



درايو کاربری عمومی اینوت

GD200A

دفترچه نصب و راه اندازی سریع





هشدار!

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

قدم اول: 10 نکته ضروری که باید بدانید!

1. جهت استپ/استارت موتور هرگز از قطع/وصل برق ورودی یا خروجی اینورتر استفاده نکنید.
2. اگر دمای محیط بیش از 40°C یا ارتفاع محل نصب از سطح دریا بیش از 1000m است، توان اینورتر باید حداقل یک رنج بالاتر از بار آن باشد.
3. اینورتر را بصورت عمودی نصب کنید و مطمئن شوید که تهویه گرما بخوبی صورت می‌گیرد. در هر حال حداقل 10cm فضای آزاد در اطراف دستگاه لازم است.
4. رطوبت، گردوخاک و ذرات شیمیایی/خورنده به دستگاه آسیب می‌زند. تمهیدات لازم را بیندیشید
5. فیوز تندسوز (fast) با مشخصه aR، بهترین حفاظت برای ورودی اینورتر است.
6. اگر نوسانات ولتاژ ورودی اینورتر بیش از 3% باشد، استفاده از چوک ورودی ضروریست.
7. چنانچه طول کابل موتور بیش از 50m است، نصب چوک در خروجی اینورتر توصیه می‌گردد.
8. استفاده از سیستم ارت استاندارد برای دستگاه توصیه می‌گردد.
9. دقت شود اینورتر ورودی سه‌فاز، به هیچ‌وجه نیازی به سیم نول ندارد.
10. چنانچه بیش از یکسال است که دستگاه به برق متصل نشده است، خازن‌ها باید احیا گردند.

قدم دوم: اتصال کابل‌های قدرت

پس از نصب دستگاه روی دیواره، کابل برق ورودی، موتور و ... را با توجه به توضیحات جدول زیر وصل نمایید. لطفاً خیلی دقت کنید!

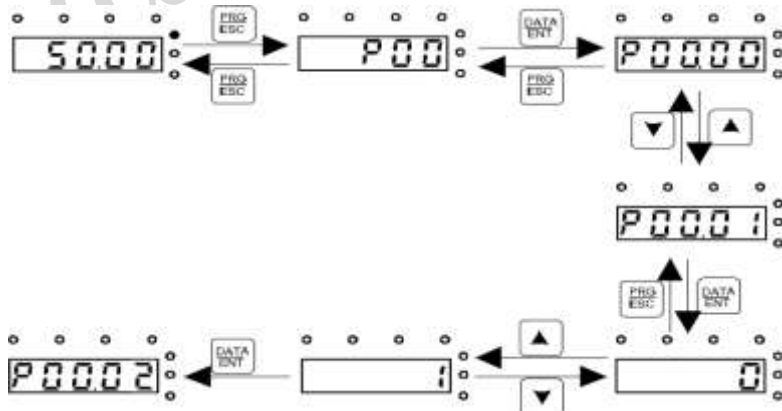
ترمینال	رنج اینورتر	توضیحات
R, S, T	اینورتر ورودی سه‌فاز	این ترمینال‌ها برای اتصال سه‌فاز ورودی است.
U, V, W	همه رنج‌ها	این ترمینال‌ها برای اتصال به موتور سه‌فاز است.
PE	همه رنج‌ها	این ترمینال برای اتصال کابل ارت است.
PB, (+)	زیر 45kW	برای اتصال به مقاومت ترمز (در صورت نیاز)
P1, (+)	45kW و بالاتر	برای اتصال به چوک DC (در صورت نیاز)
(+), (-)	همه رنج‌ها	ترمینال‌های باس DC

قدم سوم: اتصالات مدار کنترل:

برای اتصالات مدار کنترل از دیاگرام زیر کمک بگیرید (تنظیمات پیش‌فرض با پیرانتز مشخص شده‌اند)

