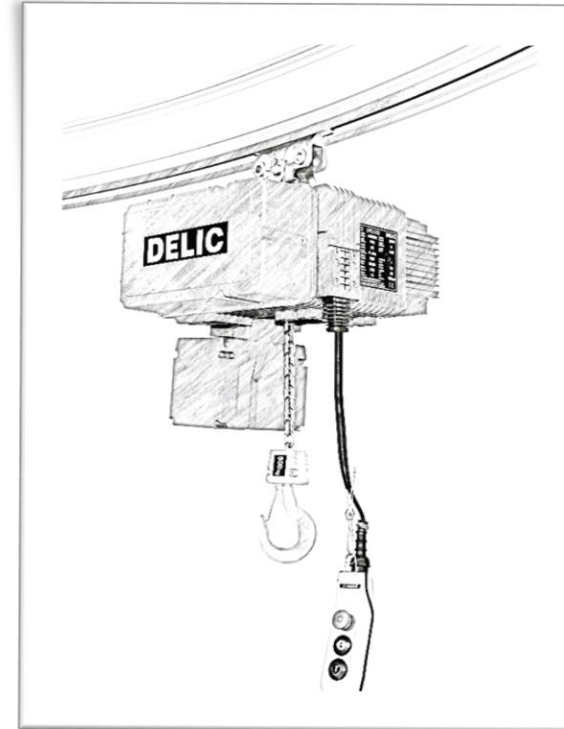


DELIC

Цепные тали серии DF



Shanghai DELICCRANES Co., Ltd.



