

# دفترچه‌ی راهنمای نصب و راه اندازی اینورتر H100

## شرایط عدم گارانتی اینورترهای LS

- 1- رعایت نکردن اتصال صحیح کابل‌ها و سیم‌های ورودی و خروجی اینورتر
- 2- نصب اینورتر در محیط‌هایی با رطوبت بالا
- 3- نصب اینورتر در محیط با دمای بسیار بالا یا محیط با دمای بسیار پایین
- 4- نصب اینورتر در محیط پرگرد و غبار
- 5- رعایت نکردن فاصله مناسب بین اینورتر و بدنه تابلو یا اشیا دیگر ( براساس دفترچه راهنمای اینورتر )

- 6- اتصال ولتاژ غیرمجاز به اینورتر (خارج از محدوده عملکرد اینورتر)
- 7- آسیب فیزیکی به اینورتر
- 8- نصب اینورتر توسط افراد غیرمتخصص
- 9- عدم استفاده از مقاومت ترمزی در شرایطی که بار مربوطه حالت Regenerative داشته باشد یا اینکه زمان توقف متناسب با ظرفیت دستگاه نباشد.
- 10- عدم استفاده از سیم ارت
- 11- نداشتن برچسب و کد شناسایی محصول
- 12- اقدام به تعمیر دستگاه توسط مشتری
- 13- استفاده از اینورتر جهت راه اندازی موتورهای با توان بالاتر از توان اینورتر
- 14- در صورت نصب کنتاکتور مابین کابل رابط موتور و اینورتر (در صورت لزوم استفاده از کنتاکتور با واحد فنی تماس حاصل فرمایید)
- 15- در صورتی که از تغذیه برد I/O استفاده غیر اصولی شود (بالاتر از توان نامی)
- 16- در صورتی که دستگاه اینورتر با IP20 بدون تابلو مناسب در محیطی که مواد خورنده و شیمیایی وجود دارد نصب شده باشد.
- 17- در صورت نوسان شدید برق ورودی (که عموماً منجر به آسیب شدید به IGBT دستگاه می‌گردد).
- 18- اتصال کوتاه در خروجی اینورتر (که عموماً منجر به آسیب شدید به IGBT دستگاه می‌گردد).

## موارد احتیاطی لازم

- دستگاه اینورتر باید توسط کارکنان فنی و باتجربه نصب و راه اندازی شود که با شیوه تنظیم پارامتر، اصول و مبنای برق، نصب و سیم‌بندی آشنایی کافی را داشته باشند تا از بروز هرگونه حادثه جلوگیری شود.
- در قسمت ورودی برق دستگاه می‌توانید از رله یا کنتاکتور برای قطع و وصل برق استفاده کنید، ولی هیچگاه نباید در خروجی اینورتر و بین موتور و اینورتر کنتاکتور قرار دهید.
- قبل از هرگونه تعمیر یا بازرسی، برق اصلی را قطع کنید تا چراغ نشانگر برق ورودی خاموش شود و سپس توسط مولتی‌متر اطمینان پیدا کنید که بین ترمینال‌های P و N هیچ ولتاژ DC وجود ندارد (توجه داشته باشید که این ولتاژ تا 650 ولت می‌باشد).
- قبل از تنظیم فرکانس خروجی بیش از 60Hz، از توانایی و ایمنی موتور اطمینان حاصل کنید تا به موتور آسیب نرسد.





- چنانچه از دستگاه اینورتر برای مدت طولانی استفاده نمی‌کنید برق ورودی دستگاه را قطع کنید.
- دستگاه اینورتر را از طریق قطع و وصل برق اصلی ورودی خاموش و روشن نکنید.
- با توجه به شرایط آب و هوایی و محیط کار نسبت به نظافت اینورتر مخصوصاً فن دستگاه اقدام کنید (عمر مفید فن حداکثر 3 سال است).
- اگر اینورتر بیش از سه ماه در انبار نگهداری شده و استفاده نکرده‌اید، دمای محیط نباید بیش از 30 درجه سانتی‌گراد باشد و نگهداری بیش از یک سال نیز توصیه نمی‌شود زیرا ممکن است موجب خرابی خازن‌های الکترولیتی دستگاه شود.

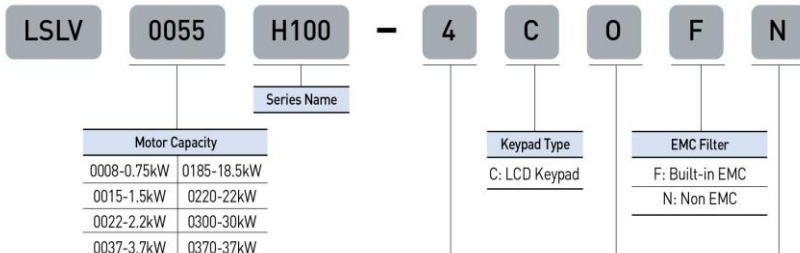
### شرایط محیطی مناسب برای نصب دستگاه

شرایط	محیط
محیط بسته همراه با سقف برای جلوگیری از ریزش باران و تابش نور مستقیم	نصب در محیط
10- تا +40 درجه سانتی‌گراد. هنگامی که از درایو درون تابلو استفاده می‌کنید حتماً از فن یا خنک‌کننده مناسب استفاده کنید.	دمای محیط
کمتر از 95% و بدون هرگونه بخار	رطوبت
20- تا +65 درجه سانتی‌گراد	دمای نگهداری انبار
کمتر از 1000 متر	ارتفاع از سطح دریا
55 Hz در 5.9 m/S <sup>2</sup>	لرزش
اینورتر را در محیطی عاری از روغن و گرد و غبار، مواد آتش‌زا، لرزش‌های شدید، کلریدها، نور مستقیم خورشید و براده‌های فلزات نصب کنید.	شرایط محیطی
اینورتر را عمودی نصب کنید تا حداکثر اثر خنک‌کنندگی را داشته باشد.	جهت نصب

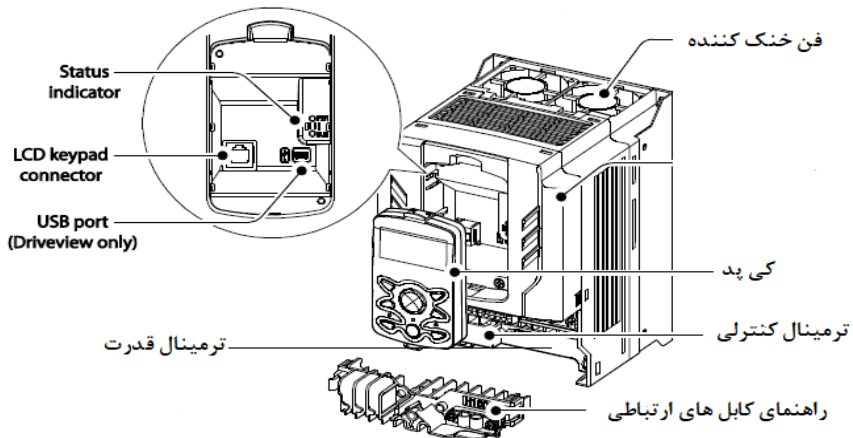
## اطلاعات اولیه و کد شناسایی محصول

ابتدا به\* بررسی پلاک اینورتر می پردازیم:

<b>LSLV0055H100-4COFN</b>		<b>Model Name</b>
<b>INPUT</b>	380-480V 3Phase 50/60Hz 12.2A	<b>Power Source Specifications</b>
<b>OUTPUT</b>	0-Input V 12A 9.1kVA Ser. No 55025310146 Inspected by D. K. YU MSIP-REM-LSR-XXXXXXX	<b>Output Specifications</b>
   		<b>LISTED IND. CONT. EQ 87Z4</b>
		<b>Made in Korea</b>



## جزئیات ظاهری محصول

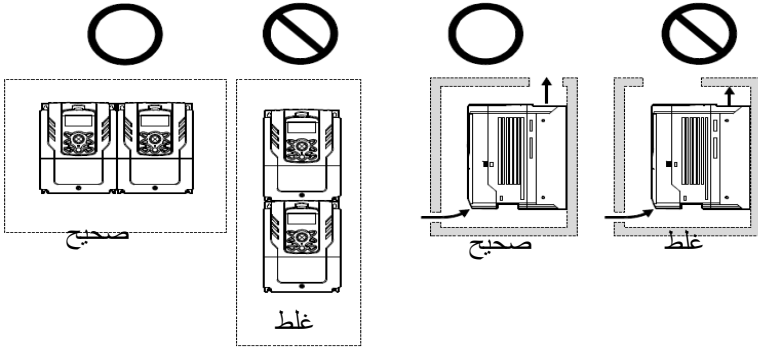


## نحوه نصب و سیم بندی

اینورتر را در محلی نصب کنید که لرزش کمی داشته باشد (کمتر از  $5.9m/S^2$ ) و همچنین در محلی نصب کنید که محدوده دمای آن حداکثر 40 تا 10- درجه سانتیگراد باشد. همان طور که در شکل مشاهده می کنید در اطراف اینورتر حرارت بالایی وجود دارد که می تواند به قطعات دیگر صدمه وارد کند، پس فاصله مناسب را رعایت کنید. توجه داشته باشید که اگر اینورتر داخل تابلو نصب می شود حداقل فاصله اینورتر تا سقف 10 سانتی متر باشد.

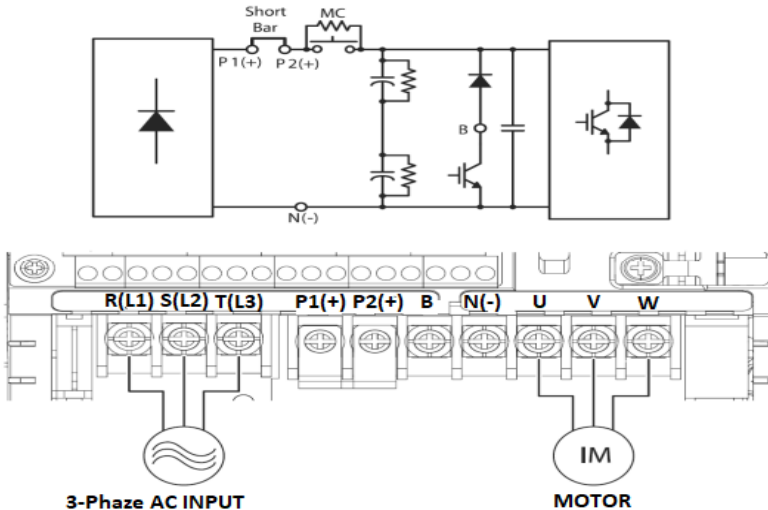


مطابق شکل زیر اگر دو اینورتر یا بیشتر را در یک تابلو واحد قرار دادید حتماً به فاصله استاندارد آن‌ها و سیستم تهویه مناسب توجه کنید:



### ترمینال‌های قدرت در توان‌های مختلف

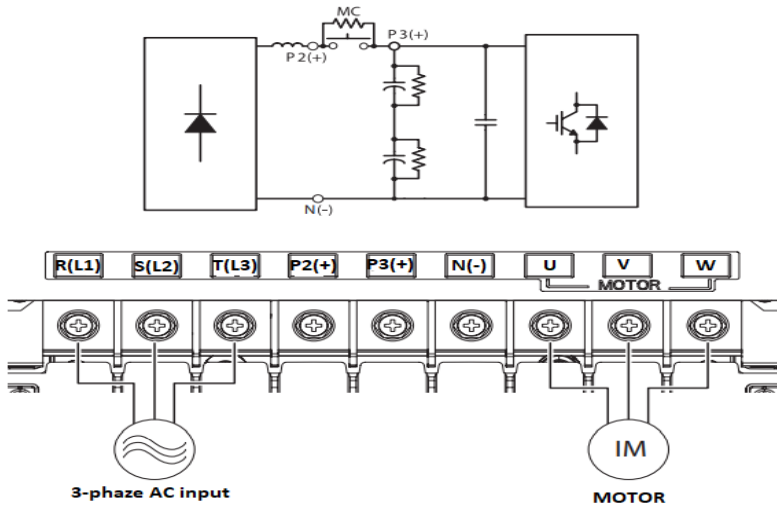
1- اینورترهای 0.75 تا 30 کیلووات:



نام ترمینال	توضیح
R,S,T	ترمینال‌های ورودی برق شهر

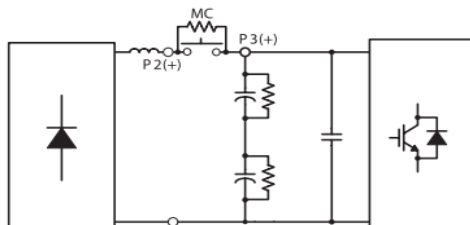
P1 (+), P2(+)	ترمینال ولتاژ DC مثبت
N(-)	ترمینال ولتاژ DC منفی
P2(+), B	ترمینال‌های مقاومت ترمز
U, V, W	ترمینال‌های خروجی اینورتر

2- اینورترهای 37 تا 90 کیلووات:



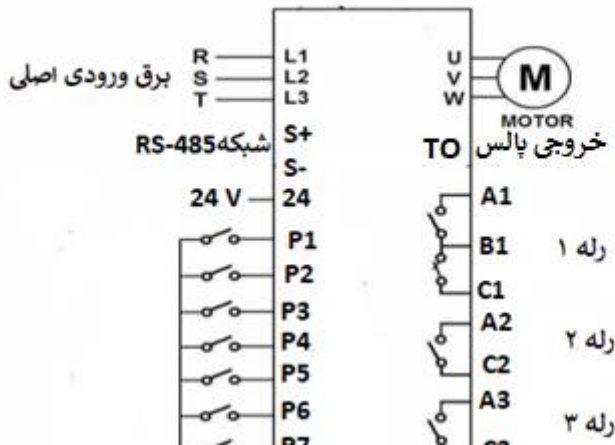
نام ترمینال	توضیح
R, S, T	ترمینال‌های ورودی برق شهر
P2(+), P3(+)	ترمینال ولتاژ DC مثبت
N(-)	ترمینال ولتاژ DC منفی
P2(+), N(-)	ترمینال‌های واحد ترمز (Brake unit)
U, V, W	ترمینال‌های خروجی اینورتر

3- اینورترهای 110 تا 250 کیلووات:



نام ترمینال	توضیح
R,S,T	ترمینال های ورودی برق شهر
P(+)	ترمینال ولتاژ DC مثبت
N(-)	ترمینال ولتاژ DC منفی
U,V,W	ترمینال های خروجی اینورتر

### ترمینال های کنترلی



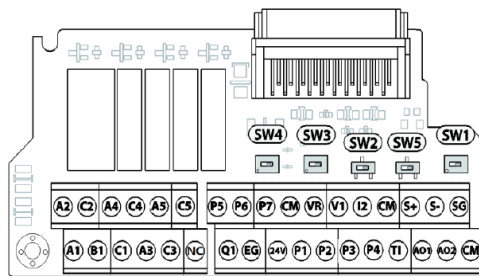


## معرفی ترمینال‌های کنترلی اینورتر

ترمینال	توضیحات	ترمینال	توضیحات
P1	ورودی دیجیتال 1 ( راه‌اندازی در جهت راستگرد طبق تنظیمات کارخانه)	V1	ترمینال ورودی ولتاژ آنالوگ +10~-10- ولت
P2	ورودی دیجیتال 2 ( راه‌اندازی در جهت چپگرد طبق تنظیمات کارخانه)	I2	ترمینال ورودی آنالوگ جریانی ( از طریق SW4 قابل انتخاب می‌باشد) جهت جریان 0 تا 20 میلی‌آمپر
P3	ورودی دیجیتال 3 ( فرمان توقف اضطراری طبق تنظیمات کارخانه)	A01, CM	ترمینال‌های خروجی آنالوگ چند منظوره (ولتاژی/ جریانی که از طریق SW5 قابل انتخاب است) ولتاژ 0 تا 10 ولت و جریان 0 تا 20 میلی‌آمپر
P4	ورودی دیجیتال 4 ( فرمان خطای خارجی طبق تنظیمات کارخانه)	A02, CM	ترمینال خروجی آنالوگ ولتاژی 0 تا 10 ولت
P5, P6, P7	ورودی‌های دیجیتال 5 و 6 و 7 (فرکانس پله‌ای کم، متوسط، زیاد طبق تنظیمات کارخانه)	Q1, EG	ترمینال خروجی چند منظوره (ترانزیستوری)

ترمینال های خروجی رله ای چند منظوره	A1, C1, B1	ترمینال مشترک برای ورودی های دیجیتال	CM
ترمینال ارتباط RS-485	S+, S-	منبع تغذیه 10 ولت DC	CM و VR
منبع تغذیه 24 ولت	24, CM	ترمینال خروجی رله ای چند منظوره (کنتاکت باز)	A2, C2
ترمینال خروجی رله ای چند منظوره (کنتاکت باز)	A4, C4	ترمینال خروجی رله ای چند منظوره (کنتاکت باز)	A3, C3
ورودی پالس	T1, CM	ترمینال خروجی رله ای چند منظوره (کنتاکت باز)	A5, C5
		خروجی پالس	TO, CM

### وضعیت سوییچ های روی اینورتر

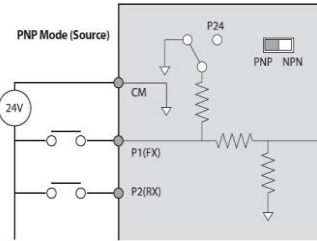
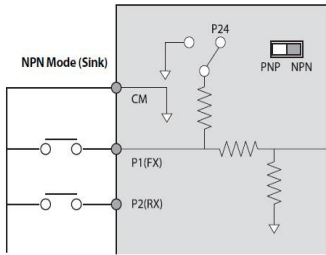


تنظیمات کارخانه	توضیحات	سوییچ
راست: OFF	سوییچ فعال کردن مقاومت انتهای شبکه (چپ: روشن، راست: خاموش)	Sw1
راست: NPN	سوییچ انتخاب حالت PNP/NPN (چپ: PNP، راست: NPN)	Sw2
چپ: V1	سوییچ انتخاب ورودی آنالوگ ولتاژی (10~10- v) و سنسور (PTC)	Sw3
چپ: I2	سوییچ انتخاب ترمینال آنالوگ ورودی جریانی یا ولتاژی (چپ: جریان راست: ولتاژ)	Sw4
چپ: VO	سوییچ انتخاب ترمینال آنالوگ خروجی جریانی یا ولتاژی برای پایه AO1 (چپ: ولتاژ، راست: جریان)	Sw5

### سوییچ انتخاب حالت NPN/PNP



در صورتی که کلید روی NPN باشد، با اتصال هر کدام از ورودی های دیجیتال به ترمینال CM فرمان اجرا می شود. در صورتی که کلید روی PNP باشد، با اتصال هر کدام از ورودی های دیجیتال به ترمینال 24 ولت فرمان اجرا می شود.

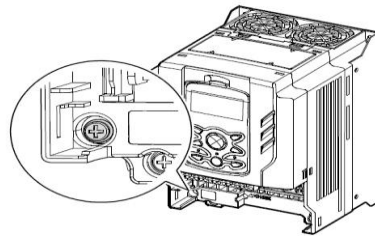
**توجه:** اگر سوئیچ شماره 2 در سمت راست باشد NPN و اگر سمت چپ باشد PNP خواهد بود.



**اخلای EMC:**

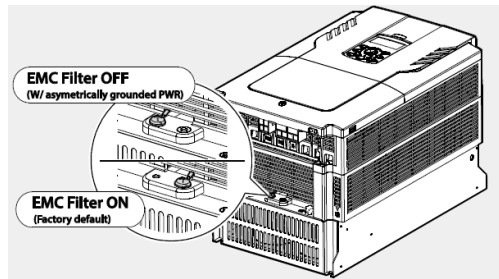
1- اینورترهای 0.75 تا 30 کیلووات :

Steel bolt	Plastic bolt
	
EMC ON	EMC OFF

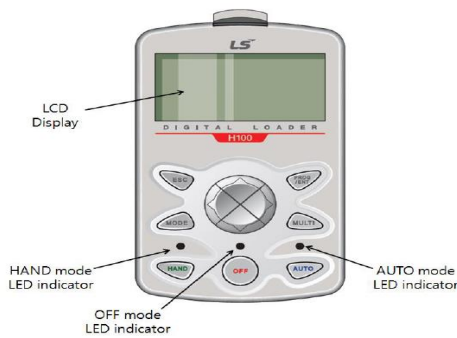


طبق تصویر برای فعال کردن فیلتر EMC ، از پیچ فلزی استفاده کنید.

2- اینورترهای 37 تا 55 کیلووات :



معرفی کی پد اینورتر

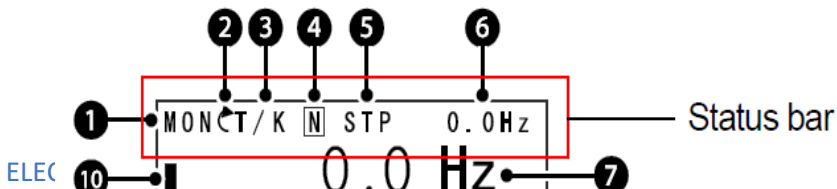


## معرفی اجزای کیپد

کلید	نام	توضیحات
	[MODE] Key	تغییر مد کاری دستگاه
	[PROG/Ent] Key	ورود به پارامتر انتخاب شده / ذخیره مقدار پارامتر
	[Up] Key [Down] Key [Left] Key [Right] Key	حرکت میان پارامترهای یک گروه افزایش و کاهش مقدار پارامترها
	[MULTI] Key	کلید چند منظوره
	[ESC] Key	لغو داده‌های وارد شده قبل از زدن کلید PROG بازگشت به اولین پارامتر از پارامترهای گروه بازگشت به مد نمایش اطلاعات عمومی اینورتر
	[HAND] Key	کنترل درایو به صورت دستی
	[OFF] Key	فرمان توقف/ ریست خطا
	[AUTO] Key	کنترل درایو از طریق ترمینال‌های کنترلی و یا از طریق شبکه RS-485

## صفحه نمایش:

به محض وصل شدن برق ورودی به اینورتر صفحه زیر نمایش داده می‌شود.



