

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	V/F : 0 SENSORLESS VECTOR CONTROL : 1 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 از 0 تا 300 درصد
حفاظت قطعی فاز ورودی	P09.00	به صورت پیش فرض غیر فعال است و برای فعال سازی باید روی 0 قرار دهید.
تعیین محل تنظیم فرکانس خروجی	P02.10	0 و P01.63=1 : ولوم روی دستگاه / 0 و P01.63=0 : فرکانس اولیه در پارامتر P02.92 MULTI SPEED : 1 AI1 : 2 ← ولوم خارجی (پایه ترمینال AI1, +10V / ACM, AI1 / پایه وسط ولوم به AI1) AI1 : 2 ← 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

تنظیم فرکانس خروجی به صورت MULTI SPEED

در این مدار، فرکانس خروجی درایو به صورت پله ای و با تعدادی ورودی دیجیتال تعریف شده، با سرعت های مختلف کار می کند. در این قابلیت ما می توانیم تا 15 سرعت متفاوت را با چهار ورودی دیجیتال به صورت باینری تنظیم کنیم. (تنظیمات زیر مربوط به Function Card H0101 می باشد)

تعیین محل تنظیم فرکانس خروجی (از ترمینال به صورت MULTI SPEED) $\rightarrow P02.10 = 1$

تنظیم ترمینال S1 به عنوان راه اندازی درایو در جهت راستگرد (FWD) $\rightarrow P03.00 = 3$

تنظیم ترمینال S2 به عنوان راه اندازی درایو در جهت چپگرد (REV) $\rightarrow P03.01 = 4$

تنظیم ترمینال S3 و S4 به عنوان ورودی کنترل سرعت اول و دوم (2 و 1 MULTI SPEED) $\rightarrow P02.00 = 1100$

* تنظیم پارامتر P02.10 به این صورت است که چهار عدد 0000 به ترتیب از راست به چپ به معنی S1 تا S4 می باشد. هر کدام از این اعداد که 1 شود یعنی آن ورودی به صورت MULTI SPEED عمل می کند.

* در این مثال ما از دو ورودی دیجیتال برای MULTI SPEED استفاده کردیم که میتوانیم حداکثر تا 4 سرعت را تنظیم نماییم.

مقدار فرکانس اولیه (مقدار سرعت اول که با فعال شدن S1 و S2 عمل می کند) $\rightarrow P02.30$

$\rightarrow P02.31$ MULTI SPEED 1 (0001) / $\rightarrow P02.32$ MULTI SPEED 2 (0010)

$\rightarrow P02.33$ MULTI SPEED 3 (0011) / $\rightarrow P02.34$ MULTI SPEED 4 (0100)

$\rightarrow P02.35$ MULTI SPEED 5 (0110) / $\rightarrow P02.36$ MULTI SPEED 6 (0101)

$\rightarrow P02.37$ MULTI SPEED 7 (0111) / $\rightarrow P02.38$ MULTI SPEED 8 (1000)

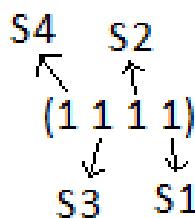
$\rightarrow P02.39$ MULTI SPEED 9 (1001) / $\rightarrow P02.40$ MULTI SPEED 10 (1010)

$\rightarrow P02.41$ MULTI SPEED 11 (1011) / $\rightarrow P02.42$ MULTI SPEED 12 (1100)

$\rightarrow P02.43$ MULTI SPEED 13 (1101) / $\rightarrow P02.44$ MULTI SPEED 14 (1110)

$\rightarrow P02.45$ MULTI SPEED 15 (1111)

* در پارامترهای تنظیم MULTI SPEED می توانیم با ذخیره کردن مقدار منفی، جهت چرخش موتور را برعکس کنیم.



* هرکدام از اعداد به معنی یک ورودی دیجیتال است. (به ترتیب از راست به چپ)

سیم بندی ترمینال ها

