**ООО «Р-Сенсор»**

**109316 г. Москва, Волгоградский пр-т, 32, корп. 8**

**тел/факс (499) 650-76-41 E-mail:** **info@rossensor.ru** **Интернет:** [**http://www.rossensor.ru**](http://www.rossensor.ru)

Ответственный специалист ООО «Р-Сенсор»

Савченко Андрей Викторович

sav@rossensor.ru моб. (926) 812-12-33

Телефон: (499) 650-76-41

 **ОПРОСНЫЙ ЛИСТ**

 **на преобразователь частоты**

|  |
| --- |
| **Дата заполнения:** |
| **Сведения о заказчике:** |
| Наименование предприятия: |  |
| Юридический адрес: |  |
| Сфера деятельности: |  |
| Веб-сайт, e-mail: |  |
| **Контактная информация:** |
| Должность: |  |
| ФИО: |  |
| Тел /Факс: |  |

|  |
| --- |
| **Характеристики питающей сети:** |
|  **🞎** ~3ф, 380 В, 50 Гц **🞎** ~1ф, 220 В, 50 Гц Другое: |
|  **🞎** Кабельная линия **🞎** Воздушная линия **🞎** Троллейная линия |
| **Мощность питающего трансформатора \_**\_\_\_\_\_ **кВА** (для преобразователей> 93 кВт) |
| **Марка асинхронного электродвигателя:**  |
| Номинальная мощность, кВт |  | Номинальный ток, А |  | Номинальное напряжение, В |  |
| Номинальная частота, Гц  |  | Номинальная скорость, об/мин |  | Длина кабеля от ПЧ до двигателя, м |  |

|  |
| --- |
| **Требования к регулированию:** |
| Минимальная частота вращения \_\_\_\_\_\_ об/мин | Максимальная частота вращения \_\_\_\_\_\_\_ об/мин | Необходимая точность по скорости \_\_\_\_\_\_\_ % |
| **Характер нагрузки (тип механизма):** \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_Примеры: насос центробежный, насос погружной, вентилятор, конвейер, компрессор поршневой, мешалка, подъемный механизм и т.п. |
| **Необходимость быстрого торможения: 🞎** ДА **🞎** НЕТЕсли **ДА:** время торможения\_\_\_\_\_\_\_\_ с,момент инерции нагрузки \_\_\_\_\_\_\_ кгм2 |
| **Необходимость поддержания технологического параметра:****🞎** Давления **🞎** Разрежения **🞎** Расхода **🞎** Температуры Другое:  |
| **Дистанционное управление ПЧ:** | **🞎** Не требуется **🞎** от пульта ДУ **🞎** MODBUS **🞎** PROFIBUS Другое: |
| **Наличие в воздухе агрессивных сред, вызывающих коррозию плат ПЧ:** | **🞎** Повыш. влажность **🞎** Азотистые или Серные соединения **🞎** Токопроводящая пыль **🞎** Нет  |
| **Локальная панель оператора:** | **🞎** Нет | **🞎** Цифровая  | **🞎** Графическая (рус) |
| **Качество питающей сети** | **🞎** Перепады напряжения **🞎** Помехи от мощных потребителей **🞎** Наличие конденсаторных установок |
| **Размещение:** | **🞎** В промышленной зоне **🞎** В жилой или коммерческой зоне |
| В месте установки ПЧ имеются приборы, чувствительные к электромагнитным помехам (контроллеры, радиооборудование и др.) **🞎** ДА **🞎** НЕТ Если **ДА:** на расстоянии \_\_\_\_\_ м от ПЧ |
| **Характеристики окружающей среды** | Требуемая степень защиты от пыли и влаги **IP** \_\_\_\_\_\_ |
| Диапазон рабочих температурот оС до оС  | Влажность до \_\_\_\_\_\_ % |

|  |
| --- |
| **Необходимость поставки дополнительного оборудования:** **🞎** Входной фильтр (сетевой фильтр, защита ПЧ от внешних помех)**🞎** ЭМИ-фильтр (защита внешних радиоэлектронных устройств от помех ПЧ)**🞎** Синус-фильтр (защита электродвигателя от перенапряжения и для увеличения макс. длины кабеля)**🞎** Тормозной прерыватель (тормозной ключ, служит для подключения тормозного резистора)**🞎** Тормозной резистор (сокращает время торможения путем поглощения энергии, генерируемой электродвигателем)**🞎** Выносной пульт (управление ПЧ) **🞎** на удалении до 3-5 м**, 🞎** на удалении100 м (RS485)**🞎** Другие требования**:** \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ |
| **Требуется ли дополнительные опции расширения?** | **🞎** Увеличить количество цифровых Входов/Выходов | **🞎** Увеличить количество аналоговых Входов/Выходов |
| **🞎** Увеличить количество релейных выходов | **🞎** Добавить вход «Безопасного (аварийного) останова» |
| **🞎** Увеличить количество РТС терморезисторных входов | **🞎** Увеличить количество РТ100/1000 терморезисторы |
| **🞎** Плата энкодера | **🞎** Плата резольвера |
| **🞎** Контроллер позиционирования | **🞎** Контроллер синхронизации |
| **🞎** Контроллер движения | **🞎** Контроллер централ. намотчик |
| **🞎** Каскадный контроллер на | **🞎** 6 насосов | **🞎** 8 насосов |
| **🞎** Разъем подключения внешних 24В для плат управления ПЧ |
| **Технологическая задача (кратко изложить основные задачи при использовании ЧРП):** |