

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 موتور های 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
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 فرکانس خروجی از طریق PLC داخلی

در اینورتر HiTEK مدل F300 ، PLC داخلی وجود دارد که می توانیم با استفاده از این قابلیت، فرکانس خروجی را با مقادیر قابل تنظیم در زمان عملکرد دلخواه بدون دخالت در پروسه، تنظیم کنیم.

F00.01 = 1 → تعیین محل راه اندازی درایو (از طریق ترمینال)

F00.06 = 7 → تعیین محل تنظیم فرکانس خروجی (از طریق PLC داخلی)

F12.00 = 2 → تکرار عملکرد PLC (برای تکرار پروسه روی 2 قرار می دهیم)

F12.01 → ذخیره ی مقادیر داده شده بعد از قطعی برق یا اعمال دستور توقف

* به صورت دو عددی (00) می باشد که عدد سمت راست عملکرد در صورت قطعی برق، و عدد سمت چپ عملکرد در صورت اعمال دستور توقف به درایو می باشد. اگر 0 باشد غیر فعال است و اگر 1 باشد فعال می شود.

F00.12 = (ACC 1) 1 / زمان شتاب گیری 1 / F00.13 = (DEC 1) 1 / زمان توقف 1

F08.00 = (ACC 2) 2 / زمان شتاب گیری 2 / F08.01 = (DEC 2) 2 / زمان توقف 2

F08.02 = (ACC 3) 3 / زمان شتاب گیری 3 / F08.03 = (DEC 3) 3 / زمان توقف 3

F08.04 = (ACC 4) 4 / زمان شتاب گیری 4 / F08.05 = (DEC 4) 4 / زمان توقف 4

F12.02 → MULTI SPEED 0 (0000) / F12.03 → MULTI SPEED 1 (0001)

F12.04 → MULTI SPEED 2 (0010) / F12.05 → MULTI SPEED 3 (0011)

F12.06 → MULTI SPEED 4 (0100) / F12.07 → MULTI SPEED 5 (0101)

F12.08 → MULTI SPEED 6 (0110) / F12.09 → MULTI SPEED 7 (0111)

F12.10 → MULTI SPEED 8 (1000) / F12.11 → MULTI SPEED 9 (1001)

F12.12 → MULTI SPEED 10 (1010) / F12.13 → MULTI SPEED 11 (1011)

F12.14 → MULTI SPEED 12 (1100) / F12.15 → MULTI SPEED 13 (1101)

F12.16 → MULTI SPEED 14 (1110) / F12.17 → MULTI SPEED 15 (1111)

* برای تغییر جهت چرخش، باید مقدار MULTI SPEED را به صورت منفی وارد کنیم.

F12.18 → MULTI SPEED 0 (تنظیم واحد زمان بر اساس پارامتر F12.50)

F12.19 → MULTI SPEED 0 تنظیم مدت زمان ACC/DEC برای

* اگر 0 باشد با ACC/DEC 1 عمل می کند. اگر 1 باشد با ACC/DEC 2 عمل می کند. اگر 2 باشد با ACC/DEC 3 عمل می کند. اگر 3 باشد با ACC/DEC 4 عمل می کند.

F12.20 → MULTI SPEED 1 (تنظیم واحد زمان بر اساس پارامتر F12.50)

F12.21 → MULTI SPEED 1 تنظیم مدت زمان ACC/DEC برای

F12.22 → MULTI SPEED 2 (تنظیم واحد زمان بر اساس پارامتر F12.50)

F12.23 → MULTI SPEED 2 تنظیم مدت زمان ACC/DEC برای

•
•
•

F12.48 → MULTI SPEED 15 (تنظیم واحد زمان بر اساس پارامتر F12.50)

F12.25 → MULTI SPEED 15 تنظیم مدت زمان ACC/DEC برای

F12.50 = تنظیم واحد زمانی (اگر روی 0 قرار دهیم برحسب ثانیه و اگر روی 1 باشد برحسب ساعت است)

سیم بندی ترمینال ها