شماره	توضیحات	شماره	توضیحات
1	نام منو	6	مقدار نمایشی ثابت
2	جهت گردش موتور (فعال بودن ترمینال راستگرد یا چپگرد)	7	آیتم نمایشی شماره 1
3	نحوه تغییر فرکانس/ نحوه - START STOP	8	آیتم نمایشی شماره 2
4	عملکرد کلید چند منظوره	9	آیتم نمایشی شماره 3
5	وضعیت فعلی اینورتر	10	مکان نما

3- نحوه تغییر فرکانس	3- نحوه start/stop
X : تغییر فرکانس از طریق ورودی آنالوگ جریانی ترمینال I2	K : نحوه راه اندازی از طریق کیپد
V : تغییر فرکانس از طریق ورودی آنالوگ ولتاژی ترمینال V1	E : راه اندازی از طریق زمان بندی
J : فرکانس Jog	T : راه اندازی از طریق ترمینال های ورودی
U : عملیات فرکانس افزایشی (UP)	S : حالت STOP
D : عملیات فرکانس کاهشی (DOWN)	R : نحوه راه اندازی از طریق RS-485
R : تغییر فرکانس از طریق RS-485	
K : تغییر فرکانس از طریق کیپد	
P : تغییر فرکانس از طریق ورودی پالس	
5- حالت های مختلف وضعیت فعلی اینورتر	
STP : حالت توقف	PCL : تمیز کردن پمپ
FWD : حالت راستگرد	LTS : تنظیم بار
REV : حالت چپگرد	PHT : عملیات Pre-heat
DC : خروجی	TUN : Auto tune
WAN : هشدار	FIR : Fire mode
SPS : حالت Speed search	OSS : حفاظت جریان فعال است.

## بخش های مختلف منو در کیپد:

منو	علامت اختصاری	شرح عملکرد
Monitor mode	MON	نمایش اطلاعات عمومی مربوط به اینورتر از قبیل فرکانس کاری، جریان خروجی، ولتاژ خروجی و...
Parameter mode	PAR	نمایش و تغییر پارامترها جهت راه اندازی و کارکرد صحیح شامل 12 گروه پارامتری

گروه بندی پارامترهای مورد نیاز کاربر	U&M	User & macro mode
نمایش خطاهایی که در گذشته رخ داده است، به همراه اطلاعات مربوط به زمان رخ دادن هر خطا شامل فرکانس/جریان/ولتاژ	TRP	Trip mode
تنظیم محیط کاربری اینورتر برای عملکردهایی غیر از عملکردهای اجرایی از قبیل زبان کی‌پد، نمایش نوع کارت اختیاری نصب شده، برگرداندن پارامترها به مقدار اولیه و کپی کردن پارامترها	CNF	Config mode

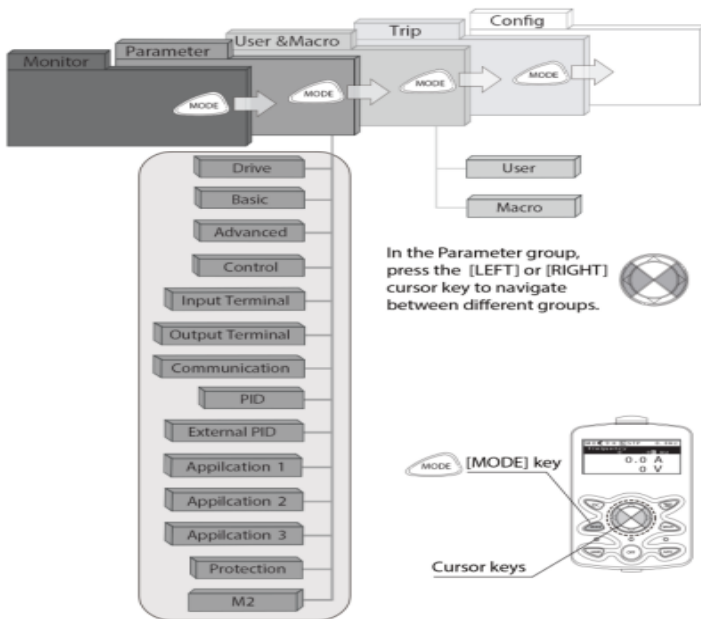
### معرفی زیرگروه‌های پارامتری اینورتر:

مطابق جدول زیر در سری H100، دوازده گروه پارامتری مختلف وجود دارد:

نام گروه پارامتری	علامت اختصاری	شرح عملکرد
Drive group	DRV	پارامترهای مورد نیاز برای راه اندازی شامل تنظیمات زمان شتابگیری و توقف، فرکانس و ...
Basic group	BAS	پارامترهای اصلی مانند مشخصات موتور، تنظیم سرعت‌های پله‌ای و ...
Advanced function group	ADV	پارامترهایی جهت تنظیم الگوی شتابگیری و توقف، توابع کنترل فرکانس و ...
control function group	CON	پارامترهای مربوط به روش کنترلی V/F, slip
Input terminal function group	IN	پارامترهای مربوط به تنظیمات ترمینال‌های ورودی شامل ورودی‌های دیجیتال چند منظوره و ورودی‌های آنالوگ.
output terminal function group	OUT	پارامترهای مربوط به تنظیمات ترمینال‌های خروجی شامل رله‌های خروجی و خروجی‌های آنالوگ.
communication function group	COM	پارامترهای مربوط به تنظیمات شبکه RS-485 و کارت‌های اختیاری ارتباطی.
Application function group	AP1	ویژگی‌های کنترل موتور (MMC) مربوط به PID مانند sleep, wake up و ... را پیکربندی می‌کند.
Auto sequence run group	AP2	ویژگی‌هایی مانند تمیز کردن پمپ، تنظیم بار و ...
Application option group	AP3	ویژگی‌های مربوط به رویداد زمانی.
Protection group	PRT	پارامترهای مربوط به حفاظت موتور و اینورتر.

این گروه در صورت انتخاب موتور دوم برای یکی از ورودی‌های چند منظوره فعال می‌شود.	M2	Motor 2 function group
پارامترهای مربوط به تنظیمات PID کنترلر	PID	PID group
پارامترهای مربوط به تنظیمات EPI کنترلر	EPI	EPI group

## نحوه جابه‌جا شدن بین منوهای مختلف:

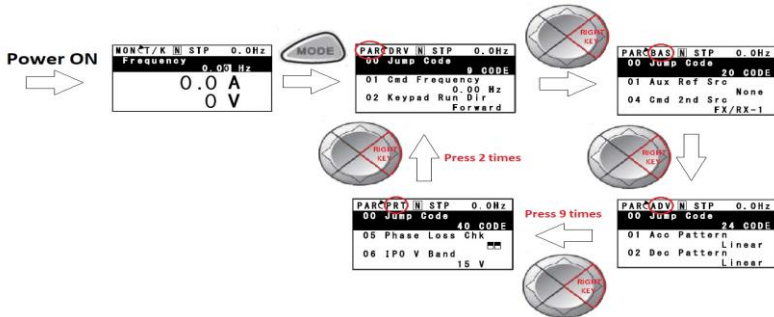


مثال: ر

- 1- به کمک کلید MODE به مداری PAR وارد شوید.
- 2- به کمک کلیدهای جهت‌دار راست و چپ (▶ و ◀) منوی مورد نظر خود را انتخاب کنید.
- 3- با استفاده از کلیدهای جهت‌دار بالا و پایین (▲ و ▼) می‌توانید پارامتر مورد نظر خود را در گروه مشخص انتخاب نمایید. (در صورتی که شماره پارامتر مورد نظر خود را می‌دانید آن را در jump code وارد نمایید تا مستقیماً به آن پارامتر دسترسی پیدا کنید).
- 4- از کلید PROG جهت وارد شدن به پارامتر انتخابی استفاده نمایید.
- 5- به کمک کلیدهای جهت‌دار بالا و پایین (▲ و ▼) می‌توانید مقدار پارامتر مورد نظر خود را تغییر دهید (در صورتی که مقدار پارامتر 2 یا 3 رقمی باشد می‌توانید با استفاده

از کلید shift مکان نما را به سمت چپ شیفیت داده و مقدار دهگان و صدگان را تغییر دهید).

6- به کمک کلید PROG تغییرات وارد شده را ذخیره نمایید.



توجه .

- ✓ با فشاردادن کلید ESC در میان پارامترها، به اولین پارامتر Drive group برمی گردید.
- ✓ با فشاردادن کلید ESC در زمان حرکت میان مدهای کاری به مد نمایش اطلاعات عمومی اینورتر باز می گردید.



# پارامترهای پایه اینورتر H100

FACTORY

به منظور برگرداندن کلیه تغییراتی که روی پارامترهای درایو انجام شده و یا برای برگرداندن درایو به تنظیمات کارخانه، از پارامتر CNF-40 استفاده می‌شود. به منظور ریست کردن هر کدام از گروه‌های پارامتری، CNF-40 طبق جدول زیر برابر مقادیر مورد نظر تنظیم می‌گردد:

پارامتر	تنظیمات	مقدار اولیه	توضیحات
CNF-40	1	0	کلیه مقادیر پارامترها به حالت تنظیم کارخانه برمی‌گردند.
	2		کلیه مقادیر پارامترهای گروه DRV به حالت تنظیم کارخانه برمی‌گردند.

	3	کلیه مقادیر پارامترهای گروه BAS به حالت تنظیم کارخانه برمی گردند.
	4	کلیه مقادیر پارامترهای گروه ADV به حالت تنظیم کارخانه برمی گردند.
	5	کلیه مقادیر پارامترهای گروه CON به حالت تنظیم کارخانه برمی گردند.
	6	کلیه مقادیر پارامترهای گروه IN به حالت تنظیم کارخانه برمی گردند.
	7	کلیه مقادیر پارامترهای گروه OUT به حالت تنظیم کارخانه برمی گردند.
	8	کلیه مقادیر پارامترهای گروه COM به حالت تنظیم کارخانه برمی گردند.
	9	کلیه مقادیر پارامترهای گروه PID به حالت تنظیم کارخانه برمی گردند.
	10	کلیه مقادیر پارامترهای گروه API به حالت تنظیم کارخانه برمی گردند.

### پارامترهای موتور

قبل از هرکاری لازم است اینورتر بشناسد که قرار است چه موتوری و با کدام مشخصات را کنترل کند برای این کار باید پارامترهای موتور را تنظیم کنید. وارد گروه پارامتری BAS شوید:

توضیحات	نام پارامتر	شماره پارامتر
KW	توان موتور	DRV-14
از روی پلاک موتور	تعداد قطبها	BAS-11
-	فرکانس لغزش	BAS-12
-	جریان نامی	BAS-13
30% جریان نامی موتور	جریان بی‌باری	BAS-14
-	ولتاژ نامی	BAS-15
COS $\phi$ پلاک موتور	بازده موتور	BAS-16

### فرکانس پایه:

در این فرکانس ولتاژ خروجی اینورتر به ماکزیمم مقدار خود می‌رسد.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
تعیین فرکانس پایه	30-400(Hz)	DRV-18	DRV Group

## ماکزیم و مینیم فرکانس کاری اینورتر

محدوده فرکانسی برای تعیین فرکانس شروع و حداکثر فرکانس به کار می‌رود.

گروه	پارامتر	نام پارامتر	توضیحات
DRV Group	DRV-20	فرکانس ماکزیم	بالا ترین محدوده فرکانس می‌باشد، هیچ فرکانسی نمی‌تواند بالاتر از این محدوده انتخاب شود.
	DRV-19	فرکانس شروع	پایین ترین محدوده فرکانسی است. اگر فرکانس پایین تر از این محدوده انتخاب شود به صورت خودکار فرکانس از این مقدار شروع به افزایش می‌کند.

## Auto tuning

درایو با Auto tune به اطلاعات دقیق موتورها دست پیدا می‌کند و آنها را در پارامترهای خود ذخیره کرده و می‌تواند موتور را بهتر کنترل کند. جهت Auto tune ابتدا بایستی ولتاژ نامی، فرکانس نامی، لغزش زیر بار نامی، سرعت زیر بار نامی، جریان نامی، تعداد قطب و توان موتور به اینورتر داده شود سپس با انجام Auto tune امپدانس موتور محاسبه می‌گردد.

روش انجام Auto tune بصورت زیر می‌باشد:

پارامتر  $BAS-20=1$  قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
BAS group	20	1	Auto tune فعال می‌شود.

این فرایند چند دقیقه طول می‌کشد.

**Acceleration Time (ACC):** مدت زمان افزایش فرکانس خروجی اینورتر از صفر تا فرکانس ماکزیم تعریف شده برای اینورتر.

### مثال‌های کاربردی:

- در یک برنامه پمپاژ، افزایش سرعت باید به حدی آهسته باشد که از ایجاد ضربه در لوله‌ها جلوگیری کند.
- در یک پله برقی باید افزایش سرعت به حدی آهسته باشد که باعث سقوط افراد در حین حرکت نشود.

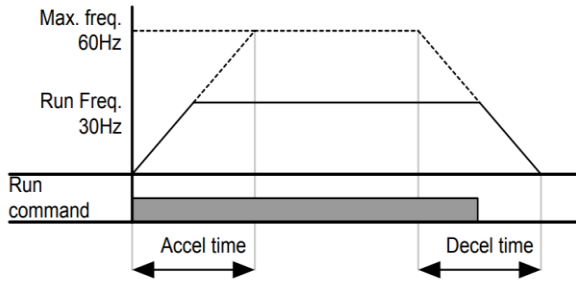
برای تنظیم ACC Time به صورت زیر عمل کنید:

گروه	پارامتر	نام پارامتر	مقدار	توضیحات
DRV Group	DRV-03	ACC	0-600(s)	مدت زمان افزایش سرعت

**(DEC) Deceleration Time:** مدت زمان کاهش فرکانس خروجی اینورتر از فرکانس ماکزیمم تا صفر.

برای تنظیم Dec Time به صورت زیر عمل کنید:

گروه	پارامتر	نام پارامتر	مقدار	توضیحات
DRV Group	DRV-04	Dec	0-600(s)	مدت زمان کاهش سرعت



### انتخاب ولتاژ ورودی اینورتر

با استفاده از پارامتر زیر مقدار ولتاژ ورودی اینورتر را تنظیم کنید:

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
BAS Group	19	320-480(V)	مقدار ولتاژ ورودی اینورتر تنظیم می‌شود.

# روش‌های مختلف تنظیم فرکانس خروجی اینورتر H100

## 1- تنظیم

### مراحل انجام

1- پارامتر  $DRV=07=0$  برابر قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
DRV Group	07	0	تنظیم از طریق کی‌پد روی اینورتر

2- فرکانس مورد نیاز را در پارامتر DRV-01 تنظیم نمایید.

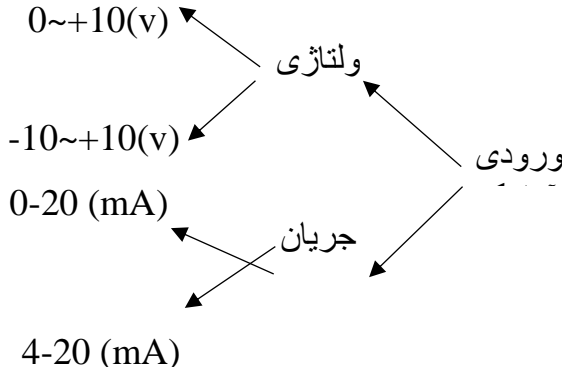
گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
DRV Group	01	0-f max	فرکانس دستور تنظیم می‌شود.

توجه داشته باشید که این مقدار بایستی کمتر از فرکانس ماکزیمم تعریف شده در پارامتر DRV-20 باشد.

3- دکمه Hand یا Auto را می‌زنیم.

## 2- تنظیم فرکانس از طریق ورودی آنالوگ

تنظیم فرکانس از طریق ورودی آنالوگ به دو صورت انجام می‌گیرد:



### 2-1- تنظیم فرکانس از طریق ورودی آنالوگ ولتاژی (0-10 V)

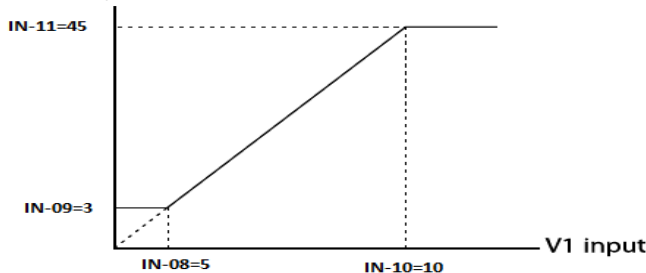
برای تنظیم فرکانس از طریق ورودی آنالوگ ما نیاز به دو نقطه داریم:

نقطه اول: کمترین ولتاژ ورودی آنالوگ (IN-08) و فرکانس متناظر با آن (IN-09)

نقطه دوم: بیشترین ولتاژ ورودی آنالوگ (IN-10) و فرکانس متناظر با آن (IN-11)

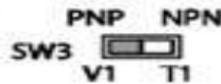
برای مثال اگر ولتاژ مینیمم را برابر 5، فرکانس متناظر با آن را برابر 3، و ولتاژ ماکزیمم را برابر 10 و فرکانس متناظر با ولتاژ ماکزیمم را برابر 45 قرار دهیم، موتور در ولتاژ صفر تا 5 ولت با فرکانس 3 کار می‌کند و به محض افزایش ولتاژ از 5 ولت تا 10 ولت فرکانس نیز با آن تا مقدار ماکزیمم تغییر خواهد کرد.

Frequency reference



مراحل انجام در.

توجه: سوییچ شماره 3 را در سمت چپ بر روی (V1) قرار دهید.



1- پارامتر 2=DRV-07 قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
DRV group	07	2	تنظیم فرکانس از طریق ورودی آنالوگ ولتاژی انجام می‌گیرد.

2- پارامتر 0=IN-06 قرار دهید. (Unipolar)

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
IN group	06	0	تنظیم فرکانس از طریق ورودی آنالوگ ولتاژی 0 تا 10 ولت انجام می‌گیرد.

3- مینیمم ولتاژ ورودی آنالوگ (V1) را در پارامتر IN-08 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
IN group	08	0-10(V)	

4- فرکانس متناظر با مینیمم ولتاژ ورودی را در پارامتر IN-09 برحسب درصد تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
IN group	09	0-100(%)	

5- ماکزیمم ولتاژ ورودی آنالوگ (V1) را در پارامتر IN-10 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
IN group	10	0-10(V)	

6- فرکانس متناظر با ماکزیمم ولتاژ ورودی را در پارامتر IN-11 برحسب درصد تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
IN group	11	0-100(%)	

7- در صورت عکس بودن جهت چرخش، می‌توانید با استفاده از پارامتر IN-16 جهت چرخش را تغییر دهید.

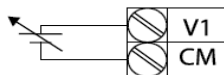
گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
IN group	16	0-1	

**توجه:** اگر جهت چرخش عکس جهت مدنظر و IN-16 برابر صفر بود، مقدار آن را تغییر داده و برابر یک تنظیم می‌کنیم تا جهت چرخش عوض شود.

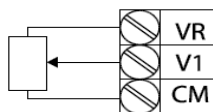
## خلاصه‌ای از مراحل:

گروه	پارامتر	توضیحات
DRV group	07	بر روی مقدار 2 تنظیم کنید.
IN group	06=0	تنظیم فرکانس از طریق ورودی آنالوگ ولتاژی 0-10 ولت
	08	مینیم ولتاژ ورودی آنالوگ (V1)
	09	فرکانس متناظر با مینیم ولتاژ ورودی آنالوگ (V1) برحسب درصد
	10	ماکزیم ولتاژ ورودی آنالوگ (V1)
	11	فرکانس متناظر با ماکزیم ولتاژ ورودی آنالوگ (V1) برحسب درصد

## سیم بندی مربوطه:



[External source application]



[Internal source (VR) application]

V1. بر روی ورودی ورودی

CM: ترمینال مشترک (پایه منفی)

VR: منبع تغذیه 12 ولتی (پایه مثبت)

حال با تغییر دادن پتانسیومتر متصل شده به اینورتر فرکانس خروجی تغییر خواهد کرد.

## توجه:

1- با استفاده از پارامتر IN-01 می‌توانید مقدار فرکانس را در 100 درصد ماکزیم ولتاژ خروجی تنظیم کنید.

2- با استفاده از پارامتر IN-05 می‌توانید تغییرات ولتاژ را در بازه تنظیم شده مشاهده کنید.

## 2-2- تنظیم فرکانس از طریق ورودی آنالوگ ولتاژی (10 v ~ -10)

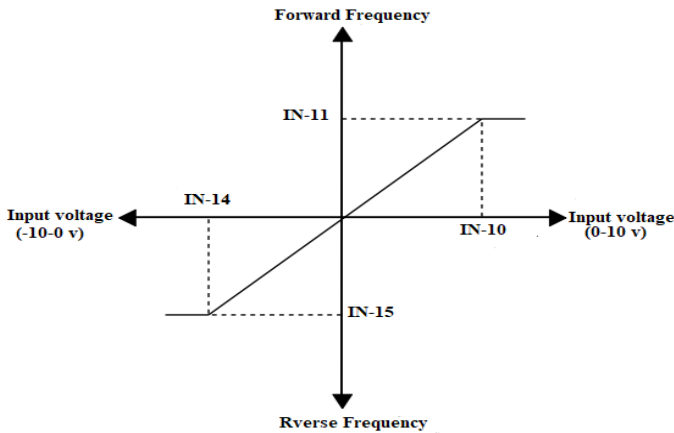
در این نوع از ورودی آنالوگ نیز نیاز به دو نقطه داریم :



نقطه اول: بیشترین ولتاژ ورودی آنالوگ (IN-10) و فرکانس متناظر با آن (IN-11) ناحیه مثبت

نقطه دوم: بیشترین ولتاژ ورودی آنالوگ (IN-14) و فرکانس متناظر با آن (IN-15) ناحیه منفی

برای مثال اگر ولتاژ ماکزیم ناحیه منفی را برابر 10-، فرکانس متناظر با آن را برابر 60، ولتاژ ماکزیم ناحیه مثبت را برابر 10 و فرکانس متناظر با ولتاژ ماکزیم را برابر 60 قرار دهیم، موتور در ولتاژ صفر خاموش شده و از ولتاژ صفر تا 10 ولت را بصورت راستگرد و از صفر تا 10- ولت را بصورت چپگرد حرکت می‌کند.



