

راهنمای نصب و راه اندازی سریع

اینورترهای پنتاکس

سری DSI-300



مقدمه

کنترل دور موتور پمپتاکس سری DSI-300 یک اینورتر با کنترل برداری است که با عملکرد و ویژگی های سطح بالا طراحی و ساخته شده است.

این راهنمای سریع برای استفاده صحیح از اینورتر سری DSI-300 می باشد. قبل از استفاده (نصب، راه اندازی، تعمیر و نگهداری، بازرسی، و غیره)، باید اطمینان حاصل کنید که دستورالعمل ها را به دقت خوانده اید.

برای توضیحات کامل در مورد نصب، کابل کشی و تنظیم پارامترهای اینورتر به راهنمای کامل نصب و راه اندازی مراجعه کنید.

ملاحظات امنیتی

نصب، کابل کشی و سیم بندی



عملیات نصب و راه اندازی باید توسط تکنسین فنی و حرفه ای انجام شود. در غیر این صورت خطرات غیر منتظره وجود خواهد داشت.

باید بین اینورتر و منبع تغذیه، کلید فیوز مناسب یا کلید اتوماتیک یا جریان مناسب اینورتر نصب شود. در غیر این صورت ممکن است موجب آتش سوزی شود.

اطمینان حاصل کنید که برق ورودی قبل از اتصال قطع شده باشد. در غیر این صورت خطر شوک الکتریکی وجود دارد. ترمینال ارت باید به طور کامل به سیستم ارت وصل شود. در غیر این صورت ممکن است خطر شوک الکتریکی وجود داشته باشد.



- جهت جلوگیری از ایجاد نویز در محیط از کابلهای شیلددار برای قدرت و کنترل استفاده شود.
- لطفا کابل قدرت و کابل کنترل را از مسیر یکسان عبور ندهید. هنگام کار سیم کشی، باید کابل قدرت و کابل کنترل بیش از 30 سانتی متر از هم فاصله داشته باشند.
- به هیچ عنوان نباید کابل های ورودی به ترمینالهای خروجی (U, V, W) وصل شوند. در اینصورت اینورتر آسیب خواهد دید.



- مقاومت ترمز حتما باید به ترمینالهای PB و DC+ وصل شود و به هیچ عنوان نباید به ترمینالهای DC- و DC+ وصل گردد. که باعث آسیب جدی به اینورتر می شود.
- مطمئن شوید که کابل کشی ها بر اساس رعایت استانداردهای EMC می باشد.
- سائز کابلهای قدرت باید بر طبق راهنما و متناسب با توان اینورتر و موتور انتخاب گردد.
- قبل از نصب، مشخصات اینورتر و موتور را چک نمایید، که مشخصات انتخاب شده یکی باشند و از تگهای یا سه فاز بودن اینورتر اطمینان حاصل نمایید.

قبل از اتصال برق ورودی



لطفا قبل از اتصال برق ورودی اطمینان حاصل کنید که آیا کلاس ولتاژی با ولتاژ نامی اینورتر سازگار است و ترمینال ورودی (R, S, T) و ترمینال خروجی (U, V, W) به درستی اتصال پیدا کرده اند. بررسی کنید که خروجی اینورتر به موتور اتصال کوتاه نباشد و اینکه برق ورودی قوی باشد و بتواند جریان مورد نیاز موتور را تأمین نماید. در غیر این صورت ممکن است به اینورتر آسیب برساند.

برق ورودی را مدام روشن و خاموش نکنید. اگر به طور مداوم ON / OFF مورد نیاز است، باید مطمئن شوید که فاصله زمانی بیشتر از پنج دقیقه باشد.

اتصال برق ورودی



درپوش اینورتر را موقع برق دار کردن اینورتر باز نکنید. در غیر این صورت خطر شوک الکتریکی وجود دارد!

اینورتر و مدار اطراف آن را با دست مرطوب لمس نکنید. در غیر این صورت خطر شوک الکتریکی وجود دارد.

ترمینالهای اینورتر (از جمله ترمینال های کنترل) را لمس نکنید. در غیر این صورت خطر شوک الکتریکی وجود دارد.

در هنگام روشن بودن، اینورتر بصورت اتوماتیک ترمینالهای خروجی قدرت را کنترل می کند. بنابراین، در این زمان ترمینالهای خروجی موتور U, V, W را لمس نکنید. در غیر این صورت خطر شوک الکتریکی وجود دارد.



اگر شناسایی پارامترهای موتور مورد نیاز است، به خطرات ناشی از جرخش ناگهانی موتور توجه نمایید. در غیر این صورت ممکن است حادثه رخ دهد.

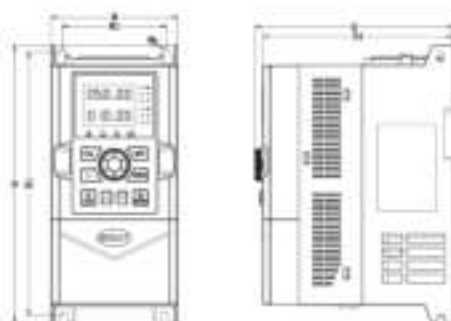
مشخصات جریانی دستگاهها

محل اینورتر	مشخصات توان موتور		جریان نامی ورودی A	جریان نامی خروجی A
	kW	HP		
ورودی تک فاز AC 220V, 50/60Hz				
DSI-300-K75G1-00	0.75	1	8.3	4
DSI-300-1K5G1-00	1.5	2	14.1	7
DSI-300-2K2G1-00	2.2	3	24.2	9.6
DSI-300-004G1-00	4.0	5.5	34.0	16
ورودی سه فاز AC 380V, 50/60Hz				
DSI-300-K75G3-00	0.75	1	4.3	2.1
DSI-300-1K5G3-00	1.5	2	5.2	3.8
DSI-300-2K2G3-00	2.2	3	6.0	5.1
DSI-300-004G3-00	4.0	5.5	10.5	9
DSI-300-5K5G3-00	5.5	7.5	15.5	13
DSI-300-7K5G3-00	7.5	10	20.5	17
DSI-300-011G3-00	11.0	15	27.5	25
DSI-300-015G3-00	15.0	20	37.1	32



DSI-300-018G3-00	18.5	25	41.9	37
DSI-300-022G3-00	22	30	49.3	45
DSI-300-030G3-00	30	40	65.7	60
DSI-300-037G3-00	37	50	80.6	75

ابعاد دستگاهها جهت نصب



Model Type	Outsize(mm)			Outsize(mm)			Mounting holes
	W	H	D	W1	H1	D1	
DSI-300-0403	89.4	197.2	136	74	187	136	45
DSI-300-04701							
DSI-300-1R501							
DSI-300-2R201							
DSI-300-04703							
DSI-300-1R503							
DSI-300-2R203							
DSI-300-02403	102	202	142	90	190	136	45.5

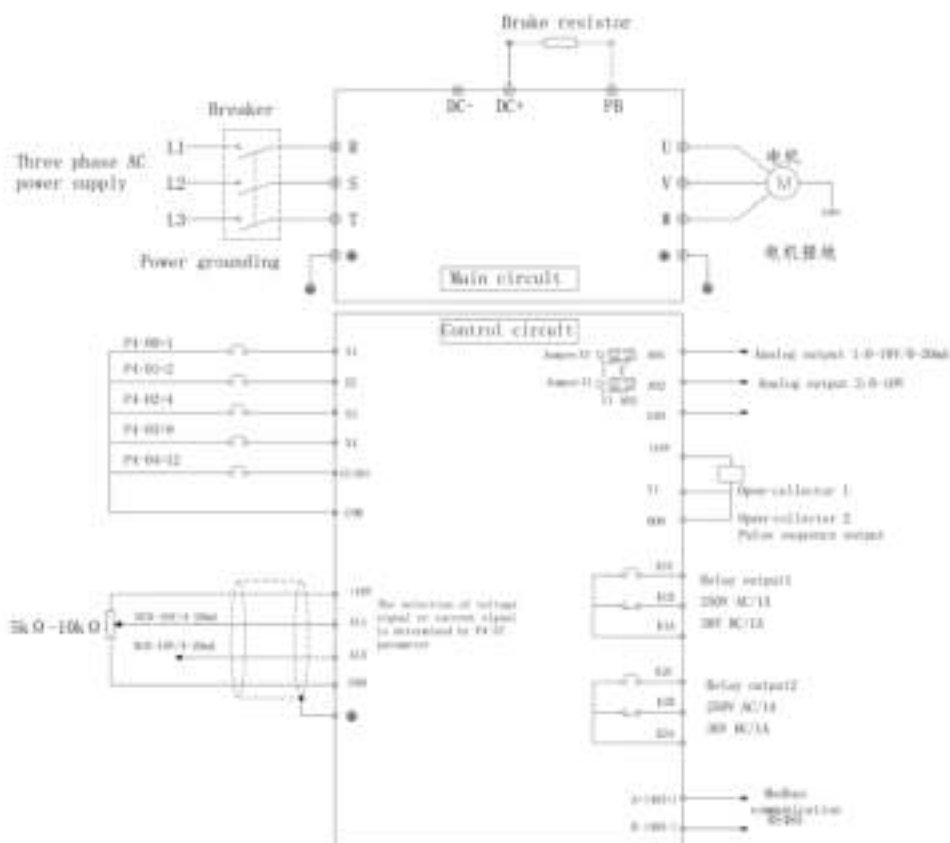


Model Type	Outside(mm)			Outside(mm)			Mounting holes
	W	H	D	W1	H1	D1	
DSI-300-2P000							
DSI-300-2P401							
DSI-300-7P000	125	242.5	168.5	108.5	227	166	Φ6.4
DSI-300-11100							
DSI-300-31500							
DSI-300-31800	168	257	206.2	147	275.5	200	Φ7
DSI-300-31900							
DSI-300-32000	225	260	238	206	340	230	Φ7
DSI-300-42000							
DSI-300-42100							
DSI-300-42700							

