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	0 : V/F 2: SENSORLESS VECTOR CONTROL در حالت پیش فرض روی V/F می باشد
افزایش گشتاور (TORQUE BOOST)	A29	قابل تنظیم از0 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 پارامتر های AUTO TUNING	H02	برای تایید پارامتر های 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 O 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

ورودی آنالوگ ولتاژی

مدار شکل مربوط به تنظیم ورودی ولتاژی (0~10V)است که با پارامتر های A07 و A08 مقدار آن را می توانیم تغییر دهیم.

A01 = 1 ➔ مرجع تنظیم فرکانس خروجی (از طریق ورودی آنالوگ)

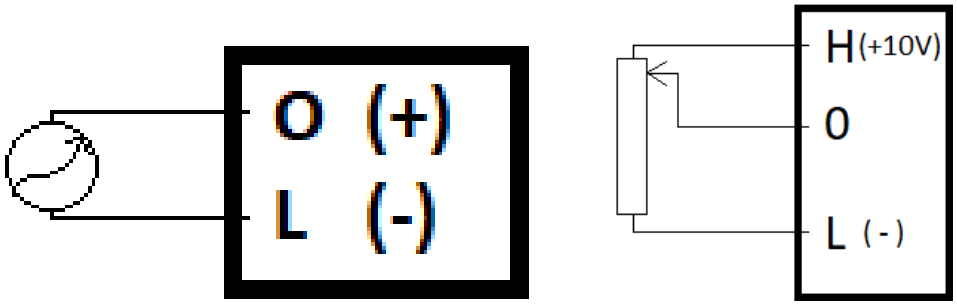
A05 = 0 HZ ➔ کمترین فرکانس خروجی به ازای کمترین مقدار ورودی آنالوگ

A06 = 50 HZ ➔ بیشترین فرکانس خروجی به ازای بیشترین مقدار ورودی آنالوگ

A07 = %0 ➔ کمترین مقدار ورودی آنالوگ

A08 = %100 ➔ بیشترین مقدار ورودی آنالوگ

سیم بندی ترمینال ها



❊ دو نوع سیم بندی در بالا قرار داده شده که بستگی به نوع سنسور استفاده شده در اپلیکیشن دارد.