### مراحل انجام کار:

1- پارامتر 2=07-DRV قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
DRV group	07	2	تنظیم فرکانس از طریق ورودی آنالوگ ولتاژی انجام می‌گیرد.

2- پارامتر 1=06-IN قرار دهید. (Bipolar)

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
IN group	06	1	تنظیم فرکانس از طریق ورودی آنالوگ ولتاژی 10- تا 10+ ولت انجام می‌گیرد.

3- ماکزیم ولتاژ ورودی آنالوگ (V1) را در پارامتر IN-10 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
IN group	10	0-10(V)	

4- فرکانس متناظر با ماکزیم ولتاژ ورودی را در پارامتر IN-11 برحسب درصد تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
IN group	11	0-100 %	برحسب درصدی از فرکانس ماکزیم drv.20

5- ماکزیم ولتاژ ورودی آنالوگ (V1) را در پارامتر IN-14 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
IN group	14	-10~0 v	

6- فرکانس متناظر با ماکزیم ولتاژ ورودی را در پارامتر IN-15 برحسب درصد تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
IN group	15	-100-0(%)	برحسب درصدی از فرکانس ماکزیم drv.20

توجه داشته باشید که تنها تفاوت این قسمت با قسمت قبلی در جهت چرخش می باشد در سیکل مثبت به صورت راستگرد و در سیکل منفی به صورت چپگرد در حال گردش می باشد.

### خلاصه ای از مراحل :

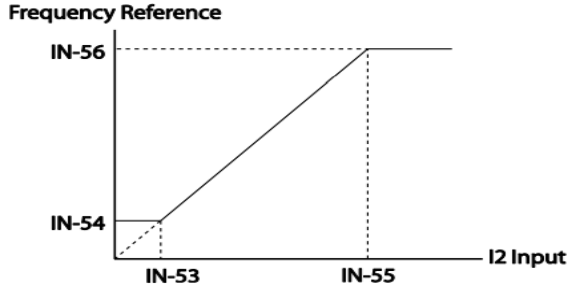
گروه	پارامتر	توضیحات
DRV group	07	بر روی مقدار 2 تنظیم می کنیم.
IN group	06=1	تنظیم فرکانس از طریق ورودی آنالوگ ولتاژی 10- تا 10+ ولت
	10	ماکزیم ولتاژ ورودی ناحیه منفی
	11	فرکانس متناظر با ماکزیم ولتاژ ورودی ناحیه منفی
	14	ماکزیم ولتاژ ورودی ناحیه مثبت
	15	فرکانس متناظر با ماکزیم ولتاژ ورودی ناحیه مثبت

برای استفاده از ورودی آنالوگ ولتاژی (10~+10 v) لازم است که از یک منبع ولتاژ خارجی استفاده نماییم.

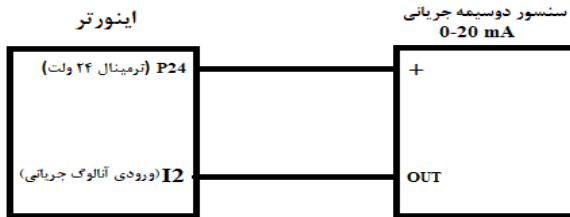
3-2- تنظیم فرکانس از طریق ورودی آنالوگ جریانی (0~20mA):

می‌خواهیم از طریق یک سنسور که دارای خروجی آنالوگ جریانی 0 تا 20 میلی‌آمپر است، فرکانس را تنظیم کنیم. برای این کار لازم است نقاط مینیمم و ماکزیمم را تعریف نماییم:

نقطه اول: کمترین جریان ورودی آنالوگ (IN-53) و فرکانس متناظر با آن (IN-54)  
 نقطه دوم: بیشترین جریان ورودی آنالوگ (IN-55) و فرکانس متناظر با آن (IN-56)

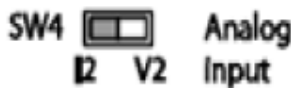


نحوه سیم بندی:



مراحل انجام کار:

توجه: سوئیچ شماره 4 را در سمت چپ بر روی (I2) قرار دهید.



07=5 قرار دهید.

1- پارامتر-DRV

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
DRV group	07	5	تنظیم فرکانس از طریق ورودی آنالوگ جریانی (0~20mA) انجام می‌گیرد.

2- مینیم جریان ورودی آنالوگ (I) را در پارامتر IN-53 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
IN group	53	0-20	مینیم جریان ورودی

3- فرکانس متناظر با مینیم جریان ورودی آنالوگ را در پارامتر IN-54 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
IN group	54	0-100 %	فرکانس متناظر با مینیم جریان ورودی برحسب درصدی از فرکانس ماکزیم drv.20

4- ماکزیم جریان ورودی آنالوگ (I) را در پارامتر IN-55 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
IN group	55	0-20	ماکزیم جریان ورودی آنالوگ

5- فرکانس متناظر با ماکزیم جریان ورودی آنالوگ را در پارامتر IN-56 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
IN group	56	0-100 %	فرکانس متناظر با ماکزیم جریان ورودی برحسب درصدی از فرکانس ماکزیم drv.20

6- در صورت عکس بودن جهت چرخش، می‌توانید با استفاده از پارامتر IN-61 جهت چرخش را تغییر دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
IN group	61	0-1	

### خلاصه‌ای از مراحل:

گروه	پارامتر	توضیحات
DRV group	07	بر روی مقدار 5 تنظیم می‌کنیم.
IN group	53	مینیم جریان ورودی
	54	فرکانس متناظر با مینیم جریان ورودی
	55	ماکزیم جریان ورودی
	56	فرکانس متناظر با ماکزیم جریان ورودی

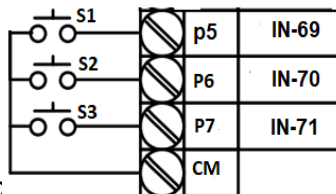
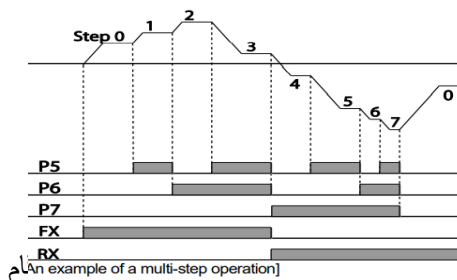
**توجه:** با استفاده از پارامتر IN-50 می‌توانید تغییرات جریان آنالوگ ورودی را مشاهده کنید.

### 3-تنظیم فرکانس خروجی بصورت چند پله ای (Multi-step)

در این روش با استفاده از 3 پایه ورودی دیجیتال می‌توان تا 8 فرکانس مختلف را تنظیم نمود.

با استفاده از جدول زیر می‌توانید گام‌های مورد نیاز و فرکانس آن را تنظیم کنید. اگر هیچکدام از 3 ورودی دیجیتال فعال نبود فرکانس، برابر فرکانس command (که در DRV-07 مشخص شده است) خواهد بود.

step	speed	Fx/Rx	P7	P6	P5
گام صفر	command	✓	-	-	-
گام 1	Bas 50	✓	-	-	✓
گام 2	Bas 51	✓	-	✓	-
گام 3	Bas 52	✓	-	✓	✓
گام 4	Bas 53	✓	✓	-	-
گام 5	Bas 54	✓	✓	-	✓
گام 6	Bas 55	✓	✓	✓	-
گام 7	Bas 56	✓	✓	✓	✓



برای تنظیم فرکانس خروجی با استفاده از سه پایه ورودی دیجیتال S2، S1 و S3، می‌توانید فرکانس خروجی را تنظیم کنید.

سوم کار خواهد کرد.

مراحل انجام کار:

1- فرکانس فرمان را در پارامتر DRV-01 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
DRV group	0.00	0-400	

2- یکی از روش‌های تنظیم فرکانس را در پارامتر DRV-07 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
DRV group	07	-	

3- فرکانس گام‌های مورد نظر خود را تنظیم کنید.

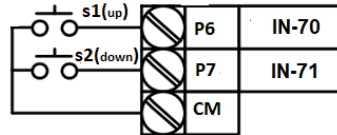
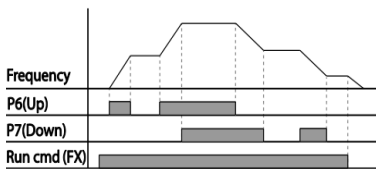
گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
BAS group	50	0-400 Hz	فرکانس گام اول
	51		فرکانس گام دوم
	.		.
	.		.
	54		فرکانس گام پنجم
	55		فرکانس گام ششم
	56		فرکانس گام هفتم

4- برای فرمان از طریق ترمینال‌های P7,P6,P5 ورودی‌های زیر را تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
IN group	69	7	
	70	8	
	71	9	

#### 4-تنظیم فرکانس خروجی بصورت UP/Down control

در این روش برای کنترل فرکانس از دو ورودی دیجیتال جهت افزایش و کاهش فرکانس استفاده می‌شود. به اینصورت که با فشردن شستی متصل به پایه‌ای که بعنوان UP تعریف شده فرکانس افزایش یافته و با فشردن شستی متصل به پایه‌ای که بعنوان Down تعریف شده فرکانس کاهش می‌یابد.



مراحل انجام کار:

1- توسط پارامتر 07-DRV یکی از روش‌های تنظیم فرکانس را انتخاب نمایید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
DRV group	07	0-9	محل تنظیم فرکانس

**توجه:** با این پارامتر می‌توان هم از طریق UP/Down و هم از طریق محل دیگر فرکانس را تنظیم کرد.

2- ذخیره‌سازی فرکانس Up/Down را از طریق پارامتر 65-ADV انجام دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
ADV Group	65	1	ذخیره‌سازی انجام می‌شود.

**توجه:** در صورت فعال بودن این پارامتر اگر برق ورودی اینورتر قطع و سپس وصل شود، اینورتر در آخرین فرکانس تنظیمی کار خواهد کرد.  
پس از تنظیم پارامترهای فوق برای انجام عملیات Up/Down باید پایه‌های ورودی برای انجام این کار تعریف شوند:

3- پایه P6 را برای عملیات UP (افزایش فرکانس) تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
IN group	70	19	پایه P6 عملیات UP را انجام می‌دهد.

4- پایه P7 را برای عملیات Down (کاهش فرکانس) تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
IN group	71	20	پایه P7 عملیات Down را انجام می‌دهد.

**خلاصه‌ای از مراحل:**

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
DRV group	07	0	تنظیم فرکانس از طریق کی‌پد و Up/Down
IN group	70	19	تعیین عملکرد ورودی دیجیتال P6
	71	20	تعیین عملکرد ورودی دیجیتال P7

## 5- تنظیم فرکانس از طریق شبکه RS-485

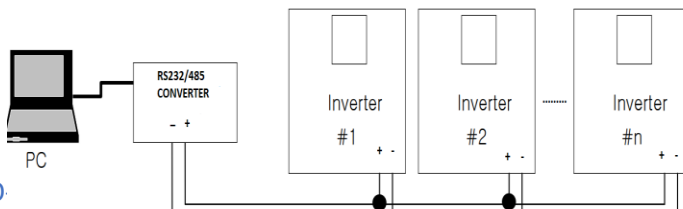
اینورتر را می‌توان به کمک PLC یا سایر ماژول‌های اصلی کنترل و مانیتور کرد. اینورترها می‌توانند به کمک شبکه و رابط RS-485 به PLC یا PC وصل شده و توسط آنها کنترل شوند و یا پارامترهای آن تنظیم و تغییر کند.

از قابلیت‌های ارتباط دو سیمه RS-485 می‌توان به موارد زیر اشاره کرد:

- ❖ مقاوم در برابر نویز است.
- ❖ حداکثر تا 31 دستگاه مختلف را می‌توان به هم متصل کرد.
- ❖ حداکثر فاصله مجاز 1200 متر (400 فوت) است.
- ❖ حداکثر سرعت 1000Kbps است.

اتصال اینورتر به شبکه RS-485 به کمک ترمینال‌های S+ و S- می‌باشد.

این عملیات از طریق بستر فیزیکی RS-485 و پروتکل Modbus RTU انجام می‌پذیرد.



## مراحل انجام کار:

1- پارامتر=6 DRV-07 قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
DRV group	07	6	تنظیم فرکانس از طریق شبکه RS-485 انجام می‌گیرد.

2- نوع پروتکل انتخابی را در COM-02 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
COM group	02	0	تنظیم فرکانس از طریق شبکه RS-485 انجام می‌گیرد.
		2	بر روی LS Inv 485 تنظیم می‌شود.

3- ID اینورتر را در COM-01 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
COM group	01	0-250	

4- سرعت انتقال اطلاعات را در COM-03 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
COM group	03	0	سرعت انتقال 1200bps
		1	سرعت انتقال 2400bps
		2	سرعت انتقال 4800bps
		3	سرعت انتقال 9600bps
		4	سرعت انتقال 19200bps
		5	سرعت انتقال 38400bps

فرمت انتقال دیتا از کنترلر به اینورترها به صورت زیر است:

1Byt	1Byt	2Byt	2Byt
Station ID (HEX)	Command دستور	Address رجیستر داخل اینورتر	CRC کد تشخیص خطا
01	Read=0x03 write=0x06		
.			
.			
.			
.			
.			
20			



برخی از آدرس‌های مهم به شرح ذیل است:

پارامتر	آدرس
نوشتن Command frequency	0x0004
0 = استپ	نوشتن دستور استارت
1 = راستگرد	
2 = چپگرد	
نوشتن زمان ACC	0x0006
نوشتن زمان DEC	0x0007
خواندن جریان خروجی	0x0008
خواندن فرکانس خروجی	0x0009
خواندن ولتاژ خروجی	0x000A
خواندن توان خروجی	0x000C

برای مثال می‌خواهیم مقدار فرکانس 49.15 هرتز را تنظیم کنیم. نقطه اعشار را برداشته و عدد 4915 که دسیمال است را به هگز تبدیل می‌کنیم معادل هگز این عدد برابر 1333 می‌باشد که در آدرس 0004 مربوط به فرکانس command ثبت می‌کنیم.

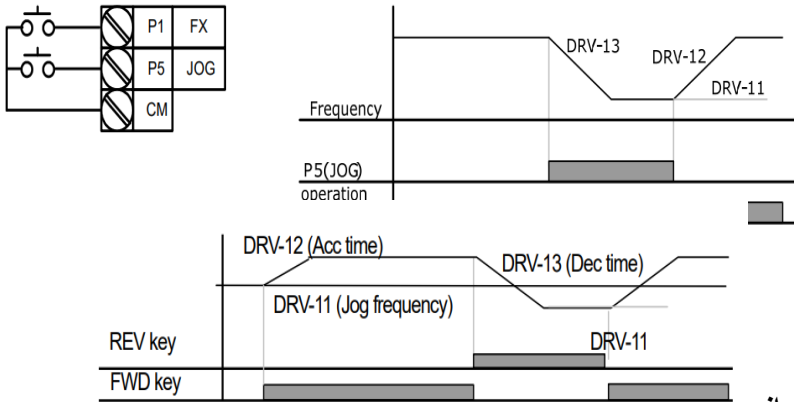
نمونه برنامه اجرا شده در نرم افزار Labview:



فرکانس Jog

از فرکانس Jog برای تست سخت افزاری اینورتر استفاده می‌شود. زمانی که شما در پروژه‌ها برای انجام تست اولیه نیاز به تست اینورتر خود دارید از فرکانس Jog استفاده می‌کنید.

شما تنها با یک کلید در ورودی اینورتر، کنترل حرکت موتور را در سرعت مشخص (عموماً سرعت خیلی پایین) دارید و با برداشتن کلید، موتور به حالت قبل از فعال شدن Jog می‌رود. ما به کمک فرکانس Jog می‌توانیم به صورت دستی کنترل موتور را در اختیار خود قرار دهیم.



### مراحل اند

1- فرکانس Jog را در پارامتر DRV-11 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
DRV group	11	0-400(Hz)	

2- ACC Time را برای فرکانس Jog تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
DRV group	12	0-600(s)	

3- DEC Time را برای فرکانس Jog تنظیم کنید.

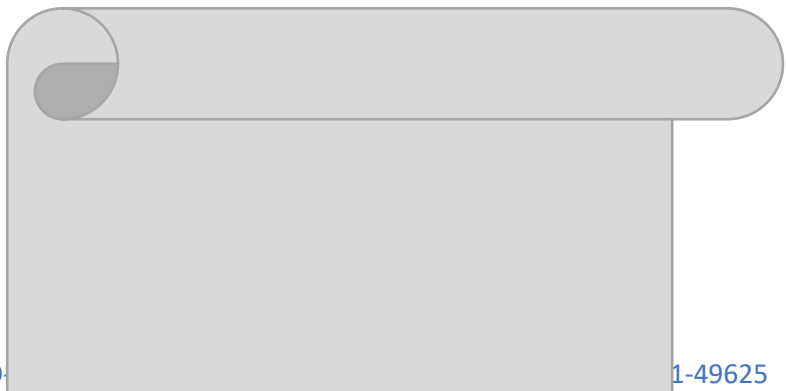
گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
DRV group	13	0-600(s)	

4- فرمان عملیات Jog را در پارامتر IN(65-71) تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
IN group	65-71	6	فرمان عملیات Jog فعال می‌شود.

5- توسط پارامترهای زیر چپگرد یا راستگرد بودن فرکانس Jog را تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
IN group	65-71	38	فرمان عملیات Jog راستگرد فعال می‌شود.
	65-71	39	فرمان عملیات Jog چپگرد فعال می‌شود.



**1- راه اندازی و توقف از طریق کی پد**

مراحل انجام کار:

1- پارامتر DRV=0-06 قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
DRV group	06	0	Start/stop از طریق کی پد

2- دکمه Hand یا Auto را فشار دهید اینورتر با فرکانس تنظیم شده شروع به کار می کند.

3- از طریق پارامتر DRV-02 می توانید جهت چرخش را تغییر دهید.

4- برای خاموش نمودن اینورتر کافیست دکمه STOP را فشار دهید.

**2- راه اندازی و توقف از طریق ترمینال های فرمان مد 1**

**توجه:** برای راه اندازی اینورتر از طریق ترمینال های فرمان لازم است کلید AUTO فعال باشد.

در این مد یکی از ترمینال ها جهت چرخش راستگرد و دیگری جهت چرخش چپگرد می باشد.

## مراحل انجام کار:

1- پارامتر 1=DRV-06 قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
DRV group	06	1	Start/stop از طریق ترمینال های فرمان مد 1

2- ترمینال P1 را توسط پارامتر IN-65 جهت run به صورت راستگرد تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
IN group	65	1	ترمینال P1 جهت چرخش راستگرد تعریف می شود.

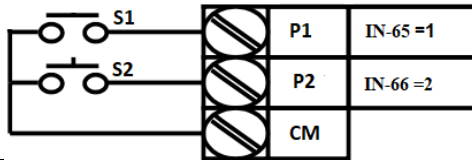
3- ترمینال P2 را توسط پارامتر IN-66 جهت run به صورت چپگرد تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
IN group	66	2	ترمینال P2 جهت چرخش چپگرد تعریف می شود.

## خلاصه ای از مراحل:

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
DRV group	06	1	Start/stop از طریق ترمینال های فرمان 1
IN group	65	1	استفاده از ترمینال P1
	66	2	استفاده از ترمینال P2

## سیم بندی مربوطه:

کلید چرخش راستگرد  
کلید چرخش چپگرد

S1	S2	RUN/STOP
ON	OFF	RUN/FWD
OFF	ON	RUN/REV
OFF	OFF	STOP
ON	ON	STOP

## 3- راه اندازی و توقف از طریق ترمینال های فرمان مد 2

در این مد یکی از ترمینال ها جهت چرخش راستگرد و چپگرد و دیگری جهت Start/Stop می باشد.

## مراحل انجام کار:

1- پارامتر 2=DRV-06 قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
------	---------	-------	---------

DRV group	06	2	Start/stop از طریق ترمینال های فرمان مد 2
-----------	----	---	---

2- ترمینال P1 را در پارامتر IN-65 جهت Start/Stop تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
IN group	65	1	ترمینال P1 جهت فرمان Start/Stop تعریف می شود.

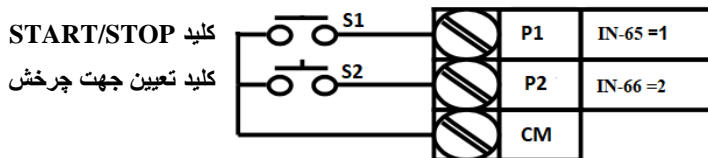
3- ترمینال P2 را در پارامتر IN-66 جهت چگونگی چرخش تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
IN group	66	2	ترمینال P2 جهت چرخش چپگرد یا راستگرد تعریف می شود.

خلاصه ای از مراحل:

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
DRV group	06	2	Start/stop از طریق ترمینال های فرمان 2
IN group	65	1	استفاده از ترمینال P1
	66	2	استفاده از ترمینال P2

سیم بندی مربوطه:



S1	S2	Start/Stop
ON	OFF	RUN/FWD
OFF	ON	STOP
OFF	OFF	STOP
ON	ON	RUN/REV

این پارامتر همان راه اندازی و توقف از طریق ترمینال های فرمان می باشد با این تفاوت که شستی متصل به P1 و P2 مانند یک کلید عمل می کند. با زدن هر کدام از شستی ها، موتور در جهت مشخص شده در فرکانس مورد نظر می چرخد و ترمینال P3 برای STOP می باشد.

