



درايو GD270 اينوت

دفترچه نصب و راه‌اندازی سريع



! هشدار!

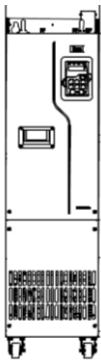
رعایت تمام نکات ایمنی و کاربردی مندرج در دفتربه انگلیسی سازنده ضروریست. این دفتربه همه مطالب را در بر ندارد.

قدم اول: 11 نکته ضروری که باید بدانید!

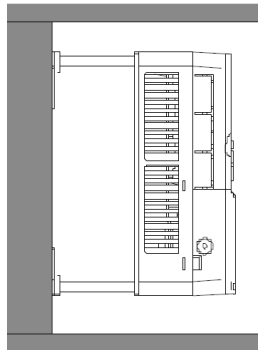
۱. جهت استپ/استارت موتور هرگز از قطع/وصل برق ورودی یا خروجی درایو استفاده نکنید.
۲. اگر ارتفاع محل نصب از سطح دریا بیش از 1000m است، توان درایو باید حداقل یک رنج بالاتر از توان بار آن باشد.
۳. درایو را بصورت عمودی نصب کنید و مطمئن شوید که تهویه گرما بخوبی انجام می‌گیرد.
۴. رطوبت، گردوخاک و ذرات شیمیایی/خورنده به دستگاه آسیب می‌زند. تمهیدات لازم را بیندیشید.
۵. فیوز تندسوز (Fast Fuse) با مشخصه aR، بهترین حفاظت برای ورودی درایو است.
۶. اگر نوسانات ولتاژ ورودی درایو بیش از 3% باشد، استفاده از چوک در ورودی درایو ضروریست.
۷. اگر فاصله موتور از درایو زیاد است چوک خروجی باید در خروجی نصب شود (مطابق دفتربه اصلی).
۸. استفاده از سیستم ارت استاندارد برای دستگاه توصیه می‌گردد.
۹. دقت شود درایو ورودی سه‌فاز، به هیچ وجه نیازی به سیم نول ندارد.
۱۰. اگر دستگاه بیش از 1 سال به برق وصل نشده باشد، برای استفاده مجدد باید خازن‌ها احیا گردند.
۱۱. دمای محیط کاری قابل تحمل درایو 50c.....10c- می باشد. در دمای بالاتر از 40c به ازای هر درجه افزایش جریان دهی درایو 1% کاهش می‌یابد.

قدم دوم: نصب دستگاه

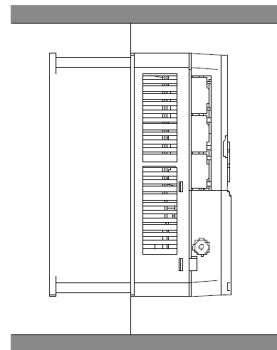
توان های پایین را می توان روی دیوار یا به صورت فلنجی نصب کرد(0-200kw). توان های بالاتر از 220kw بصورت ایستاده نصب می شوند. به هر حال حداقل 10cm فضای آزاد، اطراف دستگاه لازم است:



نصب ایستاده



نصب روی دیواره



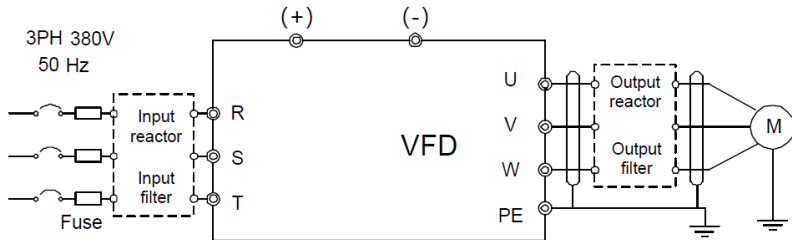
نصب به صورت فلنجی

قدم سوم: اتصال کابل‌های قدرت

کابل برق ورودی، موتور و ... را با توجه به توضیحات جدول زیر وصل نمایید. لطفا خیلی دقت کنید!

ترمینال	رنج مربوطه	توضیحات
R, S, T	همه رنج‌ها	این ترمینال‌ها برای اتصال سه فاز ورودی است.
U, V, W	همه رنج‌ها	این ترمینال‌ها برای اتصال به موتور سه فاز است.
PE	همه رنج‌ها	این ترمینال برای اتصال کابل ارت است.
(+), (-)		ترمینال‌های باس DC
سربرندی کلاف‌های موتور		اگر ولتاژ پلاک موتور 220/380 است، موتور را بصورت <u>ستاره</u> و اگر 380/660 است آن را <u>مثلث</u> سربرندی کنید.

شکل زیر نحوه اتصال تجهیزات قدرت به درایو را نشان می‌دهد.



مدار قدرت درایو

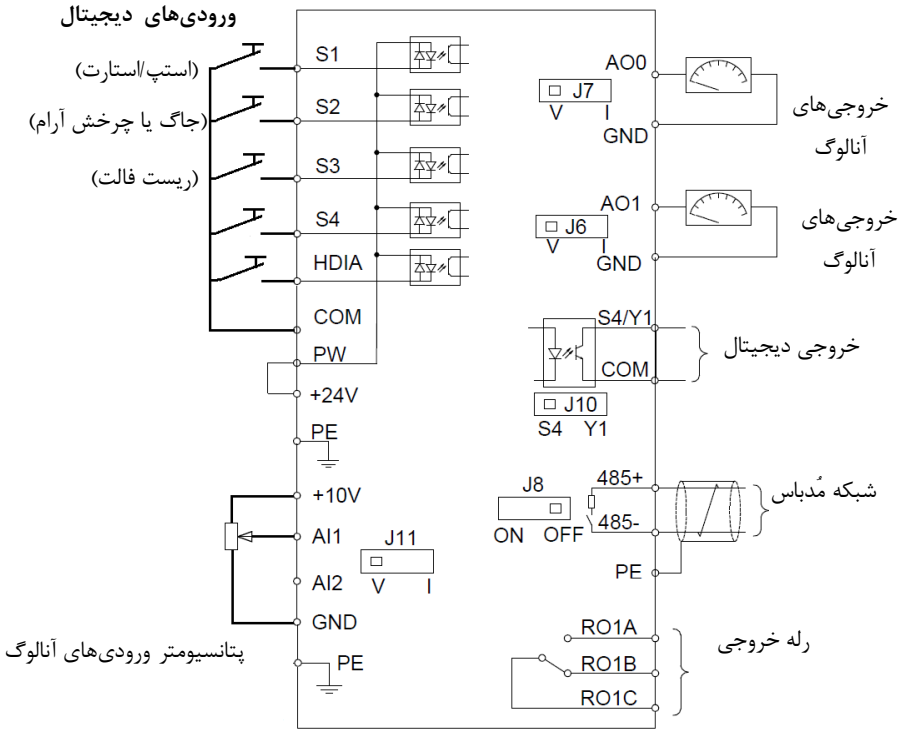
توجه ۱: این سری از درایوهای اینوت چاپر ترمز داخلی ندارد لذا از نصب مقاومت ترمز بر روی ترمینال‌های آن خودداری فرمایید.

توجه ۲: از کنتاکتور برای روشن یا خاموش کردن موتور استفاده نشود.

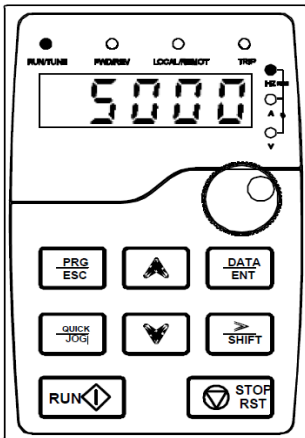
قدم چهارم: اتصالات مدار کنترل:

فرکانس دستگاه	0-400 Hz	
حداکثر اضافه بار	110%	110% به مدت 60 ثانیه در هر 5 دقیقه
ورودی آنالوگ	AI1	0-10V/0-20mA تغییر از مد ولتاژی/جریانی با جامپر J11 اندازه اهمی پتاسیومتر جهت اتصال به ورودی AI1 باید بزرگتر 5KΩ باشد
	AI2	-10V-10V
خروجی آنالوگ	A00, A01	0-10V/0-20mA تغییر از مد ولتاژی/جریانی با جامپر J6 و J7
خروجی دیجیتال	Y1	مشترک بین ورودی و خروجی (انتخاب مد با جامپر J10)
رله خروجی	R01	داری کنتاکت باز و بسته با ظرفیت 3A/AC250V و 1A/DC30V

برای اتصالات مدار کنترل از دیاگرام زیر کمک بگیرید(تنظیمات پیش فرض با پرانتز مشخص شده‌اند).



