

راهنمای سریع استفاده از درایو استنسون مدل یونیک سری G0000

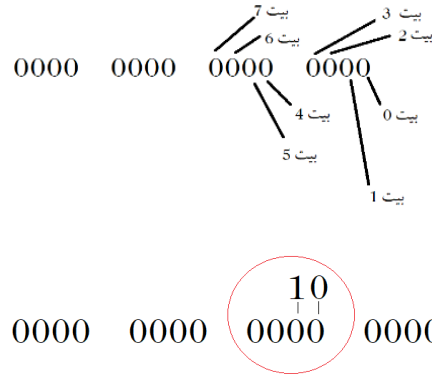
PA-09=20s	مدت زمان کار با سرعت ۳ (در این مثال ۲۰ ثانیه با سرعت ۵۰ هرتز چپگرد)
P8-03=10s	شتاب راه اندازی و توقف در سرعت ۳ برابر ۱۰ ثانیه

اگر بخواهیم شتاب های راه اندازی و توقف (ACC/DEC) تغییر پیدا کند باید از دستور زیر استفاده کنیم.
PA-34 پارامتر انتخاب شتاب راه اندازی و توقف برای سرعت های گام ۰ تا ۷ است.

شتاب راه اندازی و توقف		شتاب راه اندازی و توقف ۱		شتاب راه اندازی و توقف ۲		شتاب راه اندازی و توقف ۳	
گام	ارقام باینری	شتاب راه اندازی و توقف	شتاب راه اندازی و توقف ۱	شتاب راه اندازی و توقف ۲	شتاب راه اندازی و توقف ۳	گام	ارقام باینری
0	00	01	10	11	11	0	Bit 1
1	00	01	10	11	11	1	Bit 2
2	00	01	10	11	11	2	Bit 3
3	00	01	10	11	11	3	Bit 4
4	00	01	10	11	11	4	Bit 5
5	00	01	10	11	11	5	Bit 6
6	00	01	10	11	11	6	Bit 7
7	00	01	10	11	11	7	Bit 8
00	01	10	11	11	11	00	Bit 9
01	10	11	11	11	11	01	Bit 10
10	11	11	11	11	11	10	Bit 11
11	11	11	11	11	11	11	Bit 12
00	01	10	11	11	11	00	Bit 13
01	10	11	11	11	11	01	Bit 14
10	11	11	11	11	11	10	Bit 15
11	11	11	11	11	11	11	Bit 16

انتخاب زمان ACC/DEC در حالت SIMPLE PLC PA-34=0020

مثلا این تنظیم برای حالتی است که عدد ۱۰ باینری باید در داخل بیت ۴ و پنج ریخته شود.
ترتیب بیت ها:



و در نهایت به کد دسیمال که برمیگردد با عدد 0020 در پارامتر تنظیم می شود.

درایو های G0000 دارای ۴ نوع زمان شتاب گیری هستند که قابل تنظیم خواهند بود .

اعمال ترمز DC در زمان توقف	
P1-07=2Hz	فرکانس اولیه ی ترمز
P1-08=5s	زمان انتظار برای اعمال ترمز
P1-09=5%	جریان ترمز هنگام توقف
P1-10=5s	زمان اعمال ترمز هنگام توقف

اعمال ترمز DC در زمان راه اندازی	
P1-03=5%	جریان ترمز هنگام راه اندازی
P1-04=5s	زمان اعمال ترمز هنگام راه اندازی

تنظیمات ترمینال های خروجی و استفاده از رله ها	
P6-02=	فعال شدن ترمینال های TA, TB, TC خروجی
مثلا مقدار ۱ برای زمانی است که درایو در حال اجرا بوده و رله های خروجی وصل می شوند.	
P6-03=	فعال شدن ترمینال های RA, RB, RC خروجی
مقدار پارامتر گروه P6 از صفر تا 18 قابل انتخاب است . برای استفاده از این مقادیر به دفترچه مراجعه کنید. به عنوان مثال مقدار ۱ برای زمانی است که درایو در حال اجرا بوده و رله های خروجی وصل می شوند.	

تنظیمات مربوط به حرکت چند سرعته	
P0-01=1	فرمان راه اندازی از طریق ترمینال
P0-07=5	تعیین منبع فرکانس در حالت چند سرعته
P5-01=1	ترمینال S1 برای چرخش در جهت مستقیم (راستگرد)
P5-02=2	ترمینال S2 برای چرخش در جهت معکوس (چپگرد)
P5-03=12	ترمینال S3 برای سرعت ۱
P5-04=13	ترمینال S4 برای سرعت ۲
P5-05=14	ترمینال S5 برای سرعت ۳
PA-02=30%	درصدی از فرکانس تعیین شده در سرعت ابتدایی (سرعت لحظه ی اول ۱۵ هرتز)
PA-04=60%	درصدی از فرکانس تعیین شده در سرعت ۱ (سرعت یک برابر ۳۰ هرتز)
PA-06=100%	درصدی از فرکانس تعیین شده در سرعت ۲ (سرعت دوم برابر ۵۰ هرتز)
PA-08=-100%	درصدی از فرکانس تعیین شده در سرعت ۳ (سرعت سوم برابر ۵۰ هرتز چپگرد)

اگر پارامتر های گروه PA منفی باشد جهت چرخش عکس می شود. نحوه یسیم کشی از ترمینال COM به ترمینال های مورد نظر (S1, S2, S3, S4, S5) است.