### مراحل انجام کار:

1- پارامتر 1=DRV-06 قرار دهید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
Start/stop از طریق ترمینال های فرمان 1	1	06	DRV group

2- ترمینال P1 را توسط پارامتر IN-65 جهت run به صورت راستگرد تنظیم کنید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
ترمینال P1 جهت چرخش راستگرد تعریف می شود.	1	65	IN group

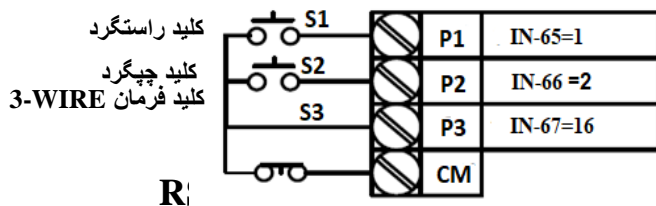
3- ترمینال P2 را توسط پارامتر IN-66 جهت run به صورت چپگرد تنظیم کنید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
ترمینال P2 جهت چرخش چپگرد تعریف می شود.	2	66	IN group

4- فرمان عملیات 3-wire را در پارامتر IN-67 تنظیم کنید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
فرمان عملیات 3-wire فعال می شود (ترمینال P3).	16	67	IN group

### سیم بندی مربوطه:



5-

### مراحل انجام کار:

پارامتر 3=DRV-06 قرار دهید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
Start/stop از طریق شبکه RS-485	3	06	DRV group

آدرس	پارامتر
0x0005	نوشتن دستور استارت
	0 = استپ 1 = راستگرد

# پارامترهای پر کاربرد اینورتر H100



## تغییر فرکانس حامل (Carrier)

همانطور که می‌دانیم در یک اینورتر در ابتدا برق ورودی DC شده و سپس به صورت پالس‌هایی با عرض متفاوت در خروجی ظاهر می‌شود و این پالس‌ها در نهایت و در کنار یکدیگر متناظر با یک شکل موج AC خواهد بود که به موتور اعمال می‌شود به فرکانس پالس‌های ایجاد شده توسط اینورتر فرکانس حامل Carrier Frequency می‌گویند. افزایش فرکانس کریر موجب کاهش نویز قابل شنیدن و همچنین تلفات توان موتور می‌گردد ولی در عین حال باعث افزایش تلفات توان و دمای بالاتر در اینورتر خواهد شد. اگر فرکانس کریر بیشتر باشد شکل موج سینوسی‌تر برای موتور فراهم می‌شود که هارمونیک‌های کمتری دارد چرا که مطلوب یک موتور شکل موج سینوسی است که بوسیله ژنراتور تولید می‌شود. توسط پارامتر زیر می‌توانید این فرکانس را مطابق نظر خود در محدوده‌ای بین 0.7-15 KHz تغییر دهید.

1- فرکانس حامل مورد نظر را در پارامتر CON-04 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
CON group	04	0.7-15	تغییر فرکانس حامل

فرکانس حامل با توجه به ظرفیت اینورتر به شرح زیر است:

0.75~22kW	30~45kW	55~75kW	90~110kW	132~160kW
5kHz(Max 15KHz)	5kHz(Max 10KHz)	5kHz(Max 7KHz)	3kHz(Max 6KHz)	3kHz(Max 5KHz)

## افزایش دستی گشتاور (Torque Boost)

افزایش دستی گشتاور زمانی انجام می‌شود که بار الکتریکی گشتاور اولیه بالایی داشته باشد. این ویژگی باید با احتیاط مورد استفاده قرار گیرد تا از شار بیش از اندازه موتور در سرعت‌های پایین جلوگیری شود. وقتی مقدار گشتاور بیش از حد بالا باشد، باعث می‌شود که موتور بیش از اندازه گرم شود. توجه داشته باشید که میزان تقویت گشتاور را به اندازه کافی انتخاب نمایید.

مراحل انجام کار:

1- پارامتر DRV-15=0 قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
DRV group	15	0	فعال نمودن افزایش دستی گشتاور

2- مقدار افزایش گشتاور در حالت مستقیم (Forward) را در پارامتر DRV-16 تنظیم کنید. (برحسب درصد)

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
DRV group	16	0-15(%)	افزایش دستی گشتاور در حالت مستقیم (راستگرد)

3- مقدار افزایش گشتاور در حالت معکوس (REVERSE) را در پارامتر DRV-17 تنظیم کنید. (برحسب درصد)

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
DRV group	17	0-15(%)	افزایش دستی گشتاور در حالت معکوس (چپگرد)

## افزایش اتوماتیک گشتاور (Auto Torque Boost)

اینورتر به طور خودکار مقدار افزایش گشتاور را با استفاده از پارامترها و ولتاژ متناظر خروجی محاسبه می‌کند.

### مراحل انجام کار:

- ابتدا قبل از انجام این عمل باید از صحیح بودن پارامترهای زیر مطمئن شوید:  
جریان بی‌باری موتور (BAS-14)  
مقاومت استاتور (BAS-21)  
پس از اطمینان از پارامترهای فوق، مقادیر زیر را تنظیم کنید:
- پارامتر 1=DRV-15 قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
DRV group	15	1	فعال نمودن افزایش اتوماتیک گشتاور

## کنترل فن خنک کننده

### 1- فعال‌سازی فن خنک‌کننده در حین اجرا

اگر پس از روشن نمودن اینورتر یک فرمان عملیاتی اجرا شود، فن خنک‌کننده شروع به کار می‌کند. اگر فرمان عملیات خاموش باشد و خروجی اینورتر مسدود شود، فن خنک‌کننده متوقف می‌شود.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
ADV group	64	0	فعال‌سازی در حین اجرا

### 2- دائم فعال

به محض روشن شدن اینورتر فن خنک‌کننده فعال می‌شود.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات

به صورت دائم فعال	1	64	ADV group
-------------------	---	----	-----------

### 3- کنترل دما

فن خنک کننده در ابتدا خاموش است و اگر دمای هیت سینک اینورتر بالاتر از دمای خاصی باشد، فن خنک کننده فعال می شود.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
فعال سازی با کنترل دما	2	64	ADV group

### خروجی آنالوگ

در این حالت می توان پارامترهای مختلفی همچون فرکانس خروجی، جریان یا توان را از ترمینال آنالوگ خروجی دریافت کرد. مثلاً وقتی یک PLC دارید که باید مقادیری مثل فرکانس و جریان موتور را بخواند، به راحتی می توان از طریق ترمینال های آنالوگ درایو، اتصال به PLC را برقرار کرده تا اطلاعات مورد نظر از درایو به PLC ارسال شود و دیگر نیاز به تجهیزات اندازه گیری مجزا از بین خواهد رفت. کاربرد دیگر خروجی آنالوگ کارکرد تقسیم بار یا گشتاور بین چندین درایو موازی می باشد. مثلاً، می توان خروجی آنالوگ روی یک درایو را روی گشتاور موتور تنظیم کرد و این سیگنال را به عنوان نقطه مرجع گشتاور به درایوهای دیگر در مجموعه داد. بدین شکل همه درایوها با یک گشتاور یکسان شروع به کار نموده و بار بین موتور ها تقسیم خواهد شد. خروجی آنالوگ و سطح آن توسط ترمینال AO1 و AO2 انتخاب و تنظیم می شود.

AO1	ترمینال خروجی آنالوگ ولتاژی با جریانی چند منظوره	فرکانس خروجی، جریان خروجی یا ولتاژ DC را انتخاب کنید. ولتاژ خروجی: 0~10V ماکزیم ولتاژ خروجی: 10V ماکزیم جریان خروجی: 10mA
-----	--	--

### 1- خروجی آنالوگ ولتاژی یا جریانی AO1,CM

توسط سوئیچ SW5 نوع خروجی آنالوگ ولتاژی یا جریانی تنظیم می شود. خروجی آنالوگ ولتاژی یا جریانی توسط پارامتر OUT-01 با توجه به مقادیر زیر انتخاب می شود:

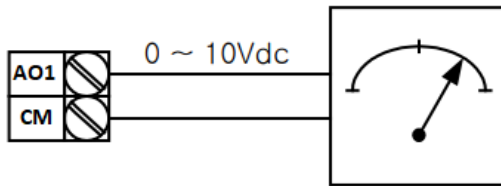
گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
OUT Group	01	0	فرکانس خروجی به عنوان خروجی آنالوگ انتخاب می شود.
		1	جریان خروجی به عنوان خروجی آنالوگ انتخاب می شود.
		2	ولتاژ خروجی به عنوان خروجی آنالوگ انتخاب می شود.
		3	ولتاژ لینک DC اینورتر به عنوان خروجی آنالوگ انتخاب می شود.
		4	گشتاور خروجی به عنوان خروجی آنالوگ انتخاب می شود.
		5	توان خروجی به عنوان خروجی آنالوگ انتخاب می شود.
		6	ماکزیم ولتاژ خروجی در جریان بی باری

		7	ماکزیم ولتاژ خروجی در جریان گشتاور نامی
		8	فرکانس هدف به عنوان خروجی آنالوگ انتخاب می‌شود.
		9	سطح فرکانس به عنوان خروجی آنالوگ انتخاب می‌شود.
		10	سرعت فیدبک (انکدر) به عنوان خروجی آنالوگ انتخاب می‌شود.
		12	مقدار مرجع PID به عنوان خروجی آنالوگ انتخاب می‌شود.
		13	مقدار فیدبک PID به عنوان خروجی آنالوگ انتخاب می‌شود.
		14	خروجی PID به عنوان خروجی آنالوگ انتخاب می‌شود.
		15	یک مقدار ثابت به عنوان خروجی آنالوگ انتخاب می‌شود.

مثلا اگر از مقدار خروجی آنالوگ، برای ورودی تجهیزات اندازه‌گیری استفاده می‌کنید، این مقدار مطابق با خصوصیات اندازه‌گیری‌های مختلف تغییر می‌کند:

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
OUT group	05	0-100 %	تنظیم درصد مقدار خروجی آنالوگ

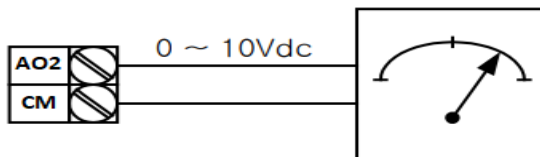
### نحوه سیم‌بندی:



**2- خروجی آنالوگ ولتاژی AO2, CM:** طبق دستورالعمل فوق بوده و در OUT-07 و OUT-11 مقادیر خروجی انتخاب می‌شود.

مثلا اگر از مقدار خروجی آنالوگ، برای ورودی تجهیزات اندازه‌گیری استفاده می‌کنید، این مقدار مطابق با خصوصیات اندازه‌گیری‌های مختلف تغییر می‌کند:

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
OUT group	11	0-100 %	تنظیم درصد مقدار خروجی آنالوگ



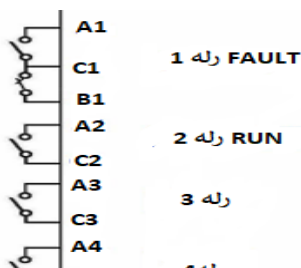
## خروجی‌های دیجیتالی رله‌ای و ترانزیستوری

با استفاده از پارامترهای OUT-36 و OUT-31~35 و جدول زیر می‌توانید ترمینال خروجی ترانزیستوری و خروجی‌های رله‌ای را در زمان‌های مختلف فعال کنید.

گروه	شماره پارامتر	مقدار	توضیحات
OUT group	OUT-36 (انتخاب خروجی ترانزیستوری)	1	FDT-1
		2	FDT-2
		3	FDT-3
		4	FDT-4
		5	اضافه بار موتور
		6	اضافه بار اینورتر
		7	حالت کم باری
		8	هشدار فن
		9	توقف ناشی از اضافه بار موتور
	OUT-31,35 (انتخاب رله)	10	اضافه ولتاژ
		11	پایین بودن ولتاژ
		12	گرمای بیش از حد
		13	از بین رفتن دستور
		14	در حین کارکرد موتور
		15	در زمان توقف
		16	در طول عملیات با سرعت ثابت
		17	جستجوی سرعت
		18	
		19	

در صورت انتخاب خروجی‌های رله‌ای از پارامترهای OUT-31~35 و برای انتخاب خروجی ترانزیستوری از پارامتر OUT-36 استفاده کنید و برابر مقادیر مورد نظر جدول قرار دهید.

مثال: اگر بخواهیم به محض Run شدن اینورتر یکی از خروجی‌های دیجیتال رله‌ای عمل کند یکی از پارامترهای OUT-31~35 (رله 1 تا 5) را برابر 14 تنظیم می‌کنیم.



## انتخاب مدکاری دستگاه

پارامتر 09-DRV برای انتخاب روش کنترل اینورتر و نوع بکارگیری اینورتر، تنظیم می‌شود.

### روش کنترلی V/f یا کنترل عددی:

این روش با استفاده از منحنی  $V/f$  متناسب با فرکانس، ولتاژ یا گشتاور مناسب را در خروجی ایجاد می‌کند. ساده‌ترین مد راه اندازی موتور می‌باشد که با تغییر ولتاژ و فرکانس، سرعت موتور کنترل می‌شود. در این مد، ولتاژ و فرکانس با یک شیب ثابت به حداکثر مقدار مورد نیاز می‌رسند. این مد برای کارهایی ساده که احتیاج به گشتاور بالا ندارد، مانند: پمپ و فن، دستگاه‌های ریسندگی و... استفاده می‌گردد. حالت پیش فرض کارخانه برای اینورترها، مد  $V/f$  می‌باشد و به علت مصرف برق کمتر، اقتصادی است. در این روش نیازی به فعال کردن Auto tune نمی‌باشد.

### مراحل انجام کار:

1- ابتدا فرکانس شروع و فرکانس پایه را تنظیم کنید.

2- پارامتر 09=DRV قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
DRV group	09	0	بر روی روش کنترلی V/F تنظیم می‌گردد.

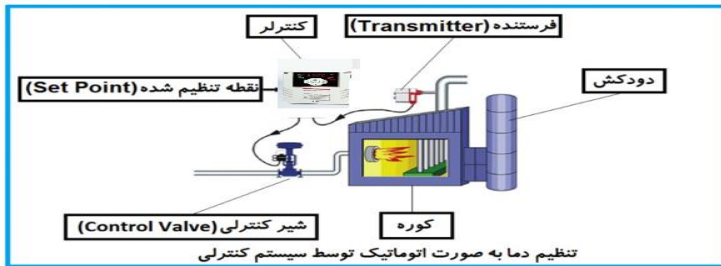
## کنترل PID

کنترلر PID یک سیستم کنترلی می‌باشد که خطاهای ما را کاهش می‌دهد. این سیستم کنترلی در خیلی از کارخانه‌ها و صنایع برای کنترل فشار، دما، سطح و بسیاری از فرایندها کاربرد دارد. همه سیستم‌های کنترلی که در حال حاضر در جهان برای کاهش خطا استفاده می‌شوند از همین سیستم کنترلر PID به عنوان پایه و اساس استفاده کرده‌اند. برای واضح‌تر شدن اینکه این سیستم کنترلی چیست مثالی را ذکر می‌کنیم. در کارخانه‌های قدیم که این سیستم کنترلی موجود نبود از انسان‌ها برای انجام کنترل‌ها استفاده می‌کردند.

### سیستم کنترل اتوماتیک:

در سیستم کنترل اتوماتیک دیگر نیازی به اپراتور نیست. در این روش با استفاده از یک سیستم کنترلر PID تمامی کارهای یک اپراتور را به صورت کاملاً دقیق سنسورها و کنترلرها انجام می‌دهند که نه خطای انسانی دارد و نه مسائل جانی و مالی و...!  
حال این سیستم کنترلی PID چگونه کار می‌کند؟

نحوه عملکرد به این صورت است که ابتدا ترنسmitter دمای گیج، دمای خوانده شده مربوط به آب داغ را از طریق سیم‌ها به کنترلر PID منتقل می‌کند (به تازگی به صورت وایرلس هم انجام می‌شود) و کنترلر PID باتوجه به عددی که از بالای کوره خوانده شده با عددی که قبلا تنظیم شده، مقایسه می‌کند که همخوانی دارد یا خیر؟ چون قبلا به کنترلر PID گفتیم که ما مثلا دمای ۵۰ درجه می‌خواهیم. حالا کنترلرکننده دو عدد را مقایسه خواهد کرد! کنترلر بعد از اینکه اختلاف این دو عدد را متوجه شد سریع به شیر کنترلی دستور می‌دهد که شیر گاز کم شود یا زیاد شود تا دمای مورد نظر تنظیم شود. شیرکنترلی سریع شیر گاز را کم و زیاد می‌کند تا شعله کم و زیاد شده و دمای آب بالای کوره تنظیم گردد.



کنترلی دارد

در شکل هم مشا، به صورت کنترلر)

کنترل فشار آب در یک خط لوله، کنترل دبی آب در یک خط لوله، کنترل فلوئی هوای یک سیستم دمنده، کنترل دمای یک سالن و...  
ساختمانی چند طبقه را در نظر بگیرید در طبقات پایین این ساختمان فشار آب تقریبا در تمام ساعات روز خوب بوده و ساکنین مشکلی از بابت فشار آب نخواهند داشت ولی طبقات بالاتر در ساعات مختلف روز و بسته به مصرف ساکنین ساختمان از بابت فشار آب مشکل خواهند داشت. برای رفع این مشکل اکثر ساختمان‌ها از یک پمپ در مسیر لوله رفت آب به واحدها استفاده می‌کنند و این پمپ توسط یک سیستم تشخیص فشار بصورت زیر کار می‌کند:

هر موقع فشار آب از یک حد معینی افت کند سنسور فشار به موتور فرمان روشن شدن می‌دهد و موتور به سرعت شروع به کار می‌کند ( و این خود بعضی مواقع باعث ایجاد یک ضربه در لوله‌ها می‌گردد که این موضوع نه تنها به سیستم لوله‌کشی صدمه می‌زند بلکه باعث خرابی پمپ نیز می‌گردد) و به محض رسیدن فشار به مقدار دلخواه موتور دوباره خاموش می‌گردد. روشن و خاموش شدن‌های مداوم پمپ نه تنها باعث بالا رفتن هزینه برق شده بلکه باعث کاهش طول عمر مفید موتور و پمپ می‌گردد و در ضمن هیچ وقت فشار داخل لوله‌ها تثبیت نمی‌گردد و فشار آب خروجی از شیرآب بصورت مداوم کم و زیاد می‌گردد. لذا برای برطرف کردن این موضوع کافیسست موتور توسط یک اینورتر بصورت PID کنترل شود. در این حالت از یک سنسور تشخیص فشار آب در مسیر خط لوله بایستی استفاده نمود. بلوک دیاگرام نحوه کار بصورت زیر می‌باشد:

همانطور که در شکل بالا دیده می‌شود محلی جهت تنظیم فشار دلخواه در سیستم خواهد بود (SV) که اپراتور می‌تواند فشار دلخواه آب مصرفی را از آن محل تنظیم نماید اینورتر مقدار فشار خط را از طریق سنسور نصب شده در خروجی پمپ (PV) خوانده و با مقدار تنظیم شده (SV) مقایسه می‌کند اگر فشار خط (PV) کمتر از مقدار فشار تنظیم شده (SV) باشد دور موتور را به آرامی افزایش می‌دهد تا فشار به مقدار مطلوب تنظیم شده برسد و به محض رسیدن فشار به مقدار تنظیم شده دور را ثابت نگه می‌دارد و اگر به هر دلیلی (مثلا به دلیل بسته شدن شیر مصرف‌کننده‌ها) فشار خط بالاتر از مقدار تنظیم شده بشود دور موتور توسط اینورتر کاهش می‌یابد تا جایی که دیگر نیازی به کارکرد پمپ نباشد که در اینصورت پمپ کلا خاموش می‌گردد و به محض کاهش فشار دوباره سیکل بالا تکرار می‌گردد.

## کنترل PID توسط اینورترهای H100:

مراحل انجام کار:

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PID group	01	1	کنترل PID فعال می‌شود.

1- پارامتر 01=PID-1 قرار دهید.

2- محدوده خروجی کنترل‌کننده را در پارامترهای PID-30 و PID-31 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PID group	30	0 - 300(Hz)	محدوده بالا فرکانس
	31		محدوده پایین فرکانس

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PID group	20	0	بر روی 10~10- تنظیم می‌شود (خروجی ولتاژی).
		3	بر روی 0-20(mA) تنظیم می‌شود (خروجی جریان).
		4	بر روی RS-485 تنظیم می‌شود.
		7	بر روی آنکدر تنظیم می‌شود.

3- نوع فییدبک خروجی را با استفاده از پارامتر PID-20 تنظیم کنید.



4- مرجع کنترل کننده (setpoint) را در پارامتر PID-10 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PID group	10	0	از طریق کیپد 1 تنظیم می‌گردد.
		1	از طریق ورودی 10~10(V) - ولت تنظیم می‌گردد.
		4	از طریق ورودی 0-20(mA) میلی‌آمپر تنظیم می‌گردد.
		5	از طریق RS-485 تنظیم می‌گردد.

5- مقیاس اندازه‌گیری فیدبک را در پارامتر PID-50 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PID group	50	1	برحسب درصد

6- ضرایب P,I,D را از طریق پارامترهای زیر تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PID group	25	0-999(%)	ضریب P تنظیم می‌گردد.
	26	0.1-32(S)	ضریب I تنظیم می‌گردد.
	27	0-30(S)	ضریب D تنظیم می‌گردد.

**توجه:** مقادیر فوق در هر پروژه‌ای متفاوت بوده و به صورت آزمون و خطا بدست می‌آید.

7- مقدار مرجع را در پارامتر PID-11 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PID group	11	-100~100	مقدار Setpoint تنظیم می‌گردد(درصد یا فرکانس).

8- مقدار مرجع در پارامتر PID-04 قابل مشاهده می‌باشد.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PID group	04	-	مقدار Setpoint نمایش داده می‌شود.

9- مقدار فیدبک در پارامتر PID-05 قابل مشاهده می‌باشد.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PID group	05	-	مقدار فیدبک نمایش داده می‌شود.

10- مقدار sleep delay time را در پارامتر زیر تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
API group	07	0-6000 s	تنظیم Sleep delay time

11- مقدار sleep frequency را در پارامتر زیر تنظیم کنید.