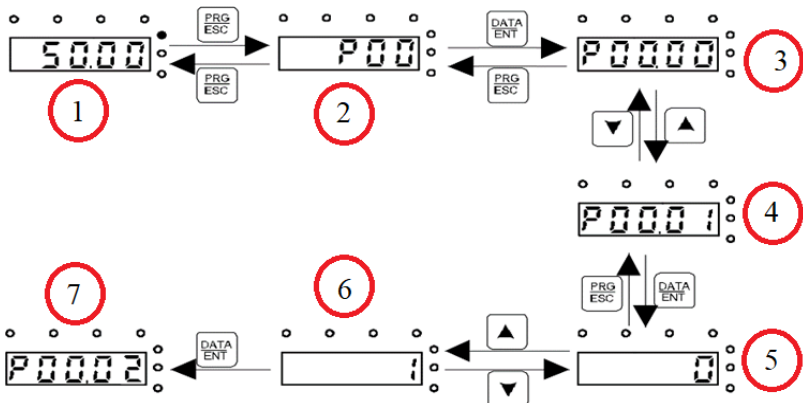
قدم پنجم: کار با نمایشگر (کیب)



اکنون برق ورودی دستگاه را وصل کنید.
نمایشگر دستگاه و توضیحات اجزای آن
به شرح زیر است:

آیتم	نام	توضیحات
۱: LEDهای وضعیت	RUN/TUNE	روشن: کارکرد موتور چشمک زن: در حال شناسایی موتور
	FWD/REV	نشانگر تغییر جهت چرخش (راستگرد یا چپگرد)
	LOCAL/REMOT	خاموش: کنترل از کلید روشن: از مَدَباس چشمک زن: کنترل از ترمینال
۲: LEDهای واحد	TRIP	روشن: در وضعیتِ فالت چشمک زن: در وضعیتِ هشدار
	Hz, A, V	عدد نمایش داده شده فرکانس، جریان، ولتاژ است
	Hz+A	عدد نمایش داده شده سرعت است (RPM)
۳:	A+V	عدد نمایش داده شده درصد است (%)
	نمایشگر	نمایش اعداد و پارامترها
۴: دکمه‌ها	$\frac{PRG}{ESC}$	ورود/خروج از پارامتر و گروه پارامتر
	$\frac{DATA}{ENT}$	پیشروی قدم به قدم / ذخیره تغییر پارامترها
	$\blacktriangle/\blacktriangledown$	افزایش/کاهش اعداد و پارامتر
	\gg	دیدن ترتیبی پارامترهای مانیتورینگ / انتخاب رقم هنگام تغییر مقدار یک پارامتر
۵:	RUN	استارت موتور در حالت کار از روی کلید
	$\frac{STOP}{RST}$	استپ موتور / ریست فالت و آلارم
	$\frac{QUICK}{JOG}$	عملکرد این دکمه با پارامتر P07.02 قابل تنظیم است.
۶:	پورت کلید	محل اتصال نمایشگر خارجی (آپشن)
۷:	ولوم کلید	جهت تغییر دور از روی نمایشگر

برای یادگیری بیشتر کافی است در شکل زیر روند تغییر پارامتر P00.01 از 0 به 1 را مشاهده نمایید:



وقتی که درایو برق دار می شود فرکانس رفرنس آن مطابق مرحله ۱ روی مانیتور چشمک میزند. اگر اینگونه نبود با فشار دادن دکمه $\frac{PRG}{ESC}$ عدد چشمک زن را بر روی مانیتور ایجاد کنید. (دقت شود در این مرحله باید LED مربوط به فرکانس(Hz) روشن باشد). با فشار دادن دکمه $\frac{PRG}{ESC}$ مطابق مرحله ۲ وارد گروه پارامترها شوید. با فشار دادن دکمه $\frac{DATA}{ENT}$ مطابق مرحله ۳ وارد زیر گروه پارامترها شوید. با استفاده از دکمه های جهت بالا و یا پایین پارامتر مد نظر خود را مطابق مرحله ۴ انتخاب کنید. بعد از انتخاب پارامتر با فشار دادن دکمه $\frac{DATA}{ENT}$ مطابق مرحله ۵ وارد پارامتر شوید و با استفاده از دکمه های بالا و پایین مقدار آن را همانند مرحله ۶ تنظیم نمایید. در نهایت با فشار دادن دکمه $\frac{DATA}{ENT}$ مقدار تنظیمی ذخیره می شود و مانیتور پارامتر بعدی را جهت تنظیم نمایش می دهد(مرحله ۷). قابل ذکر است در هر مرحله ای که باشید با فشار دادن دکمه $\frac{PRG}{ESC}$ به مرحله قبل هدایت می شوید.

قدم ششم: تنظیم پارامترهای مهم

حال باید پارامترهای درایو را بر اساس کاربری آن تنظیم گردد. در جدول زیر پارامترهای پرکاربرد درایو ارائه شده اند، در ادامه نیز چندین مثال عملی از عملکرد درایو آورده شده است
 نکته: چنانچه درایو قبلاً تنظیم شده است و می خواهید مجدداً آن را تنظیم کنید پیشنهاد می شود با تنظیم P00.18=1 همه پارامترها را به تنظیمات کارخانه بازگردانید.

پارامتر	نام	توضیحات	پیش فرض
P00: تنظیمات اصلی			
P00.00	مُد کنترل	0: وکتور کنترل 0 1: وکتور کنترل 1 2: کنترل V/F	2
P00.01	محل استارت	0: کبید 1: ترمینال 2: شبکه ارتباطی	0
P00.02	شبکه ارتباطی	0: مُدباس 1: پروفی باس/CANopen 2: اترنت 3: پروفی نت 5: کارت وایرلس	0
P00.03		حد اکثر فرکانس خروجی ممکن	50Hz
P00.04		حد بالای فرکانس کاری	50Hz
P00.05		حد پایین فرکانس کاری	0Hz
P00.06	محل اول تنظیم فرکانس	0: P00.10 4: ورودی پالس 5: PLC داخلی 6: چندانسرته	0
P00.07	محل دوم	7: کنترل PID 8: شبکه مُدباس 9: پروفی باس/CAN 10: اترنت 13: پروفینت 18: کبید(رنج پایین)	1
P00.09	محل نهایی تنظیم فرکانس	0: محل اول 2: جمع محل اول/دوم 3: تفریق محل اول/دوم 4: بیشترین محل اول/دوم 5: کمترین محل اول/دوم	0
P00.10	فرکانس کبید	تنظیم فرکانس از کبید	50Hz
P00.11	ACC Time 1	شتاب استارت اصلی (ACC) برحسب ثانیه	

P00.12	DEC Time 1	شتاب استپ اصلی (DEC) برحسب ثانیه
P00.13	جهت چرخش	0: راستگرد 1: چپگرد 2: چپگرد ممنوع!
P00.15	Auto tune	0: غیرفعال 1: شناسایی چرخان 2: شناسایی ایستا1 3: شناسایی ایستا2 4: شناسایی چرخان2 5: شناسایی ایستا3
P00.18	ریست کارخانه	1: ریست تنظیمات 2: ریست اطلاعات خطاها
P01: تنظیمات استپ/استارت		
P01.00	مد استارت	0: استارت از فرکانس P01.01 1: استارت بعد از تزریق جریان DC 2: جستجوی سرعت شفت (عدم پوشش موتور AM را مدس0 SVC)
P01.01	فرکانس استارت	0.5
P01.02	مدت زمان ایستادن روی فرکانس استارت	0s (P01.01)
P01.03	مقدار جریان DC قبل از شروع حرکت	0% P01.00=1 برای
P01.04	مدت زمان تزریق جریان DC قبل از شروع حرکت	0s
P01.05	منحنی حرکت	0: خطی 1: S شکل
P01.06-P01.07	مقدار انحنای ابتدا/انتهای منحنی حرکت به شکل S	0.1s
P01.08	روش استپ	0: با شیب تنظیمی 1: خلاص کردن (Coast)
P01.09	فرکانس ترمز	0Hz فرکانس اعمال ترمز DC هنگام استپ
P01.10	تاخیر ترمز	0s تاخیر زمانی برای اعمال ترمز DC
P01.11	قدرت ترمز	0% شدت جریان ترمز DC (برحسب%)
P01.12	مدت ترمز	0s مدت زمان اعمال ترمز DC
P01.13	تاخیر تغییر جهت	0s مدت زمان توقف قبل از تغییر جهت چرخش
P01.14	فرکانس تغییر جهت	0: صفر 1: P01.01 2: باتوجه به P01.15, P01.24
P01.15	فرکانس استپ	0.5
P01.16	مرجع P01.15	0: سرعت تنظیمی (مختص مد/v) 1: سرعت واقعی
P01.17	تاخیر استپ	0.5s زمان تاخیر در استپ
P01.18	حفاظت وصل برق ترمینال	0: عدم استارت 1: استارت در صورت وجود فرمان از ترمینال
P01.19	فعال کردن Sleep درایو	0: واکنش درایو به تنظیم فرکانس کمتر از P00.05 0: ادامه کار روی P00.05 1: توقف 2: Sleep
P01.20	تاخیر Wake-up	0s تاخیر استارت مجدد اگر فرکانس < P00.05 و P01.19=2
P01.21	حفاظت قطع برق	0: راه‌اندازی مجدد در صورت قطع/وصل برق: 0: خیر 1: بله
P01.22	زمان تاخیر راه‌اندازی مجدد	1s زمان تاخیر راه‌اندازی مجدد اگر P01.21=1 باشد.
P01.23	تاخیر استارت	0s زمان تاخیر راه‌اندازی بعد از صدور فرمان استارت
P01.34	تاخیر در Sleep	0S تاخیر قبل از رفتن درایو به مد Sleep

0	مد جستجوی سرعت شفت	1: از فرکانس صفر 2: از حداقل فرکانس 3: از فرکانس ماکسیمم	P01.35
تنظیمات مربوط به جستجوی سرعت شفت موتور			P01.36-41
P02: پارامترهای موتور 1			
0	انتخاب نوع موتور	0: موتور آسنکرون 1: موتور سنکرون	P02.00
	P02.01 توان نامی (kW)	P02.02 فرکانس نامی (Hz)	P02.03 سرعت نامی (rpm)
	P02.04 ولتاژ نامی (V)	P02.05 جریان نامی (A)	
2	P02.26 حفاظت	0 غیرفعال 1: موتور Self-Cool 2: موتور Force-Cool	
100	P02.27 اضافه بار	تنظیم حفاظت جریانی (درصد جریان واقعی به جریان نامی موتور)	
1	P02.28 اصلاح نمایش توان	ضریبی جهت تغییر نمایش توان موتور	
P03: تنظیمات کنترل گشتاور در Vector Control			
0	محل تنظیم گشتاور	0: غیرفعال 1: P03.12 ولوم کپیید 2: P03.12 ولوم کپیید 3: AI2 شبکه مذباس 4: AI3 شبکه مذباس	P03.11
20%	P03.12 تنظیم گشتاور	تنظیم گشتاور از کپیید	
0	P03.14 مرجع حداکثر فرکانس س چپگرد/راستگرد کنترل گشتاور	0: P03.16, 03.17 1: ولوم کپیید 2: AI2 3: AI3 4: ورودی پالس 5: چند فرکانسی 6: شبکه مذباس	P03.14 P03.15
50Hz	P03.16 حداکثر فرکانس راستگرد در کنترل گشتاور وقتی P03.14=0		
50Hz	P03.17 حداکثر فرکانس چپگرد در کنترل گشتاور وقتی P03.15=0		
0	P03.18 مرجع حداکثر گشتاو	0: P03.20, 03.21 1: ولوم کپیید 2: AI2 3: AI3 4: ورودی پالس 5: شبکه مذباس	P03.18 P03.19
0	P03.19 ر موتور/ترمزی		
180	P03.20 حداکثر گشتاور موتوری وقتی P03.18=0 (%)		
180	P03.21 حداکثر گشتاور ترمزی وقتی P03.19=0 (%)		
0.3	P03.22 ضریب تضعیف گشتاور در بالای سرعت نامی		
P04: تنظیمات کنترل V/F			
0	شکل منحنی V/F	0: خطی 1: چند نقطه 2: توان 1.3 3: توان 1.7 4: توان 2 5: استقلال V از F	P04.00
0%	P04.01 گشتاور استارت	تقویت گشتاور اولیه یا Boost (0% یعنی تنظیم اتوماتیک)	
20%	P04.02 فرکانس اتمام تقویت گشتاور (برحسب %)		
	P04.03-04.08 نقاط V/F	تنظیمات تعیین نقاط V/F وقتی P04.00=1 باشد.	
0	P04.26 کاهش مصرف انرژی	کاهش اتوماتیک مصرف انرژی پمپ و فن 0: غیرفعال 1: فعال	

P05: تنظیمات ترمینال‌های ورودی

0	0: ورودی پالس	1: ورودی دیجیتال	مُد ترمینال HDI	P05.00
1	0: غیر فعال 1: راستگرد 2: چپگرد	40: ریست kWh شمار 41: حفظ kWh شمار 73: استارت PID2	85: چنج دستی 86: تمیز کردن پمپ 87: حد بالای آب	P05.01 ترمینال S1
4	3: کنترل سه سیمه 4: جاگ راستگرد 6: استپ خلاصی 7: ریست فالت 8: مکت	74: استپ PID2 75: مکت انگرال PID2 76: مکت کنترل PID2 77: عکس کردن PID2 78: توقف HVAC	88: حد پایین آب 89: کمبود آب 90: راه اندازی نرم 91: حفاظت یخزدگی 103-96: استارت	P05.02 ترمینال S2
7	22: انتخاب شتاب 2 25: مکت PID 29: P03.11=0 36: انتخاب موتور 2 36: P00.01=0 37: P00.01=1	79: تریگر fire mode 80: مکت کنترل PID1 81: مکت انگرال PID1 82: عکس کردن PID2 83: تریگ Sleep 84: تریگ Wakeup	103-96: استارت دستی موتور HUA	P05.03 ترمینال S3
0	36: P00.01=0 37: P00.01=1	83: تریگ Sleep 84: تریگ Wakeup	104-111: اعلام خرابی موتور HUA	P05.04 ترمینال S4
0	16 تا 19 تنظیم ترمینال برای چند سرعته			P05.05 ترمینال HDI اگر P05.00=1
000	0: فعال شدن با اتصال به Com 1: فعال شدن با قطع از Com	برای تنظیم منطق ترمینالها ورودی به کار می رود (بصورت باینری)		P05.08 پُلاریتۀ ورودیها
0.01s	فیلتر زمانی سوئیچ‌های فوق			P05.09 فیلتر زمانی
0	0: سوئیچ راستگرد/چپگرد 1: سوئیچ استارت/جهت 2: پوش باتوم استپ/استارت/جهت (توضیحات بیشتر در مثال 2) 3: پوش باتوم راستگرد/چپگرد/استپ			P05.11 چگونگی استپ/استارت
0s	تاخیر زمانی در عملکرد بعد از فرمان قطع/وصل ترمینالهای فوق			P05.12 تاخیر زمانی -05.21
0v	حد بالا/پایین ولتاژ یا جریان ورودی آنالوگ AI1 (در مُد			P05.24 حد بالا/پایین
10v	جریانی (10v=20mA)			P05.26 سیگنال AI1
0%	حد بالا/پایین کمیت (فرکانس، گشتاور ...)			P05.25 حد بالا/پایین
100%	مرتبط با AI1			P05.27 کمیت مربوطه
0.03s	تنظیم زمانی فیلتر ورودی AI1			P05.28 فیلتر سیگنال AI1
-10v				P05.29 حد پایین/
0v				P05.31 وسط 1 و 2 /
0v	حد پایین/وسط/بالای ولتاژ ورودی آنالوگ AI2			P05.33 بالای سیگنال AI2
10v				P05.35
100%	حد پایین/وسط/بالای کمیت (فرکانس، گشتاور ...)			P05.30 حد پایین/
0%	مرتبط با ورودی آنالوگ AI2			P05.32 وسط 1 و 2 /
100%				P05.34 بالای کمیت مربوط
				P05.36