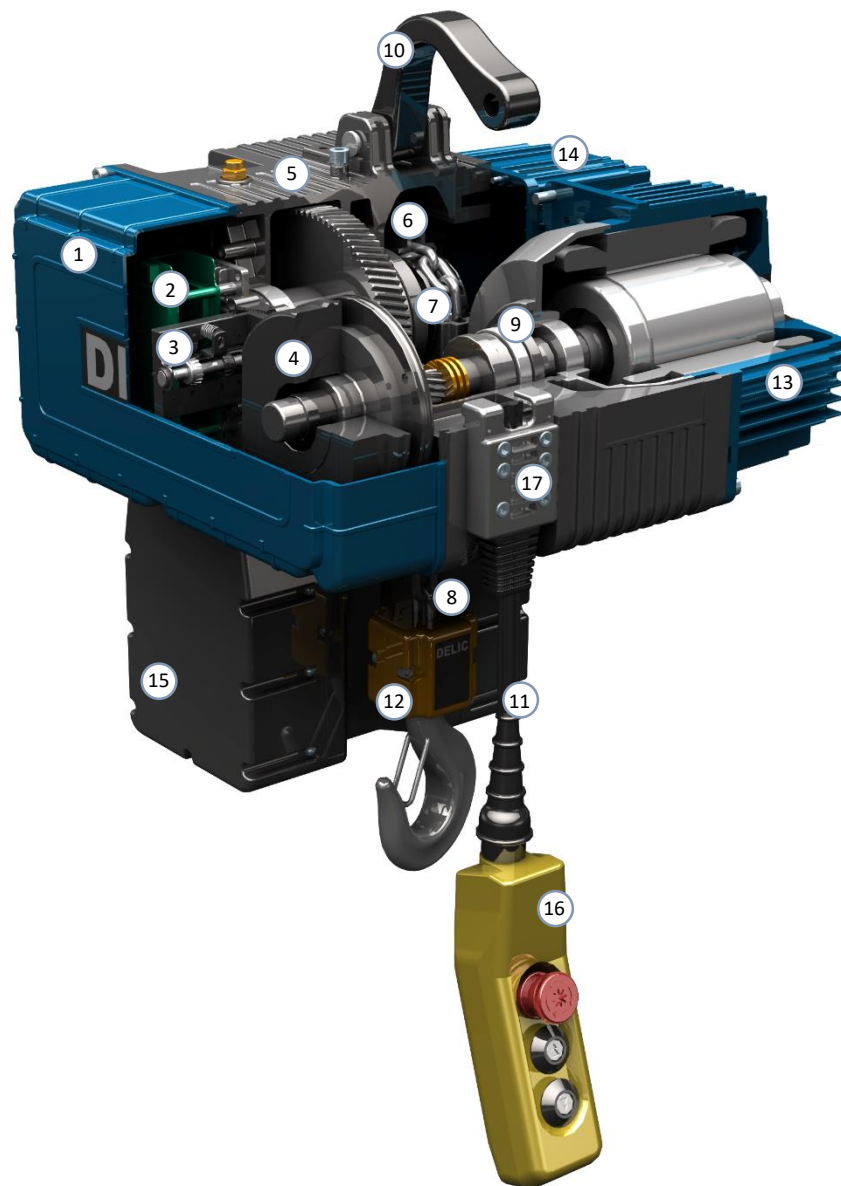
HOIST

info@myhoist.ru
www.myhoist.ru



HOIST

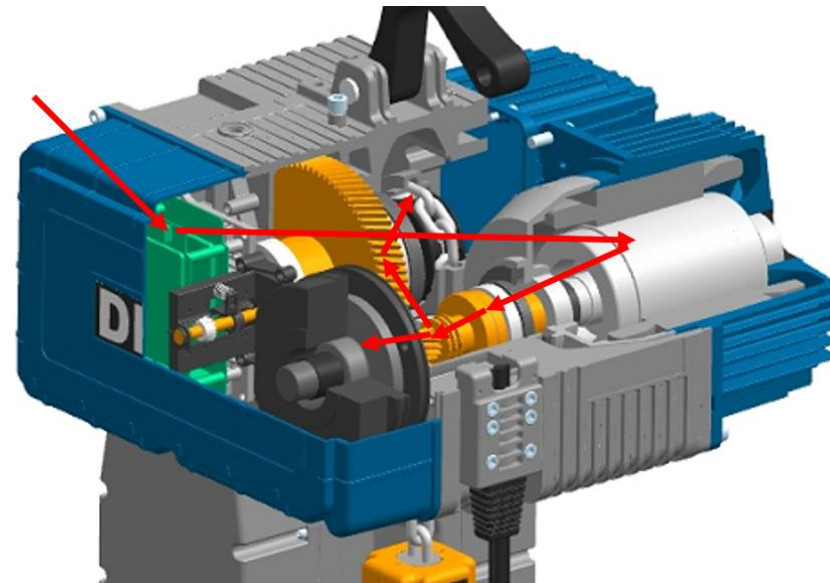
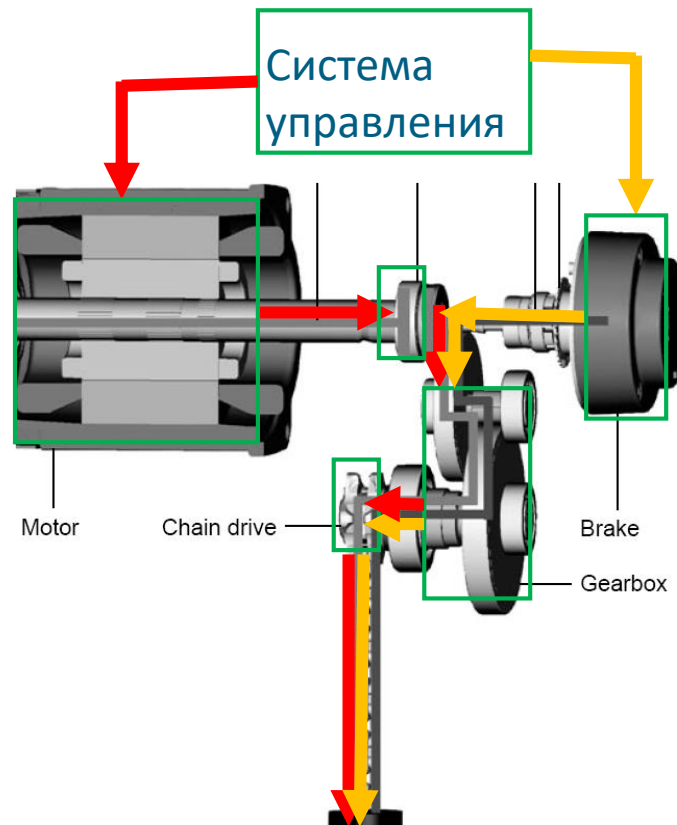
info@myhoist.ru
www.myhoist.ru