آیتم	نام	توضیحات
1:	RUN/TUNE	روشن: کارکرد موتور چشمک‌زن: در حال شناسایی موتور
	FWD/REV	نشانگر تغییر جهت چرخش (راستگرد یا چپگرد)
	LOCAL/REMOT	خاموش: کنترل از کلید چشمک‌زن: کنترل از ترمینال روشن: از مبداس
وضعیت	TRIP	روشن: در وضعیت فالت چشمک‌زن: در وضعیت هشدار
	Hz, A, V	عدد نمایش داده شده فرکانس، جریان، ولتاژ است
	Hz+A	عدد نمایش داده شده سرعت است (RPM)
2:	A+V	عدد نمایش داده شده درصد است (%)
	نمایشگر	نمایش اعداد و پارامترها
	$\frac{PRG}{ESC}$	ورود/خروج از گروه پارامتر و حذف سریع پارامتر
3:	$\frac{DATA}{ENT}$	پیشروی قدم‌به‌قدم / ذخیره تغییر پارامترها
	$\frac{ENT}{ENT}$	افزایش/کاهش اعداد و پارامتر
	»	دیدن ترتیبی پارامترهای مانیترینگ / انتخاب رقم هنگام
4:	SHIFT	تغییر مقدار یک پارامتر
	RUN	استارت موتور در حالت کار از روی کلید
	$\frac{STOP}{RST}$	استپ موتور / ریست فالت و آلارم
5:	$\frac{QUICK}{JOG}$	عملکرد این دکمه با پارامتر P07.02 قابل تنظیم است.
	ولوم کلید	جهت تغییر دور از روی نمایشگر
	6:	پورت کلید

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



قدم پنجم: تنظيم پارامترهای مهم

1. همه پارامترها را به تنظیمات کارخانه بازگردانید. با تنظیم P00.18=1
2. نوع کاربری را در پارامتر P00.17 انتخاب کنید.
3. مقادير پلاک موتور را در پارامترهای P02.01 تا P02.05 وارد کنید.
4. دکمه QUICK/JOG را بفشاريد تا موتور به آرامی بچرخد. اگر جهت چرخش اشتباه است، دو فاز را در خروجی جابجا کنید.
5. فرکانس مورد نیاز را در پارامتر P00.10 وارد نمائيد. اگر میخواهيد از روش‌های ديگر فرکانس را تنظيم کنید، توضیحات P00.06 را مطالعه کنید.
6. اکنون موتور را با دکمه‌های RUN, STOP روی کيبید، روشن/خاموش کنید. همچنین می‌توانيد P00.01=1 قرار داده و با قطع/وصل ترمینال S1 به COM استپ/استارت کنید.
7. می‌توانيد شتاب افزایش و کاهش سرعت (ACC/DEC) را در P00.11, P00.12 تنظيم کنید.
8. اگر کنترل PID مورد نیاز است، ابتدا P09.02=1, P00.06=7 قرار داده و Set-Point را در پارامتر P09.01 وارد نمائيد. اگر سنسور 4-20mA است، آنرا به ترمینال‌های AI2, +10v متصل کرده و دیپ‌سوئیچ AI2 را روی I قرار دهید. (اگر سیستم، Cooling است P09.03=1 قرار دهید)
9. در صورت نیاز به تنظیمات ديگر، از جدول لیست پارامترها در زیر استفاده نمائيد.

پارامتر	نام	توضیحات	پیش فرض
P00: تنظیمات اصلی			
P00.00	مُد کنترل	1: کنترل برداری (Vector Control)	2: کنترل V/F
P00.01	محل استارت	0: کيبید 1: ترمینال	2: شبکه مُدباس
P00.03		حداکثر فرکانس خروجی ممکن	50Hz
P00.04		حد بالای فرکانس کاری	50Hz
P00.05		حد پایین فرکانس کاری	0Hz
P00.06	محل اول	0: P00.10	1: ولوم کيبید
	تنظیم فرکانس	4: ورودی پالس	5: PLC داخلی
P00.07	محل دوم	7: کنترل PID	8: شبکه مُدباس
	حد بالای P00.07	0: نسبت به P00.03	1: نسبت به محل اول (P00.06)
P00.09	محل نهایی	0: محل اول	1: محل دوم
	تنظیم فرکانس	2: جمع محل اول/دوم 4: بیشترین محل اول/دوم	3: تفریق محل اول/دوم 5: کمترین محل اول/دوم
P00.10	فرکانس کيبید	تنظیم فرکانس از کيبید	50Hz
P00.11	ACC	شتاب استارت اصلی (ACC) برحسب ثانیه	