کابل کشی و ترمینالهای قدرت

نوع اتصال های قدرت	نام ترمینال	توضیحات
R.S.T.L.N	ترمینالهای ورودی برقی قدرت	اتصال برقی قدرت سه فاز 380 ولت یا تکفاز 220 ولت
DC±, PB	ترمینالهای مقاومت ترمز	اتصال مقاومت ترمز
U.V.W	ترمینالهای خروجی موتور	اتصال موتور سه فاز
⊕	ترمینال ارت	اتصال به ارت







نویسجات	کاربرد	کلیدها
جهت ورود به منوی پارامترها و تنظیمات	کلید برنامه ریزی	PRG
تایید پارامتر انتخاب شده و مقدار تنظیم شده	کلید تایید	ENTER
افزایش که پارامتر و مقدار تنظیمی	کلید افزایش مقدار	▲
کاهش که پارامتر و مقدار تنظیمی	کلید کاهش مقدار	▼
انتخاب که نمایش داده شده داشته فرکانس، جریان و ولتاژ موتور بر روی نمایشگر	کلید جهت	▶
جهت استارت موتور وقتی کنترل روی گی به باشد	کلید استارت	RUN
جهت استپ موتور وقتی کنترل روی گی به باشد جهت ریست کردن فانهای فعال	کلید استپ و ریست	STOP/RESET
کلید قابل برنامه ریزی با استفاده از پارامتر P7.01	کلید مولتی فانکشن	MFC



1. راه اندازی از روی کی پد

پس از اتصال کابل‌های قدرت تکفاز یا سه فاز به ترمینال‌های ورودی (R S T) و کابل‌های موتور به ترمینال‌های خروجی (U V W) با برقرار کردن ورودی دستگاه، کی پد دستگاه روشن می‌شود. اینورتر سری DSI-300 بصورت پیش فرض از روی کی پد کنترل می‌شود. بنابراین با کلید استارت از روی کی پد موتور شروع به چرخش می‌کند و با کلید استپ، موتور متوقف می‌شود.

در این حالت با ولوم روی کی پد می‌توان فرکانس خروجی را تغییر داد.

پارامترهای مهم که در این حالت نیاز به تنظیم دارند به شرح ذیل هستند:

تنظیم پارامترهای موتور

شماره	نام پارامتر	مقدار	توضیح
1	P1.01	KW	مقدار کیلووات موتور
2	P1.02	V	مقدار ولتاژ نامی موتور
3	P1.03	A	مقدار جریان نامی موتور
3	P1.04	HZ	مقدار فرکانس نامی موتور
3	P1.05	RPM	مقدار سرعت نامی موتور

تنظیم مینیمم و ماکزیمم فرکانس

شماره	نام پارامتر	مقدار	توضیح
1	P0.10	50	فرکانس ماکزیمم
2	P0.12	50	حد بالای فرکانس
3	P0.14	25	حد پایین فرکانس



تنظیم شتاب افزایشی و کاهشده

شماره	نام پارامتر	مقدار	توضیح
1	P0.17	20. Sec	زمان شتاب استارت
2	P0.18	20. Sec	زمان شتاب استپ

تنظیم مد کنترلی موتور

شماره	نام پارامتر	مقدار	توضیح
1	P0.01	2	0: کنترل برداری حلقه باز 2: کنترل اسکالر V/F

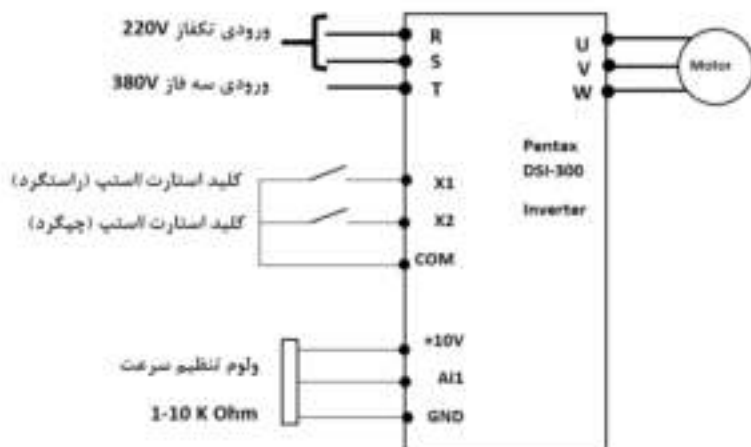
پارامتر بازگشت به تنظیمات کارخانه

شماره	نام پارامتر	مقدار	توضیح
1	PP.01	1	بازگشت به تنظیمات کارخانه



2. راه اندازی و استارت و استپ با ترمینالهای کنترلی:

سیم کشی فرایه های پنتاکس DSI-300 جهت استارت استپ از ترمینال و کنترل با ولوم



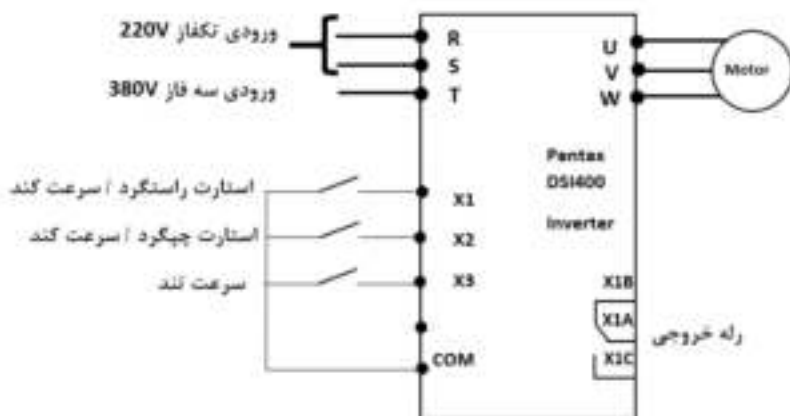
پارامترهای تنظیمی:

شماره	نام پارامتر	مقدار	توضیح
1	P0.02	1	استارت با ترمینال
2	P0.03	2	تنظیم سرعت با ولوم (ترمینال AI1)
3	P4.00	1	ترمینال X1 جهت استارت راستگرد
4	P4.01	2	ترمینال X2 جهت استارت چپگرد



3. راه اندازی با دو سرعت مختلف

سیم کشی درایوهای پنتاکس DSI-300 جهت استارت انبساطی / دو سرعته



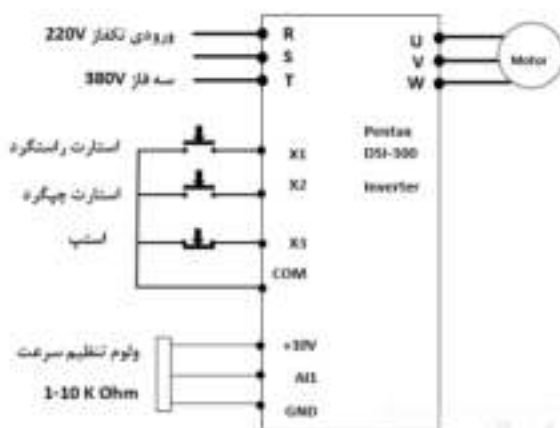
پارامترهای تنظیمی :

شماره	نام پارامتر	مقدار	توضیح
1	P0.02	1	استارت یا ترمینال
2	P0.03	6	سرعت پله ای
3	P4.00	1	ترمینال X1 جهت استارت راستگرد
4	P4.01	2	ترمینال X2 جهت استارت چپگرد
5	P4.02	12	ترمینال X3 جهت سرعت پله ای
6	PC.00	50 %	سرعت کند 50 درصد
7	PC.01	100 %	سرعت تند 100 درصد



4. راه اندازی با شاسی استارت استپ (کنترل سه سیمه)

سیم کشی فرایه های پستاکس DSI-300 جهت کنترل سه سیمه

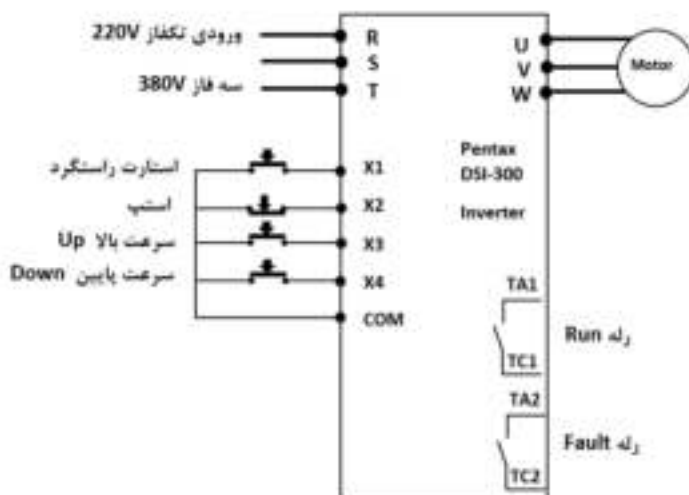


پارامترهای تنظیمی :

شماره	نام پارامتر	مقدار	توضیح
1	P0.02	1	استارت با ترمینال
2	P4.00	1	ترمینال X1 جهت استارت راستگرد
3	P4.01	2	ترمینال X2 جهت استارت چپگرد
5	P4.02	2	ترمینال X3 جهت استپ
6	P4.11	11	کنترل سه سیمه



5. کنترل یا شاسی استارت و استپ و تنظیم سرعت یا شاسی Up/down



پارامترهای کنترل سرعت یا شاسی Up / Down

شماره	نام پارامتر	مقدار	توضیح
1	P0.02	1	استارت یا ترمینال
2	P4.00	1	ترمینال X1 برای استارت
3	P4.01	3	ترمینال X2 برای استپ
4	P4.11	2	کنترل سه میمه
5	P0.03	1	تنظیم سرعت یا شاسی Up/Down
6	P4.02	6	ترمینال X3 برای سرعت Up



توجهات X4 برای سرعت Down	7	P4.03	7
فرکانس ماکزیمم	50	P0.12	8
فرکانس مینیمم	0	P0.14	9
شتاب امتزات (ثابته)	5	P0.17	10
شتاب استپ (ثابته)	5	P0.18	11
رله 1 به عنوان RUN	1	P5.02	12
رله 2 به عنوان FUALT	2	P5.03	13



جدول پارامترهای کلی مهم برای تنظیمات عمومی

1. گروه پارامترهای ماینوریتهگ : U0.00-U0.61

واحد	عملکرد	کد پارامتر
0.01Hz	فرکانس تنظیمی Hz	U0.00
0.01Hz	فرکانس خروجی Hz	U0.01
0.1V	ولتاژ باس DC (V)	U0.02
1V	ولتاژ خروجی (V)	U0.03
0.01A	جریان خروجی اینورتر (A)	U0.04
0.1KW	قدرت خروجی اینورتر (KW)	U0.05
0.1%	گشتاور خروجی اینورتر (%)	U0.06
1	وضعیت ترمینال ورودی DI	U0.07
1	وضعیت خروجی دیجیتال Y	U0.08
0.01V	ولتاژ ورودی AI1 (V)	U0.09
0.01V	ولتاژ ورودی AI2 (V)	U0.10
0.01V	ولتاژ ورودی AI3 (V)	U0.11
1	مقدار کانتر (شمارنده)	U0.12
1	مقدار طول	U0.13
1	سرعت موتور RPM	U0.14
0.1	مقدار درصد مرجع PID (%)	U0.15
0.1	مقدار درصد فیدبک PID (%)	U0.16



1	سرعت پله ای PLC	U0.17
0.01kHz	پالس ورودی فرکانس KHz	U0.18
0.1Hz	سرعت فیدبک	U0.19
0.1Min	زمان ماندگاری دیسپلی	U0.20
0.001V	ولتاژ AI1 قبل از تصحیح	U0.21
0.001V	ولتاژ AI2 قبل از تصحیح	U0.22
0.001V	ولتاژ AI3 قبل از تصحیح	U0.23
1m/Min	سرعت خطی	U0.24
1Min	مدت زمان روشن بودن اینورتر	U0.25
1Min	مدت زمان در حال کار اینورتر	U0.26
1Hz	فرکانس ورودی پالس Pulse	U0.27
0.01%	مقدار ارتباط سریال	U0.28
0.01Hz	سرعت آنکودر	U0.29
0.01Hz	نمایش فرکانس اصلی X	U0.30
0.01Hz	نمایشگر فرکانس کمکی Y	U0.31
1	مشاهده آدرس حافظه دلخواه	U0.32
1°C	دمای موتور	U0.34
0.1%	گشتاور مرجع (I)	U0.35
1	موقعیت متغیر چرخشی	U0.36
0.1	زاویه ضریب توان	U0.37
0.0	موقعیت ABZ	U0.38



1V	ولتاژ مرجع خروجی VF	U0.39
1V	ولتاژ خروجی VF	U0.40
-	نمایش وضعیت ورودیهای DI	U0.41
-	نمایش وضعیت خروجیهای DO	U0.42
1	نمایش وضعیت نوع DI (40-01)	U0.43
1	نمایش وضعیت نوع DI (80-41)	U0.44
0	اطلاعات مربوط به خطاها	U0.45
0.01%	فرکانس در حال کار (i)	U0.60
1	وضعیت اینورتر	U0.61
1	کد خطای فعلی	U0.62
0.01%	ارتباط نقطه به نقطه	U0.63
1	تعداد ایستگاه ها	U0.64
0.01%	محدودیت گشتاور	U0.65

2 گروه پارامترهای اصلی: P0.00-P0.28

مقدار اولیه	محدوده تنظیم		نام و توضیح	پارامتر
-	1	نوع G: بارهای گشتاور ثابت	نمایش نوع P یا G اینورتر	P0.00
	2	نوع P: بارهای گشتاور متغیر		
2	0	مد کنترل برداری بدون سنسور (حلقه باز SVC)	مد کنترل موتور	P0.01
	2	مد کنترل V/F		
0	0	فرمان از پائل کنترل (صفحه کلید)	انتخاب محل فرمان	P0.02



	1	فرمان از طریق نوسیدانه‌های IO		
	2	فرمان از طریق ارتباط پورت سریال		
0	0	تنظیم دیجیتال (فرکانس از پیش تعیین شده <i>P0.08</i> ، رامی توان با <i>UP / DOWN</i> تغییر داد، خاموش شدن بدون ذخیره فرکانس)	انتخاب محل فرکانس <i>X</i> مرجع	P0.03
	1	تنظیم دیجیتال (فرکانس از پیش تعیین شده <i>P0.08</i> ، رامی توان با <i>UP / DOWN</i> تغییر داد، خاموش شدن یا ذخیره فرکانس)		
	2	ورودی آنالوگ <i>A11</i>		
	3	ورودی آنالوگ <i>A12</i>		
	4	ورودی آنالوگ <i>A13</i> (ولوم سرعت)		
	5	ورودی پالس <i>D15</i>		
	6	سرعت پله ای یا <i>DI</i>		
	7	سرعت یا <i>PLC</i> ساده داخلی		
	8	تنظیم <i>PID</i>		
	9	ارتباط سریال		

	0	تنظیم دیجیتال (فرکانس از پیش تعیین شده <i>P0.08</i> ، رامی توان با <i>UP / DOWN</i> تغییر داد، خاموش شدن بدون ذخیره فرکانس)	انتخاب محل فرکانس کمکی <i>Y</i>	P0.04
	1	تنظیم دیجیتال (فرکانس از پیش تعیین شده <i>P0.08</i> ، رامی توان با		



		UP / DOWN تغییر داده، خاموش شدن یا تغییر فرکانس		
	2	ورودی آنالوگ AI1		
	3	ورودی آنالوگ AI2		
	4	ورودی آنالوگ AI3 (نوع سرعت)		
	5	ورودی پالس DIS		
	6	سرعت پله ای DI		
	7	سرعت با PLC ساده داخلی		
	8	تنظیم PID		
	9	ارتباط سریال		
0	0	نسبت به حداکثر فرکانس	انتخاب محدوده منبع فرکانس کمکی Y	P0.05
	1	نسبت به منبع فرکانس X		
0	0%~150%		محدوده منبع فرکانس کمکی Y	P0.06
00	انتخاب منبع فرکانس		انتخاب منبع فرکانس مرجع	P0.07
	1Bit			
	0	منبع فرکانس اصلی X		
	1	نتیجه عملیات اصلی یا کمکی (تعریف عملیات 10Bit)		
	2	تعویض بین X و Y		
	3	تعویض بین X و گزینه 1		
	4	تعویض بین Y و گزینه 1		
رابطه بین منبع فرکانس اصلی / کمکی		10Bit		



	0	فرکانس اصلی X + فرکانس کمکی Y		
	1	فرکانس اصلی X - فرکانس کمکی Y		
	2	بیشترین مقدار (منبع فرکانس اصلی X ، منبع فرکانس کمکی Y)		
	3	کمترین مقدار (منبع فرکانس اصلی X ، منبع فرکانس کمکی Y)		
50.00Hz		0.00Hz تا فرکانس حداکثر (فقط زمانی معتبر است که منبع فرکانس روی "تنظیم دیجیتال" تنظیم شده باشد)	فرکانس از پیش تنظیم شده	P0.08
	0	0	جهت چرخش موتور	P0.09
		1	موتور چپگرد	
50.00Hz		50.00Hz~500.00Hz	فرکانس ماکزیمم	P0.10
	0	0	تنظیم P0.12	P0.11
		1	A11	
		2	A12	
		3	A13 (پتانسیومتر)	
		4	تنظیم پالس	
		5	تنظیم از نایط سربال	
50.00Hz		حد پایین فرکانس (P0.14) تا فرکانس حداکثر (P0.10)	حد بالای فرکانس	P0.12
0.00Hz		0.00Hz تا فرکانس حداکثر P0.10	آفت حد بالای فرکانس	P0.13