- 1 Коробка шкафа управления
- 2 Управляющее устройство (мультиконтроллер)
- 3 Концевой выключатель
- 4 Тормоз
- 5 Редуктор
- 6 Направляющая цепи
- 7 Звездочка цепи
- 8 Цепь
- 9 Фрикционная муфта
- 10 Проушина для подвешивания
- 11 Кабель управления
- 12 Крюковая подвеска и стальная пластина распределения груза
- 13 Мотор
- 14 Ящик с электрикой
- 15 Контейнер для цепи
- 16 Пульт управления
- 17 Разъем для пульта управления



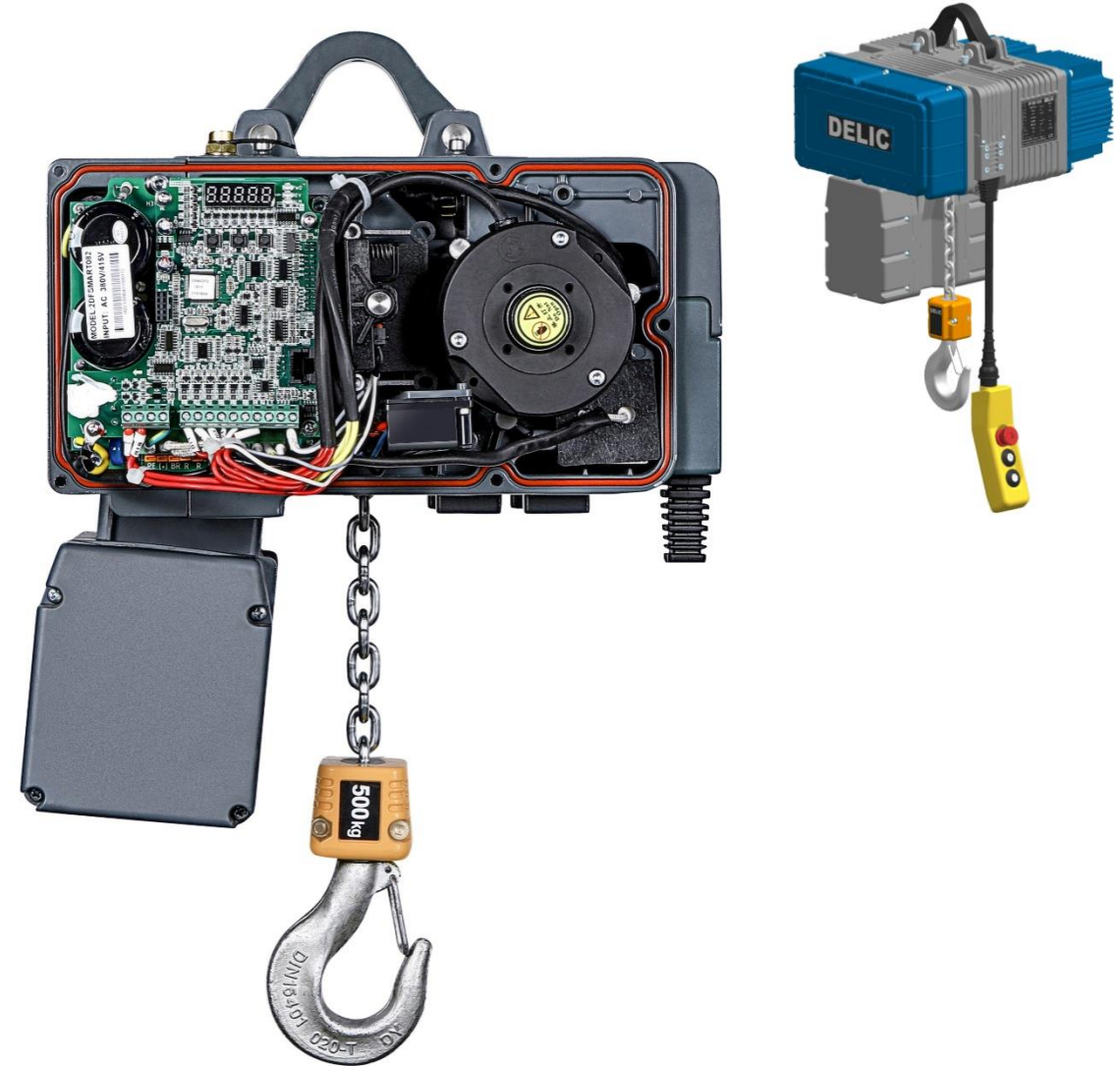
DF тали имеют идеальное кинематическую схему