P00.12	DEC	شتاب استپ اصلی (DEC) برحسب ثانيه
P00.13	جهت چرخش	0: راستگرد 1: چپگرد 2: چپگرد ممنوع!
P00.14	فرکانس کريپر	يا سوئيچينگ فرکانس (ترجیحاً تغيير ندهيد)
P00.15	Autotune	0: غيرفعال 1: شناسايی کامل 2: شناسايی محدود
P00.16	عملکرد AVR	0: غيرفعال 1: فعال (جهت تثبيت ولتاژ)
P00.17	نوع کاربری	0: کاربری سنگين 1: کاربری سبک (پمپ و فن)
P00.18	ريست کارخانه‌ای	1: ريست تنظيمات 2: ريست اطلاعات خطاها 3: قفل پارامترها
P01: تنظيمات استپ/استارت		
P01.00	مد استارت	0: استارت از فرکانس P01.01 1: تزريق جريان DC قبل از استارت 2: جستجوی سرعت شفت چرخان
P01.01	فرکانس استارت	0.5
P01.02	مدت زمان ايستادن روی فرکانس استارت (P01.01)	0s
P01.03	مقدار جريان DC قبل از شروع حرکت برای 1=P01.00	0%
P01.04	مدت زمان تزريق جريان DC قبل از شروع حرکت	0s
P01.05	منحنی حرکت	0: خطی 1: S شکل
P01.06	مقدار انحنای ابتدا/انتهای منحنی حرکت به شکل S	0.1s
P01.07		
P01.08	روش استپ	0: با شیب تنظيمی 1: خلاص کردن (Coast)
P01.09	فرکانس ترمز	فرکانس اعمال ترمز DC هنگام استپ
P01.10	تاخير ترمز	تاخير زمانی برای اعمال ترمز DC
P01.11	قدرت ترمز	شدت جريان ترمز DC (برحسب %)
P01.12	مدت ترمز	مدت زمان اعمال ترمز DC
P01.13	تاخير تغيير جهت	مدت زمان توقف قبل از تغيير جهت چرخش
P01.14	فرکانس تغيير جهت	0: صفر 1: P01.01 2: با توجه به P01.15, P01.24
P01.15	فرکانس استپ	0.5
P01.16	مرجع P01.15	0: سرعت تنظيمی 1: سرعت واقعی (فقط مد وکتور)
P01.17	تاخير استپ	زمان تاخير در استپ است اگر 1=P01.16 باشد
P01.18	حفاظت وصل برق	0: عدم استارت 1: استارت در صورت وجود فرمان از ترمینال
P01.19	واکنش درايو به تنظيم فرکانس کمتر از P00.05	0: ادامه کار روی P00.05 1: توقف 2: Stand-by
P01.20	تاخير استارت مجدد اگر فرکانس < P00.05 و 2=P01.19	0s
P01.21	راه‌اندازی مجدد در صورت قطع/وصل برق: 0: خير 1: بله	0
P01.22	زمان تاخير راه‌اندازی مجدد اگر 1=P01.21 باشد.	1s
P01.23	زمان تاخير راه‌اندازی بعد از صدور فرمان استارت	0s
P01.24	زمان تاخير در استپ است اگر 0=P01.16 باشد	0s
P01.25	ولتاژ خروجی 0Hz	0: بدون ولتاژ 1: با ولتاژ 2: جريان ترمز DC