0.00Hz	0.00Hz تا حد بالای فرکانس P0.12		حد پایین فرکانس	P0.14
-	0.8kHz~8.0kHz		فرکانس گیر یا سولجینگ	P0.15
0	0	خبر	تنظیم فرکانس حامل یا درجه حرارت	P0.16
	1	بته		
-	0.00s~65000s		شتاب افزایشدهنده 1	P0.17
-	0.00s~65000s		شتاب کاهشدهنده 1	P0.18
1	0	1 نایبه	واحد شتاب ACC/DCC	P0.19
	1	0.1 نایبه		
	2	0.01 نایبه		
0.00Hz	0.00Hz تا فرکانس حداکثر P0.10		فرکانس آهسته متع فرکانس کمکی	P0.21
2	0.01Hz		دقت فرمان فرکانس	P0.22
0	0	با حافظه	انتخاب حافظه فرکانس تنظیم دیجیتال در حالت توقف	P0.23
	1	بدون حافظه		
0	0	مونور 1	انتخاب مونور	P0.24
	1	مونور 2		
0	0	فرکانس حداکثر P0.10	فرکانس مرجع شتاب افزایشدهنده و کاهشدهنده	P0.25
	1	فرکانس تنظیمی		
	2	100Hz		
0	0	فرکانس در حال کار	فرکانس UP / DOWN	P0.26
	1	فرکانس تنظیمی		



دستورالعمل پائل کنترل برای پیگر بندی فرکانس منبع		1bit	اتصال منبع فرمان و منبع فرکانس	P0.27
0	بدون اتصال			
1	منبع فرکانس "تنظیم دیجیتال"			
2	AI1			
3	AI2			
4	AI3 (پتانسیومتر)			
5	تنظیم پالس (ورودی DI5)			
6	سرعت پله ای MS			
7	PLC ساده			
8	تنظیم PID			
9	ارتباط سریال			
دستورالعمل ترمینالهای کنترل برای پیگر بندی فرکانس منبع		10bit		
0	بدون اتصال			
1	منبع فرکانس "تنظیم دیجیتال"			
2	AI1			
3	AI2			
4	AI3 (پتانسیومتر)			
5	تنظیم پالس (ورودی DI5)			
6	سرعت پله ای MS			
7	PLC ساده			



8	تنظیم PID	
9	ارتباط سریال	
	دستورالعمل ارتباط سریال برای پیکربندی فرکانس منبع	100 bit
0	بدون اتصال	
1	منبع فرکانس "تنظیم دیجیتال"	
2	AI1	
3	AI2	
4	AI3 (پتانسیومتر)	
5	تنظیم پالس (ورودی DI5)	
6	سرعت پله ای MS	
7	PLC ساده	
8	تنظیم PID	
9	ارتباط سریال	

3 پارامترهای موتور 1، P1.00 – P1.37

مقدار اولیه	محدوده تنظیم	نام و توضیح	پارامتر
0	0	موتور القایی (آستکرون) عمومی	انتخاب نوع موتور P1.00
	1	موتور القایی (آستکرون) فرکانس متغیر	
	0.1kW-1000.0kW	توان نامی موتور	P1.01
	1V-2000V	ولتاژ نامی موتور	P1.02



		0.01A~655.35A (ایبورتو کمتر یا 55Kw) 0.1A~6553.5A (ایبورتو بیشتر از 55Kw)	جریان نامی موتور	P1.03
		0.01Hz~	فرکانس نامی موتور	P1.04
		1rpm~65535 rpm	سرعت نامی موتور	P1.05
		0.001Ω~65.535Ω (ایبورتو کمتر یا 55Kw) 0.0001Ω~6.5535Ω (ایبورتو بیشتر از 55Kw)	مقاومت استاتور موتور آسنکرون	P1.06
		0.001Ω~65.535Ω (ایبورتو کمتر یا 55Kw) 0.0001Ω~6.5535Ω (ایبورتو بیشتر از 55Kw)	مقاومت روتور موتور آسنکرون	P1.07
		0.1mH~655.35mH (ایبورتو کمتر یا 55Kw) 0.01mH~65.535mH (ایبورتو بیشتر از 55Kw)	اندوکتانس نشی موتور آسنکرون	P1.08
		0.1mH~6553.5mH (ایبورتو کمتر یا 55Kw) 0.01mH~655.35mH (ایبورتو بیشتر از 55Kw)	اندوکتانس متقابل موتور آسنکرون	P1.09
		0.01A~P1.03 (ایبورتو کمتر یا 55Kw) 0.1A~P1.03 (ایبورتو بیشتر از 55Kw)	جریان بی باری موتور آسنکرون	P1.10
0	0	غیر فعال	انتخاب اتونوینگ	P1.37
	2	اتونوینگ کامل موتور آسنکرون		
	3	اتونوینگ درجا موتور آسنکرون 2		

4 گروه پارامترهای کنترل برداری

مقدار اولیه	محدوده تنظیم	نام و توضیح	پارامتر
30	1-100	بهره تناسبی P1 کنترل سرعت	P2.00



0.50s		0.01s~10.00s	زمان ادغام I1 کنترل سرعت	P2.01
5.00Hz		0.00~P2.05	فرکانس سوئیچینگ 1	P2.02
20		0~100	بهره تناسلی P2 کنترل سرعت	P2.03
1.00s		0.01s~10.00s	زمان ادغام I2 کنترل سرعت	P2.04
10.00Hz		فرکانس ماکزیمم ~P2.02	فرکانس سوئیچینگ 2	P2.05
100%		50%~200%	ضریب لغزش سرعت کنترل برداری	P2.06
0.015s		0.000s~0.100s	زمان فیلتر حلقه سرعت	P2.07
0	0	P2.10	منبع حد بالای گشتاور در کنترل برداری	P2.09
	1	AI1		
	2	AI2		
	3	AI3 (پتانسیومتر)		
	4	تنظیم پالس		
	5	ارتباط سریال		
	6	Min(AI1, AI2)		
	7	Max(AI1, AI2)		
150.0%		0.0%~200.0%	تنظیم دیجیتال حد بالای گشتاور در کنترل برداری	P2.10
	1	AI1	منبع حد بالای گشتاور در کنترل برداری (حالت انرژی برگشتی)	P2.11
	2	AI2		
	3	AI3 (پتانسیومتر)		



	4	تنظیم پالس		
	5	ارتباط سریال		
	6	Min(A11,A12)		
	7	Max(A11,A12)		
150.0%		0.0%-200.0%	تنظیم دیجیتال حد بالای گشتاور در کنترل برداری(حالت انرژی برگشتی)	P2.12
2000		0-20000	بهره تناسلی Kp تنظیم تحریک	P2.13
1300		0-20000	زمان اقدام Ki تنظیم تحریک	P2.14
2000		0-20000	بهره تناسلی Kp تنظیم گشتاور	P2.15
1300		0-20000	زمان اقدام Ki تنظیم گشتاور	P2.16
0	0	غیر فعال	انتخاب جداگانه اقدام حلقه سرعت	P2.17
	1	فعال		
100%		50-200%	ضریب حداکثر گشتاور ناحیه تضعیف میدان	P2.21
0	0	غیر فعال	انتخاب حد توان در انرژی بازگشتی	P2.22
	1	فعال		
وابسته به مد		0.0-200.0%	حد توان انرژی بازگشتی	P2.23

5 پارامترهای کنترل V/F

پارامتر	نام و توضیح	محدوده تنظیم	مقدار اولیه
---------	-------------	--------------	-------------



0	0	V/F منحنی خطی	انتخاب منحنی V/F	P3.00
	1	منحنی چند نقطه ای		
	10	حالت کاملاً مستقل VF		
	11	حالت نیمه مستقل VF		
-		0.0%-30%	مقدار گشتاور تقوینی (بوست)	P3.01
50.00Hz		0.0 تا فرکانس ماکزیمم	فرکانس برش گشتاور تقوینی	P3.02
z				
0.00 Hz		0.00Hz~P3.05	فرکانس 1 منحنی V/F	P3.03
0.0%		0.0%-100.0%	ولتاژ 1 منحنی V/F	P3.04
0.00 Hz		P3.03~P3.07	فرکانس 2 منحنی V/F	P3.05
0.0%		0.0%-100.0%	ولتاژ 2 منحنی V/F	P3.06
0.00 Hz		P3.04 - فرکانس نامی موتور (P1.05)	فرکانس 3 منحنی V/F	P3.07
0.0%		0.0%-100.0%	ولتاژ 3 منحنی V/F	P3.08
0.0%		0%-200.0%	ضریب جریان لغزش در مد VF	P3.09
64		0~200	ضریب فوق تحرینک VF	P3.10
-		0~100	ضریب کاهش نوسان VF	P3.11
0	0	تنظیم دیجیتال (P3.14)	منبع مستقل ولتاژ VF	P3.13
	1	A11		
	2	A12		
	3	A13 (پتانسیومتر)		
	4	تنظیم ورودی پالس DI5		