HOIST

info@myhoist.ru
www.myhoist.ru

Частотное управление механизма подъема является стандартом для талей серии DF.
Скорость изменяется плавно и в этом смысле, данное решение лучше контакторного управления. При этом, множество функций может быть интегрировано в систему управления.



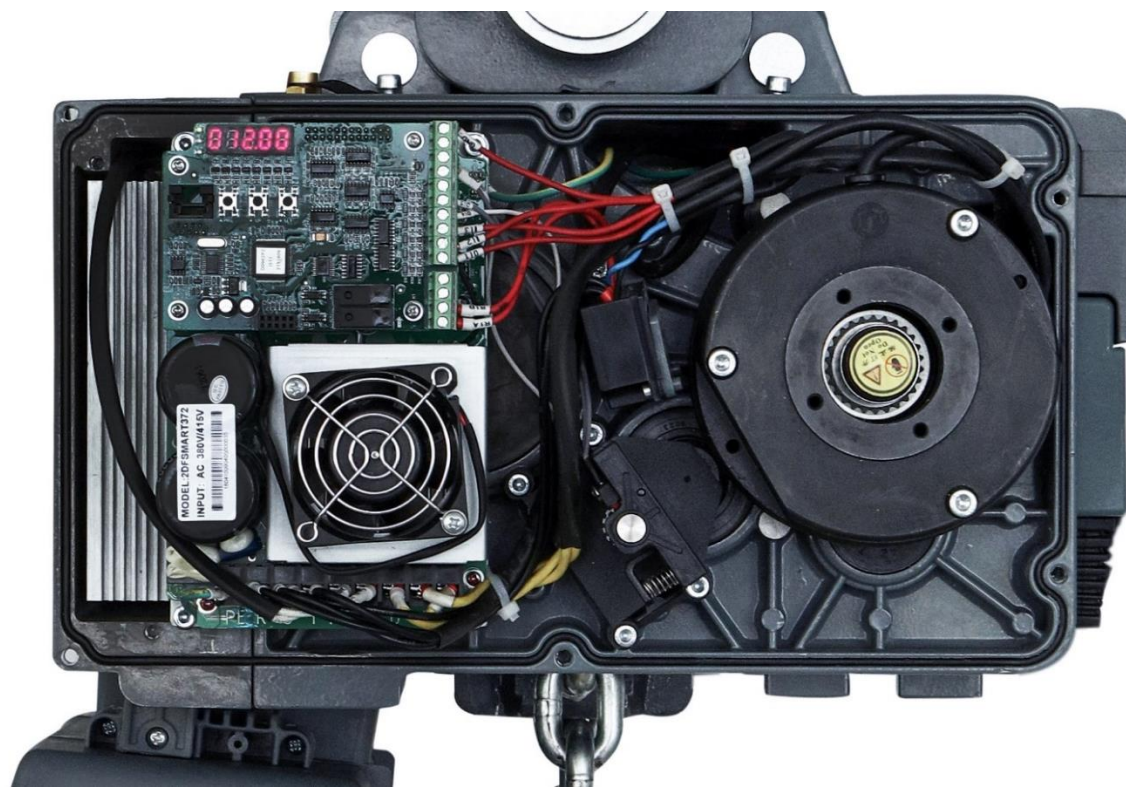
HOIST

info@myhoist.ru
www.myhoist.ru

Благодаря профессиональной системе управления инвертором мы можем установить электронный ограничитель грузоподъемности (ОГП) перед механическим

