

پارامترهای عمومی و کاربردی

تنظیمات کارخانه	F00.28	برای بازنشانی به تنظیمات کارخانه روی 1 تنظیم شود
توان موتور	F02.01	
زمان شتاب گیری (ACC)	F00.12	
زمان توقف (DEC)	F00.13	جهت نیاز به زمان توقف پایین تر از تنظیمات کارخانه حتما از مقاومت ترمز استفاده گردد.
حالت توقف آزاد (FREE RUN)	F01.08	برای حالت توقف آزاد روی 1 تنظیم شود
فرکانس ماکزیمم	F00.03	
فرکانس بیس	F02.02	برای افزایش فرکانس بیس، ابتدا باید فرکانس ماکزیمم (F00.03) را تغییر دهیم.
حد بالای فرکانس خروجی	F00.04	
حد پایین فرکانس خروجی	F00.05	
AUTO TUNING	F02.37	1: STATIC / در حالت زیر بار 2: DYNAMIC / در این حالت شفت موتور باید آزاد باشد
فرکانس CARRIER	F00.07	قابل تنظیم از 0.5KHz تا 16KHz
تنظیم مدل موتور	F08.56	حالت پیش فرض به صورت موتورهای سنکرون تنظیم شده است. جهت تغییر به صورت موتورهای آسنکرون روی 1 تنظیم گردد
کنترل مد گشتاور	F00.00	0: SENSORLESS VECTOR CONTROL 1: PG VECTOR CONTROL 2: V/F در حالت پیش فرض روی V/F می باشد
افزایش گشتاور (TORQUE BOOST)	F04.01	قابل تنظیم از 0 تا 30 درصد (وابسته به پارامتر F04.02)
فرکانس کات آف یا قطع عملکرد TORQUE BOOST	F04.02	تعیین فرکانس قطع افزایش گشتاور (TORQUE BOOST) این فرکانس به صورت پیش فرض روی 50HZ می باشد. (ترجیحا بین 2HZ تا 6HZ تنظیم گردد)
تعیین محل فرمان START/STOP	F00.01	0: کی پد 1: ترمینال (پیش فرض پایه های S1 → FWD و S2 → REV) RS485: 2
تعیین محل تنظیم فرکانس خروجی	F00.06	0: از طریق کی پد، بدون ذخیره فرکانس قبلی 1: از طریق کی پد، همراه با ذخیره فرکانس قبلی 2: ورودی آنالوگ AI1 (ولتاژی 0 تا 10 ولت) 3: ورودی آنالوگ AI2 (جریانی، 0 تا 20 میلی آمپر) 5: انکودر 6: MULTI SPEED 7: SIMPLE PLC 8: PID 9: RS485 10: پتانسیومتر روی کی پد

تنظیم رله خروجی

* در حالت پیش فرض عملکرد رله TA-TB-TC روی 2 می باشد که با فرکانسی که در **F08.20** تنظیم می کنیم، خروجی فعال می شود. رله ی RA-RB-RC نیز در حالت پیش فرض غیر فعال می باشد.

پارامتر های تنظیم عملکرد رله ی (TA*TB*TC) = F06.02

پارامتر های تنظیم عملکرد رله ی (RA*RB*RC) = F06.03

0: no output	10: set count value reached	26: frequency 1 reached
1: frequency reached	11: designated count value reached	27: frequency 2 reached
2: frequency-level detection	12: length reached	28: current 1 reached
	13: PLC cycle complete	29: current 2 reached
	14: accumulative running time reached	30: timing reached
	15: frequency limited	31: All input limit exceeded
	16: torque limited	32: load becoming 0
		33: reverse running
FDT1 output	17: ready for RUN	34: zero current state
3: fault output (stop)	18: AC drive running	35: module temperature reached
4: motor overload pre-warning	19: A11>A12	36: output current limit exceeded
5: AC drive overload pre-warning	20: undervoltage state output	37: Frequency lower limit reached
6: zero-speed running (no output at stop)	22: reserved	(having output at stop)
7: zero-speed running 2 (no output at stop)	23: reserved	38: Alarm output (keep running)
8: frequency upper limit reached	24: accumulative power-on time reached	39: motor overheat warning
9: frequency lower limit reached (no output at stop)	25: Frequency level detection	40: current running time reached
	FDT2 output	

سیم بندی ترمینال ها