	5	ورودیهای دیجیتال MS پله ای		
	6	PLC ساده		
	7	PID		
	8	ارتباط سریال		
0V		0 - ولتاژ نامی موتور	تنظیم دیجیتال ولتاژ مستقل VF	P3.14
0.0s		0.0s~1000.0s	زمان افزایش ولتاژ مستقل VF	P3.15
0.0s		0.0s~1000.0s	زمان کاهش ولتاژ مستقل VF	P3.16
0	0	فرکانس و ولتاژ به طور مستقل به 0 کاهش می یابند	انتخاب مد توقف برای ولتاژ مستقل VF	P3.17
	1	فرکانس پس از ولتاژ به 0 کاهش می یابد		
150%		50~200%	سطح محدودیت جریان	P3.18
0	0	فعال	انتخاب محدودیت جریان	P3.19
	1	غیر فعال		
20		0~100	ضریب محدودیت جریان	P3.20
50%		50~200%	ضریب جریان سرعت محدودیت - جریان	P3.21
770.0		650.0~800.0v	محدودیت ولتاژ	P3.22
1	0	فعال	انتخاب محدودیت ولتاژ	P3.23
	1	غیر فعال		
30		0~100	ضریب فرکانس برای محدودیت ولتاژ	P3.24
30		0~100	ضریب ولتاژ برای محدودیت ولتاژ	P3.25



5	0-50Hz	استانه افزایش فرکانس در زمان محدودیت ولتاژ	P3.26
---	--------	--	-------

6 ترمینالهای ورودی: P4.00-P4.40

مقدار اولیه	محدوده تنظیم	نام و توضیح	پارامتر
1	0-50	انتخاب عملکرد ترمینال X1	P4.00
2	0-50	انتخاب عملکرد ترمینال X2	P4.01
4	0-50	انتخاب عملکرد ترمینال X3	P4.02
9	0-50	انتخاب عملکرد ترمینال X4	P4.03
12	0-50	انتخاب عملکرد ترمینال HDI	P4.04
	توضیحات	عملکرد	تنظیم
	ترمینالهایی که استفاده نمی شوند را 0 تنظیم کنید تا داخل ایجاد نشود.	بدون عملکرد	0
	فرمان راستگرد و چپگرد موتور توسط ترمینالهای خارجی انجام می شود.	دستور راستگرد FWD	1
		دستور چپگرد REV	2
	کنترل اینورتر در حالت "کنترل سه سیمه"، برای جزئیات لطفا به پارامتر P4.11 (حالت فرمان ترمینالها) مراجعه کنید.	کنترل سه سیمه	3
	FJOG اشاره به سرعت جاگ راستگرد دارد. FJOG اشاره به سرعت جاگ چپگرد دارد. برای فرکانس در حال کار جاگ و acc./dec. لطفا به پارامترهای P8.02, P8.01, P8.00 مراجعه کنید.	سرعت جاگ راستگرد FJOG	4
		سرعت جاگ چپگرد RJOG	5
	هنگامی که منبع فرمان به عنوان "تنظیم دیجیتال" انتخاب می شود، افزایش یا کاهش فرکانس تنظیم شده از طریق ترمینالهای خارجی اجرا می شود.	فرمان UP افزایش سرعت	6



7	فرمان DOWN کاهش سرعت	
8	توقف آزاد	هنگامی که این ترمینال فرمان فعال است، به این معنی است که اینورتر خروجی را از موتور برمی دارد، باز بر اساس اینرسی مکانیکی متوقف می شود. این روش با پارامتر P6.10 مشابه است
9	ریست خطا	هنگامی که این دستور ترمینال فعال است، خطای اینورتر می تواند ریست (پاک) شود. این فرمان مشابه با کلید RESET در صفحه کلید است. این عملکرد می تواند ریست اینورتر را از راه دور انجام دهد.
10	عملیات توقف	وقتی این ورودی فعال می شود اینورتر با شتاب منفی موتور را متوقف می نماید، اما تمام پارامترهای حفظ می شوند. به عنوان مثال پارامتر PLC ، پارامتر فرکانس نوسان، پارامتر PID ، هنگامی که این سیگنال برداشته شود، اینورتر به حالت قبل استارت می شود.
11	خطای خارجی ترمینال باز NO	هنگامی که اینورتر تشخیص می دهد که سیگنال خارجی فعال شده است، خطای Err15 - 15 را گزارش می دهد. برای اطلاعات بیشتر به P9.47 مراجعه کنید.
12	ترمینال 1 سرعت پله ای	تنظیمات سرعت 16 پله ای را می توان با ترکیبی از وضعیت ترمینالها هنگامی که منبع فرکانس بر روی "سرعت MS " است، ایجاد نمود. برای جزئیات بیشتر به برنامه 1 مراجعه کنید.
13	ترمینال 2 سرعت پله ای	
14	ترمینال 3 سرعت پله ای	
15	ترمینال 4 سرعت پله ای	
16	ترمینال 1 شتاب افزایشده و کاهشده ACC/DEC	با این دو ترمینال می توان 4 نوع acc/dec را ایجاد نمود. با ترکیب باینری ترمینالها 4 نوع شتاب افزایشده و کاهشده مختلف انتخاب می شود. برای جزئیات به برنامه 2 مراجعه نمایید.
17	ترمینال 2 شتاب افزایشده و کاهشده ACC/DEC	



18	انتخاب منبع فرکانس	برای انتخاب منابع مختلف فرکانس استفاده می شود. این انتخاب بین 2 نوع منبع فرکانس با توجه به تنظیم پارامتر $P0.07$ انجام می شود.
19	تنظیم مجدد (ریست) $UP / DOWN$ (ترمیغال و صفحه کلید)	هنگامی که منبع فرکانس بر روی "تنظیم دیجیتال" است و این ترمیغال فعال می باشد، می تواند مقدار فرکانس را از طریق صفحه کلید یا پایانه های $UP / DOWN$ تغییر داده و فرکانس مرجع را به مقدار تنظیم فرکانس از پیش تعیین شده بازگرداند. پارامتر ($P0.08$)
20	ترمیغال انتخاب محل فرمان	هنگامی که منبع فرمان بر روی کنترل ترمیغال تنظیم می شود ($P0.02 = 1$)، این ترمیغال می تواند محل فرمان را بین کنترل ترمیغال و کنترل صفحه کلید، انتخاب نماید. هنگامی که منبع فرمان بر روی کنترل ارتباط سریال ($P0.02 = 2$) تنظیم می شود، این ترمیغال می تواند فرمان را بین کنترل ارتباط سریال و کنترل صفحه کلید را انتخاب نماید.
21	غیر فعال کردن $Acc./dec$	هنگامی که این دستور ترمیغال فعال است، شتاب $Acc./dec$ غیر فعال می شود و می تواند فرکانس خروجی فعلی را در حالت توقف موتور حفظ کند.
22	توقف PID	PID به طور موقت غیرفعال می شود، اینورتر خروجی فرکانس کنونی را حفظ می کند و دیگر از تنظیم فرکانس PID پیروی نمی کند.
23	ریست وضعیت PLC	هنگامی که این فرمان ترمیغال فعال است، فاز اجرا و زمان PLC را پاک می کند و وضعیت اولیه PLC را فعال می نماید.
24	توقف فرکانس نوسان	هنگامی که این دستور ترمیغال فعال است، اینورتر فرکانس خروجی را برابر با فرکانس نوسان حفظ می کند و فرکانس نوسان متوقف می شود.
25	ورودی شمارنده	به عنوان ترمیغال ورودی پالس شمارنده استفاده می شود.
26	ریست شمارنده	هنگامی که این دستور ترمیغال فعال است، مقدار شمارش شمارنده پاک شده و برابر با صفر می گردد.
27	ورودی شمارش طول	به عنوان ترمیغال ورودی پالس شمارش طول استفاده می شود.
28	ریست شمارش طول	هنگامی که این ترمیغال فعال است، شمارش طول صفر می شود.



29	غیر فعال کردن کنترل گشتاور	هنگامی که این ترمینال فعال است کنترل گشتاور اینورتر غیرفعال می شود. اینورتر وارد حالت کنترل سرعت می شود.
30	ورودی فرکانس پالس (لفظ برای <i>DIS</i> معنی است)	<i>DIS</i> به عنوان ترمینال ورودی پالس استفاده می شود.
31	رزد	رزد
32	ترمز سریع <i>DC</i>	هنگامی که این ترمینال فعال است، اینورتر به طور مستقیم به وضعیت ترمز <i>DC</i> می رود.
33	خطای خارجی ترمینال بسته (<i>NC</i>)	هنگامی که اینورتر سیگنال خارجی را تشخیص می دهد، خطای " <i>Err15</i> " را گزارش می دهد و توقف می شود. ترمینال بصورت نرمال بسته است و اگر باز شود فعال خواهد شد.
34	اصلاح فرکانس فعال می شود	اگر ورودی فعال باشد، اینورتر به تغییر فرکانس پاسخ نمی دهد تا ورودی دوباره غیر فعال شود.
35	ذخیره جهت <i>PID</i>	هنگامی که ترمینال فعال است، مقدار تنظیمات <i>PID</i> و <i>PA.03</i> جایجا می شوند.
36	ترمینال 1 توقف خارجی	این ترمینال می تواند زمانی که کنترل بر روی صفحه کلید است فعال شود، و معادل با عملکرد کلید <i>STOP</i> در صفحه کلید می باشد.
37	ترمینال 2 انتخاب محل فرمان	این ترمینال برای تغییر وضعیت کنترل بین ترمینال و ارتباط سریال استفاده می شود.
38	توقف تابع یکپارچه <i>PID</i>	هنگامی که این ترمینال فعال است، تابع تنظیم یکپارچه <i>PID</i> متوقف می شود، در حالی که نسبت <i>PID</i> و زمان دیفرانسیل هنوز فعال هستند.
39	انتخاب بین منبع فرکانس <i>X</i> و فرکانس از پیش تعیین شده	هنگامی که این ترمینال فعال است، منبع فرکانس <i>X</i> با فرکانس از پیش تعیین شده <i>P0.08</i> جایگزین می شود.



40	انتخاب بین منبع فرکانس Y و فرکانس از پیش تعیین شده $P0.08$ جایگزین می شود.	انتخاب بین منبع فرکانس Y و فرکانس از پیش تعیین شده
41	می توان با ترکیب این 2 ورودی 4 موتور مختلف انتخاب نمود. برای جزئیات لطفا به برنامه 3 مراجعه کنید.	ترمی탈 1 انتخاب موتور
42		ترمی탈 2 انتخاب موتور
43	اگر $PA.18 = 1$ ، پارامتر غیرفعال است، پارامتر PID از $PA.05$ استفاده می کند. در غیر اینصورت، $PA.17 - PA.15$ استفاده می شود.	انتخاب پارامترهای PID
44	هنگامی که خطای 1 و 2 تعریف شده توسط کاربر فعال باشد، اینورتر خطای شماره 27 - $Err27$ و 28 - $Err28$ می دهد. اینورتر خطای مربوط به حالت انتخاب شده توسط $P9.49$ را کنترل می کند.	خطای 1 تعریف شده کاربر
45		خطای 2 تعریف شده کاربر
46	با این ورودی می توان کنترل گشتاور اینورتر و کنترل سرعت را تغییر دهد. هنگامی که ترمی탈 غیرفعال است اینورتر در مد تعریف شده توسط $A0.00$ کار می کند و زمانی که ترمی탈 فعال شود به مد دیگری می رود.	انتخاب کنترل سرعت گشتاور
47	هنگامی که ترمی탈 فعال شود، اینورتر در سریعترین حالت متوقف می شود. جریان در طی توقف در حد جریان محدود کننده باقی می ماند. این تابع برای توقف سریع اینورتر استفاده می شود که می تواند نیز به توقف را در حالت اضطراری سیستم تأمین کند.	توقف اضطراری
48	این ترمی탈 می تواند برای متوقف کردن اینورتر در هر شرایطی (کنترل از پائل، کنترل از ترمی탈 و کنترل از ارتباط سریال) استفاده شود. در حالت توقف از شتاب کاهشنده 4 استفاده می شود.	ترمی탈 2 توقف خارجی
49	در صورتی که این ترمی탈 فعال شود، ابتدا اینورتر فرکانس خروجی را به فرکانس تریپ DC کاهش داده و سپس حالت ترمز DC را فعال می کند.	توقف با ترمز DC
50	اگر ترمی탈 فعال شود زمان استارت اینورتر پاک می شود. این کار با استفاده از پارامترهای $P8.42$ و $P8.53$ عمل می کند.	ریست زمان استارت



0.010s	0.000s~1.000s		زمان فیلتر نرم‌سایه‌های ورودی <i>DI</i>	P4.10
0	مد فرمان ترمینال		مد فرمان ترمینال	P4.11
	1bit			
	0	دو خط مد 1		
	1	دو خط مد 2		
	2	سه خط مد 1		
	3	سه خط مد 2		
	4	دو خط مد 3		
	5	سه خط مد 3		
	مد اولویت ترمینال ورودی			
0	اولویت با سرعت جاگ برای راستگرد و چپگرد			
1	اولویت با سرعت راستگرد و چپگرد نرمال نسبت به جاگ			
1.00Hz/s	0.01Hz/s~65.535Hz/s		رنج تغییرات ترمینال <i>UP/DOWN</i>	P4.12
0.00V	0.00V~P4.15		حدائق ورودی منحنی <i>A11</i>	P4.13
0.0%	-100.00%~100.0%		حدائق ورودی منحنی <i>A11</i> متناسب با درصد	P4.14
10.00V	P4.13~10.00V		حدائق ورودی منحنی <i>A11</i>	P4.15
100.0%	-100.00%~100.0%		حدائق ورودی منحنی <i>A11</i> متناسب با درصد	P4.16
0.10s	0.00s~10.00s		زمان فیلتر <i>A11</i>	P4.17
0.00V	0.00V~P4.20		حدائق ورودی منحنی <i>A12</i>	P4.18



0.0%	-100.00%~100.0%	حداقل ورودی منحنی <i>A12</i> متناظر با درصد	P4.19
10.00V	P4.18~10.00V	حداکثر ورودی منحنی <i>A12</i>	P4.20
100.0%	-100.00%~100.0%	حداکثر ورودی منحنی <i>A12</i> متناظر با درصد	P4.21
0.10s	0.00s~10.00s	زمان فیلتر <i>A12</i>	P4.22
0.00V	0.00V~P4.20	حداقل ورودی منحنی <i>A13</i>	P4.23
0.0%	-100.00%~100.0%	حداقل ورودی منحنی <i>A13</i> متناظر با درصد	P4.24
10.00V	P4.18~10.00V	حداکثر ورودی منحنی <i>A13</i>	P4.25
100.0%	-100.00%~100.0%	حداکثر ورودی منحنی <i>A13</i> متناظر با درصد	P4.26
0.10s	0.00s~10.00s	زمان فیلتر <i>A13</i>	P4.27
0.00kHz	0.00kHz~P4.30	حداقل ورودی پالس	P4.28
0.0%	-100.00%~100.0%	حداقل ورودی پالس متناظر با درصد	P4.29
50.00 kHz	P4.28~50.00kHz	حداکثر ورودی پالس	P4.30
100.0%	-100.00%~100.0%	حداکثر ورودی پالس متناظر با درصد	P4.31
0.10s	0.00s~10.00s	زمان فیلتر پالس	P4.32
321	انتخاب منحنی <i>A11</i>	1 bit	انتخاب منحنی <i>A1</i> P4.33
1	منحنی 2؛ 1 نقطه، پارامترهای (P4.13~P4.16)		



2	منحنی 2)2 نقطه، پارامترهای (P4.18~P4.21)		
3	منحنی 2)3 نقطه، پارامترهای (P4.23~P4.26)		
4	منحنی 4)4 نقطه، پارامترهای (A6.00~A6.07)		
5	منحنی 4)5 نقطه، پارامترهای (A6.08~A6.15)		
انتخاب منحنی A/2		10bit	
1	منحنی 2)1 نقطه، پارامترهای (P4.13~P4.16)		
2	منحنی 2)2 نقطه، پارامترهای (P4.18~P4.21)		
3	منحنی 2)3 نقطه، پارامترهای (P4.23~P4.26)		
4	منحنی 4)4 نقطه، پارامترهای (A6.00~A6.07)		
5	منحنی 4)5 نقطه، پارامترهای (A6.08~A6.15)		
انتخاب منحنی A/3		100bit	
1	منحنی 2)1 نقطه، پارامترهای (P4.13~P4.16)		
2	منحنی 2)2 نقطه، پارامترهای (P4.18~P4.21)		
3	منحنی 2)3 نقطه، پارامترهای		



		(P4.23-P4.26)	
	4	متغی 4 نقطه، پارامترهای A6.00-A6.07	
	5	متغی 5 نقطه، پارامترهای A6.08-A6.15	
000	انتخاب مقدار <i>A11</i> وقتی کمتر از حداقل ورودی است		1bit
	0	تنظیم حداقل ورودی	
	1	0.0%	
	انتخاب مقدار <i>A12</i> وقتی کمتر از حداقل ورودی است		10bit
	0	تنظیم حداقل ورودی	
	1	0.0%	
	انتخاب مقدار <i>A13</i> وقتی کمتر از حداقل ورودی است		100bit
	0	تنظیم حداقل ورودی	
	1	0.0%	
0.0s	0.0s-3600.0s		زمان تأخیر <i>DI1</i>
0.0s	0.0s-3600.0s		زمان تأخیر <i>DI2</i>
0.0s	0.0s-3600.0s		زمان تأخیر <i>DI3</i>
	تنظیم حالت فعال ترمینال <i>DI1</i>		1bit
	0	فعال در حالت بالا (<i>High</i>)	
	1	فعال در حالت پایین (<i>Low</i>)	
			انتخاب حالت موتور 1 ترمینال <i>DI</i>
			P4.34
			انتخاب مقدار <i>AI</i> وقتی کمتر از حداقل ورودی است
			P4.35
			زمان تأخیر <i>DI1</i>
			P4.36
			زمان تأخیر <i>DI2</i>
			P4.37
			زمان تأخیر <i>DI3</i>
			P4.38
			انتخاب حالت موتور 1 ترمینال <i>DI</i>



	تنظیم حالت فعال ترمینال <i>DI2</i>	10bit		
0	فعال در حالت بالا (<i>High</i>)			
1	فعال در حالت پایین (<i>Low</i>)			
	تنظیم حالت فعال ترمینال <i>DI3</i>	100bit		
0	فعال در حالت بالا (<i>High</i>)			
1	فعال در حالت پایین (<i>Low</i>)			
	تنظیم حالت فعال ترمینال <i>DI4</i>	1000 bit		
0	فعال در حالت بالا (<i>High</i>)			
1	فعال در حالت پایین (<i>Low</i>)			
	تنظیم حالت فعال ترمینال <i>DI5</i>	1000 0bit		
0	فعال در حالت بالا (<i>High</i>)			
1	فعال در حالت پایین (<i>Low</i>)			
	تنظیم حالت فعال ترمینال <i>DI6</i>	1bit	انتخاب حالت موثر 1 ترمینال <i>DI</i>	P4.39
0	فعال در حالت بالا (<i>High</i>)			
1	فعال در حالت پایین (<i>Low</i>)			
	تنظیم حالت فعال ترمینال <i>DI7</i>	10bit		
0	فعال در حالت بالا (<i>High</i>)			
1	فعال در حالت پایین (<i>Low</i>)			
	تنظیم حالت فعال ترمینال <i>DI8</i>	100bit		
0	فعال در حالت بالا (<i>High</i>)			



	1	فعال در حالت پایین (Low)		
	تنظیم حالت فعال ترمینال D19			1000 bit
	0	فعال در حالت بالا (High)		
	1	فعال در حالت پایین (Low)		
	تنظیم حالت فعال ترمینال D110			1000 0bit
	0	فعال در حالت بالا (High)		
	1	فعال در حالت پایین (Low)		

7 ترمینال های خروجی P5.00-P5.22

مقدار اولیه	محدوده تنظیم		نام و توضیح	پارامتر
0	0	خروجی پالس (HDO)	انتخاب ترمینال خروجی HDO	P5.00
	1	خروجی موج (FMR)		
0	0-41		انتخاب HDO (ترمینال کلکتور باز)	P5.01
2	0-41		انتخاب خروجی رله (K1A-K1B-K1C)	P5.02
0	0-41		انتخاب خروجی رله (K2A-K2B-K2C)	P5.03
0	0-41		انتخاب خروجی DO1 (ترمینال کلکتور باز)	P5.04



4	0-41	انتخاب خروجی DO2	P5.05
0	0 - 16	انتخاب تابع خروجی HDO (ترمینال خروجی پالس)	P5.06
		مقدار	عملکرد
		توضیحات	
0		ترمینال خروجی هیچ عملکردی ندارد	بدون عملکرد
1		هنگامی که اینورتر در حال کار است، سیگنال خروجی ON است.	اینورتر در حال کار
2		هنگامی که خطا در اینورتر اتفاق می افتد و به مدت خطا اینورتر متوقف می شود، سیگنال خروجی ON می شود.	خروجی خطا (خطای توقف)
3		برای جزئیات بیشتر به پارامترهای P8.19 و P8.20 مراجعه کنید.	خروجی FDT1 تشخیص سطح فرکانس
4		برای جزئیات به پارامتر P8.21 رجوع شود.	رسیدن به فرکانس خاص
5		هنگامی که اینورتر در حال کار است و خروجی 0Hz می باشد، سیگنال خروجی ON است. هنگامی که اینورتر در حالت توقف است، سیگنال خروجی OFF است.	کارکرد سرعت 0 (توقف بدون خروجی)
6		قبل از اینکه خطای حرارتی موتور فعال شود، بر اساس این پارامتر خروجی قبل از خطای اصلی فعال خواهد شد. اگر مقدار بیش از مقدار پارامتر پیش خطا باشد، سیگنال خروجی ON خواهد شد. برای توضیحات بیش از خطای حرارتی موتور، به پارامترهای P9.00 تا P9.02 مراجعه کنید.	پیش خطای اضافه بار موتور
7		هنگامی که اینورتر بیش از حد جریان بکشد، سیگنال قبل از این که خطای اضافه بار اینورتر اتفاق افتد، فعال ON می شود.	پیش خطای اضافه بار اینورتر
8		هنگامی که مقدار شمارنده به مقدار P8.08 می رسد، سیگنال ON را صادر می کند.	شمارنده به مقدار تنظیمی برسد



9	شمارنده به مقدار تعیین شده برسد	هنگامی که مقدار شمارنده به مقدار PB.09 می رسد، سیگنال ON را صادر می کند برای جزئیات به پارامترهای گروه PB توجه کنید.
10	طول به مقدار تنظیم شده برسد	هنگامی که طول واقعی بیش از مقدار تنظیم در PB.05 باشد، خروجی سیگنال ON می شود.
11	یک سیگنال PLC کامل شود	هنگامی که PLC ساده اجرا می شود و یک سیگنال را به پایان می رساند، یک سیگنال پالس با عرض 250 میلی ثانیه تولید می کند.
12	مدت زمان کارکرد تنظیمی	هنگامی که مدت زمان کارکرد اینورتر بیش از زمان تنظیم (PB.17) باشد، سیگنال خروجی را ON می کند.
13	فرکانس حد	هنگامی که فرکانس تنظیم شده از فرکانس حد بالا یا فرکانس حد پایین بیشتر شود، یک سیگنال خروجی ON می شود.
14	گشتاور حد	در حالت کنترل سرعت، اگر گشتاور خروجی به گشتاور حد برسد، اینورتر در وضعیت حفاظتی قرار می گیرد و خروجی سیگنال ON می شود.
15	اینورتر آماده بکار	هنگامی که اینورتر دارای خطا نیست و ولتاژ باس DC به طور معمول کار می کند و اینورتر برای استارت آماده است، سیگنال خروجی ON را می دهد پس از راه اندازی عادی، خروجی را می بندد.
16	A11>A12	هنگامی که مقدار ولتاژ ورودی آنالوگ A11 بزرگتر از ورودی آنالوگ A12 است، سیگنال ON را روشن می کند.
17	رسیدن به فرکانس حد بالا	هنگامی که فرکانس در حال کار اینورتر به حد بالای فرکانس می رسد، سیگنال ON را روشن می کند.
18	رسیدن به فرکانس حد پایین(توقف بدون خروجی)	هنگامی که فرکانس در حال کار اینورتر به حد پایین فرکانس می رسد، سیگنال ON را روشن می کند و موتور در وضعیت توقف قرار می گیرد.



19	حالت کاهش ولتاژ خروجی	هنگامی که اینورتر در وضعیت کاهش ولتاژ قرار دارد، سیگنال ON را روشن می کند.
20	تنظیم ارتباط سریال	لطفا به تنظیمات ارتباط سریال مراجعه نمایید.
21	رذره	رذره
22	رذره	رذره
23	کار بدون سرعت 2 (توقف بدون خروجی)	وقتی خروجی اینورتر 0 است، سیگنال خروجی ON می شود. هنگامی که اینورتر در حالت توقف است، سیگنال خروجی ON است.
24	زمان روشن بودن اینورتر	هنگامی که زمان روشن بودن اینورتر (P7.13) بیش از مقدار تعیین شده P8.16 باشد، سیگنال خروجی ON می شود.
25	سطح فرکانس FDT2	لطفا برای جزئیات بیشتر به پارامترهای P.8.29, P.8.28 مراجعه کنید.
26	رسیدن به فرکانس خروجی 1	لطفا برای جزئیات بیشتر به پارامترهای P.8.31, P.8.30 مراجعه کنید.
27	رسیدن به فرکانس خروجی 2	لطفا برای جزئیات بیشتر به پارامترهای P.8.33, P.8.32 مراجعه کنید.
28	رسیدن به جریان خروجی 1	لطفا برای جزئیات بیشتر به پارامترهای P.8.39, P.8.38 مراجعه کنید.
29	رسیدن به جریان خروجی 2	لطفا برای جزئیات بیشتر به پارامترهای P.8.41, P.8.40 مراجعه کنید.
30	رسیدن به زمان در حال کار خاص	هنگامی که زمان در حال کار اینورتر به زمان بندی تنظیمی می رسد (P8.42 فعال)، خروجی سیگنال ON می شود.
31	ورودی خارج از رنج All	هنگامی که مقدار ورودی آنالوگ All بزرگتر از P8.46 و یا کوچکتر از P8.45 باشد، سیگنال خروجی ON می شود.



32	بدون بار	زمانی که اینورتر بدون بار شود سیگنال خروجی ON می شود.		
33	حالت جیگراد	زمانی که اینورتر در حالت کار جیگراد باشد سیگنال خروجی ON می شود.		
34	حالت جریان خروجی صفر	لطفا برای جزئیات بیشتر به پارامترهای P8.29.P8.28 مراجعه کنید.		
35	رسیدن به دمای مازول	هنگامی که دمای رادیاتور مازول (P7.07) به مقدار تعیین شده P8.47 می رسد، سیگنال ON را روشن می کند.		
36	جریان نام افزای بیش از حد	لطفا برای جزئیات بیشتر به پارامترهای P8.37.P8.36 مراجعه کنید.		
37	رسیدن به فرکانس حد پایین(توقف بدون خروجی)	هنگامی که فرکانس خروجی به فرکانس حد پایین می رسد، خروجی سیگنال ON را نشان می دهد. هنگام وضعیت توقف، سیگنال ON همچنین روشن می ماند.		
38	خروجی آلارم	هنگامی که اینورتر در حال کار آلارم می دهد، سیگنال هشدار خروجی ON می شود.		
39	هشدار دمای بیش از حد موتور	هنگامی که دمای موتور به مقدار مشخص P9.58 می رسد، سیگنال خروجی ON را می دهد (درجه حرارت را می توان از طریق U0.34 مشاهده کرد)		
40	رسیدن به زمان در حال کار	هنگامی که زمان در حال کار اینورتر از مقدار تنظیم شده P8.53 فراتر می رود، سیگنال ON را روشن می کند.		
41	خروجی آلارم	هنگامی که اینورتر در حال کار آلارم می دهد، سیگنال هشدار خروجی ON می شود.		
0		0 - 16	انتخاب تابع خروجی AO1	P5.07
1		0 - 16	انتخاب تابع خروجی AO2	P5.08

محدوده مقدار مربوطه در جدول زیر نشان داده شده است:



مقدار تنظیمی	عملکرد	رنج تغییرات
0	فرکانس خروجی	0 - فرکانس حداکثر
1	فرکانس رفرنس	0 - فرکانس حداکثر
2	جریان خروجی	0 - 200 درصد جریان نامی اینورتر
3	گشتاور خروجی	0 - 200 درصد گشتاور نامی اینورتر
4	توان خروجی	0 - 200 درصد توان نامی اینورتر
5	ولتاژ خروجی	0 - 120 درصد ولتاژ نامی اینورتر
6	باند ورودی	0.01kHz~100.00kHz
7	AI1	0V~10V
8	AI2	0V~10V(Or 0~20mA)
9	AI3	0V~10V
10	طول	0 - طول حداکثر
11	مقدار شمارنده	0 - حد اکثر شمارنده
12	تنظیم ارتباط سریال	0.0%-100.0%
13	سرعت مولور	0 - فرکانس خروجی حداکثر متناظر
14	جریان خروجی	0.0A~1000.0A
15	ولتاژ خروجی	0.0V~1000.0V
16	درد	
17	گشتاور خروجی	مقدار واقعی - نسبت متناظر با گشتاور مولور

50.00kHz	0.01kHz~100.00kHz	حداکثر خروجی HDO	P5.09
----------	-------------------	------------------	-------



0.0%	-100.0%~+100.0%	المت صفر <i>AO1</i>	P5.10
1.00	-10.00~+10.00	ضرب گین <i>AO1</i>	P5.11
0.00%	-100.0%~+100.0%	المت صفر <i>AO2</i> (کلرٹ آپٹن)	P5.12
1.00	-10.00~+10.00	ضرب گین <i>AO2</i> (کلرٹ آپٹن)	P5.13
0.0s	0.0s~3600.0s	زمان تاخیر خروجی <i>HDO</i>	P5.17
0.0s	0.0s~3600.0s	زمان تاخیر خروجی رله 1	P5.18
0.0s	0.0s~3600.0s	زمان تاخیر خروجی رله 2	P5.19
0.0s	0.0s~3600.0s	زمان تاخیر خروجی <i>DO1</i>	P5.20
0.0s	0.0s~3600.0s	زمان تاخیر خروجی <i>DO2</i>	P5.21
	انتخاب حالت فعال <i>FMR</i> 1bit	انتخاب حالت فعال ترمینال خروجی <i>DO</i>	P5.22
	0 لاجیک مثبت		
	1 لاجیک منفی		
	انتخاب حالت فعال رله 1 10bit		
	0 لاجیک مثبت		
	1 لاجیک منفی		
	انتخاب حالت فعال رله 2 100bit		
	0 لاجیک مثبت		
	1 لاجیک منفی		
	انتخاب حالت فعال <i>DO1</i> 100bit		



	0	لاچیک مثبت		
	1	لاچیک منفی		
	انتخاب حالت فعال DO2			100 0bit
	0	لاچیک مثبت		
	1	لاچیک منفی		

8 پارامترهای کمکی: P8.00-P8.53

مقدار اولیه	محدوده تنظیم	نام و توضیح	پارامتر
2.00Hz	فرکانس حداکثر ~0.00Hz	فرکانس سرعت کند (Jog)	P8.00
20.0s	0.0s~6500.0s	شتاب افزایشدهنده Acc سرعت کند	P8.01
20.0s	0.0s~6500.0s	شتاب کاهشدهنده Dec سرعت کند	P8.02
10.0s	0.0s~6500.0s	شتاب افزایشدهنده ACC2	P8.03
10.0s	0.0s~6500.0s	شتاب کاهشدهنده DEC2	P8.04
10.0s	0.0s~6500.0s	شتاب افزایشدهنده ACC3	P8.05
10.0s	0.0s~6500.0s	شتاب کاهشدهنده DEC3	P8.06
10.0s	0.0s~6500.0s	شتاب افزایشدهنده ACC4	P8.07
10.0s	0.0s~6500.0s	شتاب کاهشدهنده DEC4	P8.08
0.00Hz	فرکانس حداکثر ~0.00Hz	فرکانس جهش 1	P8.09
0.00Hz	فرکانس حداکثر ~0.00Hz	فرکانس جهش 2	P8.10
0.00Hz	فرکانس حداکثر ~0.00Hz	دامنه فرکانس جهش	P8.11



0.0s	0.00s-3000.0s		زمان تاخیر بین تغییر چرخش رستگرد و چپگرد موتور	P8.12
0	0	چپگرد فعال	کنترل چپگرد موتور	P8.13
	1	چپگرد غیر فعال		
0	0	کار با فرکانس حد پایین	فرکانس تنظیمی کمتر از حد پایین فرکانس باشد	P8.14
	1	توقف موتور		
	2	کار در فرکانس 0Hz		
0.00Hz	0.00Hz-10.00Hz		فرکانس کنترل بار	P8.15
0h	0h-65000h		مجموع زمان روشن بودن اینورتر	P8.16
0h	0h-65000h		مجموع زمان استارت بودن اینورتر	P8.17
0	0	غیر معتبر	انتخاب حفاظت راه اندازی	P8.18
	1	معتبر		
50.00Hz	فرکانس حداکثر-0.00Hz		مقدار تشخیص سطح فرکانس (FDT1)	P8.19
5.0%	0.0%-100.0%(FDT1) (سطح)		مقدار هیستریزس تشخیص فرکانس (FDT1)	P8.20
0.0%	فرکانس حداکثر-0.00Hz		دامنه تشخیص رسیدن به فرکانس مرجع	P8.21
0	0	غیرفعال	فرکانس برش در زمان شتاب Acc/Dec	P8.22
	1	فعال		
0.00 Hz	فرکانس حداکثر-0.00Hz		فرکانس سونج شتاب Acc1/Acc2	P8.25



0.00 Hz	فرکانس حداکثر-0.00Hz		فرکانس سوئیچ شتاب Dec1/Dec2	P8.26
0	0	غیر فعال	اولویت نرمینال سرعت کند Jog	P8.27
	1	فعال		
50.00 Hz	فرکانس حداکثر-0.00Hz		مقدار تشخیص سطح فرکانس (FDT2)	P8.28
5.0%	0.0%~100.0%(سطح FDT1)		مقدار هیستریزس تشخیص فرکانس (FDT2)	P8.29
50.00 Hz	فرکانس حداکثر-0.00Hz		مقدار تشخیص رسیدن به فرکانس تصادفی 1	P8.30
0.0%	0.00Hz~100%(فرکانس حداکثر)		دامنه تشخیص رسیدن به فرکانس تصادفی 1	P8.31
50.00 Hz	فرکانس حداکثر-0.00Hz		مقدار تشخیص رسیدن به فرکانس تصادفی 2	P8.32
0.0%	0.00Hz~100%(فرکانس حداکثر)		دامنه تشخیص رسیدن به فرکانس تصادفی 2	P8.33
5.0%	0.0%~300.0%(جریان نامی موتور)		سطح تشخیص جریان صفر	P8.34
0.10s	0.00s~600.00s		زمان تاخیر سطح تشخیص جریان صفر	P8.35
200.0%	0.0% غیر فعال 0.1%~300.0%(جریان نامی موتور)		خروجی جریان محدود شده	P8.36
0.00s	0.00s~600.00s		تاخیر در خروجی جریان محدود شده	P8.37
100.0%	0%~300.0%(جریان نامی موتور)		جریان تصادفی 1	P8.38



0.0%	0%~300.0% (جریان نامی موتور)		دامنه جریان تصادفی 1	P8.39
100.0%	0%~300.0% (جریان نامی موتور)		جریان تصادفی 2	P8.40
0.0%	0%~300.0% (جریان نامی موتور)		دامنه جریان تصادفی 2	P8.41
0	0	غیر فعال	انتخاب مدت زمان کارکرد اینورتر	P8.42
	1	فعال		
0	0	P8.44 تنظیم	انتخاب نوع اجرا در مدت زمان کارکرد	P8.43
	1	AI1		
	2	AI2		
	3	AI3 پتانسیومتر		
0.0Min	0.0Min~6500.0Min		مدت زمان کارکرد اینورتر	P8.44
3.10V	0.00V~P8.46		مقدار حد پایین حفاظت ورودی آنالوگ AI1	P8.45
6.80V	P8.45~10.00V		مقدار حد پایین حفاظت ورودی آنالوگ AI1	P8.46
75℃	0.00℃~100℃		دمای تنظیم مازول اینورتر	P8.47
0	0	فن خنک کننده با استارت موتور روشن می شود	کنترل فن خنک کننده	P8.48
	1	فن خنک کننده با برق دار شدن اینورتر روشن می شود.		
0.00Hz	(P8.51) تا فرکانس حداکثر (P0.10)		فرکانس بیدار شدن	P8.49
0.0s	0.0s~6500.0s		زمان تأخیر بیدار شدن	P8.50
0.00Hz	0.00Hz~ (P8.49)		فرکانس خواب	P8.51
0.0s	0.0s~6500.0s		زمان تأخیر خواب	P8.52



0.0Min	0.0Min~6500.0Min	رسیدن به زمان کارکرد	P8.53
100.0%	0.00~200.00%	اصلاح ضریب قدرت	P8.54