Механический ОГП начинает срабатывать при превышении груза в 1.3...1.6 раз от номинальной г/п

Тали серии DF имеют так же электронный ОГП, который выставлен на г/п 105...115% от номинальной г/п. Это стандартная функция и она позволяет защитить муфту проскальзывания на более долгий срок службы



HOIST

info@myhoist.ru
www.myhoist.ru

Система управления защищена от всех следующих событий:

- a) Защита от перегрузки г/п;**
- b) Защита от перегрузки по току ;**
- c) Защита от перегрузки по напряжению;**
- d) Защита от недостатка напряжения;**
- e) Защита от потери напряжения;**
- f) Защита от обрыва фаз;**
- g) Защита от короткого замыкания;**
- h) Защита от а-симметрии фаз;**



HOIST

info@myhoist.ru
www.myhoist.ru

В систему управления интегрирован интеллектуальный мультиконтроллер

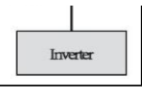


Chapter 4 Detailed Function Int

Ref. Code	FunctionDescription
U00.34	R1A/R1B Relay Function (Frequently Open)
U00.35	R2A/R2B Relay Function (Frequent Open C
	200: Brake output. 201: Reservation. 202: Upper limit arrives. 203: The lower limit arrives.
U00.36	Retain
U00.37	Upward Loose Brake Current
U00.38	Downward Loose Brake Current
U00.39	Preexcitation time
U00.40	Software Overcurrent Protection Point
U00.41	Velocity Ring Integration Time 1
U00.42	Integral time of velocity loop 2
U00.43	Automatic current limiting level
U00.44	Uplink Release Time of Current Overrun
U00.45	Parameter initialization
	0: No operation. The frequency converter is in t state. Whether the parameters can be changed deper state and the current working condition of the t 1: Restore factory parameters. 2,3: Copy 1/2 of the storage parameters of the c panel and update the current function code set 5,6: Operating panel storage parameters 1/2 co updated the current function code settings (inc <i>Note: It can only be operated when the external c</i>
U00.46	Parameter upload
	0: No operation. Frequency converter is in the r state. 1: The current function code settings are copied parameter 1. 2: The current function code settings are copie parameter 2. <i>Note: It can only be operated when the external operation panel is introduced.</i>

Ref. Code	FunctionDescription
U00.22	Self-tuning of motor pa <i>Note: Only in the mode of op can be self-tuned. 0: No action. 1: Static self-tuning of motor. 2: Motor rotation self-tuning. 3: Motor stator resistance m</i>
U00.23	Motor stator resistance
U00.24	Motor Rotor Resistance
U00.25	Inductance of motor rot
U00.26	Rotor mutual reactance
U00.27	Control model
	0: V/f control without PG 2: No PG Vector Control 6: No PG Vector Control.
U00.28	Command instruction
	0: Operating panel runs com 1: The terminal runs the com 2: SCI communication runs co communication port.
U00.29	Frequency channel
	0: Operating panel setting. T 1: Terminal setting. The termi 2: SCI communication setting: the initial value is 0.00Hz. 3: Analog setting. Set by anak 4: Up and down speed
U00.30	DI1 terminal function
U00.31	DI1 terminal function
U00.32	DI3 terminal function
U00.33	DI4 terminal function
	2: Rise 3: decline 46: Fault reset 87: High speed
	When the lifting terminal is valid, if the terminal is valid, then the frequency is U00.07 or U00.06. When the descending terminal is valid, if the terminal is valid, then the frequency is U00.09, otherwise it is U00.08.