P02: پارامترهای موتور			
P02.01	توان نامی (kW)	P02.03	سرعت نامی (rpm)
P02.02	فرکانس نامی (Hz)	P02.04	ولتاژ نامی (V)
P02.05	جریان نامی (A)	P02.10	جریان بی‌باری (A)
P02.26	حفاظت اضافه بار	0: غیرفعال	1: موتور Self-Cool
P02.27	حفاظت اضافه بار	درصد جریان واقعی موتور به جریان نامی موتور جهت حفاظت	2: موتور Force-Cool
P02.28	اصلاح نمایش توان	ضریبی جهت تغییر نمایش توان موتور	100
P03: تنظیمات کنترل برداری (Vector Control)			
P03.00	ضرایب P, I اول	ضرایب تناسبی/انتگرالی اول برای حلقه کنترل سرعت	
P03.01	ضرایب P, I دوم	ضرایب تناسبی/انتگرالی دوم برای حلقه کنترل سرعت	
P03.02	فرکانس سوئیچ 1	زیر فرکانس 1 فقط ضرایب اول، بالای فرکانس 2 فقط ضرایب	
P03.03	فرکانس سوئیچ 2	دوم و بین این دو فرکانس ترکیب ضرایب اول/دوم	
P03.04	فرکانس سوئیچ 2	دوم و بین این دو فرکانس ترکیب ضرایب اول/دوم	
P03.07	ضرایب اصلاح لغزش در کنترل برداری (حالت موتوری/ژنراتوری)	100	
P03.08	ضرایب اصلاح لغزش در کنترل برداری (حالت موتوری/ژنراتوری)	100	
P03.09	ضرایب P, I سوم	ضرایب PI حلقه جریان (برای بهبود کنترل در حالت P00.00=0)	
P03.10	ضرایب P, I سوم	ضرایب PI حلقه جریان (برای بهبود کنترل در حالت P00.00=0)	
P03.11	محل تنظیم گشتاور	0: غیرفعال 1: P03.12 2: ولوم کپید 3: AI2 4: AI3 5: ورودی پالس 6: چندگشاوهر 7: شبکه مَدباس	
P03.12	تنظیم گشتاور	تنظیم گشتاور از کپید	
P03.13	فیلتر زمانی مقدار P03.11	0.1s	
P03.14	مرجع حداکثر فرکانس س‌چپگرد/راستگرد	0: P03.16, P03.17 1: ولوم کپید 2: AI2 3: AI3	
P03.15	کنترل گشتاور	4: ورودی پالس 5: چندفرکانسی 6: شبکه مَدباس	
P03.16	حداکثر فرکانس راستگرد در کنترل گشتاور وقتی P03.14=0	50Hz	
P03.17	حداکثر فرکانس چپگرد در کنترل گشتاور وقتی P03.15=0	50Hz	
P03.18	مرجع حداکثر گشتا	0: P03.20, P03.21 1: ولوم کپید 2: AI2 3: AI3 4: ورودی پالس 5: شبکه مَدباس	
P03.19	ورموتوری/ترمی	0: P03.20, P03.21 1: ولوم کپید 2: AI2 3: AI3 4: ورودی پالس 5: شبکه مَدباس	
P03.20	حداکثر گشتاور موتوری وقتی P03.18=0 (%)	180	
P03.21	حداکثر گشتاور ترمزی وقتی P03.19=0 (%)	180	
P03.22	ضریب تضعیف گشتاور در بالای سرعت نامی	0.3	
P03.23	حداقل گشتاور در بالای سرعت نامی	20%	
P03.24	حداکثر ولتاژ خروجی (%)	100	
P03.25	مدت زمان پیش‌تحریک هسته موتور قبل از استارت	0.3s	
P03.26	ضریب تناسبی Flux-weakening	1000	
P03.27	نمایش سرعت و کنور کنترل بر مبنای مقدار 0: واقعی 1: تنظیمی	0	
P03.28	ضریب جبران اصطکاک دینامیکی/ایستا	0%	
P03.29	ضریب جبران اصطکاک دینامیکی/ایستا	0%	