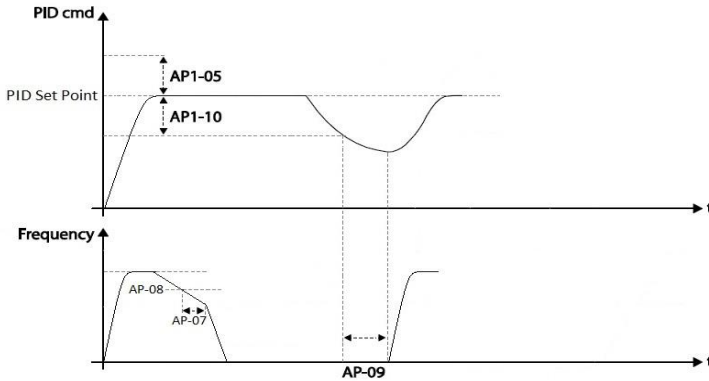
گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
API group	08	0-60	تنظیم Sleep frequency

12- مقدار wake up level را در پارامتر زیر تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
API group	10	-	تنظیم wake up level

13-مقدار wake up delay را در پارامتر زیر تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
API group	09	-	تنظیم wake up delay



در شش صون فیدبک و فرانس شروع به افزایش می‌کند، پس از این-فرانس به مقدار ماکزیم خود و فیدبک به مقدار set-point رسید، فرکانس شروع به کم شدن می‌کند تا زمانی که به مقدار sleep-frequency مد نظر ما می‌رسد و به مقدار مدت زمانی که در sleep delay تنظیم کرده‌ایم صبر کرده و سپس خاموش می‌شود. اگر مقدار فیدبک کمتر از مقدار set point شود و به اندازه مقداری که در wake up level تنظیم کرده‌ایم پایین بیاید به اندازه مدت زمان تنظیم شده در پارامتر wake up delay صبر کرده و دوباره پمپ شروع به کار کردن می‌کند.

## اصول عملکرد کنترلر

ابتدا کنترل‌کننده P وارد عمل شده و عملکرد سیستم را بهبود می‌بخشد. در این حالت ما خطای ماندگار خواهیم داشت ولی توسط کنترل‌کننده P به حداقل می‌رسد اما به صفر نخواهد رسید. سپس کنترل‌کننده I وارد عمل شده و خطای ماندگار را صفر می‌کند ولی در این حالت تعداد زیادی UNDERSHOOT, OVERSHOOT به سیستم اضافه خواهد گردید که نامناسب می‌باشد. به همین دلیل کنترل‌کننده D وارد عمل شده و این نوسانات ناخواسته را حذف می‌کند و پاسخ سیستم سریع‌تر می‌شود.

**مثال:** فرض می‌کنیم که یک پمپ آب در یک ساختمان چند طبقه جهت تامین فشار خط لوله آب مصرفی ساکنین نصب شده است و می‌خواهیم فشار آب مصرفی را توسط کنترلر دور پمپ به نحوی کنترل نماییم که همیشه فشار آب در لوله روی 5 بار ثابت باقی بماند و ساکنین طبقات بالاتر احساس افت فشار ننمایند. فشار خط لوله آب مصرفی

توسط یک ترنس‌میتر فشار دوسیمه 4 تا 20 میلی‌آمپر و 0 تا 10 بار که به اینورتر متصل شده خوانده می‌شود. برای این کار PID-20 را برابر 3 (0-20 mA) و PID-10 را برابر 0 (از روی کی‌پد) تنظیم می‌کنیم. PID-50 را برابر 1 (برحسب درصد) قرار می‌دهیم. هدف ما این است که فشار در 5 بار ثابت بماند، برای این کار به پارامتر PID-11 رفته و مقدار آن را با استفاده از روش انتخاب شده در پارامتر PID-10 برابر 50 تنظیم می‌کنیم. مقدار ماکزیمم و مینیمم فرکانس را در پارامترهای PID-30 و PID-31 تنظیم می‌کنیم. با توجه به مقادیر فوق، P,I,D را در شرایطی که خروجی مطلوب بدست نیامد، باید تغییر داده تا در 10 میلی‌آمپر (خروجی سنسور) فشار 5 بار را داشته باشیم.

### محدوده Low/High برای کنترل فرکانس :

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
ADV group	24	انتخاب محدوده فرکانسی	مقدار ADV-24 را برابر 1 قرار دهید.
	25	محدودیت فرکانس بالا	فرکانس از این مقدار، بیشتر نمی‌شود.
	26	محدودیت فرکانس پایین	فرکانس از این مقدار، کمتر نمی‌شود.

برای استفاده از این محدوده لازم است پارامتر  $ADV-24=1$  تنظیم شود.



## پرش از ورودی فرکانس‌های مشخص

در برخی از پروژه‌ها مشاهده می‌شود که در زمان کار اینورتر و موتور، برخی از قسمت‌های مکانیکی دستگاه‌های همجوار با آن شروع به نوسان کرده و صداهای ناهنجاری را تولید می‌کنند که علت آن برابری برخی از فرکانس‌های طبیعی موتور و آن قسمت‌های مکانیکی می‌باشد. توسط این تابع می‌توان آن فرکانس‌ها را شناسایی کرده و از روی آنها پرش کرد تا این اتفاق نیفتد.

✓ توجه داشته باشید این قابلیت تنها در ورودی‌های آنالوگ با تغییر ولتاژ و جریان ورودی در دسترس خواهد بود.

### نحوه انجام کار:

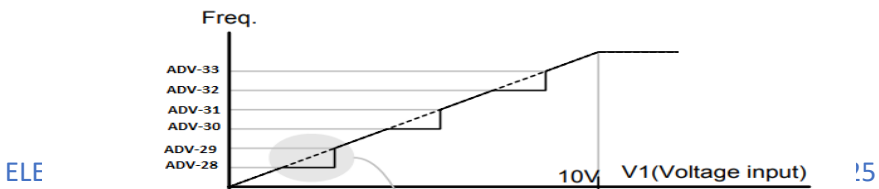
گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
ADV group	27	1	انتخاب فرکانس پرش فعال می‌شود.

پارامتر  $ADV-27=1$  قرار دهید.

فرکانس‌های مدنظر برای پرش را در پارامترهای زیر قرار دهید:

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
ADV group	28	0.1-400 Hz	اولین محدودکننده پایین فرکانس پرش
	29		اولین محدودکننده بالا فرکانس پرش
	30		دومین محدودکننده پایین فرکانس پرش
	31		دومین محدودکننده بالا فرکانس پرش
	32		سومین محدودکننده پایین فرکانس پرش
	33		سومین محدودکننده بالا فرکانس پرش

**توجه:** تنظیمات فرکانس کاری در محدوده  $ADV-28 \sim ADV-33$  که فرکانس‌های پرش می‌باشند، در دسترس نمی‌باشد.



## فرکانس مرجع برای ACC/DEC Time

1- اگر زمان افزایش و کاهش سرعت بر اساس فرکانس ماکزیمم باشد:

در این صورت زمان صعود و نزول بر اساس فرکانس ماکزیمم تغییر خواهند کرد.

به عنوان مثال اگر فرکانس ماکزیمم (DRV-20) 60 هرتز باشد و زمان افزایش و کاهش 10 ثانیه باشند، از صفر تا 60 هرتز را در 10 ثانیه طی می‌کند و زمان کاهش نیز همین مقدار خواهد بود، یا اگر فرکانس ماکزیمم 60 هرتز، فرکانس Command 30 هرتز و زمان افزایش 10 ثانیه باشد پس از استارت از صفر تا 30 هرتز را در 5 ثانیه طی می‌کند زیرا مرجع فرکانسی همان فرکانس ماکزیمم می‌باشد.

### مراحل انجام کار:

پارامتر BAS-08=0 قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
BAS group	08	0	بر اساس فرکانس ماکزیمم (DRV-20) تنظیم می‌شود.

2- اگر زمان افزایش و کاهش سرعت بر اساس فرکانس Command باشد:

در این حالت اینورتر فرکانس command را به عنوان مرجع انتخاب کرده و زمان صعود و نزول بر اساس این فرکانس صورت می‌گیرد و فرکانس ماکزیمم نقشی ندارد.

به عنوان مثال اگر زمان افزایش و کاهش (ACC/DEC) 10 ثانیه، فرکانس Command یا فرمان 30 هرتز و فرکانس ماکزیمم 60 هرتز باشد، از صفر تا 30 هرتز را در 10 ثانیه طی می‌کند و هیچ اهمیتی به فرکانس ماکزیمم نمی‌دهد.

پارامتر BAS-08=1 قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
BAS group	08	1	بر اساس فرکانس command تنظیم می‌شود.

## تنظیم خصوصیات زمان افزایش و کاهش سرعت (ACC/DEC Time scale)

توسط این پارامتر دقت زمان افزایش و کاهش را می‌توانیم تغییر دهیم:

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
BAS group	09	0	با دقت 0.01
		1	با دقت 0.1
		2	با دقت 1

در مواقعی که به دقت خیلی بالایی نیاز دارید (4.5 ثانیه، 5.25 ثانیه) از این پارامتر استفاده کنید.

## تنظیم چندین زمان افزایش/کاهش به کمک ترمینال (Multi-function)

مراحل انجام کار:

1- ابتدا ACC/DEC را تنظیم می‌کنیم.

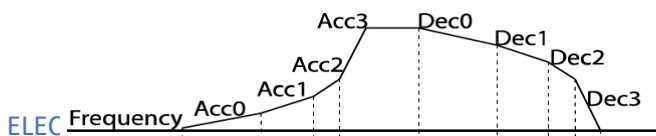
2- پارامترهای IN-70 و IN-71 را بر روی مقادیر زیر تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
IN group	70	11	Multi Accel/Decel – Low (ترمینال p6)
	71	12	Multi Accel/Decel – Mid (ترمینال p7)

3- زمان‌های افزایش را در پارامترهای زوج و زمان‌های کاهش را در پارامترهای فرد تنظیم کنید. (BAS-70~ BAS-75)

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
BAS group	70	0-6000(S)	زمان افزایش اول
	-		-
	75		زمان کاهش سوم

با استفاده از جدول زیر زمان مورد نظر خود را تنظیم کنید:



**فعال/غیر فعال بودن چپگرد یا راستگرد**

1- اگر بخواهید موتور هم در جهت راستگرد و هم چپگرد چرخش داشته باشد پارامتر ADV-09 را بر روی 0 تنظیم کنید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
جهت چرخش به هر دو طرف می‌باشد.	0	09	ADV group

2- اگر بخواهید موتور فقط در جهت راستگرد چرخش داشته باشد پارامتر ADV-09 را برابر 1 تنظیم کنید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
فقط در جهت چپگرد عمل می‌کند.	1	09	ADV group

3- اگر بخواهید موتور فقط در جهت راستگرد چرخش داشته باشد پارامتر ADV-09 را برابر 2 تنظیم کنید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
فقط در جهت راستگرد عمل می‌کند.	2	09	ADV group

**الگوی تنظیم زمان افزایش و کاهش سرعت**

با استفاده از پارامترهای زیر می‌توان الگوی افزایش/کاهش را تنظیم کرد:

1- برای استفاده از الگوی خطی پارامتر ADV-01 را بر روی 0 تنظیم کنید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
بر روی الگوی خطی تنظیم می‌شود.	0	01	ADV group

✓ الگوی اصلی در این حالت برای کاربردهایی با گشتاور ثابت است.

2- برای استفاده از الگوی منحنی پارامتر ADV-01 را بر روی 1 تنظیم کنید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
بر روی الگوی منحنی تنظیم می‌شود	1	01	ADV group

به کمک این الگو وضعیت افزایش سرعت و توقف موتور به صورت یکنواخت و به آرامی صورت می‌گیرد.

می‌توانید با استفاده از پارامترهای زیر چگونگی الگوی منحنی را تنظیم کنید:

ACC Start-1 را در پارامتر ADV-03 تنظیم کنید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
ACC Start	1-100(%)	03	ADV group

ACC End-2 را در پارامتر ADV-04 تنظیم کنید.

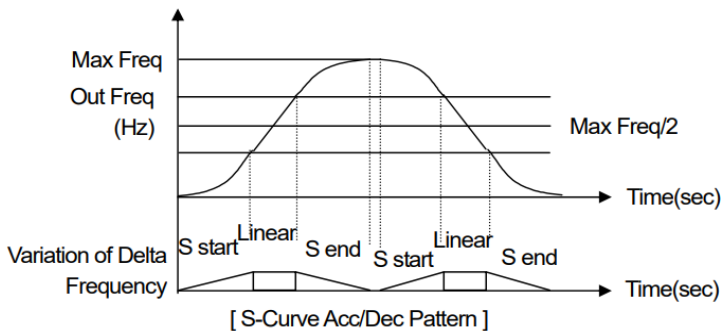
توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
ACC End	1-100(%)	04	ADV group

DEC Start-3 را در پارامتر ADV-05 تنظیم کنید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
DEC Start	1-100(%)	05	ADV group

DEC End-4 را در پارامتر ADV-06 تنظیم کنید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
DEC End	1-100(%)	06	ADV group



## تعیین نحوه توقف (Stop)

### 1- کم شدن شتاب تا توقف

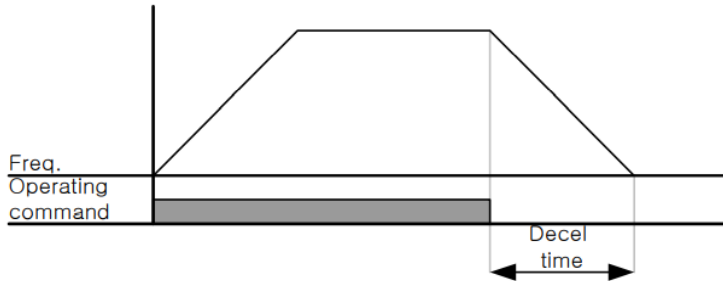
سرعت موتور در زمان تنظیم شده شروع به کاهش می‌کند.

پارامتر  $ADV-08=0$  قرار دهید.

توضیحات	مقدار	شماره پارامتر	گروه
---------	-------	---------------	------



ADV group	08	0	توقف از طریق DEC
-----------	----	---	------------------



## 2- استفاده از ترمز DC برای توقف

در این روش بعد از آنکه سرعت موتور تا نزدیک به توقف رسید، ولتاژ dc با فرکانس و زمانی که در پارامترها تنظیم می‌کنیم به استاتور موتور تزریق می‌شود تا شفت موتور کاملاً متوقف شود و برای زمانیکه بار سنگینی به موتور وصل است مناسب است.

**نکته:** علت استفاده از ترمز dc به این خاطر است که در صنعت در بعضی از مواقع به توقف کامل نیاز داریم و اگر به حرکت الکتروموتور توجه کرده باشید پس از قطع برق، الکتروموتور بلافاصله نمی‌ایستد علی‌الخصوص زمانیکه بار سنگینی به الکتروموتور وصل است در چنین مواقعی از ترمز dc درایو استفاده می‌کنیم.

### مراحل انجام کار:

1- پارامتر 1=08-ADV قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
ADV group	08	1	توقف از طریق ترمز DC

2- نقطه شروع ترمز یا فرکانس شروع ترمز را در پارامتر 17-ADV تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
ADV group	17	0.1-60(Hz)	با تنظیم این پارامتر تعیین می‌کنیم که در چه فرکانسی ترمز اعمال شود.

3- مقدار ولتاژ ترمز را در پارامتر 16-ADV تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات

ADV group	16	0-200(%)	با تنظیم این پارامتر تعیین می‌کنیم که ترمز چقدر زور داشته باشد.
-----------	----	----------	---

4- مدت زمان تزریق جریان DC را در پارامتر ADV-15 تنظیم کنید.

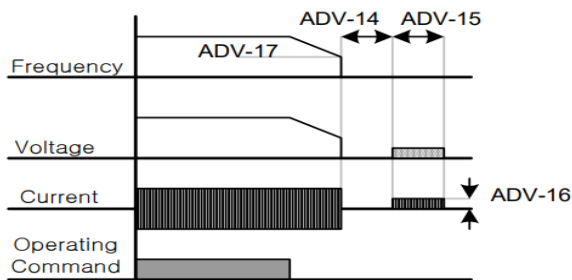
گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
ADV group	15	0-60(S)	مدت زمان تزریق جریان DC در زمان توقف موتور.

5- مدت زمان قبل از ترمز را در پارامتر ADV-14 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
ADV group	14	0-60(S)	با تنظیم این پارامتر تعیین می‌کنیم که قبل از اینکه ترمز بگیرد چه مدت صبر کند.

**خلاصه‌ای از مراحل:**

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
ADV group	08	1	توقف با استفاده از ترمز DC فعال می‌شود.
	17	0.1-60	نقطه شروع ترمز یا فرکانس شروع ترمز
	16	0-200(%)	مقدار ولتاژ ترمز
	15	0-60(S)	مدت زمان تزریق جریان
	14	0-60	مدت زمان قبل از ترمز



### 3-چرخش آزاد به نسبت اینرسی حرکتی تا توقف

در این حالت زمانیکه دستور توقف داده می‌شود ولتاژ و فرکانس خروجی قطع شده و موتور رها می‌شود مثل زمانیکه موتور را به صورت دستی خاموش می‌کنیم و زمان ایستادن آن بستگی به اینرسی بار دارد.

پارامتر 1=ADV-08 قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
ADV group	08	2	توقف از طریق چرخش آزاد

## مقاومت ترمزی اینورتر

اگر شما زمان توقف موتور را کوتاه کردید و با خطای اضافه ولتاژ اینورتر مواجه شدید، احتمالاً باید اینورتر را به سیستمی مجهز کنید که بتواند انرژی اضافی را تخلیه کند. به این سیستم، ترمز دینامیکی اینورتر یا ترمز مقاومتی اینورتر می‌گویند که مقاومت ترمزی اینورتر هم یکی از اجزای این سیستم به شمار می‌آید. بنابراین با اتصال مقاومت ترمز به اینورتر، ولتاژ اضافی اینورتر روی مقاومت ترمز تخلیه شده و موجب می‌شود خطای اضافه ولتاژ تولید نشود و اینورتر با شتاب لازم موتور را متوقف کند.

بعنوان مثال برای کاربرد مقاومت ترمز درایو می‌توان به این موارد اشاره کرد: نوار نقاله (کانوایر)، کالسکه جرتقیل، سانتریفیوژ، فن و کاربردهایی که تغییر جهت سریع موتور مورد نیاز است.

### مراحل انجام کار:

1- مقاومت ترمزی را در پارامتر ADV-79 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
ADV group	79	350-400 V	برای سه فاز 200 ولت
		600-800 V	برای سه فاز 400 ولت

2- درصد مقاومت ترمزی را در پارامتر PRT-66 تنظیم کنید. (ED%)

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PRT Group	66	0-30(%)	درصد مقاومت ترمزی

**توجه:** پارامتر PRT-66 مدت زمان عدم استفاده از مقاومت ترمزی در کل کارکرد اینورتر با مقاومت ترمزی را به صورت درصد تنظیم می‌کند.

### تعیین نحوه راه‌اندازی (START)

#### 1-زیاد شدن شتاب تا رسیدن به فرکانس موردنظر

سرعت موتور در زمان تنظیم شده شروع به افزایش می‌کند.

پارامتر  $ADV-07=0$  قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
ADV group	07	0	راه‌اندازی از طریق ACC

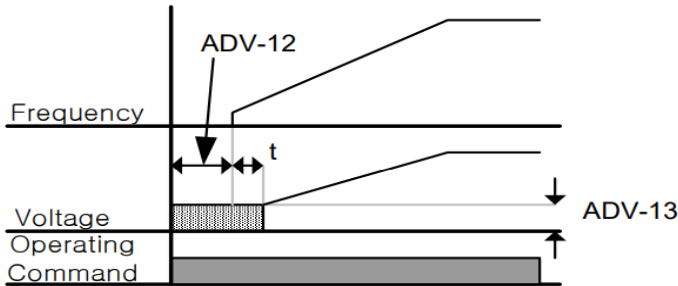
#### 2- استفاده از ترمز DC در هنگام راه‌اندازی

در بعضی موارد نیاز به استفاده از ترمز DC در هنگام راه‌اندازی موتور داریم.

برای مثال در هنگام راه اندازی آسانسور برای عدم سقوط آسانسور در لحظه شروع باید از ترمز DC استفاده کنیم.

پارامتر ADV-07=1 قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
ADV group	12	0-60(s)	مدت زمان تزریق ولتاژ
	13	0-200(%)	ولتاژ dc تزریقی در هنگام راه اندازی



### فرکانس تثبیت (Dwell frequency)

از این پارامتر زمانی استفاده می‌کنیم که نیاز داشته باشیم موتور در یک فرکانس مشخص، لحظه‌ای متوقف شده سپس شروع به حرکت کند.

#### مراحل انجام کار:

1- فرکانس تثبیت به هنگام صعود (ACC) را در پارامتر ADV-20 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
ADV group	20	0.1-400(Hz)	فرکانس تثبیت (فرکانس لحظه متوقف شدن در ACC)

2- زمان تثبیت را در پارامتر ADV-21 تنظیم کنید.

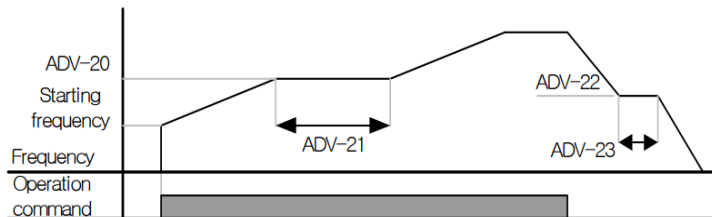
گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
ADV group	21	0-10(S)	مدت زمان تثبیت در ACC

3- فرکانس تثبیت به هنگام نزول (DEC) را در پارامتر ADV-22 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
ADV group	22	0.1-400(Hz)	فرکانس تثبیت (فرکانس لحظه متوقف شدن در DEC)

4- زمان تثبیت را در پارامتر ADV-23 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
ADV group	23	0-10(S)	مدت زمان تثبیت در DEC



## انتخاب مدکاری دستگاه

پارامتر DRV-09 برای انتخاب روش کنترل اینورتر و نوع بکارگیری اینورتر، تنظیم می‌شود.