Ref. Code	FunctionDescription	Setting Range [Default]
U00.00	Running direction 0: In the same direction 1: in the opposite direction	0,1 [0]
U00.01	Acceleration time	0.1 – 6000.0 [1.0s]
U00.02	Deceleration time <i>Acceleration time refers to the time required for the converter to accelerate from zero frequency to maximum frequency in a straight line manner. Deceleration time refers to the time required for the frequency converter to be reduced from the maximum frequency to zero frequency in a straight line manner.</i>	0.1 – 6000.0 [0.5s]
U00.03	Maximum Output Frequency The maximum allowable output frequency of the converter is defined.	50.00 – 150.00 [-]
U00.04	Upper limit operating frequency	0.00 – U00.03 [-]
U00.05	Slip compensation	0.0 – 300.0 [100.0%]
U00.06	Slow forward	0.00 - Upper limit frequency
U00.07	Fast forward	0.00 - Upper limit frequency
U00.08	Slow backward	0.00 - Upper limit frequency
U00.09	Fast backward Specific meaning refers to the 87 function of DI input terminal (U00.30-U00.33).	0.00 - Upper limit frequency
U00.10	Speed loop proportional gain1	0.1 – 200.0 [10.0]
U00.11	Speed loop proportional gain2	0.1 – 200.0 [8.0]
U00.12	Lifting High Speed Current Limit	0.0 - 180.0 [-]
U00.13	Lifting High Speed Current Limitation Duration If the current is greater than the U00.12 setting value and lasts for the time set by U00.13, the frequency converter will only be allowed to drop.	0.0 - 20.0 [5.0s]
U00.14	Lifting Low Speed Current Limit	0.0 - 180.0 [-]
U00.15	Increasing the Limited Duration of Low Speed Current If the current is greater than the U00.14 setting value and lasts for the time set by U00.15 at low speed, the converter will only be allowed to drop.	0.0 - 20.0 [5.0s]
U00.16	Rated power of motor	0.2 – 500.0kW [-]
U00.17	Motor rated frequency	1.0 – 400.0 [-]
U00.18	Rated Speed of Motor	1 - 2400rpm [-]
U00.19	Motor rated voltage	0 – 999V [-]
U00.20	Motor rated current	0.01 – 99.99A [-]
U00.21	No-load excitation current of motor	0.00 – 99.99A [-]



В систему управления интегрирована система самодиагностики неисправностей



Fault		Fault		Fault	Fault reasons	Counter-measures			
E0021	Access fault of control board EEPROM	E0012	Paramet tuning fa	-Lu-	DC bus undervoltage	<ul style="list-style-type: none"> At the beginning of powering on and at the end of powering off Input voltage is too low Improper wiring leads to undervoltage of hardware 	<ul style="list-style-type: none"> It is normal status of powering on and powering off Please check input power voltage Please check wiring and wire the inverter properly 		
E0022	External operation panel EEPROM Read-Write Failure	E0014	Fault of i detectio	E0009	Heatsink	E0001	Inverter Output Overcurrent (Acceleration Process)	<ul style="list-style-type: none"> Improper connection between inverter and motor Improper motor parameters 	<ul style="list-style-type: none"> Connect the inverter and motor properly Please set correct motor parameters (U00.16 - U00.20)
E0023	Error in parameter setting	E0015	Fault of i	E0002	Inverter Output Overcurrent (Deceleration Process)	<ul style="list-style-type: none"> The rating of the used inverter is too small Acceleration/deceleration time is too short 	<ul style="list-style-type: none"> Select inverter with higher rating Please set proper acceleration time and deceleration time (U00.01 - U00.02) 		
E0024	External equipment failure	E0016	Fault of i	E0003	Inverter Output Overcurrent (Constant Speed Process)	<ul style="list-style-type: none"> Vector control without motor self-tuning 	<ul style="list-style-type: none"> Self-tuning of parameters (U00.22) 		
E0030	Brake failure	E0017	Inverter	E0004	DC Bus Overvoltage (Acceleration process)	<ul style="list-style-type: none"> Input voltage is too high Deceleration time is too short 	<ul style="list-style-type: none"> Please check power input Setting the appropriate deceleration time (U00.02) 		
E0032	Abnormal breakdown of brake opening	E0019	Motor overload	E0005	DC Bus Overvoltage (deceleration process)	<ul style="list-style-type: none"> Improper selection of the braking devices 	<ul style="list-style-type: none"> Correct selection of brake resistance 		
				E0006	DC Bus Overvoltage	<ul style="list-style-type: none"> Low grid voltage Long-term operation of low-speed and heavy-load non-converter ordinary motors The motor is blocked or overloaded 	<ul style="list-style-type: none"> Check the input power supply Long-term low-speed and heavy-load operation, replacement of frequency conversion motor Inspection of load and mechanical transmission 		
						<ul style="list-style-type: none"> Short time for abnormal detection of lock opening Excessive current/torque setting of loosening brake 	<ul style="list-style-type: none"> Adjust F24.27 (abnormal detection time of lock opening) Adjustment of current/torque of release brake 		

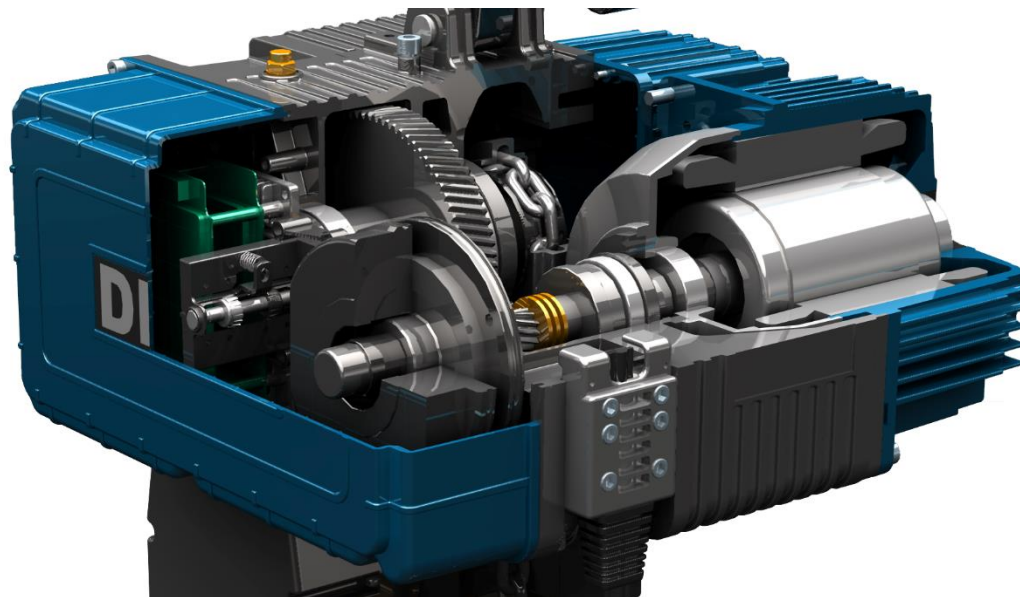
DF тали имеют современную конструкцию с редуктором из литого алюминия
Электрический шкаф изготовлен из магниевого сплава авиационного класса.
Это хорошее решения для длительного срока службы и рассеивания тепла исходящего от электрических частей.



HOIST

info@myhoist.ru
www.myhoist.ru

Мотор тали специальной разработки. Он не имеет вентилятора. Такой дизайн позволяет обеспечить более компактные габариты, более высокую степень защиты IP65 и уменьшить шум исходящий от тали. Благодаря профессиональному дизайну и частотному управлению, мотор не нагревается как раньше.



HOIST

info@myhoist.ru
www.myhoist.ru

Тали DF имеют специальный дизайн для запасовки 2/1. Корпус тали берет на себя только 50% нагрузки, остальные 50% нагрузки распределяются на стальную пластину.

