

پارامترهای عمومی و کاربردی

تنظیمات کارخانه	B12	برای بازنشانی به تنظیمات کارخانه روی یک تنظیم شود
توان موتور	H03	
زمان شتاب گیری (ACC)	F02	
زمان توقف (DEC)	F03	جهت نیاز به زمان توقف پایین تر از تنظیمات کارخانه حتما از مقاومت ترمز استفاده گردد.
حالت توقف آزاد (FREE RUN)	B25	برای حالت توقف آزاد روی 1 تنظیم شود
فرکانس CARRIER	B11	قابل تنظیم از 0.5KHz تا 16KHz
فرکانس ماکزیمم	A04	
فرکانس بیس	A03	
حد بالای فرکانس خروجی	A38	
حد پایین فرکانس خروجی	A39	
کنترل مد گشتاور	A31	V/F : 0 SENSORLESS VECTOR CONTROL : 2 در حالت پیش فرض روی V/F می باشد
افزایش گشتاور (TORQUE BOOST)	A29	قابل تنظیم از 0 تا 30 درصد
حفاظت قطعی فاز ورودی	B27	به صورت پیش فرض روی 10 ثانیه است که می توانیم مقدار آن را کم کنیم. (ترجیحا روی 3)
AUTO TUNING	H01	1: STATIC / در حالت زیر بار
تایید پارامترهای AUTO TUNING	H02	برای تایید پارامترهای AUTO TUNING باید روی 1 قرار دهیم.
تعیین محل تنظیم فرکانس خروجی	A01	0 : ولوم روی دستگاه 1 : ورودی های دیجیتال و ولوم خارجی ترجیحا 10k (پایه های L,O,H) پایه وسط پایه 0 می باشد)) 2 : کلید های روی کی پد (در این حالت فرکانس اولیه را در پارامتر F01 تعیین میکنیم)
تعیین محل فرمان RUN/STOP درایو	A02	0 : دکمه های RUN/STOP روی کی پد 1 : ورودی دیجیتال از ترمینال

تنظیم فرکانس خروجی از طریق کنترل کننده PID

در دستگاه های مدل C1 کنترل کننده های PID قرار دارد که می توانیم با استفاده از این کنترلر ها دما، فشار، سطح و کمیت های دیگر را با ضریب اشتباه بسیار پایین در مقدار دلخواه تنظیم کنیم.

A02 = 1 → تعیین محل راه اندازی درایو (از طریق ترمینال)

C01 = 0 → تنظیم ترمینال 1 به عنوان راه اندازی درایو (FWD)

C05 = 13 → تنظیم ترمینال 5 به عنوان فعالسازی ورودی جریانی

A70 = 1 → فعال سازی حالت PID

A71 → محدوده تنظیمی عملکرد PID (به صورت درصدی)

A72 = 2 → تعیین محل عملکرد محدوده تنظیمی PID (از طریق کلید بالا و پایین کی پد)

A73 = 0 → تعیین ورودی جریانی به عنوان فیدبک برای PID

A83 → محدوده SLEEP

A85 → محدوده WAKE UP

* تنظیم محدوده SLEEP و WAKE UP به صورت اختیاری میباشد و در صورت عدم نیاز، نیازی به تغییر نیست.

سیم بندی ترمینال ها