## روش های کنترلی:

### 1- روش کنترلی V/F یا کنترل عددی

این روش با استفاده از منحنی  $v/f$  متناسب با فرکانس، ولتاژ یا گشتاور مناسب را در خروجی ایجاد می‌کند.

ساده ترین مد راه اندازی موتور می‌باشد که با تغییر ولتاژ و فرکانس سرعت موتور کنترل می‌شود؛ در این مد، ولتاژ و فرکانس با یک شیب ثابت به حداکثر مقدار مورد نیاز می‌رسند. این مد برای کارهایی ساده که احتیاج به گشتاور بالا ندارد، مانند: پمپ و فن، دستگاه‌های ریسندگی و... استفاده می‌گردد. حالت پیش فرض کارخانه برای اینورترها، مد  $v/f$  می‌باشد و به علت مصرف برق کمتر، اقتصادی است. در این روش نیازی به فعال کردن Auto tune نمی‌باشد.

### مراحل انجام کار:

1- ابتدا فرکانس شروع و فرکانس پایه را تنظیم کنید.

2- پارامتر DRV-09=0 قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
DRV group	09	0	بر روی روش کنترلی $v/f$ تنظیم می‌گردد.

روش کنترلی V/F دارای سه الگوی عملیاتی می‌باشد:

## 1- الگوی عملیات V/F خطی

پارامتر BAS-07=0 قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
BAS group	07	0	بر روی روش کنترلی V/F خطی تنظیم می‌گردد

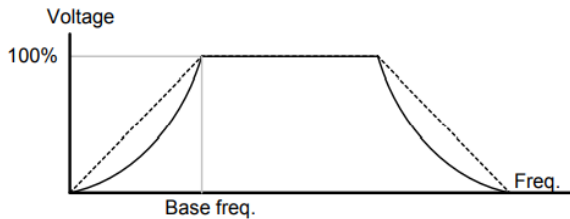
**توجه:** این الگو به این معنی است که نسبت ولتاژ/ فرکانس به صورت خطی از DRV-19 (فرکانس شروع) تا DRV-20 (فرکانس پایه) می‌باشد که برای گشتاور ثابت مناسب است.

## 2- الگوی V/F مربع

پارامتر BAS-07=1 قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
BAS group	07	1	بر روی روش کنترلی v/f مربع تنظیم می‌گردد.

**توجه:** این الگو نسبت ولتاژها به ضربه‌ها در لحظه راه‌اندازی را نگه داشته و مناسب مصارفی مانند فن‌ها، پمپ‌ها و ... می‌باشد.



## 3- الگوی V/F

به کمک این الگو کاربر می‌تواند بنا به نیاز خود نسبت v/f را تنظیم کند و موتور را متناسب با خواسته خود کنترل کند.

مراحل انجام کار:

1- پارامتر BAS-07=2 قرار دهید.

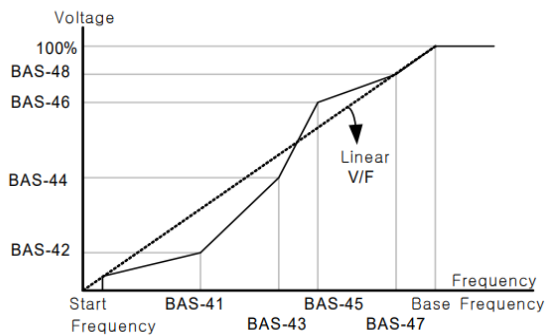
گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
BAS group	07	2	بر روی روش کنترلی V/F کاربر تنظیم می‌گردد.

2- ولتاژهای مورد نظر خود را در پارامترهای زیر قرار دهید:

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
BAS group	42	0-100 (%)	ولتاژ اول کاربر (برحسب درصد)
	44		ولتاژ دوم کاربر (برحسب درصد)
	46		ولتاژ سوم کاربر (برحسب درصد)
	48		ولتاژ چهارم کاربر (برحسب درصد)

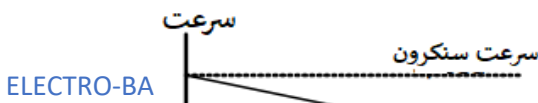
3- فرکانس‌های مورد نظر خود را در پارامترهای زیر قرار دهید:

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
BAS group	41	0-400 (Hz)	فرکانس اول کاربر
	43		فرکانس دوم کاربر
	45		فرکانس سوم کاربر
	47		فرکانس چهارم کاربر



## 2- روش کنترلی برداری جبران لغزش (Slip compensation)

در موتورهای آسنکرون و در بارهای نامی بسیار سنگین فاصله بین سرعت نامی (RPM) و سرعت سنکرون بیشتر می‌شود، با این روش این لغزش و فاصله جبران می‌شود (مانند شکل زیر).



**نحوه انجام کار:**

- 1- ابتدا پارامترهای موتور را تنظیم کنید (BAS-11~ BAS-17)  
2=DRV-09 پارامتر قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
DRV group	09	2	بر روی روش کنترل جبران لغزش تنظیم می‌گردد.

**3- روش کنترل برداری حلقه باز یا بدون سنسور (Sensor Less)**

در این روش اینورتر از جریان خروجی موتور فیدبک گرفته و آن را به دو مولفه افقی و عمودی تجزیه می‌کند. از مولفه عمودی برای کنترل میدان دوار یا شار و از مولفه افقی برای کنترل گشتاور استفاده می‌کند. اینورتر با توجه به مقادیر نامی موتور که در پارامترهای مربوطه تنظیم کردیم و طی محاسباتی جریان مورد نیاز برای موتور را محاسبه و با جریان خروجی موتور مقایسه می‌کند، پس برای کنترل صحیح گشتاور، مقدار خطا را محاسبه و جریان خروجی را تصحیح می‌نماید.

**نکته:** تمامی مراحل مذکور با هدف ثابت نگه داشتن گشتاور خروجی انجام می‌گیرد، به طور کلی این روش در کاربردهایی که نیاز به گشتاور خروجی ثابت باشد مورد استفاده قرار می‌گیرد. از کاربردهای صنعتی این روش در کارخانه ریسندگی است که لازم است علی‌رغم تغییر شعاع قرقره همواره گشتاور کشش نخ ثابت بماند.

**مراحل انجام کار:**

- 1- ابتدا پارامترهای مربوط به موتور را وارد کنید (BAS-11~ BAS-17)  
2=DRV-09 پارامتر قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
DRV group	09	3	بر روی روش کنترل برداری بدون سنسور تنظیم می‌گردد.

- 3- پارامتر 2=BAS-20 قرار دهید.



گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
BAS group	20	2	Auto tune فعال می شود (RS+L)

## عملیات ذخیره سازی انرژی

این قابلیت از دو طریق صورت می پذیرد:

### 1- عملیات ذخیره سازی دستی

با این کار می توانیم تا 30 درصد ولتاژ را کاهش دهیم، به این صورت که موتور در هنگام راه اندازی به ولتاژ نامی خود می رسد، اینورتر با استفاده از فیدبک جریان، وجود بار بر روی موتور و یا عدم وجود بار بر روی موتور را تشخیص می دهد. در صورت عدم وجود بار بر روی موتور، اینورتر ولتاژ را تا 30 درصد کاهش می دهد و همین امر سبب کاهش مصرف برق و ذخیره انرژی می شود.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
ADV group	50	1	عملیات ذخیره سازی دستی فعال می شود.
	51	0-30(%)	مقدار کاهش ولتاژ به صورت درصد.

### 2- عملیات ذخیره سازی اتوماتیک

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
ADV group	50	2	عملیات ذخیره سازی اتوماتیک فعال می شود.

ولتاژ خروجی با محاسبه خودکار مقدار انرژی ذخیره شده بر اساس جریان نامی و جریان بی باری موتور تنظیم می شود.

## تنظیم ولتاژ خروجی

این پارامتر برای تنظیم ولتاژ خروجی اینورتر می باشد و مناسب موتورهای است که سطح ولتاژ کاری آنها کمتر از ولتاژ ورودی می باشد. برای مثال در منطقه ای ولتاژ پیک 420 ولت و موتور شما 380 ولت است. با استفاده از پارامتر زیر می توانید ولتاژ خروجی درایو را کم کنید.

### نحوه تنظیم:

ولتاژ مورد نظر را در پارامتر BAS-15 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
BAS group	15	180-480	

## Power-on-Run

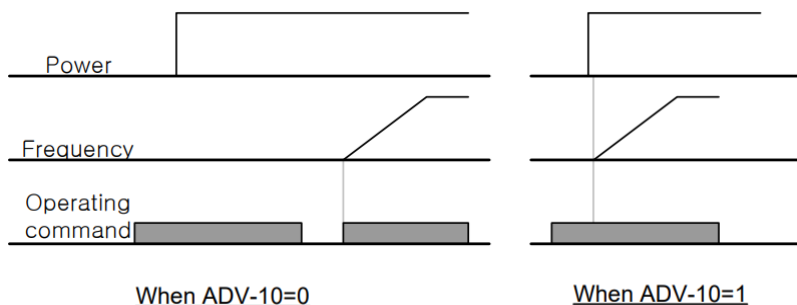
با استفاده از این پارامتر اینورتر به محض وصل شدن برق شروع به کار کرده و استارت می‌شود.

1- پارامتر DRV-06 باید برابر 1 یا 2 باشد.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
DRV group	06	1/2	Start/stop از طریق ترمینال‌های فرمان

2- پارامتر ADV-10=1 قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
ADV group	10	1	Power-on-Run فعال می‌شود.



## توابع حفاظتی

### 1- گرمای الکترونیکی (ETH)

توسط این پارامتر برای اینورتر تعیین می‌کنیم که اگر گرمای بیش از حد مجاز در موتور وجود داشت، خروجی اینورتر را قطع نماید.

### مراحل انجام کار:

1- از طریق پارامتر PRT-40 عملیات مورد نظر پس از فعال شدن توابع حفاظتی را تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PRT group	40	0	غیرفعال است.
		1	خروجی اینورتر مسدود شده و موتور کار آزاد انجام می‌دهد.
		2	پس از کاهش سرعت توقف می‌کند.

2- سطح گرمای الکترونیکی (درصدی از جریان نامی) را در پارامتر PRT-42 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PRT group	42	50-200(%)	مقدار اضافه جریان عبوری از موتور برای یک دقیقه.

3- مقدار اضافه جریان عبوری از موتور برای حالت پیوسته را به صورت درصدی در پارامتر PRT-43 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PRT group	43	50-180(%)	مقدار اضافه جریان عبوری از موتور برای حالت پیوسته.

4- نوع خنک‌کننده موتور را در پارامتر PRT-41 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PRT group	41	0	خنک‌کاری با فن خود موتور
		1	خنک‌کاری با فن مجزا

## 2- هشدار اضافه بار

### مراحل انجام کار:

1- پارامتر 1=PRT-17 قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PRT group	17	1	فعال نمودن هشدار

2- سطح هشدار اضافه بار را در پارامتر PRT-18 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PRT group	18	30-180(%)	در چند درصد از اضافه جریان پیغام اضافه بار صادر شود.

3- مدت زمان هشدار اضافه بار را در پارامتر PRT-19 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PRT group	19	0-30(S)	مدت زمان هشدار اضافه بار.

4- پارامتر 5=OUT-31 قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
OUT group	31	5	خروجی رله‌ای 1 انتخاب می‌شود.

5- پارامتر  $OUT-32=5$  قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
OUT group	32	5	خروجی رله‌ای 2 انتخاب می‌شود.

6- پارامتر  $OUT-33=5$  قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
OUT group	33	5	خروجی ترانزیستوری انتخاب می‌شود.

### 3- لغزش اضافه بار

در حالت قبل اینورتر از طریق رله فقط هشدار اضافه بار می‌داد، ولی در حالت لغزش اضافه بار، خروجی اینورتر قطع می‌شود.

#### مراحل انجام کار:

1- عملیات مورد نظر پس از فعال شدن لغزش اضافه بار را تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PRT group	20	0	غیرفعال است.
		1	خروجی اینورتر مسدود شده و موتور کار آزاد انجام می‌دهد.
		2	پس از کاهش سرعت توقف می‌کند.

2- سطح لغزش اضافه بار را در پارامتر PRT-21 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PRT group	21	30-200(%)	میزان اضافه بار را مشخص می‌کند.

3- مدت زمان اضافه بار را در پارامتر PRT-22 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PRT group	22	0-60(S)	چند ثانیه اضافه بار مشخص شده در PRT-21 طول بکشد.

## FDT

به کمک FDT ها تعیین می‌کنیم که رله و خروجی ترانزیستوری در چه فرکانس‌هایی عمل کنند.

**FDT-1**

**مثال:** فرض کنید فرکانس را در 20 هرتز تنظیم کرده و پهنای باند فرکانسی (-OUT) 58) را 10 هرتز قرار داده‌اید. رله و خروجی ترانزیستوری را برابر عدد 1(FDT1) تنظیم کرده‌اید. پس از راه‌اندازی موتور وقتی فرکانس به 5 تا کمتر (پهنای فرکانسی تقسیم بر 2) از فرکانس تنظیم شده رسید، یعنی فرکانس 15، رله و خروجی ترانزیستوری عمل خواهند کرد.

**مراحل انجام کار:**

1- فرکانس مورد نظر خود را تنظیم کنید (command frequency)

2- پهنای باند فرکانس قطع را در پارامتر OUT-58 تنظیم کنید.

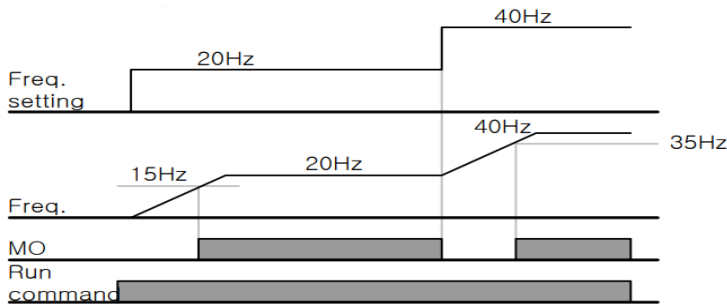
گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
OUT group	58	0-400(Hz)	پهنای باند فرکانس قطع

3- نحوه عملکرد رله 5 تا در پارامتر OUT-31~35 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
OUT group	31-35	1	رله با توجه به شرایط FDT1 عمل می‌کند.

4- نحوه عملکرد خروجی ترانزیستوری را در پارامتر OUT-36 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
OUT group	36	1	خروجی ترانزیستوری با توجه به شرایط FDT1 عمل می‌کند.

**FDT-2**

شرط فعال شدن FDT-2 این است که فرکانس دستور و فرکانس نمایان شدن رله و خروجی ترانزیستوری باید برابر باشند (Command frequency=FDT frequency)

**نکته:** تفاوت این پارامتر با پارامتر قبلی در این است که در مورد قبلی با افزایش فرکانس (Command frequency) نقطه عملکرد رله و خروجی ترانزیستوری با توجه به پهنای باند تعریف شده تغییر می‌کرد ولی در FDT-2 با توجه به این که فرکانس دستور و

فرکانس نمایان شدن خروجی ها باید برابر هم باشند با افزایش فرکانس دستور رله و خروجی ترانزیستوری عمل نخواهند کرد.

**مثال:** فرض کنید فرکانس مورد نظر (Command freq) و فرکانس نمایان شدن رله و خروجی ترانزیستوری (OUT-57) را برابر 30 تنظیم کرده‌اید. پارامتر OUT-31~35 یا پارامتر OUT-36 را برابر 2 (FDT-2) قرار داده‌اید. پارامتر OUT-58 (پهنای باند فرکانسی) را نیز در 10 تنظیم نموده‌اید در نصف پهنای باند کمتر از فرکانس نمایان شدن خروجی‌ها (OUT-57) 25 هرتز رله و خروجی ترانزیستوری عمل خواهند کرد. در این حالت برخلاف حالت قبل، در صورت تغییر فرکانس راهاندازی (Command) رله و خروجی ترانزیستوری عمل نخواهند کرد.

### مراحل انجام کار:

1- فرکانس مورد نظر خود را تنظیم کنید (command frequency)

2- پهنای باند فرکانس قطع را در پارامتر OUT-58 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
OUT group	58	0-400(Hz)	پهنای باند فرکانس قطع

3- نحوه عملکرد رله 1 تا 5 را در پارامتر OUT-31~35 تنظیم کنید.

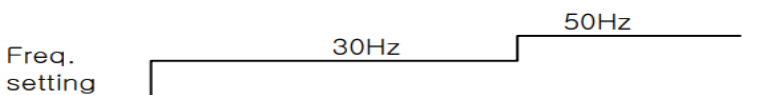
گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
OUT group	31-35	2	رله با توجه به شرایط FDT2 عمل می‌کند.

4- نحوه عملکرد خروجی ترانزیستوری را در پارامتر OUT-36 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
OUT group	36	2	خروجی ترانزیستوری با توجه به شرایط FDT2 عمل می‌کند.

5- فرکانسی که بعد از آن خروجی ترانزیستوری و یا رله‌ای عمل خواهد کرد را در پارامتر OUT-57 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
OUT group	57	0-400(Hz)	خروجی ترانزیستوری و یا رله ای قبل از این فرکانس و با توجه به پهنای باند عمل خواهند کرد.



**FDT-3**

در این شرایط خروجی ترانزیستوری و رله‌ای با توجه به پهنای باند تنظیم شده (-OUT) 58) در نصف این مقدار قبل و بعد فرکانس نمایان شدن خروجی‌ها (OUT-57) عمل خواهند کرد. به این صورت که اگر پهنای باند (OUT-58) برابر 10 و فرکانس نمایان شدن خروجی (OUT-58) برابر 30 باشد، به هنگام افزایش فرکانس (ACC) در فرکانس 25 هرتز عمل کرده و در فرکانس 35 هرتز قطع خواهند شد و در زمان کاهش فرکانس (DEC) در فرکانس 35 هرتز عمل کرده و در 25 هرتز قطع خواهند شد.

**مراحل انجام کار:**

1- فرکانس مورد نظر خود را تنظیم کنید (command frequency)

2- پهنای باند فرکانس قطع را در پارامتر OUT-58 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
OUT group	58	0-400(Hz)	پهنای باند فرکانس قطع

3- نحوه عملکرد رله 1 تا 5 را در پارامتر OUT-31~35 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
OUT group	31-35	3	رله با توجه به شرایط FDT-3 عمل می‌کند.

4- نحوه عملکرد خروجی ترانزیستوری را در پارامتر OUT-33 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
OUT group	36	3	با توجه به شرایط FDT-3 عمل می‌کند.

5- فرکانسی که بعد و قبل از آن خروجی ترانزیستوری و یا رله‌ای وصل و قطع خواهند شد را در پارامتر OUT-57 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
OUT group	57	0-400 Hz	خروجی ترانزیستوری و یا رله‌ای قبل و بعد از این فرکانس و با توجه به پهنای باند عمل خواهند کرد.

**FDT-4**

در این شرایط خروجی ترانزیستوری ورله‌ای به هنگام افزایش فرکانس (ACC) در فرکانس نمایان شدن خروجی‌ها (OUT-57) وصل شده و عمل خواهد کرد و در زمان کاهش فرکانس (DEC) در نصف پهنای باند فرکانسی کمتر از فرکانس (OUT-58) قطع خواهند شد. به عنوان مثال اگر (OUT-57) برابر 30 باشد و پهنای باند برابر 10 باشد، رله و خروجی ترانزیستوری به هنگام افزایش فرکانس (ACC) در فرکانس 30 عمل کرده و در زمان کاهش فرکانس (DEC) در فرکانس 25 قطع خواهند شد.

**مراحل انجام کار:**

1- فرکانس مورد نظر خود را تنظیم کنید (command frequency)

2- پهنای باند فرکانس قطع را در پارامتر OUT-58 تنظیم کنید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
پهنای باند فرکانس قطع	0-400(Hz)	58	OUT group

3- نحوه عملکرد رله 1 تا 5 را در پارامتر OUT-31~35 تنظیم کنید.

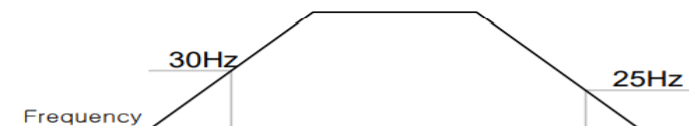
توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
رله با توجه به شرایط FDT4 عمل می‌کند	4	31-35	OUT group

4- نحوه عملکرد خروجی ترانزیستوری را در پارامتر OUT-36 تنظیم کنید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
با توجه به شرایط FDT4 عمل می‌کند.	4	36	OUT group

5- فرکانسی که در آن خروجی ترانزیستوری و یا رله‌ای وصل و قطع خواهند شد را در پارامتر OUT-57 تنظیم کنید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
خروجی ترانزیستوری و یا رله‌ای در این فرکانس و با توجه به پهنای باند عمل خواهند کرد	0-400 Hz	57	OUT group





## تفاوت خروجی ترانزیستوری با رله‌ای

عمده تفاوت در میزان جریان‌دهی است. خروجی رله‌ای می‌تواند جریان‌های بالاتری (2 آمپر) بدهد در حالی‌که خروجی ترانزیستوری جریان خروجی تا حداکثر 500 میلی‌آمپر می‌تواند داشته باشد. تفاوت بعدی این دو در ولتاژ کاری است. خروجی رله‌ای می‌تواند در ولتاژ DC (بازه 5 تا 30 ولت)، و همچنین AC (بازه 5 تا 250 ولت) کار کند. در حالی‌که خروجی ترانزیستوری فقط DC است (26 ولت)، و مزیت عمده ترانزیستوری سرعت بالای سوئیچ‌زنی است که سرعت سوئیچ‌زنی در خروجی رله‌ای 1 هرتز است در حالی‌که در خروجی ترانزیستوری 20 کیلوهرتز تا 100 کیلوهرتز است.

