پارامترهای عمومی و کاربردی

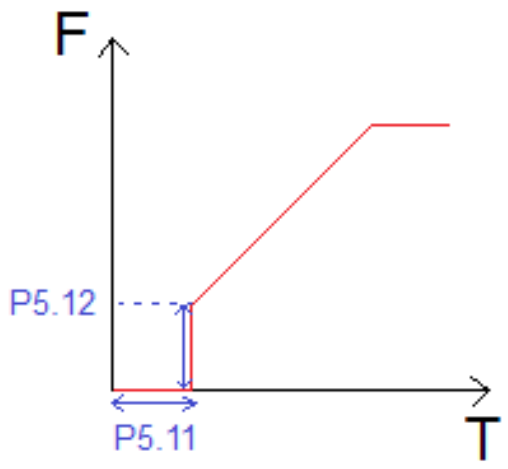
تنظیمات کارخانه	P01.11	برای بازنشانی به تنظیمات کارخانه روی 1 تنظیم شود
توان موتور	P06.11	
زمان شتاب گیری (ACC)	P02.50	
زمان توقف (DEC)	P02.70	جهت نیاز به زمان توقف پایین تر از تنظیمات کارخانه حتما از مقاومت ترمز استفاده گردد.
حالت توقف آزاد (FREE RUN)	P05.20	برای حالت توقف آزاد روی 1 تنظیم شود. وابسته به پارامتر P05.21
فرکانس اعمال ترمز	P05.21	در حالت پیش فرض P05.20 روی 0 قرار دارد و P05.21 نیز روی 0 قرار دارد. اگر بخواهیم ترمز را به صورت FREE RUN قرار دهیم باید پارامتر P05.21 را روی فرکانسی که دستگاه کار میکند قرار دهیم تا به محض اعمال دستور توقف، پروسه FREE RUN صورت پذیرد.
فرکانس ماکزیمم	P05.08 P05.18	
فرکانس بیس	P06.13	
حد بالای فرکانس خروجی	P02.18	
حد پایین فرکانس خروجی	P02.19	
کنترل مد گشتاور	P05.00	0: V/F 1: SENSORLESS VECTOR CONTROL در حالت پیش فرض روی VECTOR CONTROL می باشد
AUTO TUNING	P06.00	1: DYNAMIC / دراین حالت شفت موتور باید آزاد باشد 2: STATIC / در حالت زیر بار
فرکانس CARRIER	P06.05	قابل تنظیم از 0.5KHz تا 16KHz
افزایش گشتاور (Torqueboost)	P07.55	قابل تنظیم از0 تا 300 درصد
حفاظت قطعی فاز ورودی	P09.00	به صورت پیش فرض غیر فعال است و برای فعال سازی بایدروی 0 قرار دهید.
تعیین محل تنظیم فرکانس خروجی	P02.10	فرکانس اولیه در پارامتر P02.92 : P01.63=0 و 0 / ولوم روی دستگاه : P01.63=1 و 0 1 : MULTI SPEED 2 : AI1 ← ولوم خارجی (پایه ترمینال ACM,AI1,+10V / پایه وسط ولوم به AI1) 2 : AI1 ← ورودی جریانی (برای تبدیل AI1 به ورودی جریانی باید جامپر AI1 را تغییر دهیم و پارامتر P03.40 را روی 1 قرار دهیم) 5 : مدباس
تعیین محل فرمان START/STOP	P03.00:FWD P03.01:REV P03.02:F/R P03.03:JOG P03.04/Stop	1 : کی پد 2 : شبکه 3 : پایه ترمینال S1 4 : پایه ترمینال S2 5 : پایه ترمینال S3 . . . S8

تزریق جریان DC در لحظه ی راه اندازی

این قابلیت برای موقعی است که موتور به دلایل متفاوت در لحظه ی استارت در حال چرخش با سرعت پایین است، اگر بخواهیم موتور را ابتدا متوقف کرده و سپس به حرکت در بیاوریم از این پارامتر استفاده می کنیم.

P05.10 = 2 ➔ (DC BREAK تنظیم حالت راه اندازی **(به صورت**

P05.11 = DC مدت زمان تزریق جریان

P05.12 = فرکانس استارت بعد از اعمال ترمز

شرح عملکرد در شکل زیر