0.03s	تنظیم زمانی فیلتر ورودی AI2	فیلتر سیگنال AI2	P05.37	
0	حد بالا/پایین فرکانس پالس ورودی HDI (برحسب kHz)	حد بالا/پایین	P05.39	
50		فرکانس HDI	P05.41	
0%	حد بالا/پایین کمیت (فرکانس، گشتاور ...) مرتبط با	حد بالا/پایین	P05.40	
100%	ورودی پالس HDI	کمیت مربوطه	P05.42	
0	0: ولتاژی 1: جریانی (در این حالت حتما جابجایی AI1 را روی I بگذارید)	نوع سیگنال AI1	P05.50	
0v	حد بالا/پایین ولتاژ ورودی آنالوگ کپید	حد بالا/پایین	P05.53	
10v		ولوم کپید	P05.55	
0%	حد بالا/پایین کمیت (فرکانس، گشتاور ...) مرتبط با ولوم	حد بالا/پایین	P05.54	
100%	کپید	کمیت مربوطه	P05.56	
P06: تنظیمات ترمینال‌های خروجی				
0	0: غیرفعال 1: در حال کار 2: چرخش راستگرد 5: فالت	15: آلارم بی باری 18: P08.25 20: فالت خارجی 26: تثبیت باس DC	0: آلارم ازدیادفیدبک 51: Sleep در PID1 52: شروع PID2 53: توقف PID2	0 0 0 0
1	12: آمادگی کار 14: آلارم اضافه بار	48: Firemode فعال 49: آلارم افت فیدبک	55: کم بودن آب	1
00	NO/NC بودن ترمینال‌های فوق (بصورت هگزی)			
0s	تاخیر در قطع/وصل ترمینال‌های فوق (ON/OFF Delay)			
0	0: فرکانس موتور 1: فرکانس تنظیمی 3: دور موتور	6: ولتاژ موتور 7: توان موتور 9: گشتاور موتور	11: AI2 12: AI3 32: خروجی PID1	0 0 0
0	4 و 5: جریان موتور	10: AI1	33: خروجی PID2	0
0%	حد بالا/پایین			
100%	کمیت AO1			
0v	حد بالا/پایین ولتاژ یا جریان AO1 (در مُد جریانی)			
10v	سیگنال AO1 (0.5v=1mA)			
0s	فیلتر زمانی سیگنال AO1			
0%	حد بالا/پایین			
100%	کمیت AO0			
0v	حد بالا/پایین ولتاژ یا جریان AO2 (در مُد جریانی)			
10v	سیگنال AO2 (0.5v=1mA)			
0s	فیلتر زمانی سیگنال AO0			

P07: پارامترهای کلید و سیستم

0	پسورد برای تنظیم پارامترها	رمز حفاظتی	P07.00
0	0: غیر فعال 1: آپلود پارامتر به کلید 2: دانلود همه پارامتر از کلید 3: دانلود پارامتر از کلید (P02) 4: دانلود پارامترهای گروه P02 از کلید	کپی کردن پارامتر	P07.01
01	یکان: دکمه QUICK/JOG 0: غیرفعال 1: جاگ 3: تغییر جهت 4: ریست مقدار UP/Down 5: استپ خلاصی 6: شیفِت P00.01	عملکرد دکمه‌ها	P07.02
	تنظیم شیفِت بین مقادیر مختلف با QUICK/JOG	شیفِت P00.01	P07.03
	امکان استپ موتور با STOP/RST در حالت‌های مختلف کنترل	تنظیم STOP	P07.04
	انتخاب پارامترهای مختلف برای مانیتور با استفاده از فشردن متناوب دکمه SHIFT در حالت کار یا توقف	مانیتور ترتیبی با دکمه SHIFT	P07.05-07.07
1.00 1.0%	ضرایب جهت اصلاح مقدار نمایش داده شده برای مقادیر فرکانس، سرعت دورانی و خطی	ضرایب جهت تغییر نمایش	P07.08-07.10
•	نمایش دمای ماژول ورودی یکسوساز (°C)		P07.11
•	نمایش دمای ماژول خروجی درایو (°C)		P07.12
•	نمایش انرژی مصرفی برحسب kWh		P07.15-P07.16
•	نمایش مقادیر نامی توان/ولتاژ/جریان درایو		P07.18-07.20
•	عدم فالت: 0 1 و 2 و 3: 3 و 2 و 1 4 و 5 و 6: 6 و 5 و 4 7 و 8 و 9: 9 و 8 و 7 10: UV 11 و 12 و 13: 14 و 13 و 12 14: EF	فالت فعلی	P07.27
•	1 و 2 و 3: 25 و 11 4 و 5 و 6: 16 و 15 7 و 8 و 9: 21 و 20 و 19 10: CE 11 و 12 و 13: 23 و 22 و 21 14: PIDE 15 و 16 و 17: 28 و 27 و 26 18: UPE 19 و 20 و 21: 34 و 33 و 32 22: Dry pumping fault 23: OT 24: dEu	1 فالت قبل	P07.28
•	2 و 1: 21 و 20 3 و 2 و 1: 19 و 18 و 17 4 و 3 و 2: 23 و 22 و 21 5 و 4 و 3: 28 و 27 و 26 6 و 5 و 4: 34 و 33 و 32 7: Dry pumping fault 8: OT 9: dEu	2 فالت قبل	P07.29
•	3 و 2 و 1: 23 و 22 و 21 4 و 3 و 2: 28 و 27 و 26 5 و 4 و 3: 34 و 33 و 32 6: Dry pumping fault 7: OT 8: dEu	3 فالت قبل	P07.30
•	4 و 3 و 2 و 1: 34 و 33 و 32 و 31 5 و 4 و 3 و 2: 39 و 38 و 37 و 36 6 و 5 و 4 و 3: 44 و 43 و 42 و 41 7 و 6 و 5 و 4: 49 و 48 و 47 و 46 8 و 7 و 6 و 5: 54 و 53 و 52 و 51 9 و 8 و 7 و 6: 59 و 58 و 57 و 56 10 و 9 و 8 و 7: 64 و 63 و 62 و 61 11 و 10 و 9 و 8: 69 و 68 و 67 و 66 12 و 11 و 10 و 9: 74 و 73 و 72 و 71 13 و 12 و 11 و 10: 79 و 78 و 77 و 76 14 و 13 و 12 و 11: 84 و 83 و 82 و 81 15 و 14 و 13 و 12: 89 و 88 و 87 و 86 16 و 15 و 14 و 13: 94 و 93 و 92 و 91 17 و 16 و 15 و 14: 99 و 98 و 97 و 96 18 و 17 و 16 و 15: 104 و 103 و 102 و 101 19 و 18 و 17 و 16: 109 و 108 و 107 و 106 20 و 19 و 18 و 17: 114 و 113 و 112 و 111 21 و 20 و 19 و 18: 119 و 118 و 117 و 116 22 و 21 و 20 و 19: 124 و 123 و 122 و 121 23 و 22 و 21 و 20: 129 و 128 و 127 و 126 24 و 23 و 22 و 21: 134 و 133 و 132 و 131 25 و 24 و 23 و 22: 139 و 138 و 137 و 136 26 و 25 و 24 و 23: 144 و 143 و 142 و 141 27 و 26 و 25 و 24: 149 و 148 و 147 و 146 28 و 27 و 26 و 25: 154 و 153 و 152 و 151 29 و 28 و 27 و 26: 159 و 158 و 157 و 156 30 و 29 و 28 و 27: 164 و 163 و 162 و 161 31 و 30 و 29 و 28: 169 و 168 و 167 و 166 32 و 31 و 30 و 29: 174 و 173 و 172 و 171 33 و 32 و 31 و 30: 179 و 178 و 177 و 176 34 و 33 و 32 و 31: 184 و 183 و 182 و 181 35 و 34 و 33 و 32: 189 و 188 و 187 و 186 36 و 35 و 34 و 33: 194 و 193 و 192 و 191 37 و 36 و 35 و 34: 199 و 198 و 197 و 196 38 و 37 و 36 و 35: 204 و 203 و 202 و 201 39 و 38 و 37 و 36: 209 و 208 و 207 و 206 40 و 39 و 38 و 37: 214 و 213 و 212 و 211 41 و 40 و 39 و 38: 219 و 218 و 217 و 216 42 و 41 و 40 و 39: 224 و 223 و 222 و 221 43 و 42 و 41 و 40: 229 و 228 و 227 و 226 44 و 43 و 42 و 41: 234 و 233 و 232 و 231 45 و 44 و 43 و 42: 239 و 238 و 237 و 236 46 و 45 و 44 و 43: 244 و 243 و 242 و 241 47 و 46 و 45 و 44: 249 و 248 و 247 و 246 48 و 47 و 46 و 45: 254 و 253 و 252 و 251 49 و 48 و 47 و 46: 259 و 258 و 257 و 256 50 و 49 و 48 و 47: 264 و 263 و 262 و 261 51 و 50 و 49 و 48: 269 و 268 و 267 و 266 52 و 51 و 50 و 49: 274 و 273 و 272 و 271 53 و 52 و 51 و 50: 279 و 278 و 277 و 276 54 و 53 و 52 و 51: 284 و 283 و 282 و 281 55 و 54 و 53 و 52: 289 و 288 و 287 و 286 56 و 55 و 54 و 53: 294 و 293 و 292 و 291 57 و 56 و 55 و 54: 299 و 298 و 297 و 296 58 و 57 و 56 و 55: 304 و 303 و 302 و 301 59 و 58 و 57 و 56: 309 و 308 و 307 و 306 60 و 59 و 58 و 57: 314 و 313 و 312 و 311 61 و 60 و 59 و 58: 319 و 318 و 317 و 316 62 و 61 و 60 و 59: 324 و 323 و 322 و 321 63 و 62 و 61 و 60: 329 و 328 و 327 و 326 64 و 63 و 62 و 61: 334 و 333 و 332 و 331 65 و 64 و 63 و 62: 339 و 338 و 337 و 336 66 و 65 و 64 و 63: 344 و 343 و 342 و 341 67 و 66 و 65 و 64: 349 و 348 و 347 و 346 68 و 67 و 66 و 65: 354 و 353 و 352 و 351 69 و 68 و 67 و 66: 359 و 358 و 357 و 356 70 و 69 و 68 و 67: 364 و 363 و 362 و 361 71 و 70 و 69 و 68: 369 و 368 و 367 و 366 72 و 71 و 70 و 69: 374 و 373 و 372 و 371 73 و 72 و 71 و 70: 379 و 378 و 377 و 376 74 و 73 و 72 و 71: 384 و 383 و 382 و 381 75 و 74 و 73 و 72: 389 و 388 و 387 و 386 76 و 75 و 74 و 73: 394 و 393 و 392 و 391 77 و 76 و 75 و 74: 399 و 398 و 397 و 396 78 و 77 و 76 و 75: 404 و 403 و 402 و 401 79 و 78 و 77 و 76: 409 و 408 و 407 و 406 80 و 79 و 78 و 77: 414 و 413 و 412 و 411 81 و 80 و 79 و 78: 419 و 418 و 417 و 416 82 و 81 و 80 و 79: 424 و 423 و 422 و 421 83 و 82 و 81 و 80: 429 و 428 و 427 و 426 84 و 83 و 82 و 81: 434 و 433 و 432 و 431 85 و 84 و 83 و 82: 439 و 438 و 437 و 436 86 و 85 و 84 و 83: 444 و 443 و 442 و 441 87 و 86 و 85 و 84: 449 و 448 و 447 و 446 88 و 87 و 86 و 85: 454 و 453 و 452 و 451 89 و 88 و 87 و 86: 459 و 458 و 457 و 456 90 و 89 و 88 و 87: 464 و 463 و 462 و 461 91 و 90 و 89 و 88: 469 و 468 و 467 و 466 92 و 91 و 90 و 89: 474 و 473 و 472 و 471 93 و 92 و 91 و 90: 479 و 478 و 477 و 476 94 و 93 و 92 و 91: 484 و 483 و 482 و 481 95 و 94 و 93 و 92: 489 و 488 و 487 و 486 96 و 95 و 94 و 93: 494 و 493 و 492 و 491 97 و 96 و 95 و 94: 499 و 498 و 497 و 496 98 و 97 و 96 و 95: 504 و 503 و 502 و 501 99 و 98 و 97 و 96: 509 و 508 و 507 و 506 100 و 99 و 98 و 97: 514 و 513 و 512 و 511	4 فالت قبل	P07.31
•	**توضیحات بیشتر در جدول فالت‌ها در انتهای اصلی	5 فالت قبل	P07.32

فالت فعلی 1 فالت قبل 2 فالت قبل

•	P07.49	P07.41	P07.33	فرکانس موتور
•	P07.50	P07.42	P07.34	فرکانس شتاب
•	P07.51	P07.43	P07.35	ولتاژ موتور
•	P07.52	P07.44	P07.36	جریان موتور
•	P07.53	P07.45	P07.37	ولتاژ DC-Bus
•	P07.54	P07.46	P07.38	دمای درایو
•	P07.55	P07.47	P07.39	وضعیت ترمینالهای ورودی
•	P07.56	P07.48	P07.40	وضعیت ترمینالهای خروجی

جزئیات ثبت شده در لحظه وقوع فالت

P08: تنظیمات پیشرفته

	شتابهای استارت/استپ 2و3و4 - قابل انتخاب با DI	ACC/DEC 2,3,4	P08.00- 08.05
5Hz		فرکانس جاگ	P08.06
0Hz		تغییر ACC/DEC	P08.19
0	فرکانس آستانه پرش از ACC/DEC1 به ACC/DEC2	تعداد دفعات ریست فالت	P08.28
1s	تعداد دفعات ریست اتوماتیک فالت و استارت مجدد	تاخیر در ریست	P08.29
100	تأخیر زمانی بین وقوع فالت تا استارت اتوماتیک	عملکرد فن	P08.39
	عدد یکان: 0: عملکرد بهینه 1: دائم روشن عدد صدگان: 0: با بیشترین سرعت 1: تنظیم اتوماتیک سرعت	درایو	
	تنظیمات اضافی مربوط به ولوم کلید و UP/Down		P08.42-08.44
0.5 Hz/s	شیب افزایش فرکانس در حالت تنظیم فرکانس رفرنس با پوش باتوم (وقتی که $P00.06=0$ است)	شیب افزایش/ کاهش فرکانس	P08.45 P08.46
000	واکنش فرکانس تنظیمی درایو به قطع برق در حالت های مختلف	واکنش فرکانس به قطع برق	P08.47
0.56	ضریب اصلاح نمایش جریان ورودی در پارامتر P17.35		P08.51
	تنظیمات کاهش خودکار فرکانس کریر هنگامی که هیتسینگ درایو گرمتر از حد نرمال شده است	کاهش فرکانس سوئیچینگ	P08.55- 08.57
5s	مدت زمان تاخیر در اعلام خطای قطع فاز خروجی	تاخیر خطای فاز خروجی	P08.58

P09: تنظیمات کنترل PID

0	AI3 :3 AI2 :2 AI1 :1 P09.01 :0 4: ورودی پالس 5: چندپله‌ای 6: شبکه‌مُدباس	محل تنظیم Set-Point	P09.00
0%	تنظیم Set-Point از کلید وقتی $P09.00=0$ باشد		P09.01
0	AI3 :2 AI2 :1 AI1 :0 3: ورودی پالس 4: شبکه‌مُدباس 5-8: شبکه های ارتباطی	محل اتصال فیدبک/سنسور	P09.02
0	با افزایش دور موتور، مقدار سنسور 0: زیاد 1: کم میشود	مشخصه سیستم	P09.03
	ضریب P: P09.04 ضریب I: P09.05 ضریب D: P09.06	ضرایب P, I, D	P09.04- 06
.001s	فاصله زمانی نمونه برداری از فیدبک/سنسور	فاصله نمونه برداری	P09.07
0%	محدوده مجاز خطا که در آن محدوده دور ثابت می‌ماند	اختلاف مجاز	P09.08
100		حداکثر و	P09.09
0	حداقل/حداکثر فرکانس مجاز در کنترل PID (برحسب %)	حداقل فرکانس	P09.10
0%	اگر مقدار فیدبک کمتر از P09.11 باشد و زمانی به اندازه	تشخیص قطع	P09.11
1s	P09.12 هم سپری شود، اعلام فالت PIDE می‌شود	فیدبک/سنسور	P09.12
0.0s	شتاب استارت/استپ در حالت کنترل PID	شتاب ACC/DEC	P09.15

0.0s	فیلتر زمانی خروجی PID	PID	P09.16
P10: تنظیمات داخلی و عملکرد چندسرته			
0	0: فقط 1 سیکل 1: ادامه کار در دور نهایی 2: تکرار سیکل	تکرار سیکل PLC	P10.00
0	وضعیت PLC در صورت قطع برق: 0: عدم ذخیره 1: ذخیره	ذخیره وضعیت	P10.01
	پارامترهای زوج (مثلاً P10.06): فرکانس پله (100...-100) پارامترهای فرد (مثلاً P10.07): زمان کارکرد فرکانس متناظر	۱۶ پله فرکانس و زمان هر کدام	P10.02 تا P10.33
	انتخاب از بین شتاب‌های 1-4 برای 16 پله سرعت فوق. پیش فرض ACC/DEC اصلی است (P00.11, P00.12)	انتخاب شتاب ACC/DEC	P10.34 P10.35
0	0: استارت از ابتدا 1: از آخرین نقطه کارکرد قبلی توقف	نقطه شروع PLC	P10.36
0	واحد پارامترهای زمان کارکرد پله‌ها: 0: ثانیه 1: دقیقه	واحد زمان	P10.37
P11: تنظیمات حفاظتی			
011	دهگان: حفاظت قطع فاز خروجی 0: غیرفعال 1: فعال	یکان: حفاظت قطع فاز ورودی (نرم افزاری) 0: غیرفعال 1: فعال	P11.00
0	0: اعلام فالت 1: تداوم کارکرد با کاهش دور مدیریت شده	افت ولتاژ لحظه‌ای	P11.01
1	0: اعلام فالت 1: مدیریت اضافه ولتاژ با عدم کاهش دور	اضافه ولتاژ در	P11.03
136	مقدار اضافه ولتاژ برای حالت P11.03=1 (برحسب %)	کاهش دور	P11.04
01	یکان: محدود کردن جریان دهگان: آلارم سخت افزاری اضافه بار 0: غیرفعال 1: همیشه فعال	محدود سازی جریان	P11.05
120%	محدود کردن جریان موتور با کاهش دور (هنگام کار عادی)	محدودیت جریان	P11.06
10Hz/s	یا با توقف افزایش دور (هنگام شتاب گیری-ACC)	شیب کاهش دور	P11.07
120%	اگر جریان موتور از P11.09 بیشتر شود و مدت زمانی به اندازه P11.10 ادامه یابد، رله تنظیم شده (اضافه بار) عمل می‌کند.	جریان عملکرد رله	P11.09
1s	زمان تأخیر عملکرد	P11.10	
50%	اگر جریان موتور از P11.11 کمتر شود و مدت زمانی به اندازه P11.12 ادامه یابد، رله تنظیم شده (افت بار) عمل می‌کند.	جریان عملکرد رله	P11.11
1s	زمان تأخیر عملکرد	P11.12	
00	دهگان: هنگام ریست اتوماتیک فالت: 0: فعال 1: غیرفعال	یکان: هنگام فالت آندر ولتاژ 0: فعال 1: غیرفعال	تنظیم عملکرد رله فالت P11.13
10%	اگر اختلاف سرعت واقعی با تنظیمی بیش از P11.14 باشد و مدت زمانی به اندازه P11.15 طول بکشد، فالت میدهد	انحراف سرعت	P11.14
0.2s	زمان تأخیر عملکرد	P11.15	
0	کاهش اتوماتیک دور هنگام افت ولتاژ شبکه 0: غیرفعال 1: فعال	تغییر فرکانس	P11.16
1	0: در این صورت زمان اضافه بار بعد استپ صفر می‌شود. 1: زمان اضافه بار قبلی در نظر گرفته می‌شود	مجموع اضافه بار	P11.25
	تنظیمات واکنش به خطاهای اضافه بار موتور و اینورتر، دمای ماژول‌های ورودی و خروجی و... در این پارامترها می‌باشد	حفاظت خطاهای 1-17	P11.34 P11.52

P17: پارامترهای مانیتورینگ

PID ست‌پوینت	P17.23	ولتاژ DC-Bus	P17.11	فرکانس تنظیمی	P17.00
PID فیدبک	P17.24	دیجیتالهای ورودی	P17.12	فرکانس موتور	P17.01
Cosφ موتور	P17.25	رله‌های خروجی	P17.13	ولتاژ موتور	P17.03
کارکرد موتور (min)	P17.26	گشتاور تنظیمی	P17.15	جریان موتور	P17.04
جریان ورودی	P17.35	شمارش کانتر	P17.18	سرعت موتور	P17.05
دفعات اضافه بار	P17.37	AI1	P17.19	توان موتور	P17.08
خروجی PID	P17.38	AI2	P17.20	گشتاور موتور	P17.09

توجه 3: بعد از تنظیم پارامترهای درایو جهت افزایش دقت و قدرت، Autotune مفید است. بدین منظور شفت موتور را از بار جدا کنید تا آزاد بچرخد، سپس $P00.15=1$ قرار دهید (اگر شفت را نمی‌شود آزاد کرد، $P00.15=2$ قرار دهید) نهایتاً دکمه RUN را زده و منتظر بمانید تا LED چشمک‌زن RUN/TUNE خاموش شود.

توجه 4: بعد از Autotune به منظور اطمینان از صحت چرخش موتور، دکمه QUICK/JOG را فشار دهید تا موتور به آرامی بچرخد. اگر جهت چرخش اشتباه است، جای دو فاز خروجی را جابجا کنید.

قدم هفتم: مثالهای کاربردی

مثال 1: راه‌اندازی یک فن با فرکانس 40 هرتز با درایو (الف) از روی کی‌پد:

مد کنترل	P00.00=2	محل استارت/استپ	P00.01=0
محل تنظیم فرکانس	P00.06=0	فرکانس کاری فن	P00.10=40HZ
شتاب استارت	P00.11=10s	روش استپ (Coast)	P01.08=1
توان نامی موتور	P02.01=...	فرکانس نامی موتور	P02.02=...
سرعت نامی موتور	P02.03=...	ولتاژ نامی موتور	P02.04=...
جریان نامی موتور	P02.05=...		

بعد از تنظیمات فوق و اطمینان از اتصال صحیح کابل‌های قدرت، دکمه RUN را فشار دهید تا فن شروع به چرخش کند. بعد از گذشت چند ثانیه فن به فرکانس 40 هرتز می‌رسد.

(ب) از روی ترمینال

	محل استارت/استپ (ترمینال)	P00.01=1
	ترمینال S1 (راستگرد)	P05.01=1
	چرخش فن با اتصال کلید K1	

ج- کنترل سرعت این فن با یک پتاسیومتر خارجی از روی ترمینال

	محل تنظیم فرکانس (AI1)	P00.06=01
	با اتصال کلید k1 فن شروع به چرخش میکند و سرعت فن با چرخاندن پتاسیومتر قابل تغییر است.	

د- کنترل درایو با یک PLC (یا HMI) از طریق شبکه مد باس

	محل تنظیم فرکانس (مد باس)	P00.06=8
	محل استارت/استپ (مدباس)	P00.01=2

به منظور آشنای بیشتر با نحوه تنظیم پارامترهای درایو با استفاده از شبکه مدباس به دفترچه اصلی مراجعه نمایید.

مثال 2: راه اندازی درایو با شستی استارت/استپ و کلید تغییر جهت چرخش

محل تنظیم فرکانس	P00.06=0	محل استارت/استپ	P00.01=1
شتاب استارت	P00.11=3s	فرکانس کاری	P00.10=40Hz
پارامترهای نامی موتور	P02.01...05	شتاب استپ	P00.12=3s
	ترمینال S1	P05.01=1	
	ترمینال S2	P05.02=3	
	ترمینال S3	P05.03=2	
	نحو استارت/استپ	P05.11=2	

با فشار دادن شستی S1 درایو استارت و با فشار دادن S2 درایو متوقف می شود. کلید K3 برای تعویض جهت است.

مثال 3: تغییر فرکانس درایو از روی ترمینالها با شستی پوش باتن (Push button)

محل تنظیم فرکانس	P00.06=0	محل استارت/استپ	P00.01=1
شتاب استارت	P00.11=3s	فرکانس اولیه	P00.10=...Hz
پارامترهای نامی موتور	P02.01...05	شتاب استپ	P00.12=3s
	ترمینال S1	P05.01=1	
	ترمینال S2	P05.02=10	
	ترمینال S3	P05.03=11	

با فشار دادن شستی S1 فرکانس درایو افزایش و با فشار دادن S2 فرکانس درایو کاهش می یابد. کلید K3 نیز جهت استارت درایو می باشد. از پارامتر P08.45 و P08.46 نیز برای تنظیم سرعت تغییر فرکانس (بر ثانیه) استفاده می شود.

مثال 4: تنظیم فشار آب یک مجتمع بصورت خودکار (PID)
 فیدبک فشار سنسور (10bar) جریانی (4-20mA) می باشد و فشار مد نظر 4bar است.

P00.00=2	مد کنترل	P00.01=1	محل استارت/استپ
P00.05=35	فرکانس Sleep	P00.06=7	محل تنظیم فرکانس
P00.11=3s	شتاب استارت	P00.12=3s	شتاب استپ
P01.19=2	فعال کردن Sleep	P01.20=3s	تاخیر قبل Wakeup
P02.01...05	پارامترهای نامی موتور	P09.00=0	محل Set-Point
P09.01=40%	تنظیم Set-Point	P09.02=0	محل سنسور(AI1)
P05.50=1	نوع سیگنال AI1		
بعد از وصل کلید، پمپ شروع به کار می کند و سرعت آن توسط درایو به نحوی تنظیم میشود که فشار مد نظر را ایجاد کند.			

مثال 5: راه اندازی یک همزن با PLC داخلی درایو

یک موتور همزن را ۳۰ ثانیه راستگرد با سرعت ۴۰ هرتز ، سپس ۱۰ ثانیه متوقف و بعد از آن ۲۰ ثانیه چپگرد با فرکانس ۲۵ هرتز می چرخاند، این روال ادامه پیدا می کند تا فرمان استارت (K1) قطع شود.

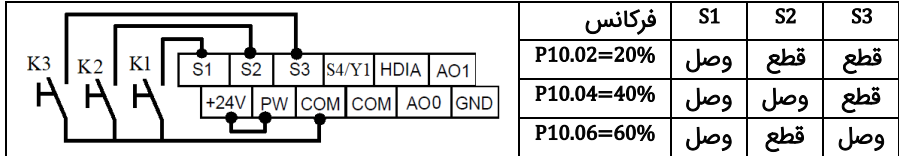
P00.00=1	مد کنترل	P00.01=1	محل استارت/استپ
P00.06=5	محل تنظیم فرکانس	P00.11=3s	شتاب استارت
P00.12=3s	شتاب استپ	P02.01...05	پارامترهای نامی موتور
P05.01=1	ترمینال S1	P10.00=2	تکرار سیکل PLC
P10.02=80%	فرکانس راستگرد	P10.03=30s	مدت راستگرد
P10.04=0	فرکانس توقف	P10.05=10s	مدت توقف
P10.06=-50%	فرکانس چپگرد	P10.07=20s	مدت چپگرد
با وصل کردن کلید K1 همزن طبق روال خواسته شده شروع به کار می کند.			

مثال 6: راه اندازی موتور با سرعت های ثابت

موتور با کلید S1 روشن شده و سرعت آن به فرکانس ۱۰ هرتز می رسد سپس با وصل کلید S2 سرعت آن ۲۰ هرتز و یا با وصل کلید S3 سرعت آن ۳۰ هرتز می گرد.

P00.01=1	محل استارت/استپ	P00.06=6	محل تنظیم فرکانس
P00.11=3s	شتاب استارت	P00.12=3s	شتاب استپ
P02.01...05	پارامترهای نامی موتور	P05.01=1	ترمینال S1

ترمینال S3	P05.03=17	ترمینال S2	P05.02=16
فرکانس دوم	P10.04=40	فرکانس اول	P10.02=20
		فرکانس سوم	P10.06=60



مثال 7: راه اندازی دو شتابه (پمپ کفکش یا شناور)

برای جدا شدن سریع کف گرد، فرکانس پمپ شناور در ۳ ثانیه اول به ۳۰ هرتز و بعد از آن به آرامی به فرکانس نامی پمپ می رسد.

محل استارت/استپ	P00.01=1	مد کنترل	P00.00=2
فرکانس نهایی	P00.10=50Hz	محل تنظیم فرکانس	P00.06=0
شتاب استپ اولیه (DEC1)	P00.12=3s	شتاب استارت اولیه (ACC1)	P00.11=3s
شتاب استارت ثانویه (ACC2)	P08.00=20s	پارامترهای نامی موتور	P02.01...05
فرکانس آستانه	P08.19=30Hz	شتاب استپ ثانویه (DEC2)	P08.01=20s

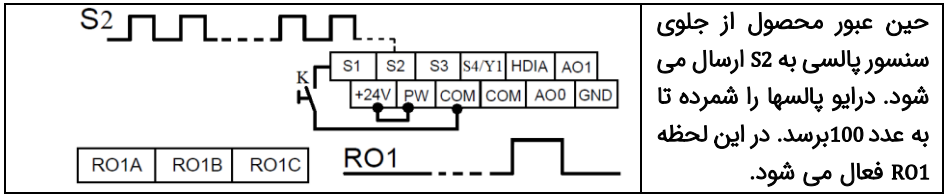
با وصل کلید k1 فرکانس پمپ بسرعت به پارامتر P08.19 می رسد و بعد از آن به آرامی تا سرعت نامی موتور پیش می رود. در توقف نیز فرکانس به آرامی کاهش می یابد تا به پارامتر P08.19 برسد، بعد از این پارامتر فرکانس سریع به صفر می رسد.

توجه 5: **پمپ شناور بار سنگین** محسوب می‌شود. به این موضوع در انتخاب رنج درایو توجه ویژه نمایید. برای مشاوره با شرکت تماس بگیرید.

مثال 8: شمارش محصولات با استفاده کانتر داخلی درایو

از درایو برای کنترل نوار نقاله یک خط تولید استفاده می شود. در انتهای این نوار نقاله یک سنسور وجود دارد، هنگام عبور محصول از جلوی سنسور، به ازای هر محصول یک پالس در خروجی سنسور ایجاد می شود. درایو تعداد محصولات را می شمارد و وقتی که تعداد ۱۰۰ عدد محصول شمارش شد یک آلارم صادر می کند.

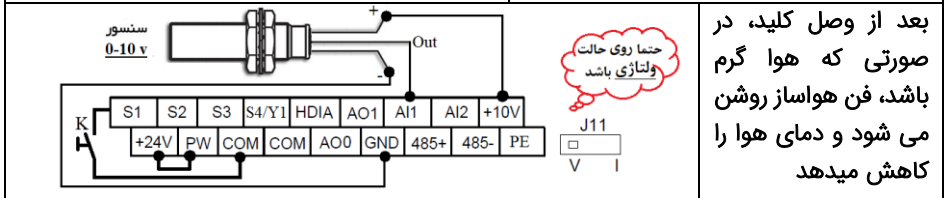
محل استارت/استپ	P00.01=1	مد کنترل	P00.00=0
شتاب استارت	P00.11=3s	محل تنظیم فرکانس	P00.06=1
پارامترهای نامی موتور	P02.01...05	شتاب استپ	P00.12=3s
شمارش کانتر	P05.02=31	ترمینال S1	P05.01=1
تعداد محصول	P08.25=100	کامل شدن کانتر	P06.03=18



مثال 9: راه اندازی فن هواساز سالن مرغداری با استفاده از درایو

برای راه اندازی فن هواساز سالن مرغداری، از درایو استفاده میکنیم. دمای سالن توسط سنسور ولتاژی ۳ سیمه به درایو ارسال می‌گردد (رنج اندازه گیری 0-100c). درایو را طوری تنظیم کنید که دما سالن را روی ۲۵c نگه دارد.

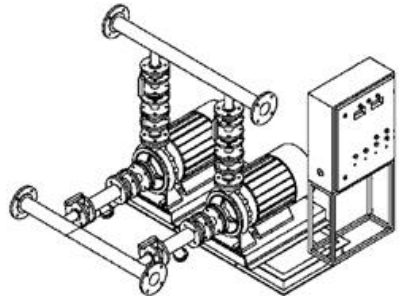
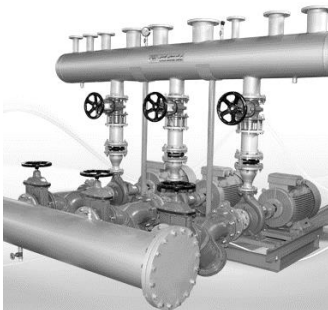
مد کنترل	P00.00=2	محل استارت/استپ	P00.01=1
فرکانس Sleep	P00.05=25	محل تنظیم فرکانس	P00.06=7
شتاب استارت	P00.11=10s	شتاب استپ	P00.12=10s
فعال کردن Sleep	P01.19=2	تاخیر قبل Wakeup	P01.20=3s
پارامترهای نامی موتور	P02.01...05	محل Set-Point	P09.00=0
تنظیم Set-Point	P09.01=25%	محل سنسور(AI1)	P09.02=0
مشخصه سیستم	P09.03=1	محل استارت/استپ	P00.01=1



مثال 10: راه اندازی پمپ های ایستگاه پمپاژ با یک درایو (لطفا به دفترچه تخصصی بوستر پمپ

GD270 مراجعه نمایید یا با واحد فنی شرکت ارتباط برقرار نمایید).

می‌خواهیم چند پمپ را مطابق شکل روبرو با یک درایو کنترل کنیم تا فشار ثابتی در خروجی کلکتور ایجاد شود. تنظیمات و مدار فرمان مناسب را ارائه دهید.



قدم هشتم: خطاها و عیب‌یابی

اگر خطا رخ داده، ابتدا منشأ آن را رفع نمایید (از پارامترهای P07.27 - P07.56 کمک بگیرید) سپس با دکمه $\frac{STOP}{RST}$ خطا را پاک کنید. در جدول زیر توضیحات برخی از فالت‌های رایج را ملاحظه فرمایید:

کد خطا	نام خطا	دلایل احتمالی و توضیحات
OV1,2,3	اضافه ولتاژ هنگام راه‌اندازی / توقف/ هنگام کار	ولتاژ ورودی نرمال نیست. موتور در مد ژنراتوری است. یا P00.12 را افزایش دهید/ اگر هنگام توقف خطا دارید P01.08=1 قرار دهید.
Out1,2,3	خطای فاز خروجی u,v,w (اتصال کوتاه)	موتور/کابل مشکل دارد یا بار با درایو متناسب نیست/ در غیر این صورت P00.11 را افزایش دهید. IGBT خروجی آسیب دیده است.
OC1	اضافه جریان هنگام راه‌اندازی	موتور/کابل اتصالی دارد. یا بار سنگین است، P00.11 را افزایش دهید یا P00.00 را تغییر دهید. همچنین Auto tune را انجام دهید
OC2	اضافه جریان هنگام توقف	P01.08=1 قرار دهید یا P00.12 را افزایش دهید
OC3	اضافه جریان هنگام کار	موتور/کابل اتصالی دارد یا بار مشکلی دارد. اگر نه، P00.00 را تغییر دهید و Autotune را انجام دهید.
UV	افت ولتاژ	ولتاژ ورودی بیش از حد کم است.
OL1	اضافه بار موتور	بار بزرگتر از توان نامی موتور است، یا جریان موتور به درستی تنظیم نشده است تنظیمات نامی موتور و P02.27 را بررسی کنید.
OL3	آلارم اضافه بار	بار را با توجه به تنظیمات P11.08 - P11.10 بررسی کنید
OL2	اضافه بار درایو	عدم تناسب درایو و بار/کثیفی هیت‌سینک/خرابی فن/ اضافه گرمای محیط/ عدم تهویه مناسب، زمان شتاب گیری خیلی کم.
OH1,2	گرم شدن درایو	
SPI	قطع فاز ورودی	فازهای ورودی را چک کنید
SPO	قطع فاز خروجی	فازهای خروجی و بالانس جریان‌های خروجی را چک کنید
PIDE	قطع بودن سنسور	اتصال سنسور(ترانسمیتور) بکمک پارامتر P17.24 چک شود
ITE	اتصال ضعیف پنل	اتصال کنترل پنل ضعیف است. برد کنترل مشکل دارد.

قدم نهم: انتخاب تجهیزات جانبی

مدل درایو	Breaker	Contactore Rate	Fast fuse	مدل درایو	Breaker	Contactore Rate	Fast fuse
GD270-1R5-4	6 A	9 A	10 A	GD270-037-4	125 A	98 A	125 A
GD270-2R2-4	10 A	9 A	10 A	GD270-045-4	140 A	115 A	150 A
GD270-004-4	20 A	18 A	20 A	GD270-055-4	180 A	150A	200 A
GD270-5R5-4	25 A	25 A	32 A	GD270-075-4	225 A	185 A	250 A
GD270-7R5-4	32 A	32 A	40 A	GD270-090-4	250 A	225 A	300 A
GD270-011-4	50 A	38 A	50 A	GD270-110-4	315 A	265 A	350 A
GD270-015-4	50 A	50 A	63 A	GD270-132-4	400 A	330 A	400 A
GD270-018-4	63 A	65 A	80 A	GD270-160-4	500 A	400 A	500 A
GD270-022-4	80 A	80 A	80 A	GD270-185-4	500 A	400 A	600 A
GD270-030-4	100 A	80 A	125 A	GD270-200-4	630 A	500 A	600 A

