 010 В Количество дискретных выходов Тип диккретного выхода Тип диккретного выхода  1 выхода переключающего типа	Точность крутящего момента	
Связью по скорости  векторное управление в разомкнутой системе без обратной связи по скорости  управление соотношением напряжение/частота U/F (скалярное управление)  Регулировка цикла  Компенсация скольжения  Локальная сигнализация  изоляция  питание  питание  питание  питание  период дискретных выходов  программируемый 420 мA, 05 мA, 010 в  количество аналоговых выходов  тип аналогового выхода  программируемый 420 мA, 05 мA, 010 в  количество дискретных выходов  тип аналогового выхода  программируемый 420 мA, 05 мA, 010 в  количество дискретных выходов  тип аналогового выхода  программируемый 420 мА, 05 мА, 010 в  количество дискретных выходов  тип дискретного выхода	Характеристики перегрузки	200 % — 2 секунды, 150 % — 60 секунд при окружающей температуре не более 50°С
Компенсация скольжения реализовано Локальная сигнализация работа, готовность, авария — зеленый, желтый и красный светодиоды соответственно  изоляция • изолированы цепи управления • изолированы пользовательские цепи  Питание 10 В DC, +/- 2 % ток не более 30 мА, 24 В, 60 мА  Количество аналоговых входов 2  Тип аналогового входа программируемый 420 мА, 05 мА, 010 В  Период дискретизации 4 мс  Количество аналоговых выходов 1  Тип аналогового выхода программируемый 420 мА, 05 мА, 010 В  Количество дискретных выходов 4 релейных выхода  Тип лискретного выхода • 2 выхода переключающего типа		• векторное управление в разомкнутой системе без обратной связи по скорости • управление соотношением напряжение/частота U/F
Локальная сигнализация работа, готовность, авария — зеленый, желтый и красный светодиоды соответственно  изоляция • изолированы цепи управления • изолированы пользовательские цепи  питание 10 В DC, +/- 2 % ток не более 30 мА, 24 В, 60 мА  Количество аналоговых входов 2  Тип аналогового входа программируемый 420 мА, 05 мА, 010 В  Период дискретизации 4 мс  Количество аналоговых выходов 1  Тип аналогового выхода программируемый 420 мА, 05 мА, 010 В  Количество дискретных выходов 4 релейных выхода  • 2 выхода переключающего типа	Регулировка цикла	Задание режима работы — MODBUS, дискретные входы
Ный светодиоды соответственно  Изоляция  • изолированы цепи управления • изолированы пользовательские цепи  Питание  По в DC, +/- 2 % ток не более 30 мА, 24 в, 60 мА  Количество аналоговых входов  Период дискретизации  4 мс  Количество аналоговых выходов  Питаналогового выхода  Программируемый 420 мА, 05 мА, 010 в  Количество дискретных выходов  Количество дискретных выходов  1 программируемый 420 мА, 05 мА, 010 в  Количество дискретных выходов  4 релейных выхода  • 2 выхода переключающего типа	Компенсация скольжения	реализовано
• изолированы пользовательские цепи Питание  Повросовороворовороворовороворовороворово	Локальная сигнализация	
Количество аналоговых входов 2  Тип аналогового входа программируемый 420 мА, 05 мА, 010 В  Период дискретизации 4 мс  Количество аналоговых выходов 1  Тип аналогового выхода программируемый 420 мА, 05 мА, 010 В  Количество дискретных выходов 4 релейных выхода  Тип дискретного выхода • 2 выхода переключающего типа	Изоляция	, , , , , , , , , , , , , , , , , , ,
Тип аналогового входа программируемый 420 мA, 05 мA, 010 В Период дискретизации 4 мс Количество аналоговых выходов 1 Тип аналогового выхода программируемый 420 мA, 05 мA, 010 В Количество дискретных выходов 4 релейных выхода  Тип дискретного выхода • 2 выхода переключающего типа	Питание	10 B DC, +/- 2 % ток не более 30 мА, 24 B, 60 мА
Период дискретизации 4 мс  Количество аналоговых выходов 1  Тип аналогового выхода программируемый 420 мА, 05 мА, 010 В  Количество дискретных выходов 4 релейных выхода  Тип дискретного выхода  • 2 выхода переключающего типа	Количество аналоговых входов	2
Количество аналоговых выходов 1 Тип аналогового выхода программируемый 420 мА, 05 мА, 010 В Количество дискретных выходов 4 релейных выхода  - 2 выхода переключающего типа	Тип аналогового входа	программируемый 420 мА, 05 мА, 010 В
Тип аналогового выхода программируемый 420 мА, 05 мА, 010 В Количество дискретных выходов 4 релейных выхода  - 2 выхода переключающего типа	Период дискретизации	4 мс
Количество дискретных выходов 4 релейных выхода  • 2 выхода переключающего типа	Количество аналоговых выходов	1
тип лискретного выхода переключающего типа	Тип аналогового выхода	программируемый 420 мА, 05 мА, 010 В
TIME TIME TO THE TOTAL PROPERTY OF THE TOTAL	Количество дискретных выходов	4 релейных выхода
	Тип дискретного выхода	

# Линия 1

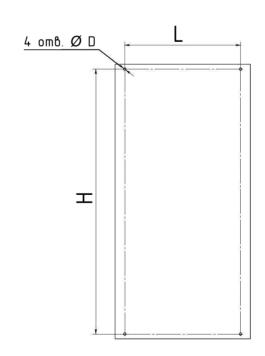
Количество дискретных входов	8		
Тип дискретного входа	4 В, входное сопротивление: около 4 кОм ТС датчик, переключение при сопротивлении 3 кОм/1,8 кОм варийный стоп		
Логика дискретного входа	2 дискретных входа произвольной полярности		
Ускорение и замедление	S-образные темпы разгона/торможения, линейная настраиваемая		
Тип защиты	• силовой ключ (U, V, W, T) • МТЗ аппарат (U, V, W) / МТЗ программ (U, V, W) • температура ключей • Ud max/ Ud min • обрыв одной или нескольких фаз • перегрев тормозного резистора • перегруз двиг. /перегрев двиг.		
Электрическая прочность	для силовых цепей, а также вспомогательных цепей, имеющих электрическую связь с силовой цепью — 2500 В		
Сопротивление изоляции	> 1 MOM		
Дискретность выходной частоты	0,1 Гц		
Коммуникационный порт протокола	Modbus		
Физический интерфейс	2-проводной RS-485 для Modbus		
Передача кадров	RTU для Modbus		
Скорость передачи данных	•115200 bps •1200 — 250000 bps •до 1 bps		
Формат данных	8 бит 1 стоп би , четности нет		
Количество адресов	1 255 адресов для Modbus		
Метод доступа	slave		
Варианты управления	модуль Bluetooth или модуль Wi-Fi		
Электромагнитная совместимость	• EN 55011 класс A, группа 2, МЭК/EN 61800-3, категория C2 • с доп. ЭМС фильтром, EN 55011 класс B, группа 1, МЭК/ EN 61800-3, категория C1		
Относительная влажность	95 %		
Температура окружающего воздуха при эксплуатации/при хранении			
Рабочая высота	до 1000 м		
Стандарты	ΓΟCT 24607-88, ΓΟCT 13109-97, ΓΟCT 15150-69, ΓΟCT14254-96, ΓΟCT 17516.1-90, ΓΟCT12.1.044-89, EN 61800-3:2004, EN 55011, EN 61000-6 3/4		

# Модельный ряд Линия 1

Модель Триол AT24	Номинальная мощность двигателя, кВт	Номинальный ток силовой цепи, А	Полная выходная мощность ПЧ, кВА
AT24-5K5-380-1****	5,5	11	7,5
AT24-7K5-380-1****	7,5	15	10
AT24-11K-380-1****	11,0	22	15
AT24-15K-380-1****	15,0	30	18
AT24-18K-380-1****	18,0	36	22
AT24-22K-380-1****	22,0	45	28
AT24-30K-380-1****	30,0	60	38
AT24-37K-380-1****	37,0	75	45

### Установочные размеры

remailed more pasification				
Модель Триол АТ24	L, мм	Н, мм	D, мм	
AT24-5K5-380-1****				
AT24-7K5-380-1****	190	283		
AT24-11K-380-1****				
AT24-15K-380-1****			6	
AT24-18K-380-1****	254	345	6	
AT24-22K-380-1****				
AT24-30K-380-1****	291	535		
AT24-37K-380-1****	291	333		

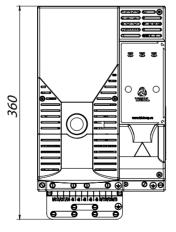


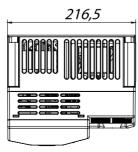
#### 1

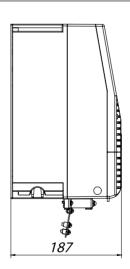
# Линия 1

Модель Триол АТ24	Ширина, мм	Высота, мм	Глубина, мм	Масса привода, кг
AT24-5K5-380-1****	216.5	360	187	14
AT24-7K5-380-1****	216,5	360	107	14
AT24-11K-380-1****				
AT24-15K-380-1****	200	444	257	32
AT24-18K-380-1****	280			
AT24-22K-380-1****				
AT24-30K-380-1****	325	615	205	47
AT24-37K-380-1****	323	615	285	47

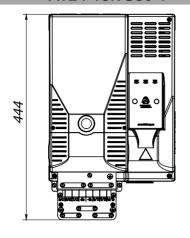
# Габаритный чертеж AT24-5K5-380-1\*\*\*\*\*, AT24-7K5-380-1\*\*\*\*

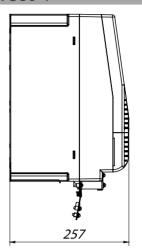


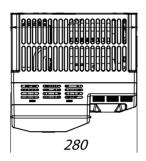




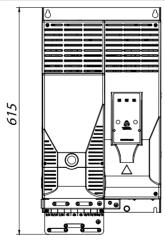
# Габаритный чертеж AT24-11K-380-1\*\*\*\*\*, AT24-15K-380-1\*\*\*\*\*, AT24-18K-380-1\*\*\*\*\*, AT24-22K-380-1\*\*\*\*

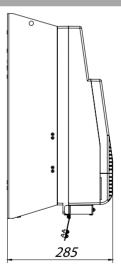


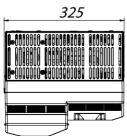




# Габаритный чертеж AT24-30K-380-1\*\*\*\*\*, AT24-37K-380-1\*\*\*\*









# Область применения

Электропривод Триол АТ24 Линия 2 является надёжным выбором для областей применения, связанных с управлением теплоснабжением, вентиляцией и кондиционированием воздуха. Изделие сочетает в себе простоту управления, надёжность при эксплуатации и высокую производительность.

### Основные функции

- пуск, останов и регулирование частоты вращения двигателя;
- разгон и торможение с заданными темпами;
- реверс;
- ускорение, замедление, останов;
- защита двигателя от токов короткого замыкания, перегрузки;
- управление двигателями от внешних 2- и 3- проводных датчиков;
- сохранение конфигурации управления двигателем;
- динамическое торможение двигателя;
- управление одновременно пятью двигателями (макрос «Каскадный контроллер»);
- автоматическое управление технологическими процессами по принципу замкнутой системы при помощи встроенного ПИД-регулятора;
- работа асинхронного двигателя по заданному пользователем графику в автоматическом или ручном режиме работы.

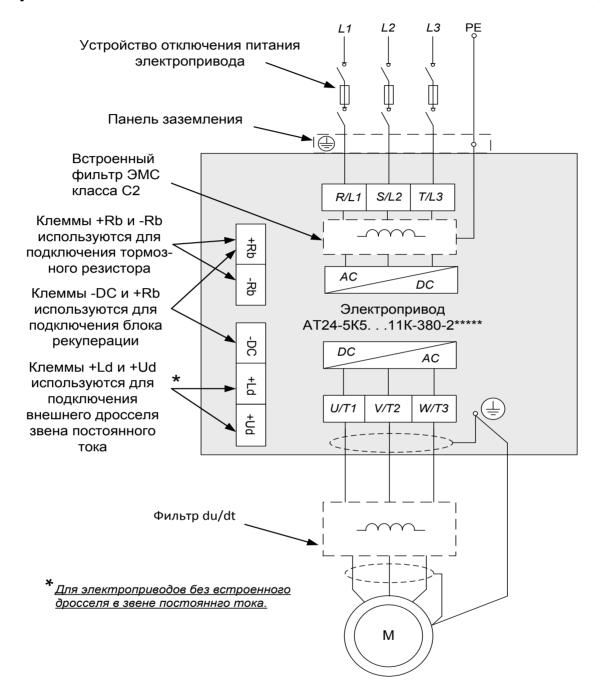
#### Защитные параметры

- прекращение работы при перегорании предохранителя;
- аварийное выключение электропривода:
  - ◊при превышении критической температуры;
  - ◊при повышении напряжения в звене постоянного тока;
  - ◊при понижении напряжения в звене постоянного тока;
  - ◊при коротком замыкании на выходе;
  - ♦ по сигналу (авария «Силовой ключ»);
  - ◊при превышении тока на выходе выше заданного значения;
- блокировка реверса асинхронного двигателя;
- запрет длительной работы ПЧ на резонансных частотах для исключения повреждения исполнительных механизмов;
- запрет пуска в течение заданного времени после останова выбегом;
- после аварии для защиты от пуска на вращающийся двигатель;
- блокировка пуска после аварийного выключения.

### Механические параметры

- пластиковый корпус, исполнение IP20;
- охлаждение активное (вентиляторы, направление потока воздуха снизу вверх);
- рабочая температура -20°С ... + 50°С;
- простое подключение входных и выходных кабелей;
- удобный съемный пульт с графическим дисплеем;
- допускается установка в небольших шкафах или в ограниченном пространстве;
- устойчивость к длительным синусоидальным вибрационным воздействиям 0,5G в трех плоскостях.

# Обзорная схема подключения силовых кабелей (АТ24-5К5...11К)



# Технические данные

Напряжение питания	3x380 B (-15 %+10 %)		
Частота питания	50 Гц (-15 %+10 %)		
Фильтр ЭМС	встроенный		
Дискретность изменения часто- ты задания	0,1 Гц		
Коэффициент мощности	> 0,95		
кпд	96 97 %		
Пусковой ток	не выше расчетного входного тока		
Законы управления	• линейная зависимость U/f • квадратичная зависимость U/f • программируемая зависимость U/f		
Ограничение тока	в двигательном и генераторном режимах		
Допустимая длина кабеля до двигателя	макс. 30 м (экран.)/макс. 50 м (неэкран)		
Торможение	•торможение постоянным током •комбинированное торможение		
Дроссель ЗПТ	встроенный		
Вариант пульта	Графический дисплей, 160Х160 точек, диагональ 3"		
Частота на выходе	0 — 400 Гц		
Тормозной резистор	внешний		
Частота ШИМ/ Базовая частота ШИМ	2 — 10 κΓц/5 κΓц		
Диапазон частот для различных двигателей	0 — 400 Гц		
Диапазон скорости	1:1000 в замкнутой системе с импульсным датчиком скорости 1:100 в разомкнутой системе		
Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления без датчика скорости	не более 5 % при номинальной нагрузке на валу двига- теля и номинальной скорости двигателя		
Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления с датчиком скорости	не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двига- теля и номинальной скорости двигателя		
Точность крутящего момента	+/- 5 % в замкнутой системе +/- 10 % в разомкнутой системе		
Характеристики перегрузки	150 % — 2 секунды, 120 % — 60 секунд при окружающей температуре не более 50°С		
Асинхронный профиль управления двигателем	<ul> <li>векторное управление в замкнутой системе с обратной связью по скорости</li> <li>векторное управление в разомкнутой системе без обратной связи по скорости</li> <li>управление соотношением напряжение/частота U/F (скалярное управление)</li> </ul>		
Регулировка цикла	ПИД-регулятор		
Компенсация скольжения	реализовано		
Локальная сигнализация	работа, готовность, авария — зеленый, желтый и красный светодиоды соответственно		

# Линия 2

Изоляция	• изолированы цепи управления • изолированы пользовательские цепи	
Питание	10 B DC, +/- 2 % ток не более 30 мА, 24 B, 60 мА	
Количество аналоговых входов	2	
Тип аналогового входа	программируемые 420 мА, 05 мА, 010 В	
Период дискретизации	4 мс	
Количество аналоговых выходов	1	
Тип аналогового выхода	программируемый 420 мА, 05 мА, 010 В	
Количество дискретных выходов	4 релейных выхода	
Тип дискретного выхода	• 2 выхода переключающего типа • 2 выхода нормально разомкнутого типа	
Количество дискретных входов	8	
Тип дискретного входа	• 24 В, входное сопротивление: около 4 кОм • РТС датчик, переключение при сопротивлении 3 кОм/1,8кОм • аварийный стоп	
Логика дискретного входа	2 дискретных входа произвольной полярности	
Ускорение и замедление	S-образные темпы разгона/торможения, линейная настраиваемая	
Тип защиты	• силовой ключ (U,V,W,T) • МТЗ аппарат (U,V,W) / МТЗ программ (U,V,W) • температура ключей • Ud max/ Ud min • обрыв одной или нескольких фаз • перегрев тормозного резистора • перегруз двиг. /перегрев двиг.	
Электрическая прочность	для силовых цепей, а также вспомогательных цепей, имеющих электрическую связь с силовой цепью — 2500 В	
Сопротивление изоляции	> 1 MOM	
Дискретность выходной частоты	0,1 Гц	
Коммуникационный порт протокола	Modbus	
Физический интерфейс	2- проводной RS-485 для Modbus	
Передача кадров	RTU для Modbus	
Скорость передачи данных	•115200 bps •1200 — 250000 bps •до 1 bps	
Формат данных	8 бит 1 стоп бит, четности нет	
Количество адресов	1 255 адресов для Modbus	
Метод доступа	slave	
Варианты управления	модуль Bluetooth или модуль Wi-Fi	
Электромагнитная совместимость	• EN 55011 класс А, группа 2, МЭК/EN 61800-3, категория С • с доп. ЭМС фильтром, EN 55011 класс В, группа 1, МЭІ EN 61800-3, категория С1	
Температура окружающего воздуха при эксплуатации/при хранении	-20+50 °C / -40+50 °C (с регулируемой влажностью)	

# Технические данные

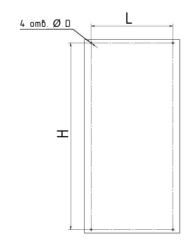
Относительная влажность	95 %
Стандарты	ΓΟCT 24607-88, ΓΟCT 13109-97, ΓΟCT 15150-69, ΓΟCT14254-96, ΓΟCT 17516.1-90, ΓΟCT12.1.044-89, EN 61800-3:2004, EN 55011, EN 61000-6 3/4

# Модельный ряд Линия 2

Модель Триол АТ24	Номинальная мощность двигателя, кВт	Номинальный ток силовой цепи, А	Полная выходная мощность ПЧ, кВА
AT24-5K5-380-2****	5,5	11	7,5
AT24-7K5-380-2****	7,5	15	10
AT24-11K-380-2****	11,0	22	15
AT24-15K-380-2****	15,0	30	18
AT24-18K-380-2****	18,0	36	22
AT24-22K-380-2****	22,0	45	28
AT24-30K-380-2****	30,0	60	38
AT24-37K-380-2****	37,0	75	45
AT24-45K-380-2****	45,0	90	56
AT24-55K-380-2****	55,0	110	72

Установочные размеры

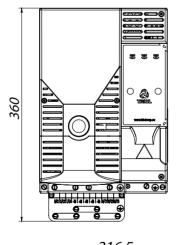
Модель Триол АТ24	L, MM	Н, мм	D, мм
AT24-5K5-380-2****			
AT24-7K5-380-2****	190	283	
AT24-11K-380-2****			
AT24-15K-380-2****			
AT24-18K-380-2****	254	345	6
AT24-22K-380-2****	254	) 3 <del>4</del> 3	0
AT24-30K-380-2****			
AT24-37K-380-2****			
AT24-45K-380-2****	291	535	
AT24-55K-380-2****			

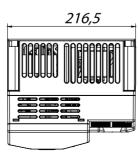


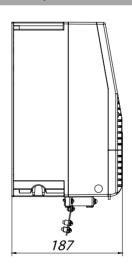
# Линия 2

Модель Триол АТ24	Ширина, мм	Высота, мм	Глубина, мм	Масса привода, кг
AT24-5K5-380-2****				
AT24-7K5-380-2****	216,5	360	187	14
AT24-11K-380-2****				
AT24-15K-380-2****				
AT24-18K-380-2****	280	444	257	32
AT24-22K-380-2****	200	444	257	52
AT24-30K-380-2****				
AT24-37K-380-2****				
AT24-45K-380-2****	325	615	285	47
AT24-55K-380-2****				

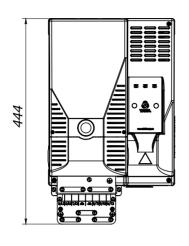
# Габаритный чертеж AT24-5K5-380-2\*\*\*\*\*, AT24-7K5-380-2\*\*\*\*\*, AT24-11K-380-2\*\*\*\*\*

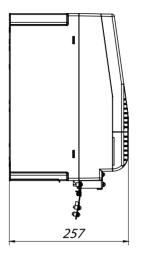


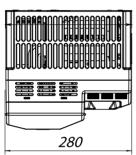




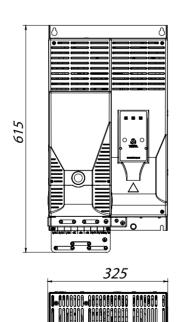
### Габаритный чертеж AT24-15K-380-2\*\*\*\*\*, AT24-18K-380-2\*\*\*\*\*, AT24-22K-380-2\*\*\*\*\*, AT24-30K-380-2\*\*\*\*\*

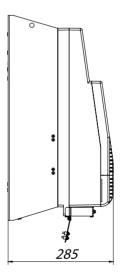






# Габаритный чертеж AT24-37K-380-2\*\*\*\*\*, AT24-45K-380-2\*\*\*\*\*, AT24-55K-380-2\*\*\*\*\*







### Область применения

Электропривод Триол АТ24 Линия 3 разработан специально для применения в системах отопления, вентиляции и кондиционирования. Металлический корпус со степенью защиты IP20 позволяет отказаться от установки преобразователей в защитные шкафы, а также прокладки длинных кабельных линий. Большое количество защитных и сервисных функций делает электропривод универсальным и безошибочным решением.

### Основные функции

- пуск, останов и регулирование частоты вращения двигателя;
- разгон и торможение с заданными темпами;
- реверс;
- ускорение, замедление, останов;
- защита двигателя от токов короткого замыкания, перегрузки;
- управление двигателями от внешних 2- и 3- проводных датчиков;
- сохранение конфигурации управления двигателем;
- динамическое торможение двигателя;
- управление одновременно пятью двигателями (макрос «Каскадный контроллер»);
- автоматическое управление технологическими процессами по принципу замкнутой системы при помощи встроенного ПИД-регулятора;
- работа асинхронного двигателя по заданному пользователем графику в автоматическом или ручном режиме работы.

- прекращение работы при перегорании предохранителя;
- аварийное выключение электропривода:
  - ◊при превышении критической температуры;
  - ◊при повышении напряжения в звене постоянного тока;
  - ◊при понижении напряжения в звене постоянного тока;
  - ◊при коротком замыкании на выходе;
  - ◊по сигналу (авария «Силовой ключ»);
  - ◊при превышении тока на выходе выше заданного значения;
- блокировка реверса асинхронного двигателя;
- запрет длительной работы ПЧ на резонансных частотах для исключения повреждения исполнительных механизмов;
- запрет пуска в течение заданного времени после останова выбегом;
- после аварии для защиты от пуска на вращающийся двигатель;
- блокировка пуска после аварийного выключения.