با این توضیحات مشخص می‌شود که در چه کاربردهایی از خروجی رله‌ای و در چه کاربردهایی از خروجی ترانزیستوری استفاده می‌شود.

## Speed search

اگر به هر دلیلی خروجی درایو قطع شده و شفت موتور Free run شود، در صورت استارت مجدد موتور، ضربه شدیدی ایجاد شده و خرابی بزرگی به بار می‌آید، برای جلوگیری از خرابی از این پارامتر استفاده می‌کنند.

### مراحل انجام کار:

1- پارامتر  $ADV-10=1$  قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
ADV group	10	1	POWER-ON- RUN فعال می‌شود.

2- حالت‌های Speed search را با استفاده از پارامتر CON-71 به صورت زیر تنظیم کند.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
CON group	71	0000	تنظیم بیت‌های موجود

از چهار نوع جستجوی سریع زیر می‌توان استفاده کرد. اگر نقطه سوئیچ نمایش داده شده بالا باشد، بیت مربوطه تنظیم شده و فعال است و اگر نقطه سوئیچ نمایش داده شده پایین باشد، غیر فعال می‌باشد.

1- اگر بیت 1 روشن باشد: به هر دلیلی فرمان RUN داده شود درایو به حالت Speed search می‌رود.

2- اگر بیت 2 روشن باشد: راه‌اندازی دوباره پس از ریست شدن خطا امکان‌پذیر است.

3- اگر بیت 3 روشن باشد: شروع مجدد پس از یک وقفه آنی (قطع و وصل لحظه‌ای برق)

4- اگر بیت 4 روشن باشد: زمانی که برق به مدت طولانی قطع بوده، به محض وصل شدن برق شروع به راه‌اندازی موتور می‌کند.

3- با استفاده از پارامتر CON-72 جریان را در طول جستجوی سرعت بر اساس جریان نامی کنترل کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
CON group	72	80-200(%)	150 برای توان‌های پایین‌تر از 75 کیلووات
			100 برای توان‌های بالای 90 کیلووات

4- Block time را در پارامتر CON-75 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
CON group	75	0-60(S)	

این پارامتر خروجی را برای مدت زمان تعیین شده مسدود می‌کند و سپس قبل از شروع جستجوی سریع، عملیات را آغاز می‌کند. عملیات جستجوی سرعت بیشتر برای بارهای با اینرسی بالا استفاده می‌شود. در صورت وجود بار با اصطکاک زیاد توصیه می‌شود پس از توقف مجدد راه‌اندازی شود.

## عملکرد تایمر

عملکرد تایمر برای توابع چند منظوره ورودی می‌باشد. با استفاده از این عملکرد می‌توانید خروجی‌های رله‌ای و ترانزیستوری را بعد از یک زمان معین فعال کنید.

مراحل انجام کار:

1- با استفاده از پارامتر IN-65~71 عملکرد تایمر را فعال کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
IN group	65~71	38	Timer In فعال می‌شود.

2- عملکرد خروجی‌های رله‌ای یا ترانزیستوری را تنظیم کنید.

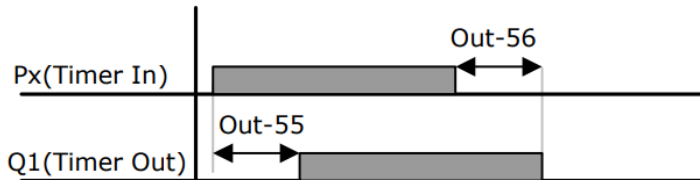
گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
OUT group	31-33	28	Timer out فعال می‌شود.

3- با استفاده از پارامتر out-55 مدت زمان قبل از فعال شدن خروجی‌های رله‌ای یا ترانزیستوری را تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
OUT group	31-33	28	تعیین کنید چند ثانیه پس از فرمان خروجی رله ای یا ترانزیستوری فعال شوند.

4- با استفاده از پارامتر out-56 مدت زمان قبل از غیرفعال شدن خروجی‌های رله‌ای یا ترانزیستوری تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
OUT group	56	0-100(s)	تعیین کنید بعد از فرمان، خروجی‌های رله‌ای یا ترانزیستوری پس از چند ثانیه غیرفعال شوند.



### قابلیت تنظیم کمیت نمایشی روی نمایشگر اینورتر

از طریق مد CNF-21~23 می‌توانید تعیین کنید که به هنگام روشن شدن اینورتر و یا هنگام کارکردن کدام مقدار بر روی صفحه نمایشگر نشان داده شود.

Mode	Group	Code No.	Function Display	Initial Setting	Unit	
CNF	-	21	Monitor Line-1	0	Frequency	Hz
	-	22	Monitor Line-2	2	Output Current	A
	-	23	Monitor Line-3	3	Output Voltage	V
	-	24	Mon Mode Init	0	No	-

با توجه به جدول ، مشاهده می‌کنید که CNF-21 برای تنظیم خط 1، CNF-22 برای تنظیم خط 2 و CNF-23 برای تنظیم خط 3 به کار می‌روند.

با استفاده از جداول زیر می‌توانید مقادیر مورد نظر را در نمایشگر تنظیم کنید:

0	Frequency
1	Speed
2	Output Current
3	Output Voltage
4	Output Power
5	WHour Counter
6	DCLink Voltage
7	DI Status
8	DO Status
9	V1 Monitor[V]
10	V1 Monitor[%]
11	I1 Monitor[mA]
12	I1 Monitor[%]
13	V2 Monitor[V]

15	I2 Monitor[mA]
16	I2 Monitor[%]
17	PID Output
18	PID Ref Value
19	PID Fdb Value
20	Torque
21	Torque Limit
22	Trq Bias Ref
23	Spd Limit
24	Load Speed
25	Temperature


جی


دی یا قط

حفا

این

پارامتر PRT-05 با توجه به شکل و طبق مقادیر زیر تنظیم می‌شود:

bit setting(ON) : 

bit setting canceled(OFF) : 

Setting Items		Functions
bit2	bit1	On the far right of the display is bit 1.
-	✓	Selects output phase open protective action.
✓	-	Selects input phase open protective action.
✓	✓	Selects input/output phase open protective action.

گروه	پارامتر	مقدار (باینری)	توضیحات
PRT group	05	01	قطعی فاز خروجی را نمایش می‌دهد.

		10	قطعی فاز ورودی را نمایش می‌دهد.
		11	قطعی فاز خروجی و ورودی را تشخیص می‌دهد.

## Automatic Restart

از این قابلیت برای جلوگیری از قطع شدن سیستم در عملکرد محافظ اینورتر، در صورت وجود نویز و غیره استفاده می‌شود.

### مراحل انجام کار:

1- پارامتر  $PRT-08=1$  قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PRT group	08	1	Automatic Restart فعال می‌شود.

2- تعداد دفعاتی که اینورتر اجازه دارد عمل ری استارت انجام دهد را در پارامتر  $PRT-09$  تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PRT group	09	0-10	تا ده مرتبه این عمل می‌تواند تکرار شود

3- زمان تاخیر برای هر بار ری استارت شدن را در پارامتر  $PRT-10$  تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PRT group	10	0-60(s)	Automatic Restart فعال می‌شود.

## انتخاب نمایش وضعیت

با استفاده از پارامتر  $CN-20$  می‌توانید آیتم نمایش ثابت در همه‌ی مدها را تغییر دهید.

پارامتر	تنظیمات	مقدار اولیه	توضیحات
CNF-20	0	-	نمایش فرکانس
	1		نمایش سرعت (RPM)
	2		نمایش جریان خروجی
	.		.
	.		.
	.		.
	.		.
	23		Speed Limit

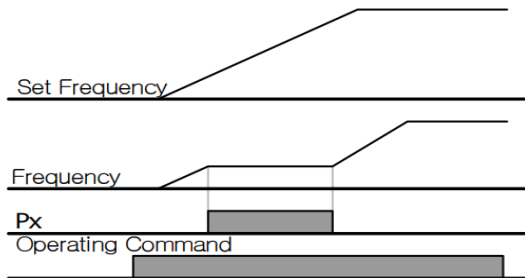
	24		Load Speed
--	----	--	------------

CNF	[N]	STP	0.0A
31	Option-2	Type	None
32	Option-3	Type	None
40	Parameter	Init	----- No -----

### Analog Hold

با استفاده از این قابلیت، در ورودی‌های آنالوگ می‌توانیم فرکانس کاری را ثابت نگه داریم تا نمایش ثابت در همه‌ی مدها پارامتر 21=72~65-IN قرار دهیم.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
IN group	65-72	21	با فعال شدن یکی از ورودی‌های دیجیتال Analog Hold اعمال می‌شود



### تنظیم ACC/DEC با استفاده از تغییر فرکانس

می‌توانید بین دو مجموعه مختلف از زمان‌های Acc/Dec (شیب Acc/Dec) سوئیچ کنید.

### مراحل انجام کار:

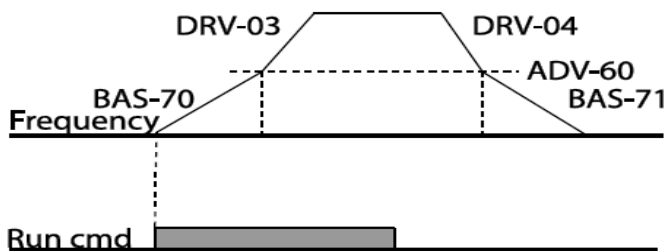
1- زمان اول ACC/DEC را در پارامترهای زیر تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
------	---------	-------	---------

BAS group	70	0-6000	زمان افزایش اول
	71		زمان کاهش اول

2- فرکانسی که در آن ACC/DEC تغییر می‌یابد را در پارامتر ADV-60 تنظیم کنید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
	0-60	60	ADV group



## قابلیت On/Off control

با استفاده از این قابلیت می‌توانید تعیین کنید که در چه فرکانسی خروجی رله‌ای قطع و وصل شود.

### مراحل انجام کار:

1- یکی از ورودی‌های آنالوگ را برای تنظیم فرکانس انتخاب کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
BAS group	07	2	انتخاب ورودی آنالوگ ولتاژی 10-10 v
		4	انتخاب ورودی آنالوگ ولتاژی 0-10 v
		5	انتخاب ورودی آنالوگ جریانی 0-20 mA
ADV group	66	1	انتخاب ورودی آنالوگ ولتاژی 10-10 v
		3	انتخاب ورودی آنالوگ ولتاژی 0-10 v
		4	انتخاب ورودی آنالوگ جریانی 0-20 mA

**توجه:** عدد انتخاب شده در هر دو پارامتر باید یکسان باشد.

2- فرکانس مورد نظر (در هنگام افزایش فرکانس) برای عملکرد رله را برحسب درصدی از فرکانس ماکزیم تنظیم کنید.

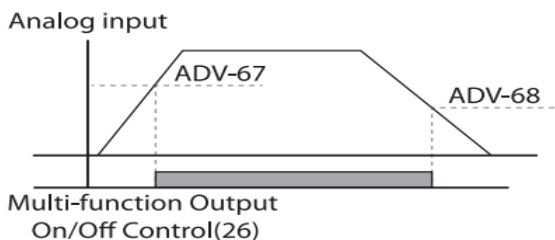
توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
برحسب درصدی از DRV-20	0-100 %	67	ADV group

3- فرکانس مورد نظر (در هنگام کاهش فرکانس) برای قطع شدن رله را برحسب درصدی از فرکانس ماکزیم تنظیم کنید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
برحسب درصدی از DRV-20	0-100 %	68	ADV group

4- برای عملکرد رله‌ها و یا خروجی ترانزیستوری مقدار یکی از پارامترهای OUT-36~31 را برابر عدد 26 تنظیم کنید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
برحسب درصدی از DRV-20	26	31-36	OUT group



با توجه به شکل فوق احر ADV-6 / را برابر 90% و ADV-68 را برابر 10% تنظیم کنیم و فرکانس ماکزیم برابر 60 هرتز باشد، رله انتخاب شده در فرکانس 54 هرتز وصل شده و در فرکانس 6 هرتز قطع خواهد شد.

## عملیات حالت آتش

برای محافظت در هنگام آتش برای عملکرد فن های تهویه به کار گرفته می‌شود. این قابلیت این شرایط را فراهم می‌کند که اینورتر خطاهای جزئی را نادیده گرفته و بر اساس مقدار فرکانس تنظیم شده در حالت آتش به کار خود ادامه می‌دهد.

## مراحل انجام کار:

1- برای فعالسازی این قابلیت در پارامتر زیر رمز عبور را تنظیم کنید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
یک رمز 4 رقمی تخصیص دهید.	----	44	PRT group

2- قابلیت حالت آتش سوزی را در پارامتر زیر فعال کنید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
فعالسازی حالت آتش سوزی	1	80	ADV group



3- جهت چرخش را در این حالت انتخاب کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
ADV group	82	0	چرخش راست گرد
		1	چرخش چپ گرد

4- مقدار فرکانس در حالت آتش سوزی را تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
ADV group	81	0-MAX f	مقدار فرکانس

5- یکی از ورودی‌های دیجیتال را برای این حالت تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
IN group	65-72	51	P1 تا P8

6- یکی از خروجی‌های رله‌ای یا خروجی ترانزیستوری را برای این عملیات تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
OUT group	31-36	37	به محض فعال شدن این قابلیت یکی از خروجی‌های دیجیتال فعال می‌شوند.

## جبران جریان

در سیستم دارای خط لوله، لوله‌های طولانی‌تر و دبی بالاتر باعث افت فشار بیشتر می‌شوند. عملیات جبران جریان می‌تواند افت فشار را با افزایش حجم مرجع کنترل کننده جبران کند.

### مراحل انجام کار:

1- پارامتر  $API-30=1$  قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
API group	30	1	عملکرد جبران جریان را فعال می‌کند.

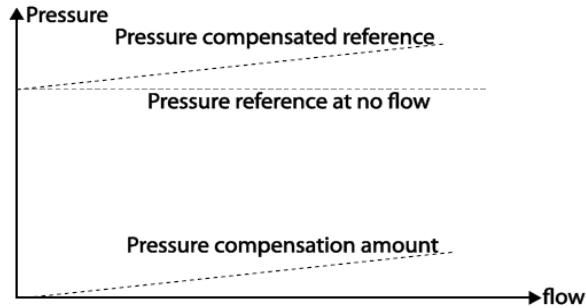
2- حداکثر حجم جبران را در پارامتر  $API-31$  تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
API group	31	-	

$$\text{Compensation amount} = \frac{\text{Out Freq} - \text{Start Freq}}{\text{MaxFreq} - \text{Start Freq}} * (\text{PID} - 53) * \frac{(\text{API} - 31)}{100\%}$$

The final PID reference=PID-11+Compensation amount

## PID-53: PID Output Maximum value



## عملیات تمیز کردن پمپ

عملیات تمیز کردن پمپ برای حذف فلزها و رسوبات چسبیده به پمپ استفاده می‌شود. پروانه داخل پمپ این عمل پمپ را با انجام یک کار مکرر run and stop پمپ را تمیز نگه می‌دارد. این کار از افت عملکرد پمپ و خرابی زودرس جلوگیری می‌کند.

## مراحل انجام کار:

1- حالت پمپ را در پارامتر AP2-15 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP2 group	15	0	از عملکرد Clean Pump استفاده نمی‌شود.
		1	با استفاده از ورودی های دیجیتال فعال می‌شود.
		2	عملیات تمیز کردن پمپ را زمانی انجام می‌دهد که یک پمپ انرژی بیشتری نسبت به آنچه هست مصرف می‌کند.
		3	عملیات تمیز کردن پمپ را زمانی انجام می‌دهد که یک پمپ جریان بیشتری از آنچه هست مصرف می‌کند.

2- حالت شروع تمیز کردن پمپ را با استفاده از پارامتر AP2-16 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
------	---------	-------	---------

AP2 group	16	0	عملکرد تمیز کردن پمپ با توجه به پارامتر AP2-20 انجام می‌پذیرد.
		1	تمیز کردن پمپ با هر بار شروع به کار کردن اینورتر انجام می‌پذیرد.
		2	تمیز کردن پمپ با هر بار متوقف شدن اینورتر انجام می‌پذیرد.
		3	تمیز کردن پمپ با هر بار شروع به کار کردن یا متوقف شدن اینورتر انجام می‌پذیرد.

3- مدت زمان قبل از عملیات را در پارامتر AP2-20 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP2 group	20	0-6000(s)	پس از مدت زمان تنظیم شده عملیات شروع می‌شود.

4- زمان افزایش و کاهش را در پارامتر AP2-22 و AP2-23 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP2 group	22	0-600(s)	Pump clean Acc time
	23		Pump clean Dec time

5- مدت زمان چرخش در جهت راستگرد را در پارامتر AP2-24 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP2 group	24	0-6000(s)	

6- فرکانس مورد نظر در جهت چرخش راستگرد را در پارامتر AP2-25 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP2 group	25	0-Max(f)	

7- مدت زمان لازم برای تغییر جهت از چپگرد به راستگرد را در پارامتر AP2-21 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP2 group	21	1-6000(s)	

8- مدت زمان چرخش در جهت چپگرد را در پارامتر AP2-26 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP2 group	26	0-6000(s)	

9- فرکانس مورد نظر در جهت چرخش چپگرد را در پارامتر AP2-27 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP2 group	27	0-Max(f)	

10- با استفاده از پارامتر AP2-28 تعداد مراحل چپگرد یا راستگرد را تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP2 group	28	0-10	

## 11- عملکرد اینورتر را پس از عملیات تمیز کردن پمپ تعیین کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP2 group	31	0	پس از تمیز کردن پمپ اینورتر خاموش می‌شود.
		1	پس از تمیز کردن پمپ اینورتر بر اساس وضعیت فرمان فعلی شروع به کار می‌کند.

## 12- پارامتر AP2-29 تعداد چرخه تمیز کردن پمپ فعال را نمایش می‌دهد.

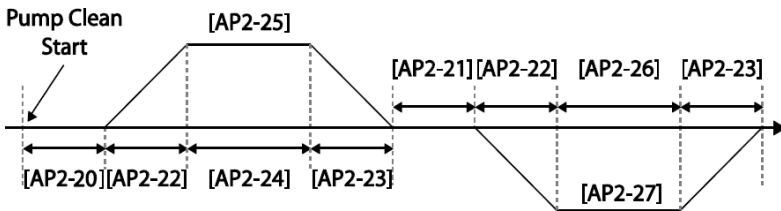
گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP2 group	29	-	نمایش تعداد چرخه

## 13- با استفاده از پارامتر AP2-30 تعداد چرخه را برای عملیات تمیز کردن پمپ تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP2 group	30	0-10	

## 14- از طریق پارامترهای AP2-32 و AP2-33 می‌توانید محدودیت زمانی و محدودیت تکرار برای عملیات تمیز کردن پمپ قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP2 group	32	6-60(min)	محدودیت زمانی
	33	0-10	محدودیت تکرار



&lt;Basic Pump Clean Operation&gt;

## تعیین شیب شروع و پایان عملیات

این عملکرد جهت شتاب دادن سریع پمپ برای عملکرد عادی استفاده می‌شود.

## مراحل انجام کار:

## 1- پارامتر 1=AP1-30 قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP2 group	40	1	استفاده از قابلیت شیب شروع و پایان عملیات

2- زمان لازم برای رسیدن به حداقل عملکرد پمپ را در پارامتر AP2-41 تنظیم کنید.  
(مدت زمان شیب شروع)

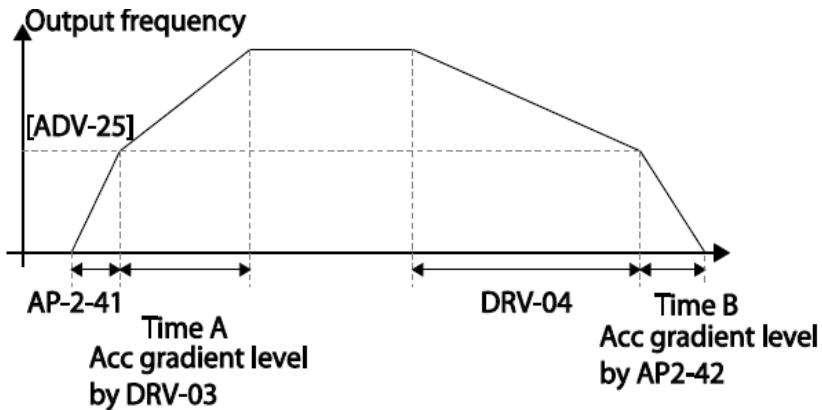
توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
	0-600(s)	41	AP2 group

3- زمان لازم برای رسیدن از حداقل عملکرد پمپ تا توقف را در پارامتر AP2-42 تنظیم کنید. (مدت زمان شیب پایان)

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
	0-600(s)	42	AP2 group

**توجه:** لازم است در این حالت قابلیت محدود کننده فرکانسی فعال باشد.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
فعال شدن محدود کننده فرکانسی	1	24	ADV group



### تشخیص شکستگی لوله

این تابع در زمانی که عملیات PID روشن است، شکستگی لوله را تشخیص می‌دهد.

#### مراحل انجام کار:

1- عملیات پس از تشخیص شکستگی را از طریق پارامتر PRT-60 تنظیم کنید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
بدون عملکرد	0	60	PRT group
اینورتر یک پیام هشدار نمایش می‌دهد.	1		
اینورتر آزاد شده و سپس متوقف می‌شود.	2		
اینورتر با توجه به Dec time متوقف می‌شود.	3		

2- سطح تشخیص شکستگی را در پارامتر PRT-61 تنظیم کنید. (با توجه به مرجع (PID)

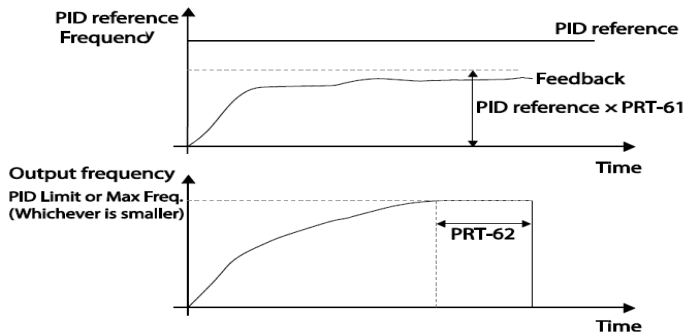
توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
	0-100(%)	61	PRT group

3- زمان تاخیر در تشخیص را در پارامتر PRT-62 تنظیم کنید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
	0-6000(s)	62	PRT group

4- برای استفاده از خروجی‌های رله‌ای پارامتر 31~36 OUT را تنظیم کنید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
در صورت شکستگی لوله، رله عمل می‌کند.	28	31-36	OUT group



## عملکرد Pre-heating

این عملکرد از جریان برای گرم کردن موتور یا پمپ استفاده می‌کند تا از انجماد موتور یا پمپ در زمانی که در حال کار نیستند جلوگیری کند.

مراحل انجام کار:

1- جریان مورد نیاز برای گرمای اولیه را با توجه به مقدار جریان نامی برحسب درصد تنظیم کنید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
درصدی از جریان نامی موتور	1-100(%)	48	AP2 group

2- مقدار جریان را برحسب درصد برای گرمای اولیه در زمان 10 ثانیه، در پارامتر AP2-49 کنید.

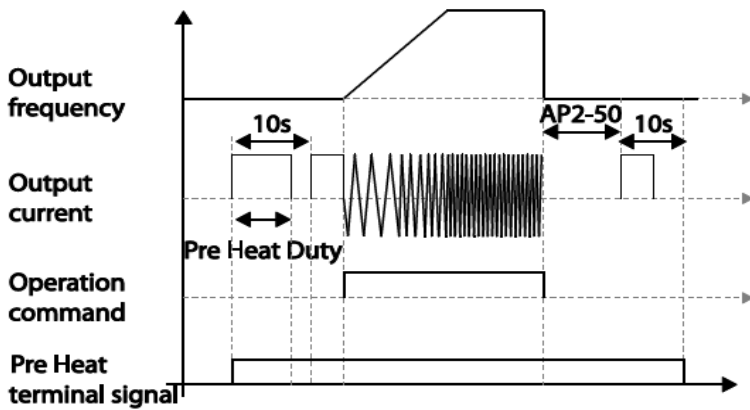
توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
	1-100(%)	49	AP2 group

3- مدت زمانی که بعد از توقف اینورتر باید سپری شود تا جریان DC تزریق شود را در پارامتر AP2-50 تنظیم کنید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
	0-600(s)	50	AP2 group

4- برای عملکرد ورودی دیجیتال جهت گرمای اولیه پارامتر 71~65-IN را برابر 44 تنظیم کنید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
با وصل شدن یکی از ورودی‌های دیجیتال، این قابلیت فعال می‌شود.	44	65-72	IN group



### تغییر واحدهای نمایش

می‌توانید واحدهای مورد استفاده برای نمایش سرعت عملیاتی اینورتر را تغییر دهید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
نمایش فرکانس	0	21	DRV group
نمایش سرعت (RPM)	1		

### تنظیم ACC/DEC با استفاده از تغییر فرکانس

می‌توانید بین دو مجموعه مختلف از زمان‌های Acc/Dec (شیب Acc/Dec) سوئیچ کنید.

## مراحل انجام کار:

1- پارامتر BAS-08=1 قرار دهید.

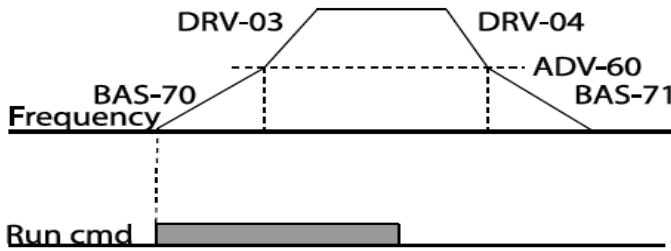
توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
	1	08	BAS group

2- زمان اول ACC/DEC را در پارامترهای زیر تنظیم کنید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
زمان افزایش اول	0-6000	70	BAS group
زمان کاهش اول		71	

3- فرکانسی که در آن ACC/DEC تغییر می‌یابد را در پارامتر ADV-60 تنظیم کنید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
	0-60	60	ADV group



عملیات ر

در این حالت اینورتر تا زمانی که مدت زمان تنظیم شده در پارامتر AP2-46 به منظور عملیات روغن کاری به اتمام نرسیده است روشن نمی‌شود.

## مراحل انجام کار:

1- یکی از خروجی‌های رله‌ای را در پارامتر OUT-31~35 برای فعال شدن عملیات روغن کاری تنظیم کنید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
فعال کردن روغن کاری	33	31-35	OUT group

2- مدت زمان روغن کاری را در پارامتر زیر تنظیم کنید.

توضیحات	مقدار	پارامتر	گروه
مدت زمان روغن کاری	0-600 s	46	AP2 group



## تنظیمات زمانی و انتخاب نوع خروجی‌های دیجیتال

با استفاده از پارامترهای زیر می‌توان برای عملکرد رله‌های خروجی تاخیر ایجاد کرد:

1- مدت زمان تاخیر به هنگام فعال شدن را در پارامتر OUT-50 تنظیم کنید.



گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
OUT group	50	0-100 s	مدت زمان تاخیر

2- مدت زمان تاخیر به هنگام خاموش شدن را در پارامتر OUT-51 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
OUT group	51	0-100 s	مدت زمان تاخیر

3- نوع رله (NO/NC) را در پارامتر OUT-52 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
OUT group	52	000000	مدت زمان تاخیر

Item	B terminal (Normal close)	A terminal (Normal open)
Keypad display		

## سنسور تشخیص دمای بیش از حد موتور

برای محافظت در برابر گرمای بیش از حد موتور، سنسور (PTC، PT 100) نصب شده در موتور را به پایانه ورودی آنالوگ اینورتر وصل کنید.

## مراحل انجام کار:

1- از طریق پارامتر PRT-34 توابع حفاظتی را پس از تشخیص سنسور فعال کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PRT group	34	0	غیر فعال است.
		1	خروجی اینورتر مسدود شده و موتور کار آزاد انجام می‌دهد.
		3	پس از کاهش سرعت توقف می‌کند.

2- نوع ترمینال را برای اتصال سنسور تشخیص به اینورتر را تنظیم کنید.

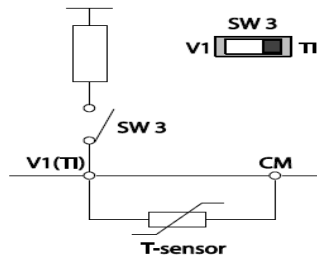
گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PRT group	35	0	ترمینال V1
		1	ترمینال I2

3- سطح خطای سنسور تشخیص گرمای بیش از حد موتور را تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PRT group	36	0-100 %	تعیین سطح خطای سنسور

4- زمان فعال شدن محافظت را تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PRT group	36	0	کوچکتر از مقدار تنظیم شده در PRT-36
		1	بزرگتر از مقدار تنظیم شده در PRT-36



## زمان بندی رویداد

این قابلیت به کاربر این اجازه را می‌دهد که در زمان های خاصی که می‌خواهد اینورتر را راه اندازی شود.

برای این کار می‌توانید برای 8 روز خاص و 4 دوره زمانی، زمان بندی کنید.

## مراحل انجام کار:

1- پارامتر 5=06-DRV قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
DRV group	06	5	Start/stop از طریق زمان بندی

2- زمان بندی را در پارامتر زیر فعال کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP3 group	70	1	زمان بندی فعال می شود.

3- تاریخ فعلی را در پارامتر زیر تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP3 group	01	-	تنظیم تاریخ فعلی

4- زمان فعلی را در پارامتر زیر تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP3 group	02	00: 00	تنظیم زمان فعلی

5- روز هفته فعلی را با توجه به تاریخ تنظیم شده در پارامتر زیر مشاهده کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP3 group	03	0000000	مشاهده روز هفته

## Bit

6	5	4	3	2	1	0
Sunday	Monday	Tuesday	Wednesday	Thursday	Friday	Saturday

6- فرمت تاریخ را در پارامتر زیر تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP3 group	06	0	Year/Month/Day
		1	Month/Day/Year
		2	Day/Month/Year

7- زمان شروع، اتمام و روز مورد نظر برای دوره زمانی 1 را در پارامترهای زیر تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP3 group	11	00:00 ~ 24:00	تنظیم زمان شروع
	12		تنظیم زمان اتمام
	13		روز هفته

8- زمان شروع، اتمام و روز مورد نظر برای دوره زمانی 2 را در پارامترهای زیر تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP3 group	14	00:00 ~ 24:00	تنظیم زمان شروع
	15		تنظیم زمان اتمام
	16		روز هفته

9- زمان شروع، اتمام و روز مورد نظر برای دوره زمانی 3 را در پارامترهای زیر تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP3 group	17	00:00 ~ 24:00	تنظیم زمان شروع
	18		تنظیم زمان اتمام
	19		روز هفته

10- زمان شروع، اتمام و روز مورد نظر برای دوره زمانی 4 را در پارامترهای زیر تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP3 group	20	00:00 ~ 24:00	تنظیم زمان شروع
	21		تنظیم زمان اتمام
	22		روز هفته

### Bit

6	5	4	3	2	1	0
Sunday	Monday	Tuesday	Wednesday	Thursday	Friday	Saturday

برای زمان بندی 8 روز خاص می‌توانید از پارامترهای زیر استفاده کنید:

1- زمان شروع، اتمام و تاریخ مورد نظر برای زمان خاص 1 را در پارامترهای زیر تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP3 group	30	00:00 ~ 24:00	تنظیم زمان شروع
	31		تنظیم زمان اتمام
	32		تاریخ مورد نظر

2- زمان شروع، اتمام و تاریخ مورد نظر برای زمان خاص 2 را در پارامترهای زیر تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP3 group	33	00:00 ~ 24:00	تنظیم زمان شروع
	34		تنظیم زمان اتمام
	35		تاریخ مورد نظر

3- زمان شروع، اتمام و تاریخ مورد نظر برای زمان خاص 3 را در پارامترهای زیر تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP3 group	36	00:00 ~ 24:00	تنظیم زمان شروع
	37		تنظیم زمان اتمام
	38		تاریخ مورد نظر

4- زمان شروع، اتمام و تاریخ مورد نظر برای زمان خاص 4 را در پارامترهای زیر تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP3 group	39	00:00 ~ 24:00	تنظیم زمان شروع
	40		تنظیم زمان اتمام
	41		تاریخ مورد نظر

5- زمان شروع، اتمام و تاریخ مورد نظر برای زمان خاص 5 را در پارامترهای زیر تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP3 group	42	00:00 ~ 24:00	تنظیم زمان شروع
	43		تنظیم زمان اتمام
	44		تاریخ مورد نظر

6- زمان شروع، اتمام و تاریخ مورد نظر برای زمان خاص 6 را در پارامترهای زیر تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP3 group	45	00:00 ~ 24:00	تنظیم زمان شروع
	46		تنظیم زمان اتمام
	47		تاریخ مورد نظر

7- زمان شروع، اتمام و تاریخ مورد نظر برای زمان خاص 7 را در پارامترهای زیر تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP3 group	48	00:00 ~ 24:00	تنظیم زمان شروع
	49		تنظیم زمان اتمام
	50		تاریخ مورد نظر

8- زمان شروع، اتمام و تاریخ مورد نظر برای زمان خاص 8 را در پارامترهای زیر تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP3 group	51	00:00 ~ 24:00	تنظیم زمان شروع
	52		تنظیم زمان اتمام
	53		تاریخ مورد نظر

این 8 روز خاص و 4 دوره زمانی همگی در یک گروه (Time Event) قرار دارند که درایو H100، دارای 8 Time Event است.

1- با استفاده از پارامتر 72~86 AP3 می‌توانید تنظیم کنید که کدام یک از دوره‌های زمانی یا 8 روز خاص در این هشت گروه، فعال باشند.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP3 group	72	00000000000	Time Event1
	74		Time Event2
	46		Time Event3
	78		Time Event4

	80		Time Event5
	82		Time Event6
	84		Time Event7
	86		Time Event8

برای انتخاب هر کدام از 8 روز خاص و یا 4 دوره زمانی مورد نظر وارد یکی از پارامترهای فوق شده و طبق جدول زیر روز و یا دوره زمانی مورد نظر خود را تنظیم کنید.

bit											
11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
Exception Date 8	Exception Date 7	Exception Date 6	Exception Date 5	Exception Date 4	Exception Date 3	Exception Date 2	Exception Date 1	Period 4	Period 3	Period 2	Period 1

2- با استفاده از پارامتر 87~73-AP3 می‌توانید تنظیم کنید که پس از فعال شدن هر کدام از دوره‌های زمانی یا 8 روز خاص چه عملیاتی انجام شود.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP3 group	73	1-27	Time Event1
	75		Time Event2
	77		Time Event3
	79		Time Event4
	81		Time Event5
	83		Time Event6
	85		Time Event7
	87		Time Event8

1	Fx	17	PID Gain 2
2	Rx	18	PID Ref Change
3	Speed-L	19	2nd Motor
4	Speed-M	20	Timer In
5	Speed-H	21	Dias Aux Ref
7	Xcel-L	22	EPID1 Run
8	Xcel-M	23	EPID1 iTerm Clr
9	Xcel-H	24	Pre Heat
10	Xcel Stop	25	EPID2 Run
11	Run Enable	26	EPID2 iTerm Clr
12	2nd Source	27	Sleep Wake Chg
13	Exchange		
14	Analog Hold		
15	I-Term Clear		

3- وضعیت فعال بودن یا نبودن Time Event را در AP3-71 مشاهده کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
AP3 group	71	0000000	وضعیت Time Event

## تشخیص عیب فن

1- پارامتر 1=PRT-79 قرار دهید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PRT group	79	1	فعال‌سازی تشخیص عیب فن

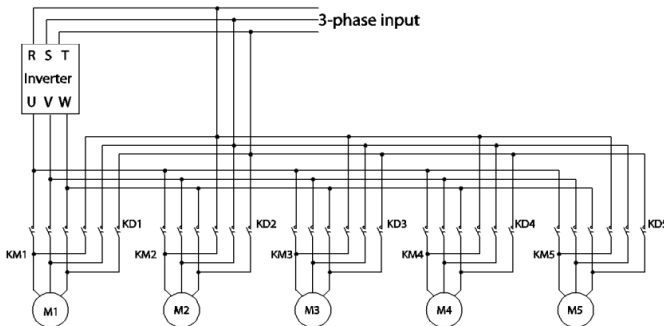
2- یکی از خروجی‌های دیجیتال را برای عملکرد به هنگام خطای فن تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
OUT Group	31-35(Relay1-5)	8	
	36(Q1)		

## قابلیت exchange

یکی از قابلیت‌های این درایو راه اندازی چند الکتروموتور است. در سیستم‌های تهویه که چندین فن وجود دارد، دیگر لازم نیست برای هر فن یک درایو مجزا استفاده کنیم. فقط کافی است از یک درایو H100 استفاده کرده و از قابلیت Exchange استفاده کنیم. قابلیت Exchange این امکان را برای ما فراهم می‌کند تا موتور اول را با درایو راه اندازی کرده و تحویل برق شهر بدهیم و موتور بعدی را مجدداً با درایو راه اندازی کنیم.

پس از اجرای مدار فوق تنظیمات زیر انجام دهید:



1- یکی از ورودی‌های دیجیتال را برای عملکرد Exchange انتخاب کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
IN group	65-71	18	عملکرد Exchange

2- از طریق رله‌های اینورتر فرمان وصل یا قطع موتور به برق شهر یا اینورتر را تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
OUT group	32-35	17	رله وصل به اینورتر (inverter line)
		18	رله وصل به برق شهر (comm line)

## تشخیص سطح

هنگامی که اینورتر در پایین تر از فرکانس تنظیم شده در PRT-74 (سطح LDT) یا بالاتر از آن کار می‌کند، از تابع برای راه‌اندازی یک خطا یا تنظیم خروجی رله استفاده می‌شود.

## مراحل انجام کار:

1- عملکرد اینورتر را پس از وقوع تشخیص سطح تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PRT group	70	0	بدون عملکرد
		1	اینورتر یک پیام هشدار نمایش می‌دهد.
		2	خروجی اینورتر Free run شده و stop می‌شود.
		3	اینورتر با توجه به زمان DEC شروع به کاهش فرکانس کرده و متوقف می‌شود.

2- محدوده تشخیص سطح را تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PRT group	71	1	تشخیص سطح در پایین‌تر از فرکانس تعیین شده فعال می‌شود.
		2	تشخیص سطح در بالاتر از فرکانس تعیین شده فعال می‌شود.

3- مرجع تشخیص سطح را انتخاب کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PRT group	72	0	جریان خروجی
		1	ولتاژ لینک DC



		2	ولتاژ خروجی
		3	توان خروجی (KW)
		4	توان خروجی (hp)
		5	ترمیال V1 (آنالوگ ولتاژی)
		7	ترمیال I2 (آنالوگ جریانی)
		8	مقدار مرجع کنترل کننده
		9	مقدار فیدبک کنترل کننده
		10	خروجی کنترل کننده

4- زمان تأخیر را برای عملیات انتخاب شده در PRT-73 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PRT group	73	0-9999 (s)	زمان تأخیر

5- مقدار مورد نظر را با توجه به مرجع انتخاب شده در PRT-74 ، برای تشخیص سطح تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PRT group	74	-	

Source	Default Value	Setting Range
Output Current	Rated current	0-150% of the rated current
DC Link Voltage	350 700	0-450 V (2 Type) 0-900 V (4 Type)
Output Voltage	230 460	0-250 (2 Type) 0-500 (4 Type)
kW	90% of the Inverter rated power	0-150% of the Inverter rated power
V1	9.00 V	0.00-12.00
V2	9.00	-12.00-12.00
I2	18.00	0.00-25.00
PID Ref Value	50	PID Unit Min-PID Unit Max
PID Fdb Val	50	PID Unit Min-PID Unit Max
PID Output	50	-100.00%-100.00%

6- پهنای باند سطح تشخیص را در پارامتر زیر تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PRT group	75	-	

**توجه:**

1- اگر مقدار PRT-71 را برابر 1 تنظیم کرده‌اید باید دقت کنید که مقدار مرجع بالاتر از مقدار زیر باشد:

LDT Level + LDT Band Width

2- اگر مقدار PRT-71 را برابر 2 تنظیم کرده‌اید باید دقت کنید که مقدار مرجع پایین‌تر از مقدار زیر باشد:

### LDT Level - LDT Band Width

7- فرکانس شروع برای تشخیص سطح را تنظیم کنید.

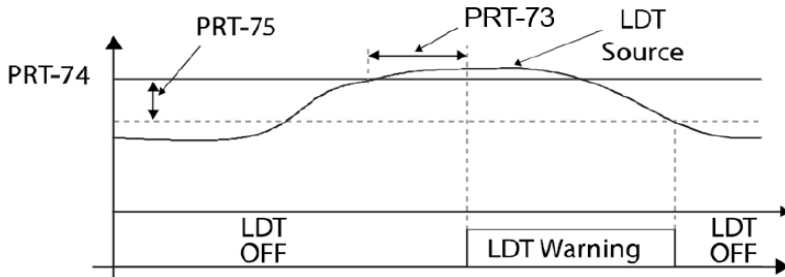
گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PRT group	76	0-max f	

8- با استفاده از پارامترهای زیر نحوه ریست شدن پس از خطای تشخیص سطح را تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
PRT group	77	0-3000 min	زمان تاخیر در ریست شدن پس از وقوع خطا
	96	0-6000	تعداد دفعات ریست شدن اتوماتیک
	97	1-6000	نمایش تعداد ریست‌ها

9- برای استفاده از خروجی‌های رله‌ای به هنگام خطا مقدار زیر را تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
OUT group	31-35	32	عملکرد به هنگام خطای تشخیص سطح



<An example of PRT-71 set to (1: Above Level) >

### قابلیت On/Off control

با استفاده از این قابلیت می‌توانید تعیین کنید که در چه فرکانسی خروجی رله‌ای قطع و وصل شود.

مراحل انجام کار:

1- یکی از ورودی‌های آنالوگ را برای تنظیم فرکانس انتخاب کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
DRV group	07	2	انتخاب ورودی آنالوگ ولتاژی 10-10 v-
		4	انتخاب ورودی آنالوگ ولتاژی 0-10 v
		5	انتخاب ورودی آنالوگ جریانی 0-20 mA
ADV group	66	1	انتخاب ورودی آنالوگ ولتاژی 10-10 v-
		3	انتخاب ورودی آنالوگ ولتاژی 0-10 v
		4	انتخاب ورودی آنالوگ جریانی 0-20 mA

**توجه :** عدد انتخاب شده در هر دو پارامتر باید یکسان باشد.

2- فرکانس مورد نظر (در هنگام افزایش فرکانس) برای عملکرد رله را برحسب درصدی از فرکانس ماکزیم تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
ADV group	67	0-100 %	برحسب درصدی از DRV-20

3- فرکانس مورد نظر (در هنگام کاهش فرکانس) برای قطع شدن رله را برحسب درصدی از فرکانس ماکزیم تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
ADV group	68	0-100 %	برحسب درصدی از DRV-20

4- برای عملکرد رله‌ها و یا خروجی ترانزیستوری مقدار یکی از پارامترهای OUT-31~36 را برابر عدد 26 تنظیم کنید.

گروه	پارامتر	مقدار	توضیحات
OUT group	31-36	26	عملکرد رله‌ها در هنگام On/Off control

Analog input



Multi-function Output  
On/Off Control(26)

با توجه به شکل فوق اگر ADV-67 را برابر 90% و ADV-68 را برابر 10% تنظیم کنیم و فرکانس ماکزیمم برابر 60 هرتز باشد، رله انتخاب شده در فرکانس 54 هرتز وصل شده و در فرکانس 6 هرتز قطع خواهد شد.