تنظیمات جبران ساز PID	
P0-01=1	فرمان راه اندازی از طریق ترمینال
P0-07=6	انتخاب روش تنظیم فرکانس PID
P9-00=0	انتخاب روش تنظیم سیگنال PID بر اساس (PA-01)
P9-01=100%	تعیین سیگنال هدف به صورت تنظیم دیجیتال
P9-02=1	انتخاب روش تعیین سیگنال فیدبک برای PID برابر ورودی آنالوگ A12
P9-03=0	منطق عملکرد PID (عملکرد مقایسه به صورت مستقیم)
P5-17=0	مینیمم ولتاژ ورودی برای منحنی آنالوگ شماره ۲ برابر ۱ ولت
P5-18=0%	تنظیمات حداقل ولتاژ ورودی برای منحنی آنالوگ شماره ۲ برابر صفر درصد
P5-19=10	ماکزیمم ولتاژ ورودی برای منحنی آنالوگ شماره ۲ برابر ۵ ولت
P5-20=100%	تنظیمات حداکثر ولتاژ ورودی برای منحنی آنالوگ شماره ۲ برابر ۱۰۰ درصد

تنظیمات مربوط به حرکت چند سرعته اتوماتیک (Simple PLC)	
P0-01=1	فرمان راه اندازی از طریق ترمینال
P0-07=4	انتخاب روش تنظیم فرکانس از طریق Simple PLC
P5-01=1	ترمینال S1 برای چرخش در جهت راستگرد
P5-02=2	ترمینال S2 برای چرخش در جهت معکوس (چپگرد)
PA-02=30%	درصدی از فرکانس تعیین شده در سرعت ابتدایی(سرعت ابتدایی برابر ۱۵هرتز)
PA-04=60%	درصدی از فرکانس تعیین شده در سرعت ۱(سرعت اول برابر ۳۰ هرتز)
PA-06=100%	درصدی از فرکانس تعیین شده در سرعت ۲(سرعت دوم برابر ۵۰ هرتز)
PA-08=-100%	درصدی از فرکانس تعیین شده در سرعت ۳(سرعت سوم برابر ۵۰ هرتز چپگرد)
PA-03=20s	مدت زمان کار با سرعت ابتدایی(در این مثال ۲۰ثانیه با سرعت ۱۵ هرتز)
P8-00=10s	شتاب راه اندازی و توقف در سرعت ابتدایی بر ابر ۱۰ ثانیه
PA-05=20s	مدت زمان کار با سرعت ۱ (در این مثال ۲۰ثانیه با سرعت ۳۰ هرتز)
P8-01=10s	شتاب راه اندازی و توقف در سرعت ۱ برابر ۱۰ ثانیه
PA-07=20s	مدت زمان کار با سرعت ۲ (در این مثال ۲۰ثانیه با سرعت ۵۰ هرتز)
P8-02=10s	شتاب راه اندازی و توقف در سرعت ۲ برابر ۱۰ ثانیه

جدول مقاومت بریک								
توان درایو	W	Ω	توان درایو	W	Ω	توان درایو	W	Ω
0.75 kW	80	750	11 kW	1000	50	45 kW	9600	14
1.5 kW	260	400	15 kW	1500	40	55 kW	12000	10
2.2 kW	260	250	18 kW	4800	32	9600	13.6	
4 kW	390	150	22 kW	4800	27.2	9600	13.6	
5.5 kW	500	100	30 kW	6000	20	9600	13.6	
7.5 kW	1000	75	37 kW	9600	16	30000	4	

جدول خطاها			
کد خطا	نوع خطا	کد خطا	نوع خطا
SC1	خطای فاز U مربوط به IGBT	SPO	از دست رفتن فاز خروجی
SC2	خطای فاز V مربوط به IGBT	OH1	اصلاح دمای بیش از حد IGBT
SC3	خطای فاز W مربوط به IGBT	OH2	اصافه دمای IGBT اینوتر
OC1	خطای اضافه جریان در راه اندازی	EF	خطای خارجی
OC2	خطای اضافه جریان در لحظه توقف	CE	خطای ارتباط سریال
OC3	خطای اضافه جریان در سرعت ثابت	IE	خطای تشخیص جریان
OV1	خطای اضافه ولتاژ در راه اندازی	IE	خطای اتوتیونینگ
OV2	خطای اضافه ولتاژ در توقف	EEP	خطای EEPROM
OV3	خطای اضافه ولتاژ در سرعت ثابت	PIDE	خطای فیدبک PID
UV	افت ولتاژ لینک DC	bE	خطای یونیت ترمز
OL1	اضافه بار موتور	END	رسیدن به زمان تنظیمات کارخانه
OL2	اضافه بار اینورتر	OL3	اضافه گشتاور
IPL	از دست رفتن فاز ورودی		

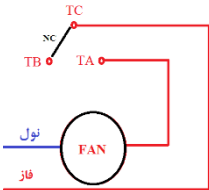
روشن شدن درایو به صورت اتوماتیک بعد از وصل مجدد برق ورودی

فرض می کنیم برق ورودی درایو قطع شده و مجدد وصل می شود.
به صورت پیش فرض درایو بعد از وصل مجدد برق راه اندازی نمی شود (اگر ترمینال مربوطه برای راه اندازی تنظیم شده باشد)
P1-14=1 ابتدا این پارامتر را تنظیم می کنیم.

اتصال تجهیزات ۲۲۰ ولتی به رله های اینورتر:

در تصویر زیر به عنوان مثال یک فن را می خواهیم به کمک رله فعال کنیم:

ترمینال های TA, TB, TC مربوط به تیغه های رله ی درایو است، سیم کشی ها مطابق تصویر انجام شود.



P6-02=1	تحریک رله با فرمان راه اندازی درایو
P6-03=1	تحریک رله با فرمان راه اندازی درایو

یادداشت: