

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 نیازبه 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 / دراین 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 پیشفرض 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 FWD → S1 و REV → S2) 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

تغییر فرکانس خروجی از طریق گشتاور اعمالی به موتور

جهت تغییر فرکانس خروجی به ازای تغییرات گشتاور موتور (بگونه ای که با افزایش گشتاور موتور از حد تعین شده فرکانس خروجی کاهش یافته و با کاهش گشتاور موتور از حد تعیین شده فرکانس خروجی افزایش می یابد).

از این قابلیت می توان در کاربردهایی از قبیل رول های جمع کننده یا باز کننده در صنایع کاغذ سازی، صنایع فلزی، صنایع چاپ، شرکت های تولید سیم و کابل و غیره... استفاده نمود .

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

F00.00 = 0 → SENSORLESS VECTOR CONTROL حالت

F03.23 = 1 → تنظیم مود کنترل (تغییرات به ازای افزایش یا کاهش گشتاور)

F03.09 = 0 → تعیین محل تنظیم حد بالای گشتاور از روی کی پد

F03.10 = %50 → تنظیم حد بالای گشتاور (برحسب درصد)

F03.24 = 1 → تعیین محل تنظیم میزان گشتاور از طریق ترمینال AI1

F03.26 → تنظیم حداکثر گشتاور (برحسب درصد)

F03.30 = 0 → تنظیم زمان (ACC)

F03.31 = 0 → تنظیم زمان (DEC)

سیم بندی ترمینال ها