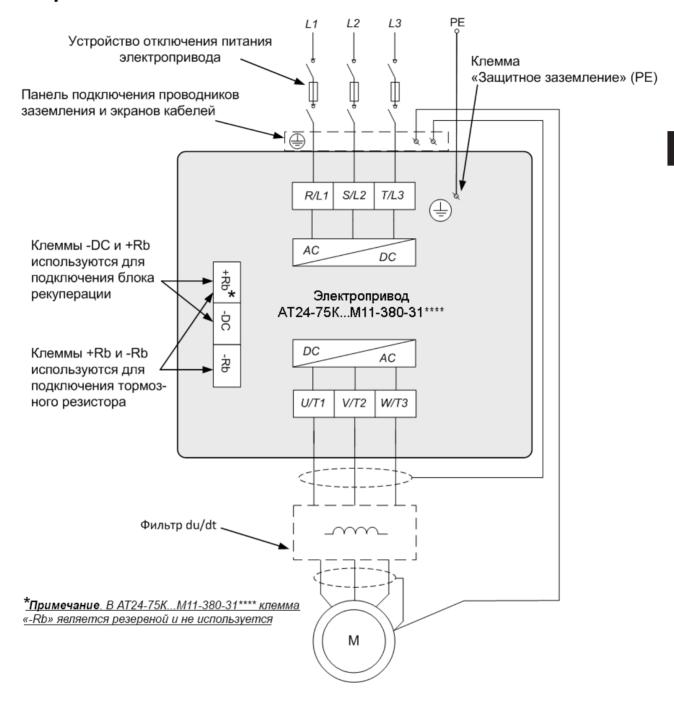
### Механические параметры

- металлический корпус, исполнение IP20;
- охлаждение активное (вентиляторы, направление потока воздуха снизу вверх);
- рабочая температура -20°С ... + 50°С;
- простое подключение входных и выходных кабелей;
- удобный съемный пульт с графическим дисплеем;
- допускается установка в небольших шкафах или в ограниченном пространстве;
- устойчивость к длительным синусоидальным вибрационным воздействиям 0,5G в трех плоскостях.

3

#### 3

# Обзорная схема подключения силовых кабелей



# Технические данные

Напряжение питания	3x380 B (-15 %+10 %)
Частота питания	50 Гц (-15 %+10 %)
Фильтр ЭМС	встроенный
Дискретность изменения часто- ты задания	0,1 Гц
Коэффициент мощности	> 0,95
кпд	96 97 %
Пусковой ток	не выше расчетного входного тока
Законы управления	• линейная зависимость U/f • квадратичная зависимость U/f • программируемая зависимость U/f
Ограничение тока	в двигательном и генераторном режимах
Допустимая длина кабеля до двигателя	макс. 30 м (экран.)/макс. 50 м (неэкран)
Торможение	•торможение постоянным током •комбинированное торможение
Дроссель ЗПТ	встроенный
Вариант пульта	Графический дисплей, 160Х160 точек, диагональ 3"
Частота на выходе	0 — 400 Гц
Тормозной резистор	внешний
Частота ШИМ/ Базовая частота ШИМ	2 — 10 кГц
Диапазон частот для различ- ных двигателей	0 — 400 Гц
Диапазон скорости	1:1000 в замкнутой системе с импульсным датчиком скорости 1:100 в разомкнутой системе
Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления без датчика скорости	не более 5 % при номинальной нагрузке на валу двига- теля и номинальной скорости двигателя
Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления с датчиком скорости	не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двига- теля и номинальной скорости двигателя
Точность крутящего момента	+/- 5 % в замкнутой системе +/- 10 % в разомкнутой системе
Характеристики перегрузки	150 % — 2 секунды, 120 % — 60 секунд при окружающей температуре не более 50 °C
Асинхронный профиль управления двигателем	<ul> <li>векторное управление в замкнутой системе с обратной связью по скорости</li> <li>векторное управление в разомкнутой системе без обратной связи по скорости</li> <li>управление соотношением напряжение/частота U/F (скалярное управление)</li> </ul>
Регулировка цикла	ПИД-регулятор
Компенсация скольжения	реализовано
Локальная сигнализация	работа, готовность, авария — зеленый, желтый и красный светодиоды соответственно

# Линия 3

Изоляция	• изолированы цепи управления
ИЗОЛЯЦИЯ	• изолированы пользовательские цепи
Питание	10 B DC, +/- 2 % ток не более 30 мА, 24 B, 60 мА
Количество аналоговых входов	2
Тип аналогового входа	программируемые 420 мА, 05 мА, 010 В
Период дискретизации	4 мс
Количество аналоговых выходов	1
Тип аналогового выхода	программируемый 420 мА, 05 мА, 010 В
Количество дискретных выходов	4 релейных выхода
Тип дискретного выхода	• 2 выхода переключающего типа • 2 выхода нормально разомкнутого типа
Количество дискретных входов	8
Тип дискретного входа	• 24 В, входное сопротивление: около 4 кОм • РТС датчик, переключение при сопротивлении 3 кОм/1,8кОм • аварийный стоп
Логика дискретного входа	2 дискретных входа произвольной полярности
Ускорение и замедление	S-образные темпы разгона/торможения, линейная на- страиваемая
Тип защиты	• силовой ключ (U,V,W,T) • МТЗ аппарат (U,V,W) / МТЗ программ (U,V,W) • температура ключей • Ud max/ Ud min • обрыв одной или нескольких фаз • перегрев тормозного резистора • перегруз двиг. /перегрев двиг.
Электрическая прочность	для силовых цепей, а также вспомогательных цепей, имеющих электрическую связь с силовой цепью — 2500 В
Сопротивление изоляции	> 1 MOM
Дискретность выходной частоты	0,1 Гц
Коммуникационный порт протокола	Modbus
Физический интерфейс	2- проводной RS-485 для Modbus
Передача кадров	RTU для Modbus
Скорость передачи данных	•115200 bps •1200 — 250000 bps •до 1 bps
Формат данных	8 бит 1 стоп бит, четности нет
Количество адресов	1 255 адресов для Modbus
Метод доступа	slave
Варианты управления	модуль Bluetooth или модуль Wi-Fi
Электромагнитная совместимость	• EN 55011 класс А, группа 2, МЭК/EN 61800-3, категория С2 • с доп. ЭМС фильтром, EN 55011 класс В, группа 1, МЭК/ EN 61800-3, категория С1
	211 01000 57 Nate: 0p131 C1

# Технические данные

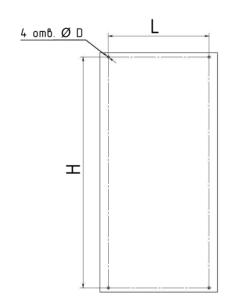
Температура окружающего воздуха при эксплуатации /при хранении	-20+50 °C / -40+50 °C (с регулируемой влажностью)
Стандарты	ΓΟCT 24607-88, ΓΟCT 13109-97, ΓΟCT 15150-69, ΓΟCT14254-96, ΓΟCT 17516.1-90, ΓΟCT12.1.044-89, EN 61800-3:2004, EN 55011, EN 61000-6 3/4

# Модельный ряд Линия 3

Модель Триол АТ24	Номинальная мощность двигателя, кВт	Номинальный ток силовой цепи, А	Полная выходная мощность ПЧ, кВА
AT24-75K-380-3****	75	155	100
AT24-90K-380-3****	90	185	120
AT24-M11-380-3****	110	216	145
AT24-M13-380-3****	130	260	175
AT24-M16-380-3****	160	320	210
AT24-M20-380-3****	200	400	260
AT24-M25-380-3****	250	500	330

# Установочные размеры

Модель Триол АТ24	L, мм	Н, мм	D, мм
AT24-75K-380-3****			
AT24-90K-380-3****	490	821,5	
AT24-M11-380-3****			
AT24-M13-380-3****			9
AT24-M16-380-3****	E00		
AT24-M20-380-3****	598		
AT24-M25-380-3****			

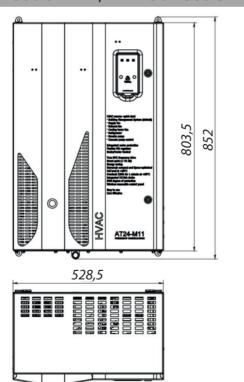


### 3

# Линия 3

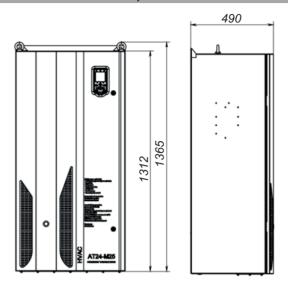
Модель Триол АТ24	Ширина, мм	Высота, мм	Глубина, мм	Масса привода, кг
AT24-75K-380-3****				
AT24-90K-380-3****	528,5	803,5	334	85
AT24-M11-380-3****				
AT24-M13-380-3****				
AT24-M16-380-3****	650	1212	490	220
AT24-M20-380-3****	650	1312	490	230
AT24-M25-380-3****				

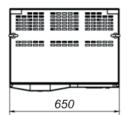
# Габаритный чертеж AT24-75K-380-3\*\*\*\*\*, AT24-90K-380-3\*\*\*\*\*, AT24-M11-380-3\*\*\*\*\*





# Габаритный чертеж AT24-M13-380-3\*\*\*\*\*, AT24-M16-380-3\*\*\*\*\*, AT24-M20-380-3\*\*\*\*\*, AT24-M25-380-3\*\*\*\*\*







### Область применения

Электропривод Триол АТ24 Линия 4 характеризуется многофункциональностью и гибкостью в использовании в таких областях, как вентиляция и кондиционирование воздуха. Благодаря оптимальности конструкции такой привод позволяет реализовывать самые разнообразные задачи и позиционировать его, как универсальное решение. Данную линию отличает качество, доступность и простота в эксплуатации.

### Основные функции

- пуск/реверс/останов электродвигателя с заданными темпами;
- изменение и независимое задание времени разгона и торможения;
- подключение блока рекуперации;
- режим частотного торможения двигателя;
- пропуск резонансных частот.

### Защитные параметры

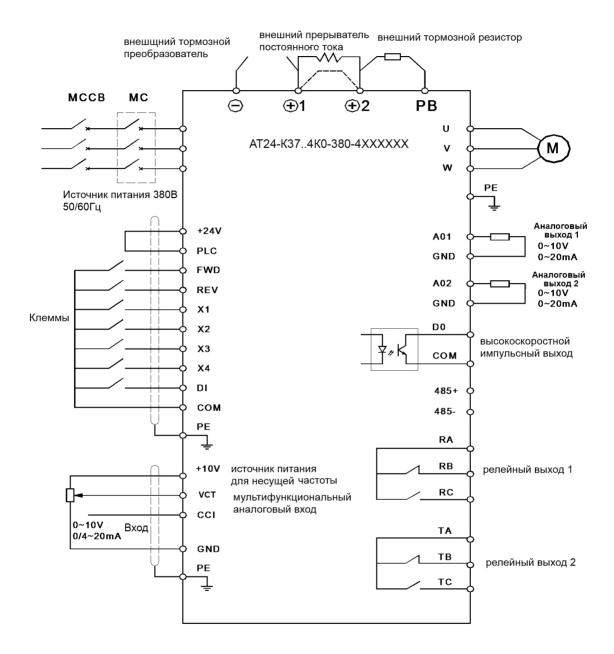
- прекращение работы при перегорании предохранителя;
- аварийное выключение электропривода:
  - ◊при превышении критической температуры;
  - ◊при повышении напряжения в звене постоянного тока;
  - ◊при понижении напряжения в звене постоянного тока;
  - ◊при коротком замыкании на выходе;
  - ♦ по сигналу (авария «Силовой ключ»);
  - ◊при превышении тока на выходе выше заданного значения;
- блокировка реверса асинхронного двигателя;
- запрет длительной работы ПЧ на резонансных частотах для исключения повреждения исполнительных механизмов;
- запрет пуска в течение заданного времени после останова выбегом;
- после аварии для защиты от пуска на вращающийся двигатель;
- блокировка пуска после аварийного выключения.

### Механические параметры

- пластиковый корпус, исполнение IP20;
- охлаждение активное (вентиляторы, направление потока воздуха снизу вверх);
- рабочая температура -10°С ... + 40°С;
- простое подключение входных и выходных кабелей;
- удобный съемный пульт с семисегментным индикатором;
- допускается установка в небольших шкафах или в ограниченном пространстве;
- устойчивость к длительным синусоидальным вибрационным воздействиям 0,5G в трех плоскостях.

#### 4

# Обзорная схема подключения силовых кабелей



# Технические данные

1:100 в разомкнутой системе  Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления без датчика скорости  Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления с датчиком скорости  Точность крутящего момента  Характеристики перегрузки  Регулировка цикла  1:100 в разомкнутой системе  Не более 5 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  Не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  Точность крутящего момента  1:00 в разомкнутой системе  Не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  Точность крутящего момента  1:00 в разомкнутой системе  1:00 м — 60 секунд при окружающей температуре не более 45°C  Векторный/скалярный  ПИД-регулятор  Компенсация скольжения	TEXHUTECKUE OUTHBIE	
Фильтр ЭМС         встроенный           Дискретность изменения частоты задания         0,1 Гц           Коэффициент мощности         > 0,95           КПД         96 97 %           Пусковой ток         не выше расчетного входного тока           - линейная зависимость U/f         - линейная зависимость U/f           - квадратичная зависимость U/f         - программируемая зависимость U/f           - ограничение тока         в двигательном и генераторном режимах           Допустимая длина кабеля до двигателя         макс. 30 м (экран.)/макс. 50 м (неэкран.)           Торможение         - торможение постоянным током           - орможение         - торможение           - орможение         - торможение           - орможение         - торможение           - орможение         - торможение <td>Напряжение питания</td> <td>3x380 B (-15 %+10 %)</td>	Напряжение питания	3x380 B (-15 %+10 %)
Дискретность изменения частот ты задания  О,1 Гц  Козффициент мощности  > 0,95  КПД  96 97 %  Не выше расчетного входного тока  - линейная зависимость U/f - программируемая	Частота питания	50 Гц (-15 %+10 %)
ты задания  Козфициент мощности  > 0,95  КПД  Пусковой ток  не выше расчетного входного тока  - линейная зависимость U/f  - квадратичная зависимость U/f  - квадратичная зависимость U/f  - квадратичная зависимость U/f  - программируемая зависимость U/f  - программируемая зависимость U/f  - программируемая зависимость U/f  - квадратичная зависимость	Фильтр ЭМС	встроенный
КПД 96 97 % Пусковой ток не выше расчетного входного тока  3аконы управления ** линейная зависимость U/f • программируемая зависимость U/f • профиль управления с датчи- • не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя • не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя • не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя • не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя • не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя • не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя • не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя • не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя • не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя • не более 2 % при номинал	I i	0,1 Гц
Пусковой ток  Не выше расчетного входного тока  • линейная зависимость U/f • квадратичная зависимость U/f • квадратичная зависимость U/f • программируемая зависимость U/f • квадратичная зависимость Об мешений  1:100 в замкнутой системе с импульсным датчиком скорости  1:100 в разомкнутой системе • коле 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  * не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  * не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  * не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  * не более 2 % при номинальной скорости двигателя  * не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя  * не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя  * не более 2 % при номинальной скорости двигателя  * не более 2 % при номинальной скорости двигателя  * не более 2 % пр	Коэффициент мощности	> 0,95
• линейная зависимость U/f • квадратичная зависимость U/f • квадратичная зависимость U/f • программируемая зависимость U/f • программируемая зависимость U/f  Ограничение тока  В двигательном и генераторном режимах  Допустимая длина кабеля до двигателя  Торможение  • торможение постоянным током • комбинированное торможение  Дроссель ЗПТ  Вариант пульта  Статота на выходе  О — 400 Гц  Внешний  Дисплей  Диапазон Фезистор  Внешний  Диапазон частот для различч ных двигателей  Диапазон скорости  1:100 в замкнутой системе с импульсным датчиком скорости 1:100 в разомкнутой системе  Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления без даттиком скорости  Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления с датчиком скорости  Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления с датчиком скорости  Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления с датчиком скорости  Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления с датчиком скорости  Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления с датчиком скорости  Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления с датчиком скорости двигателя  Не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  Не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  Не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  Почность крутящего момента  Не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  Не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  Почность крутящего момента  Почность крутящего момента  Не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя  Не более 2 % при номинальной сморости двигателя  Не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателем  Не более 2 м	кпд	96 97 %
Законы управления         * квадратичная зависимость U/f           Ограничение тока         в двигательном и генераторном режимах           Долустимая длина кабеля до двигателя         макс. 30 м (экран.)/макс. 50 м (неэкран.)           Торможение         * торможение постоянным током * комбинированное торможение           Дроссель ЗПТ         внешний, опциональный           Вариант пульта         графический дисплей           Частота на выходе         0 — 400 Гц           Тормозной резистор         внешний           Частота ШИМ/ Базовая частота ШИМ         внешний           Диапазон частот для различных двигателей         0 — 400 Гц           Диапазон скорости         1:1000 в замкнутой системе с импульсным датчиком скорости           Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления без датчика скорости         не более 5 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя           Ком скорости         в режиме векторного управления с датчиком скорости в режиме векторного управления с датчиком скорости         не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя           Ком скорости         в режиме векторного управления с датчиком скорости         10 % в разомкнутой системе           4/- 5 % в замкнутой системе         10 % в разомкнутой системе           4/- 10 % в разомкнутой системе         10 % в разомкнутой системе	Пусковой ток	не выше расчетного входного тока
Допустимая длина кабеля до двигателя  Торможение  Торможение  Дроссель ЗПТ  Вариант пульта  Графический дисплей  Частота на выходе  О — 400 Гц  Тормозной резистор  Внешний  Диапазон частот для различных двигателей  Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления с датчиком скорости  Точность крутящего момента  Характеристики перегрузки  Профиль управления двигателем  Дизоляция  Локальная сигнализация  Макс. 30 м (экран.)/макс. 50 м (неэкран.)  1 торможение постоянным током  1 терможение постоянным током  1 термомение постоянным током  1 терможение постоянным током  1 термомение постоянным током  1 термомение постоянным током  1 терможение постоянным током  1 термомение постоянным током  1 терможение постоянным током  1 термом кактори об истеме  1 термом и номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  1 теря и неболее 2 % при ном	Законы управления	• квадратичная зависимость U/f
торможение оторможение постоянным током комбинированное торможение оторможение оторможен	Ограничение тока	в двигательном и генераторном режимах
<ul> <li>комбинированное торможение</li> <li>Дроссель ЗПТ</li> <li>Вариант пульта</li> <li>Графический дисплей</li> <li>Частота на выходе</li> <li>О — 400 Гц</li> <li>Тормозной резистор</li> <li>Внешний</li> <li>Частота ШИМ/ Базовая частота ШИМ/ Базовая частота ШИМ/</li> <li>Диапазон частот для различных двигателей</li> <li>Диапазон скорости</li> <li>Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления без датчика скорости</li> <li>Не более 5 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя</li> <li>Не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя</li> <li>Не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя</li> <li>Не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя</li> <li>Не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя</li> <li>Не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя</li> <li>Не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя</li> <li>Не более 4 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя</li> <li>Не более 4 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя</li> <li>Не более 4 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя</li> <li>Не более 4 % при номинальной нагрузке на валу двигателя</li> <li>Не более 4 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя</li> <li>Не более 4 % при номинальной нагрузке на валу двигателя</li> <li>Не более 4 % при номинальной скорости двигателя</li> <li>Не более 4 % при номинальной скорости двигателя</li> <li>Не более 4 % при номинальной скорости двигателя</li> <li>Не более 5 % при номинальной скорости двигателя</li> <li>Не более 5 % при ном</li></ul>	1	макс. 30 м (экран.)/макс. 50 м (неэкран.)
Рафический дисплей  Частота на выходе  О — 400 Гц  Тормозной резистор  Внешний  115 кГц  Диапазон частот для различных двигателей  Диапазон скорости  Тотическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления без датчика скорости  Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления без датчика скорости  Точность крутящего момента  Характеристики перегрузки  Профиль управления двигателем  Компенсация скольжения  Диапазон скорости  Точность крутящего момента  Не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя чиминальной скорости двигателя и номинальной скорости двигателя чиминальной скорости двигателя чими	Торможение	
Частота на выходе Тормозной резистор Внешний  Частота ШИМ/ Базовая частота ШИМ Диапазон частот для различных двигателей По — 400 Гц  Диапазон скорости  Точность крутящего момента Характеристики перегрузки Профиль управления двигателем Точность кольжения Питание  Изоляция  Изоляция Питание  О — 400 Гц  1:1000 в замкнутой системе с импульсным датчиком скорости 1:100 в разомкнутой системе 1:1000 в замкнутой системе 1:1000 в	Дроссель ЗПТ	внешний, опциональный
Тормозной резистор  Частота ШИМ/ Базовая частота диим  Диапазон частот для различных двигателей  Диапазон скорости  Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления с датчиком скорости  Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления с датчиком скорости  Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления с датчиком скорости  Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления с датчиком скорости  Точность крутящего момента  Характеристики перегрузки  Профиль управления двигателем Регулировка цикла  Компенсация скольжения  Регулировка цикла  Компенсация скольжения  Локальная сигнализация  Изоляция  Питание  На вылу двигателем симпульсным датчиком скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  не более 4 % ° С С С С С С С С С С С С С С С С С С	Вариант пульта	графический дисплей
Частота ШИМ/ Базовая частота ДИЯМ Адиапазон частот для различных двигателей 1::1000 в замкнутой системе с импульсным датчиком скорости 1:1000 в разомкнутой системе Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режине векторного управления без датчика скорости 1:100 в разомкнутой системе 1:100 в разомкнутой скорости двигателя 1:100 в разомкнутой скорости двигателя 1:100 в разомкнутой системе 1:100 в разомкну	Частота на выходе	0 — 400 Гц
Пилание  О — 400 Гц  Пизанин  подовамкнутой системе симпульсным датчиком скорости изамкнутой системе оборес и двигателя и номинальной нагрузке на валу двигателя теля и номинальной скорости двигателя  не более 5 % при номинальной нагрузке на валу двигателя теля и номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателем не более 2 % при номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателем не более 2 % при номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателем не более 3 м при номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя  не более 5 % при номинальной скорости двигателя  пеля и номинальной скорости двигателя  пеля и номи	Тормозной резистор	внешний
ных двигателей  Диапазон скорости  Точность крутящего момента  Характеристики перегрузки  Регулировка цикла  Регулировка цикла  Компенсация скольжения  Пидание  Изоляция  Питание  1:1000 в замкнутой системе с импульсным датчиком скорости 1:100 в разомкнутой системе  1:1000 в замкнутой системе  1:1000 в замкнутой системе  1:1000 в замкнутой системе  1:1000 в замкнутой системе  Не более 5 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  не более 5 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя  не более 45 °С  Векторной системе  не более 45 °С  Векторной системе  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя  не более 45 °С  Векторной нагрузке на валу двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке		115 κΓц
1:100 в разомкнутой системе  Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режине векторного управления без датчика скорости  Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режине векторного управления с датчиком скорости  Точность крутящего момента  Характеристики перегрузки  Регулировка цикла  Регулировка цикла  Локальная сигнализация  Изоляция  1:100 в разомкнутой системе  не более 5 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  теля и номинальной системе  +/- 5 % в замкнутой системе  +/- 10 % в разомкнутой системе  не более 45°C  Профиль управления двигателем  векторный/скалярный  ПИД-регулятор  Компенсация скольжения  работа, готовность, авария — зеленый, желтый и красный светодиоды соответственно  изолированы цепи управления  изолированы пользовательские цепи  Питание  10 в DC, +/- 2 % ток не более 30 мА, 24 в, 60 мА		0 — 400 Гц
жания заданной скорости в режиме векторного управления без датчика скорости  Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления с датчиком скорости  Точность крутящего момента  Характеристики перегрузки  Профиль управления двигателем  Регулировка цикла  Компенсация скольжения  Локальная сигнализация  Изоляция  Питание  Не более 5 % при номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя пользователь на валу двигателя пользователь на валу двигателя пользовательной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя пользователь на в	Диапазон скорости	1:1000 в замкнутой системе с импульсным датчиком скорости 1:100 в разомкнутой системе
жания заданной скорости в режиме векторного управления с датчиком скорости  Точность крутящего момента  Характеристики перегрузки  Регулировка цикла  ПИД-регулятор  Компенсация скольжения  Локальная сигнализация  Пзоляция  Питание  Не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двигателя и номинальной скорости двигателя  не более 2 % при номинальной скорости двигателя  не более 45°C  векторный/скалярный  ПИД-регулятор  реализовано  работа, готовность, авария — зеленый, желтый и красный светодиоды соответственно  чазолированы цепи управления  чазолированы пользовательские цепи  Питание  Питание	жания заданной скорости в режиме векторного управления без дат-	не более 5 % при номинальной нагрузке на валу двига- теля и номинальной скорости двигателя
	жания заданной скорости в режиме векторного управления с датчи-	не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двига- теля и номинальной скорости двигателя
не более 45°С Профиль управления двигателем векторный/скалярный Регулировка цикла ПИД-регулятор Компенсация скольжения реализовано Локальная сигнализация работа, готовность, авария — зеленый, желтый и красный светодиоды соответственно  изолированы цепи управления • изолированы пользовательские цепи Питание 10 В DC, +/- 2 % ток не более 30 мА, 24 В, 60 мА	Точность крутящего момента	
Регулировка цикла  ПИД-регулятор  Компенсация скольжения  реализовано  работа, готовность, авария — зеленый, желтый и красный светодиоды соответственно  изолированы цепи управления  изолированы пользовательские цепи  Питание  10 В DC, +/- 2 % ток не более 30 мА, 24 В, 60 мА	Характеристики перегрузки	120 % — 60 секунд при окружающей температуре не более 45°C
Компенсация скольжения       реализовано         Локальная сигнализация       работа, готовность, авария — зеленый, желтый и красный светодиоды соответственно         Изоляция       • изолированы цепи управления • изолированы пользовательские цепи         Питание       10 В DC, +/- 2 % ток не более 30 мА, 24 В, 60 мА	Профиль управления двигателем	векторный/скалярный
Локальная сигнализация работа, готовность, авария — зеленый, желтый и красный светодиоды соответственно  изолированы цепи управления изолированы пользовательские цепи  10 В DC, +/- 2 % ток не более 30 мА, 24 В, 60 мА	Регулировка цикла	ПИД-регулятор
Ный светодиоды соответственно  • изолированы цепи управления • изолированы пользовательские цепи  Питание  10 В DC, +/- 2 % ток не более 30 мА, 24 В, 60 мА	Компенсация скольжения	реализовано
изолированы пользовательские цепи           Питание         10 В DC, +/- 2 % ток не более 30 мА, 24 В, 60 мА	Локальная сигнализация	работа, готовность, авария — зеленый, желтый и красный светодиоды соответственно
	Изоляция	1
Количество аналоговых входов   1	Питание	10 B DC, +/- 2 % ток не более 30 мА, 24 B, 60 мА
	Количество аналоговых входов	1

# Линия 4

Тип аналогового входа	программируемые 020 мА, 010 В
Период дискретизации	4 мс
Количество аналоговых выходов	2
Тип аналогового выхода	программируемый 020 мА, 010 В
Количество дискретных входов	6
Тип дискретного выхода	• 2 выхода нормально замкнутого типа • 2 выхода нормально разомкнутого типа
Количество релейных выходов	2
Тип дискретного входа	24 В, входное сопротивление около 4 кОм
Ускорение и замедление	0,13600 c
Тип защиты	• МТЗ аппарат (U,V,W) / МТЗ программ (U,V,W) • Ud max/ Ud min • обрыв одной или нескольких фаз • индикатор заряда ЗПТ
Электрическая прочность	для силовых цепей, а также вспомогательных цепей, имеющих электрическую связь с силовой цепью — 2500 В
Сопротивление изоляции	> 1 MOM
Дискретность выходной частоты	0,1 Гц
Коммуникационный порт протокола	Modbus
Физический интерфейс	2- проводной RS-485 для Modbus
Передача кадров	RTU для Modbus
Скорость передачи данных	•115200 bps •1200 — 250000 bps •до 1 bps
Формат данных	8 бит 1 стоп бит, четности нет
Количество адресов	1 255 адресов для Modbus
Метод доступа	slave
Варианты управления	модуль Bluetooth или модуль Wi-Fi
Электромагнитная совместимость	EN 55011 класс А, группа 2, МЭК/EN 61800-3, категория СЗ
Относительная влажность	95 %
Температура окружающего возду- ха при эксплуатации/при хранении	-10+45 °C
Стандарты	ΓΟCT 24607-88, ΓΟCT 13109-97, ΓΟCT 15150-69, ΓΟCT14254-96, ΓΟCT 17516.1-90, ΓΟCT12.1.044-89, EN 61800-3:2004, EN 55011, EN 61000-6 3/4

Модель Триол АТ24	Номинальная мощность двигателя, кВт	Номинальный ток силовой цепи, А	Полная выходная мощность ПЧ, кВА
AT24-K75-380-4***	0,75	1,5	1,0
AT24-1K5-380-4****	0,15	3,0	2,0
AT24-2K2-380-4****	0,22	4,5	3,0
AT24-4K0-380-4****	4,00	8,0	5,3

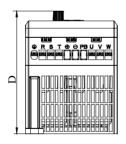
Установочные размеры

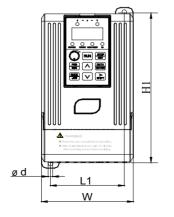
Модель Триол АТ24	L1, мм	Н1, мм	d. мм
модель гриол Ат24	L I, IVIIVI	III, IVIIVI	u, iviivi
AT24-K75-380-4***			
AT24-1K5-380-4****	74	162	4,5
AT24-2K2-380-4****			
AT24-4K0-380-4****	100	255	7

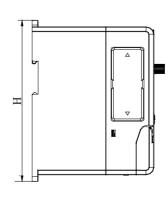
# Габаритные размеры

Модель Триол АТ24	Ширина (W), мм	Высота (Н), мм	Глубина (D), мм	Масса привода, кг
AT24-K75-380-4***				
AT24-1K5-380-4****	92	174	132	1,5
AT24-2K2-380-4****				
AT24-4K0-380-4****	135	265	165	4

# Габаритный чертеж AT24-K75...4K0-380-4\*\*\*\*







4

# Линия С



### Область применения

Электропривод Триол АТ24 Линия С — это наилучшее решение для повышения производительности насосов. Данная линия отличается надежной конструкцией, многофункциональностью и гибкостью в использовании. Такой привод станет отличным вариантом для обеспечения плавной работы оборудования, повышения его износоустойчивости благодаря универсальности и современным техническим решениям.

### Основные функции

- пуск, останов и регулирование частоты вращения двигателя насосов;
- разгон и торможение с заданными темпами;
- реверс;
- ускорение, замедление, останов;
- защита двигателя от токов короткого замыкания, перегрузки;
- управление насосов от внешних 2- и 3- проводных датчиков;
- сохранение конфигурации управления двигателем;
- динамическое торможение двигателя;
- управление одновременно пятью двигателями насосов (макрос «Каскадный контроллер»);
- автоматическое управление технологическими процессами по принципу замкнутой системы при помощи встроенного ПИД-регулятора;
- автоматический повторный запуск АД после сбоев питающей сети, а также настраиваемых пользователем специальных аварий электропривода;
- работа АД по заданному пользователем графику в автоматическом или ручном режиме работы.

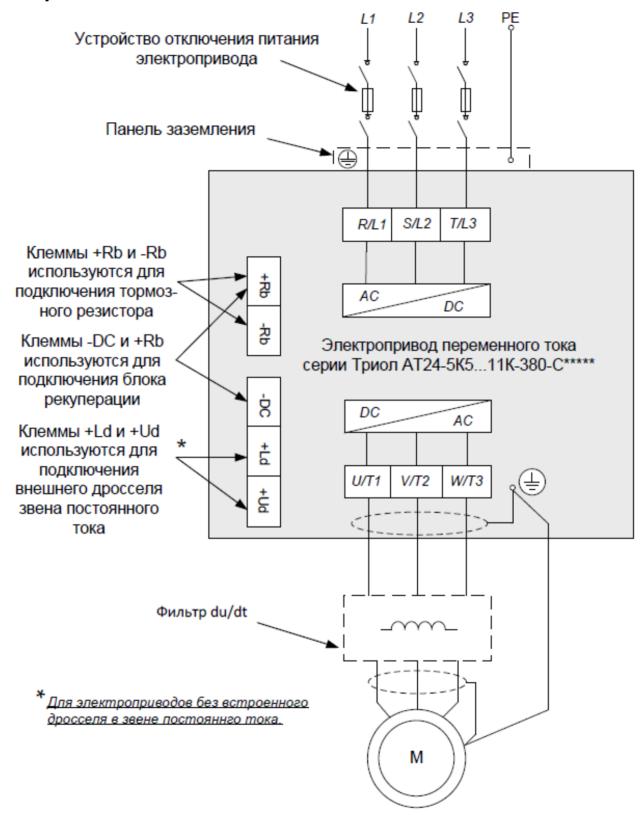
- прекращение работы при перегорании предохранителя;
- аварийное выключение электропривода:
  - ◊при превышении критической температуры;
  - ◊при повышении напряжения в звене постоянного тока;
  - ◊при понижении напряжения в звене постоянного тока;
  - ◊при коротком замыкании на выходе;
  - ♦ по сигналу (авария «Силовой ключ»);
  - ◊при превышении тока на выходе выше заданного значения;
- блокировка реверса АД;
- запрет длительной работы ПЧ на резонансных частотах для исключения повреждения исполнительных механизмов;
- запрет пуска в течение заданного времени после останова выбегом, после аварии для защиты от пуска на вращающийся двигатель;
- блокировка пуска после аварийного выключения.

#### Механические параметры

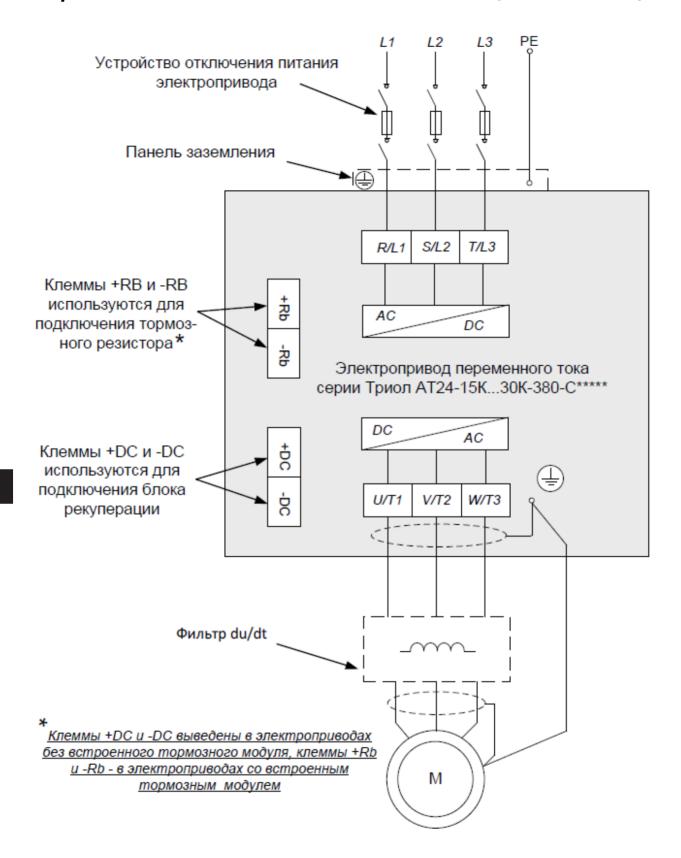
- пластиковый корпус, исполнение IP54;
- охлаждение активное (вентиляторы, направление потока воздуха снизу вверх);
- рабочая температура -20°С ... + 40°С;
- простое подключение входных и выходных кабелей;
- удобный съемный пульт с графическим дисплеем;
- допускается установка в небольших шкафах или в ограниченном пространстве;
- устойчивость к длительным синусоидальным вибрационным воздействиям 0,5G в трех плоскостях.

 $\mathsf{C}$ 

### Обзорная схема подключения силовых кабелей (АТ24-5К5...11К)

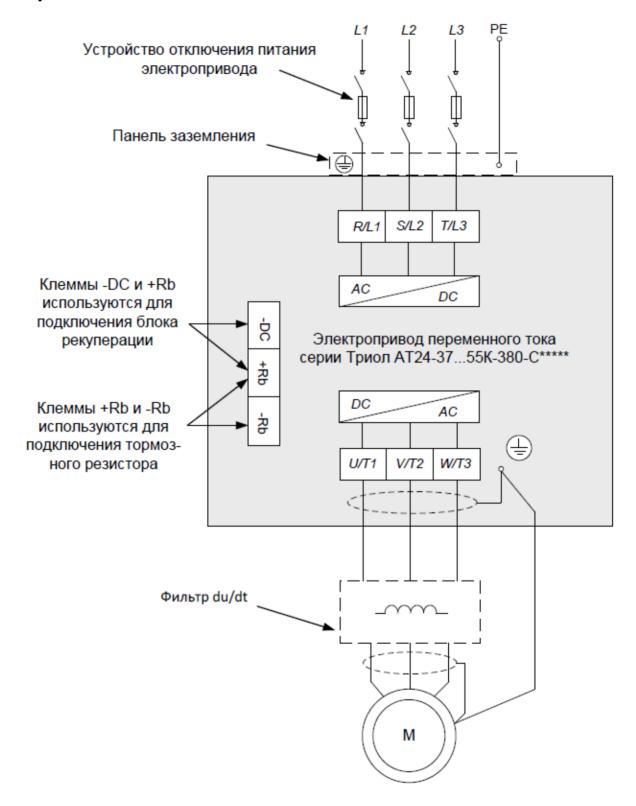


## Обзорная схема подключения силовых кабелей (АТ24-15К...30К)



#### C

# Обзорная схема подключения силовых кабелей (АТ24-37К...55К)



## Технические данные

технические оанные	
Напряжение питания	3x380 B (-15 %+10 %)
Частота питания	50 Гц (-15 %+10 %)
Фильтр ЭМС	внешний
Дроссель ЗПТ	встроенный
Вариант пульта	Графический дисплей, 160Х160 точек, диагональ 3"
Частота на выходе	0400 Гц
Дискретность изменения часто- ты задания, Гц	0,1
Коэффициент мощности	> 0,93
кпд	96 97 %
Пусковой ток	не выше расчетного входного тока
Ограничение тока	в двигательном и генераторном режимах
Законы управления	•линейная зависимость U/f •квадратичная зависимость U/f •программируемая зависимость U/f
Время разгона/торможения, с	0 4000
Допустимая длина кабеля до ЭД	макс. 30 м (экран.)/макс. 50 м (неэкран)
Торможение	•торможение постоянным током •комбинированное торможение
Тормозной резистор	внешний
Частота ШИМ/ Базовая частота ШИМ	2 — 10 кГц
Диапазон частот для различных двигателей	0 — 400 Гц
Диапазон скорости	1:1000 в замкнутой системе с импульсным датчиком скорости 1:100 в разомкнутой системе
Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления без датчика скорости	не более 5 % при номинальной нагрузке на валу двига- теля и номинальной скорости двигателя
Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления с датчиком скорости	не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двига- теля и номинальной скорости двигателя
Точность крутящего момента	+/- 5% в замкнутой системе; +/- 10% в разомкнутой системе
Характеристики перегрузки	120 % от номинального значения в течение 120 с, время усреднения —10 мин
Асинхронный профиль управления двигателем	<ul> <li>векторное управление в замкнутой системе с обратной связью по скорости</li> <li>векторное управление в разомкнутой системе без обратной связи по скорости</li> <li>управление соотношением напряжение/частота U/F (скалярное управление)</li> </ul>
Регулировка цикла	ПИД-регулятор
Компенсация скольжения	реализовано
Локальная сигнализация	работа, готовность, авария— зеленый, желтый и красный светодиоды соответственно
Питание	10 B DC, +/- 2 % ток не более 30 мА, 24 B, 60 мА

# Линия С

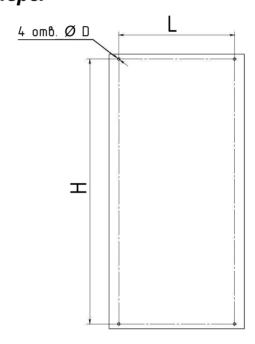
Tanan C			
Изоляция	• изолированы цепи управления • изолированы пользовательские цепи		
Количество аналоговых входов	2		
Тип аналогового входа	программируемые 420 мА, 05 мА, 010 В		
Период дискретизации	4 мс		
Количество аналоговых выходов	1		
Тип аналогового выхода	программируемый 420 мА, 05 мА, 010 В		
Количество дискретных выходов	4 релейных выхода		
Тип дискретного выхода	2 выхода переключающего типа 2 выхода нормально разомкнутого типа		
Дискретные входы с выбором логики (PNP или NPN)	6		
Количество дискретных входов	8		
Тип дискретного входа	• 24 В, входное сопротивление: около 4 кОм • РТС датчик, переключение при сопротивлении 3 кОм/1,8кОм • аварийный стоп		
Ускорение и замедление	S-образные темпы разгона/торможения, линейная настраиваемая		
Тип защиты	• силовой ключ (U,V,W,T) • МТЗ аппарат (U,V,W) / МТЗ программ (U,V,W) • температура ключей • Ud max/ Ud min • обрыв одной или нескольких фаз • перегрев тормозного резистора • перегруз двиг. /перегрев двиг.		
Электрическая прочность	для силовых цепей, а также вспомогательных цепей имеющих электрическую связь с силовой цепью — 2500		
Сопротивление изоляции	> 1 MOM		
Коммуникационный порт протокола	Modbus		
Физический интерфейс	2- проводной RS-485 для Modbus		
Передача кадров	RTU для Modbus		
Скорость передачи данных	•115200 bps •1200 — 250000 bps •до 1 bps		
Формат данных	8 бит 1 стоп бит, четности нет		
Количество адресов	1 255 адресов для Modbus		
Метод доступа	slave		
Варианты управления	модуль Bluetooth или модуль Wi-Fi		
Электромагнитная совместимость	• EN 55011 класс А, группа 2, МЭК/EN 61800-3, категория С • С доп. ЭМС фильтром, EN 55011 класс В, группа 1, МЭІ EN 61800-3, категория С1		
Относительная влажность	80 % при температуре +20 °C (без конденсации)		
Блок расширения	блок расширения количества входов/выходов «EXT1»		
Стандарты	FOCT 24607-88, FOCT 13109-97, FOCT 15150-69, FOCT14254-96, FOCT 17516.1-90, FOCT12.1.044-89, EN 61800-3:2004, EN 55011, EN 61000-6 3/4		

#### C

# Модельный ряд Линия С

Модель Триол АТ24	Номинальная мощность двигателя, кВт	Номинальный ток силовой цепи, А	Полная выходная мощность ПЧ, кВА
AT24-5K5-380-C****	5,5	11	7,5
AT24-7K5-380-C****	7,5	15	10
AT24-11K-380-C****	11,0	22	15
AT24-15K-380-C****	15,0	30	18
AT24-18K-380-C****	18,0	36	22
AT24-22K-380-C****	22,0	45	28
AT24-30K-380-C****	30,0	60	38
AT24-37K-380-C****	37,0	75	45
AT24-45K-380-C****	45,0	90	56
AT24-55K-380-C****	55,0	110	72

# Установочные размеры



Модель Триол АТ24	L, MM	Н, мм	D, мм
AT24-5K5-380-C****			
AT24-7K5-380-C****	190	283	
AT24-11K-380-C****			
AT24-15K-380-C****			
AT24-18K-380-C****			6
AT24-22K-380-C****	254	344	6
AT24-30K-380-C****			
AT24-37K-380-C****			
AT24-45K-380-C****	291	E2E	
AT24-55K-380-C****	291	535	

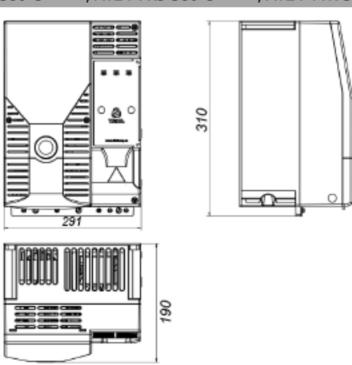
#### C

# Линия С

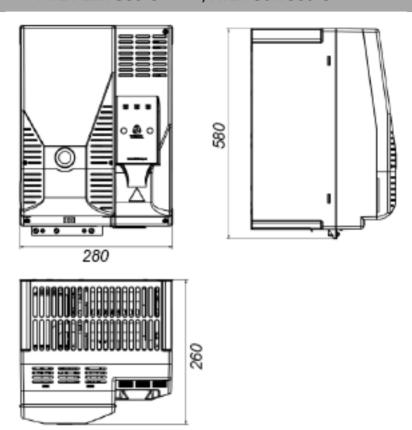
# Габаритные размеры

Модель Триол АТ24	Ширина, мм	Высота, мм	Глубина, мм	Масса привода, кг
AT24-5K5-380-C****				
AT24-7K5-380-C****	220	310	190	14
AT24-11K-380-C****				
AT24-15K-380-C****				
AT24-18K-380-C****				
AT24-22K-380-C****	280	380	260	32
AT24-30K-380-C****				
AT24-37K-380-C****				
AT24-45K-380-C****	220	F.40	200	47
AT24-55K-380-C****	330	540	290	47

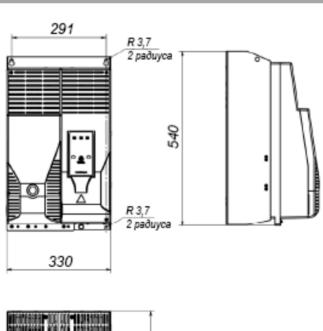
### Габаритный чертеж AT24-5K5-380-C\*\*\*\*\*, AT24-7K5-380-C\*\*\*\*\*, AT24-11K-380-C\*\*\*\*\*

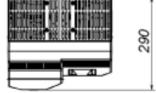


### Габаритный чертеж AT24-15K-380-C\*\*\*\*\*, AT24-18K-380-C\*\*\*\*\*, AT24-22K-380-C\*\*\*\*\*, AT24-30K-380-C\*\*\*\*\*



Габаритный чертеж AT24-37K-380-C\*\*\*\*\*, AT24-45K-380-C\*\*\*\*\*, AT24-55K-380-C\*\*\*\*\*.





## Линия Е



### Область применения

Линия Е электроприводов Триол АТ24 разработана с учетом многочисленных особенностей эксплуатации для управления насосами и вентиляторами. Применение такого привода обеспечивает снижение потребляемой мощности и плавную работу оборудования. Такой многофункциональный и надежный вариант позволит не только решить текущие задачи, но и увеличить срок службы оборудования.

### Основные функции

- пуск, останов и регулирование частоты вращения двигателя насосов;
- разгон и торможение с заданными темпами;
- реверс;
- ускорение, замедление, остановка;
- защита двигателя от токов короткого замыкания, перегрузки;
- управление насосов от внешних двух- и трехпроводных датчиков;
- сохранение конфигурации управления двигателем;
- динамическое торможение двигателя;
- управление одновременно пятью двигателями насосов (макрос «Каскадный контроллер»);
- автоматическое управление технологическими процессами по принципу замкнутой системы при помощи встроенного ПИД-регулятора;
- автоматический повторный запуск АД после сбоев питающей сети, а также настраиваемых пользователем специальных аварий электропривода;
- работа АД по заданному пользователем графику в автоматическом и ручном режиме работы.

#### Защитные параметры

- прекращение работы при перегорании предохранителя;
- аварийное выключение электропривода:
  - ◊при превышении критической температуры;
  - ◊при повышении напряжения в звене постоянного тока;
  - ◊при понижении напряжения в звене постоянного тока;
  - ◊при коротком замыкании на выходе;
  - ◊по сигналу (авария «Силовой ключ»);
  - ◊при превышении тока на выходе выше заданного значения;
- блокировка реверса АД;
- запрет длительной работы ПЧ на резонансных частотах для исключения повреждения исполнительных механизмов;
- запрет пуска в течение заданного времени после останова выбегом, после аварии для защиты от пуска на вращающийся двигатель;
- блокировка пуска после аварийного выключения.

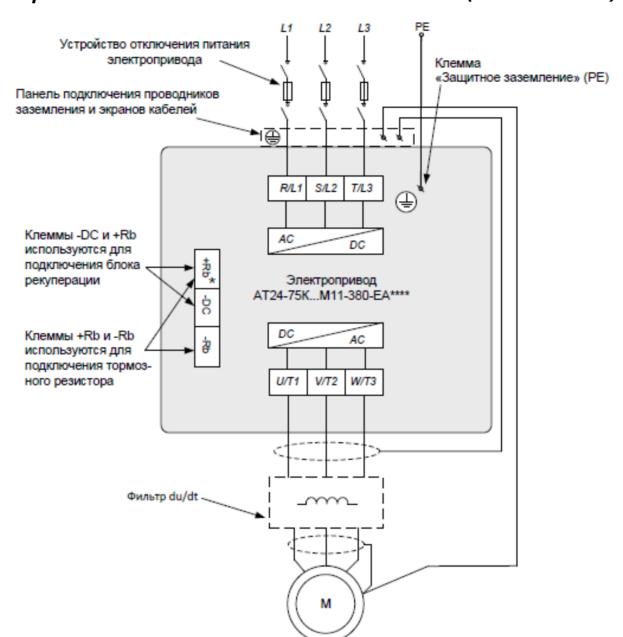
#### Механические параметры

- металлический корпус, исполнение IP20;
- охлаждение активное (вентиляторы, направление потока воздуха снизу вверх);
- рабочая температура -20°С ... + 40°С;
- простое подключение входных и выходных кабелей;
- удобный съемный пульт с графическим дисплеем;
- допускается установка в небольших шкафах или в ограниченном пространстве;
- устойчивость к длительным синусоидальным вибрационным воздействиям 0,5G в трех плоскостях.

E

#### E

# Обзорная схема подключения силовых кабелей (АТ24-75К..М11)



#### Ε

## Технические данные

технические оинные		
Напряжение питания	3x380 B (-15 %+10 %)	
Частота питания	50 Гц (-15 %+10 %)	
Фильтр ЭМС	внешний	
Дроссель ЗПТ	встроенный	
Вариант пульта	Графический дисплей, 160Х160 точек, диагональ 3"	
Частота на выходе	0400 Гц	
Дискретность изменения часто- ты задания, Гц	0,1	
Коэффициент мощности	> 0,93	
кпд	96 97 %	
Пусковой ток	не выше расчетного входного тока	
Ограничение тока	в двигательном и генераторном режимах	
Законы управления	• линейная зависимость U/f • квадратичная зависимость U/f • программируемая зависимость U/f	
Время разгона/торможения, с	0 4000	
Допустимая длина кабеля до двигателя	макс. 30 м (экран.)/макс. 50 м (неэкран)	
Торможение	•торможение постоянным током •комбинированное торможение	
Тормозной резистор	внешний	
Частота ШИМ/ Базовая частота ШИМ	2 — 10 кГц	
Диапазон частот для различных двигателей	0 — 400 Гц	
Диапазон скорости	1:1000 в замкнутой системе с импульсным датчиком скорости 1:100 в разомкнутой системе	
Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления без датчика скорости	не более 5 % при номинальной нагрузке на валу двига- теля и номинальной скорости двигателя	
Статическая погрешность поддержания заданной скорости в режиме векторного управления с датчиком скорости	не более 2 % при номинальной нагрузке на валу двига- теля и номинальной скорости двигателя	
Точность крутящего момента	+/- 5% в замкнутой системе +/- 10% в разомкнутой системе	
Характеристики перегрузки	120 % от номинального значения в течение 120 с, время усреднения —10 мин	
Асинхронный профиль управления двигателем	<ul> <li>векторное управление в замкнутой системе с обратной связью по скорости</li> <li>векторное управление в разомкнутой системе без обратной связи по скорости</li> <li>управление соотношением напряжение/частота U/F (скалярное управление)</li> </ul>	
Регулировка цикла	ПИД-регулятор	
Компенсация скольжения	реализовано	

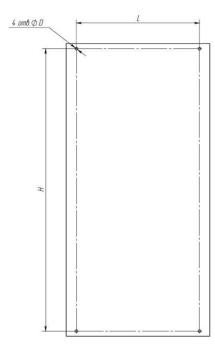
# Линия Е

Локальная сигнализация	работа, готовность, авария— зеленый, желтый и крас ный светодиоды соответственно		
Изоляция	• изолированы цепи управления • изолированы пользовательские цепи		
Питание	10 B DC, +/- 2 % ток не более 30 мА, 24 B, 60 мА		
Количество аналоговых входов	2		
Тип аналогового входа	программируемые 420 мА, 05 мА, 010 В		
Период дискретизации	4 мс		
Количество аналоговых выходов	1		
Тип аналогового выхода	программируемый 420 мА, 05 мА, 010 В		
Количество дискретных выходов	4 релейных выхода		
Тип дискретного выхода	2 выхода переключающего типа 2 выхода нормально разомкнутого типа		
Дискретные входы с выбором логики (PNP или NPN)	6		
Количество дискретных входов	8		
Тип дискретного входа	24 В, входное сопротивление: около 4 кОм РТС датчик, переключение при сопротивлении 3 кОм/1,8кОм аварийный стоп		
Ускорение и замедление	S-образные темпы разгона/торможения, линейная н страиваемая		
Тип защиты	• силовой ключ (U,V,W,T) • МТЗ аппарат (U,V,W) / МТЗ программ (U,V,W) • температура ключей • Ud max/ Ud min • обрыв одной или нескольких фаз • перегрев тормозного резистора • перегруз двиг. /перегрев двиг.		
Электрическая прочность	для силовых цепей, а также вспомогательных цепей, имеющих электрическую связь с силовой цепью — 2500 В		
Сопротивление изоляции	> 1 MOM		
Коммуникационный порт про- токола	Modbus		
Физический интерфейс	2- проводной RS-485 для Modbus		
Передача кадров	RTU для Modbus		
Скорость передачи данных	•115200 bps •1200 — 250000 bps •до 1 bps		
Формат данных	8 бит 1 стоп бит, четности нет		
Количество адресов	1 255 адресов для Modbus		
Метод доступа	slave		
Варианты управления	модуль Bluetooth или модуль Wi-Fi		
Электромагнитная совместимость	EN 55011 класс А, группа 2, МЭК/EN 61800-3, категория С3 С доп. ЭМС фильтром, EN 55011 класс В, группа 1, МЭК/EN 61800-3, категория С1		

## Технические данные

Относительная влажность	80 % при температуре +20 °С (без конденсации)
Блок расширения	блок расширения количества входов/выходов «EXT1»
Стандарты	FOCT 24607-88, FOCT 13109-97, FOCT 15150-69, FOCT14254-96, FOCT 17516.1-90, FOCT12.1.044-89, EN 61800-3:2004, EN 55011, EN 61000-6 3/4

# Установочные размеры



Модель Триол АТ24	L, MM	Н, мм	D, мм
AT24-75K-380-E****			
AT24-90K-380-E****	232	718	9
AT24-M11-380-E****			

# Габаритные размеры

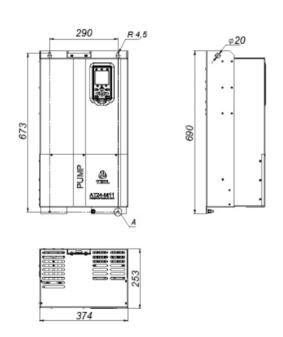
Модель Триол АТ24	Ширина, мм	Высота, мм	Глубина, мм	Масса привода, кг
AT24-75K-380-E****				57
AT24-90K-380-E****	394	740	260	58
AT24-M11-380-E****				56

# Линия Е

## Модельный ряд Линия Е

Модель Триол АТ24	Номинальная мощность двигателя, кВт	Номинальный ток силовой цепи, А	Полная выходная мощность ПЧ, кВА
AT24-75K-380-E****	75	150	100
AT24-90K-380-E****	90	180	175
AT24-M11-380-E****	110	220	14

### Габаритный чертеж AT24-75-380-E\*\*\*\*\*, AT24-90K-380-E\*\*\*\*, AT24-M11-380-E\*\*\*\*



# Линия Н



### Область применения

Электропривод АТ24 Линии Н является универсальной многофункциональной системой, которая обеспечивает управление асинхронными электродвигателями насосов различного назначения. Данная линия может использоваться для решения многочисленных задач, требующих применения оборудования в тяжелых условиях с максимальной защитой.

## Основные функции

- пуск, останов и регулирование частоты вращения двигателя насосов;
- разгон и торможение с заданными темпами;
- реверс;
- ускорение, замедление, остановка;
- защита двигателя от токов короткого замыкания, перегрузки;
- управление насосов от внешних 2- и 3- проводных датчиков;
- сохранение конфигурации управления двигателем;
- динамическое торможение двигателя;
- управление одновременно пятью двигателями насосов (макрос «Каскадный контроллер»);
- автоматическое управление технологическими процессами по принципу замкнутой системы при помощи встроенного ПИД-регулятора;
- автоматический повторный запуск АД после сбоев питающей сети, а также настраиваемых пользователем специальных аварий электропривода;
- работа АД по заданному пользователем графику в автоматическом или ручном режиме работы.

#### Защитные параметры

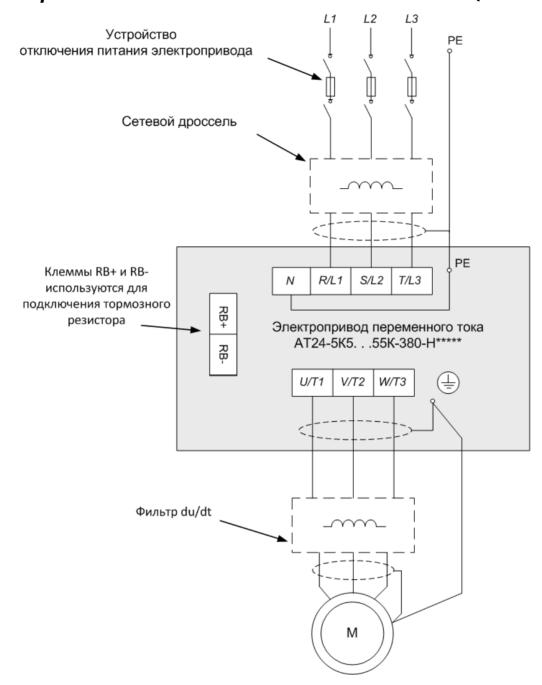
- прекращение работы при перегорании предохранителя;
- аварийное выключение электропривода:
  - ◊при превышении критической температуры;
  - ◊при повышении напряжения в звене постоянного тока;
  - ◊ при понижении напряжения в звене постоянного тока;
  - ◊при коротком замыкании на выходе;
  - ◊ по сигналу (авария «Силовой ключ»);
  - ◊при превышении тока на выходе выше заданного значения;
- блокировка реверса АД;
- запрет длительной работы ПЧ на резонансных частотах для исключения повреждения исполнительных механизмов;
- запрет пуска в течение заданного времени после останова выбегом, после аварии для защиты от пуска на вращающийся двигатель;
- блокировка пуска после аварийного выключения.

#### Механические параметры

- металлический корпус, исполнение IP54;
- охлаждение активное (вентиляторы, направление потока воздуха снизу вверх);
- рабочая температура -20°С ... + 40°С;
- простое подключение входных и выходных кабелей;
- удобный съемный пульт с графическим дисплеем;
- допускается установка в небольших шкафах или в ограниченном пространстве;
- устойчивость к длительным синусоидальным вибрационным воздействиям 0,5G в трех плоскостях.

# Линия Н

# Обзорная схема подключения силовых кабелей (АТ24-5К5...55К)



### Технические данные

	технические оанные	
	Напряжение питания	3x380 B (-15 %+10 %)
	Частота питания	50 Гц (-15 %+10 %)
	Фильтр ЭМС	внешний
	Дроссель ЗПТ	встроенный
	Вариант пульта	Графический дисплей, 160X160 точек, диагональ 3"
	Частота на выходе	0400 Гц
	Дискретность изменения частоты задания, Гц	0,1
	Коэффициент мощности	> 0,93
	КПД	96 97 %
	Пусковой ток	не выше расчетного входного тока
	Ограничение тока	в двигательном и генераторном режимах
	Законы управления	• линейная зависимость U/f • квадратичная зависимость U/f • программируемая зависимость U/f
	Время разгона/торможения, с	0 4000
	Допустимая длина кабеля до двигателя	макс. 30 м (экран.)/макс. 50 м (неэкран)
	Торможение	•торможение постоянным током •комбинированное торможение
	Тормозной резистор	внешний
	Частота ШИМ/ Базовая частота ШИМ	2 — 10 κΓц
	Диапазон частот для различных двигателей	0 — 400 Гц
H/380 B	Диапазон скорости	1:1000 в замкнутой системе с импульсным датчиком скорости 1:100 в разомкнутой системе
	Точность поддержания скорости (статическая)	+/- 0,01% номинальной скорости в замкнутой системе +/- 10% номинальной скорости в разомкнутой системе
	Точность крутящего момента	+/- 5% в замкнутой системе +/- 10% в разомкнутой системе
	Характеристики перегрузки	120 % от номинального значения в течение 120 с, время усреднения —10 мин
	Асинхронный профиль управле- ния двигателем	<ul> <li>векторное управление в замкнутой системе с обратной связью по скорости</li> <li>векторное управление в разомкнутой системе без обратной связи по скорости</li> <li>управление соотношением напряжение/частота U/F (скалярное управление)</li> </ul>
	Регулировка цикла	ПИД-регулятор
	Компенсация скольжения	реализовано
	Локальная сигнализация	работа, готовность, авария— зеленый, желтый и красный светодиоды соответственно
	Изоляция	• изолированы цепи управления • изолированы пользовательские цепи
	Питание	10 В DC, +/- 2 % ток не более 30 мА, 24 В, 60 мА

# Линия Н

Количество аналоговых входов	2			
Тип аналогового входа	программируемые 420 мА, 05 мА, 010 В			
Период дискретизации	4 MC			
Количество аналоговых выходов	1			
Тип аналогового выхода	программируемый 420 мА, 05 мА, 010 В			
Количество дискретных выходов	+ · · · · · · · ·			
Тип дискретного выхода	2 выхода переключающего типа 2 выхода нормально разомкнутого типа			
Дискретные входы с выбором логики (PNP или NPN)				
Количество дискретных входов	8			
Тип дискретного входа	• 24 В, входное сопротивление: около 4 кОм • РТС датчик, переключение при сопротивлении 3 кОм/1,8кОм • аварийный стоп			
Ускорение и замедление	S-образные темпы разгона/торможения, линейная настраиваемая			
Тип защиты	• силовой ключ (U,V,W,T) • МТЗ аппарат (U,V,W) / МТЗ программ (U,V,W) • температура ключей • Ud max/ Ud min • обрыв одной или нескольких фаз • перегрев тормозного резистора • перегруз двиг. /перегрев двиг.			
Электрическая прочность	для силовых цепей, а также вспомогательных цепей, имеющих электрическую связь с силовой цепью — 2500 В			
Сопротивление изоляции	> 1 MOM			
Коммуникационный порт протокола	Modbus			
Физический интерфейс	2- проводной RS-485 для Modbus			
Передача кадров	RTU для Modbus			
Скорость передачи данных	•115200 bps •1200 — 250000 bps •до 1 bps			
Формат данных	8 бит 1 стоп бит, четности нет			
Количество адресов	1 255 адресов для Modbus			
Метод доступа	slave			
Варианты управления	модуль Bluetooth или модуль Wi-Fi			
Электромагнитная совместимость	• EN 55011 класс А, группа 2, МЭК/EN 61800-3, категория С3 • С доп. ЭМС фильтром, EN 55011 класс В, группа 1, МЭК/ EN 61800-3, категория С1			
Относительная влажность	80 % при температуре +20 °C (без конденсации)			
Блок расширения	блок расширения количества входов/выходов «EXT1»			
Стандарты	ГОСТ 24607-88, ГОСТ 13109-97, ГОСТ 15150-69, ГОСТ14254-96, ГОСТ 17516.1-90, ГОСТ12.1.044-89, EN 61800-3:2004, EN 55011, EN 61000-6 3/4			

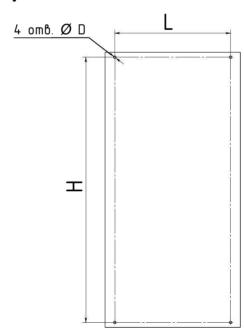
H.5

Модельный ряд Линия Н

Модель Триол АТ24	Номинальная мощность двигателя, кВт	Номинальный ток силовой цепи, А	Полная выходная мощность ПЧ, кВА
AT24-5K5-380-H****	5,5	11	7,5
AT24-7K5-380-H****	7,5	15	10
AT24-11K-380-H****	11,0	22	15
AT24-15K-380-H****	15,0	30	18
AT24-18K-380-H****	18,0	36	22
AT24-22K-380-H****	22,0	45	28
AT24-30K-380-H****	30,0	60	38
AT24-37K-380-H****	37,0	75	45
AT24-45K-380-H****	45,0	90	56
AT24-55K-380-H****	55,0	110	72
AT24-75K-380-H****	75,0	150	100
AT24-90K-380-H****	90,0	180	175
AT24-M11-380-H****	110,0	220	145
AT24-M13-380-H****	130,0	260	175
AT24-M16-380-H****	160,0	320	210
AT24-M20-380-H****	200,0	400	260
AT24-M25-380-H****	250,0	500	330
AT24-M32-380-H****	315,0	640	400

# Установочные размеры





# Линия Н

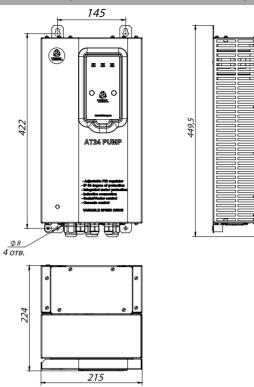
Модель Триол АТ24	L, мм	Н, мм	D, мм
AT24-5K5-380-H****			
AT24-7K5-380-H****	145	422	
AT24-11K-380-H****			
AT24-15K-380-H****			
AT24-18K-380-H****			
AT24-22K-380-H****	183	520	
AT24-30K-380-H****			8
AT24-37K-380-H****			
AT24-45K-380-H****	183	596	
AT24-55K-380-H****	105	290	
AT24-75K-380-H****			
AT24-90K-380-H****	360	825	
AT24-M11-380-H****			
AT24-M13-380-H****			
AT24-M16-380-H****	550	1420	
AT24-M20-380-H****			13
AT24-M25-380-H****	550	1490	
AT24-M32-380-H****	000	1430	

# Габаритные размеры

Модель Триол АТ24	Ширина, мм	Высота, мм	Глубина, мм	Масса привода, кг
AT24-5K5-380-H****				
AT24-7K5-380-H****	215	449,5	224	12,4
AT24-11K-380-H****				
AT24-15K-380-H****				
AT24-18K-380-H****				18
AT24-22K-380-H****	284 557 280			
AT24-30K-380-H****				20
AT24-37K-380-H****				29
AT24-45K-380-H****	268,5	610 F	201 5	47
AT24-55K-380-H****		619,5	301,5	47
AT24-75K-380-H****				72
AT24-90K-380-H****	420	855	334	75
AT24-M11-380-H****				/5
AT24-M13-380-H****	670	40061		143
AT24-M16-380-H****		1906 <sup>1</sup> 1450 <sup>2</sup>	480	144
AT24-M20-380-H****		1450		150
AT24-M25-380-H****	775	1980 ¹	405	164
AT24-M32-380-H****	775	1520 <sup>2</sup>	485	170

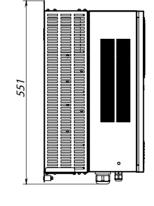
 $<sup>^{1}</sup>$  – высота с учетом подставки SAT24  $^{2}$  – высота без подставки SAT24

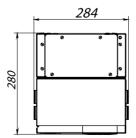
### Габаритный чертеж AT24-5K5-380-H\*\*\*\*\*, AT24-7K5-380-H\*\*\*\*\*, AT24-11K-380-H\*\*\*\*\*



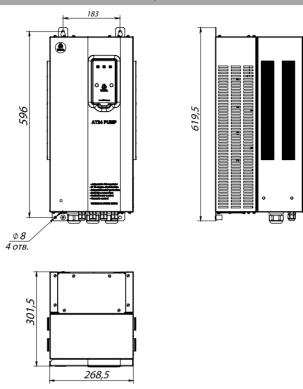
### Габаритный чертеж AT24-15K-380-H\*\*\*\*\* — AT24-37K-380-H\*\*\*\*\*



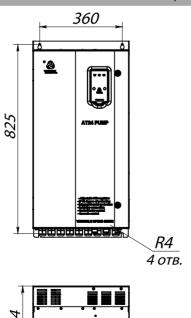


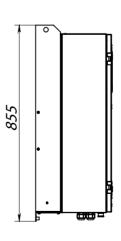


Габаритный чертеж AT24-45K-380-H\*\*\*\*\*, AT24-55K-380-H\*\*\*\*\*

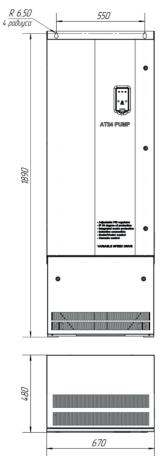


Габаритный чертеж AT24-75K-380-H\*\*\*\*\*, AT24-M11-380-H\*\*\*\*





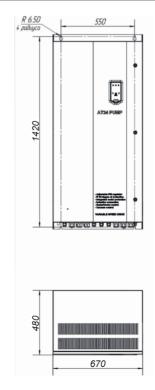
#### Габаритный чертеж 1 AT24-M13-380-H\*\*\*\*, AT24-M16-380-H\*\*\*\*, AT24-M20-380-H\*\*\*\* с подставкой SAT24-M20-HXXXXX





H/380 B

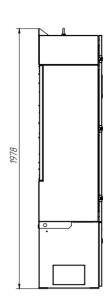
### Габаритный чертеж <sup>2</sup> AT24-M13-380-H\*\*\*\*\*, AT24-M16-380-H\*\*\*\*\*, AT24-M20-380-H\*\*\*\*\* без подставки

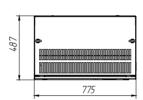




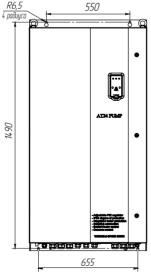
### Габаритный чертеж <sup>1</sup> AT24-M25-380-H\*\*\*\*\*, AT24-M32-380-H\*\*\*\* с подставкой SAT24-M20-HXXXXX

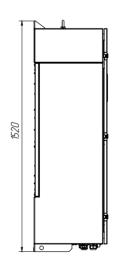


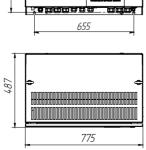




### Габаритный чертеж <sup>2</sup> AT24-M25-380-H\*\*\*\*\*, AT24-M32-380-H\*\*\*\* без подставки







# Обзор эксплуатационной документации

Сопроводительная эксплуатационная документация включает в себя:

- Руководство по проектированию содержит расширенные сведения, необходимые для монтажа и эксплуатации электропривода;
- Руководство по эксплуатации содержит информацию об установке, вводе в эксплуатацию, обслуживании, технических параметрах электроприводов серии Триол AT24;
- Руководство по программированию, в котором приводится описание функций, параметров электропривода, использование пульта, а также подробно рассмотрены вопросы программирования и оперативного управления;
- Руководство по дополнительным блокам детально представлены технические характеристики дополнительных блоков, схемы их подключений и инструкции по монтажу и настройке;
- Руководство по быстрому вводу в эксплуатацию, которое содержит основную информацию, необходимую для механического монтажа и быстрой настройки параметров электропривода.

ЭЛ

# Дополнительное оборудование

Данный раздел содержит информацию о дополнительных блоках электроприводов серии Триол AT24 производства Корпорации Триол:

- блок подключения инкрементальных энкодеров Triol ENCO2;
- блок подключения абсолютных энкодеров Triol ENCO3.

Блок Triol ENCO2 предназначен для подключения инкрементальных преобразователей угловых перемещений (энкодеров) к электроприводам переменного тока серии Триол AT24 всех линий.

Сменный блок Triol ENCO2 также может применяться для повышения безопасности эксплуатации механизмов путем контроля:

- превышения заданной скорости;
- вращения в обратном направлении.

Блок Triol ENCO2 обеспечивает:

- устойчивость к помехам за счёт встроенного гальванически развязанного источника питания энкодера 5 В 200 мА;
- поддержку работы с различными типами выходных сигналов энкодеров (открытый коллектор, открытый эмиттер, стандартный TTL и HTL, дифференциальная пара);
- возможность работы с различными уровнями выходных сигналов энкодеров.

Блок Triol ENCO3 предназначен для подключения абсолютных преобразователей угловых перемещений (энкодеров) к электроприводам переменного тока серии Триол AT24 всех линий, кроме линии насосного направления (не используется векторное управление АД).

Блок Triol ENCO3 обеспечивает:

- устойчивость к помехам за счёт встроенного гальванически развязанного источника питания энкодера 5 В 200 мА;
- поддержку работы с абсолютными энкодерами по протоколу EnDat v2.0 и EnDat v2.1;
- согласование протяженной линии интерфейса за счет встроенных резисторов номиналом 120 Ом.

ДО

# Сервис

Являясь ведущим разработчиком и производителем электротехнического оборудования, Корпорация Триол уделяет значительное внимание сервисной поддержке предлагаемой продукции. Для предоставления нашим Партнерам и Заказчикам качественного обслуживания оборудования мы организовали девять сервисных центров в России и Украине.

Сервисная поддержка Корпорации Триол предполагает предоставление следующих услуг:

- Гарантийный ремонт и замена запасных частей;
- Послегарантийный ремонт и замена запасных частей;
- Диагностика и выявление причин неполадок;
- Поддержка специалиста в телефонном и онлайн режимах;
- Выезд специалиста к Заказчику;
- Превентивное обслуживание;
- Обучение персонала и т.д.

Наличие склада запасных частей и разветвленная сеть собственных сервисных центров позволяет нам мгновенно реагировать на сервисные запросы, а нашим Партнерам и Заказчикам чувствовать себя уверенными в завтрашнем дне.

Сервис