

پارامترهای عمومی و کاربردی

بازگشت به تنظیمات کارخانه	H03	برای بازنشانی به تنظیمات کارخانه روی 1 تنظیم شود * برای این منظور باید دکمه STOP را فشرده و بصورت همزمان با فشردن کلید جهت بالا، تغییر پارامتر صورت پذیرد*
توان موتور	P02	
زمان شتاب گیری (ACC)	F07	
زمان توقف (DEC)	F08	جهت نیاز به زمان توقف پایین تر از تنظیمات کارخانه حتما از مقاومت ترمز استفاده گردد.
حالت توقف آزاد (FREE RUN)	H11	برای حالت توقف آزاد روی 1 تنظیم شود
فرکانس CARRIER	F26	قابل تنظیم از 0.5KHz تا 16KHz
فرکانس ماکزیمم	F03	
فرکانس بیس	F04	
حد بالای فرکانس خروجی	F15	
حد پایین فرکانس خروجی	F16	
کنترل مد گشتاور	F42	V/F :0 SENSORLESS VECTOR CONTROL :1 در حالت پیش فرض روی V/F می باشد
AUTO TUNING	P04	STATIC :1 / در حالت زیر بار
افزایش گشتاور (TORQUE BOOST)	F09	قابل تنظیم از 0 تا 30 درصد
حفاظت قطعی فاز ورودی و خروجی	H98	در حالت پیش فرض قطعی فاز خروجی غیرفعال می باشد که برای فعال سازی باید روی 7 قرار دهیم
تعیین محل تنظیم فرکانس خروجی	F01	0 : کلید های روی کی پد (و جهت استفاده از کی پد اکسترنال) 1 : ترمینال و ولوم خارجی 10K (پایه ترمینال های 11 و 12 و 13 که پایه 12 وسط میباشد) 2 : ترمینال و ورودی آنالوگ جریانی 4 تا 20 میلی آمپر (پایه 11 , C1) 4 : ولوم روی دستگاه 7 : فعال سازی مد UP/DOWN Control
تعیین محل RUN/STOP دستگاه	F02	1 : فرمان از ترمینال 2 : فرمان از کلید های RUN/STOP روی کی پد (FWD) 3 : فرمان از کلید های RUN/STOP روی کی پد (REV)

تنظیم فرکانس خروجی به صورت MULTI SPEED

در این مدار، فرکانس خروجی درایو به صورت پله ای و با تعدادی ورودی دیجیتال تعریف شده، با سرعت های مختلف کار می کند. در این قابلیت ما می توانیم تا 15 سرعت متفاوت را با چهار ورودی دیجیتال به صورت BINARY تنظیم کنیم.

F01 = 1 → مرجع تنظیم فرکانس خروجی (از طریق ترمینال)

F02 = 1 → مرجع راه اندازی درایو (از طریق ترمینال)

E01 = 0 → تنظیم ترمینال X1 به عنوان ورودی کنترل سرعت اول (MULTI SPEED1)

E02 = 1 → تنظیم ترمینال X2 به عنوان ورودی کنترل سرعت دوم (MULTI SPEED2)

E03 = 2 → تنظیم ترمینال X3 به عنوان ورودی کنترل سرعت سوم (MULTI SPEED3)

* در صورت نیاز به ۱۵ سرعت مختلف، باید یکی از دو ترمینال FWD یا REV را به عنوان ورودی کنترل سرعت چهارم (MULTI SPEED 4) تنظیم کنیم. (در این مثال از ترمینال REV استفاده شده است)

E99 = 3 → تنظیم ترمینال REV به عنوان ورودی کنترل سرعت چهارم (MULTI SPEED4)

C05 → MULTI SPEED 1 (0001) / C06 → MULTI SPEED 2 (0010)

C07 → MULTI SPEED 3 (0011) / C08 → MULTI SPEED 4 (0100)

C09 → MULTI SPEED 5 (0101) / C10 → MULTI SPEED 6 (0110)

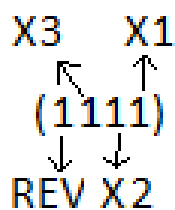
C11 → MULTI SPEED 7 (0111) / C12 → MULTI SPEED 8 (1000)

C13 → MULTI SPEED 9 (1001) / C14 → MULTI SPEED 10 (1010)

C15 → MULTI SPEED 11 (1011) / C16 → MULTI SPEED 12 (1100)

C17 → MULTI SPEED 13 (1101) / C18 → MULTI SPEED 14 (1110)

C19 → MULTI SPEED 15 (1111)



* هرکدام از اعداد به معنی یک ورودی دیجیتال است. (به ترتیب از راست به چپ)

سیم بندی ترمینال ها