P04: تنظیمات کنترل V/F

0	شکل منحنی V/F	0: خطی 1: چند نقطه 2: توان 1.3 3: توان 1.7 4: توان 2 5: استقلال V از F	P04.00
0%	گشتاور استارت	تقویت گشتاور اولیه یا Boost (0% یعنی تنظیم اتوماتیک)	P04.01
20%		فرکانس تمام تقویت گشتاور (برحسب %)	P04.02
	نقاط V/F	تنظیمات تعیین نقاط V/F وقتی P04.00=1 باشد.	P04.03 -04.08
100	لغزش موتور	درصد لغزش یا Slip موتور (100% یعنی لغزش نامی)	P04.09
10		ضریب کنترل نوسان در فرکانس های پایین/بالا	P04.10 P04.11
30Hz		تعیین مرز فرکانس مربوط به P04.10, P04.11	P04.12
0	کاهش مصرف انرژی	کاهش اتوماتیک مصرف انرژی پمپ و فن 0: غیر فعال 1: فعال	P04.26
0	مرجع ولتاژ برای P04.00=5	0: P04.28 1: ولوم کلید 2: AI2 3: AI3 4: ورودی پالس 5: چند ولتاژ 6: PID 7: شبکه مدباس	P04.27
100		مقدار درصد ولتاژ وقتی P04.27=0 باشد	P04.28
5s	شتاب افزایش و کاهش ولتاژ	شتاب افزایش و کاهش ولتاژ وقتی P04.00=5 باشد	P04.29
5s			P04.30
100	حداکثر و حداقل ولتاژ	حد بالا/پایین ولتاژ وقتی P04.00=5 باشد (برحسب %)	P04.31 P04.32
0			P04.33
1		ضریب تضعیف ولتاژ در بالای سرعت نامی	P04.33

P05: تنظیمات ترمینال های ورودی

0	مد ترمینال HDI	0: ورودی پالس 1: ورودی دیجیتال	P05.00
1	ترمینال S1	0: غیر فعال 1: راستگرد 2: چپگرد 3: استپ لحظه ای 4: جاگ راستگرد 5: جاگ چپگرد 6: استپ خلاصی 7: ریست فالت 8: مکث 9: فالت خارجی 10: افزایش سرعت 11: کاهش سرعت 12: حذف سرعت	P05.01 P05.02 P05.03 P05.04 P05.05 P05.06 P05.07 P05.08
4	ترمینال S2	16: سرعت اول 17: سرعت دوم 18: سرعت سوم 19: سرعت چهارم 20: مکث چند سرعت 21: انتخاب شتاب 1 22: انتخاب شتاب 2 23: استپ PLC 24: مکث PLC 25: مکث PID 26: استپ تراورس 27: مکث تراورس 28: ریست کانتر	P05.01 P05.02 P05.03 P05.04 P05.05 P05.06 P05.07 P05.08
7	ترمینال S3	29: P03.11=0 30: منع ACC/DEC 31: شمارش کانتر 32: مکث UP/Down 33: ترمز DC 34: P00.01=0 35: P00.01=1 36: P00.01=2 37: P00.01=2 38: P00.01=2 39: پیش تحریک 40: ریست Wh شمار 41: حفظ Wh شمار 42: تغییر P09.03	P05.01 P05.02 P05.03 P05.04 P05.05 P05.06 P05.07 P05.08
0	ترمینال S4		P05.04
0	ترمینال S5		P05.05
0	ترمینال S6		P05.06
0	ترمینال S7		P05.07
0	ترمینال S8		P05.08
0	ترمینال HDI اگر P05.00=1	13 تا 15: شیفب بین محل تنظیم فرکانس اول/دوم/نهایی	P05.09
000	پلاریته ورودیها	قطع/وصل بودن اولیه ترمینال های فوق (بصورت هگز)	P05.10

0.01s	فیلتر زمانی سوئیچ‌های فوق	فیلتر زمانی	P05.11
0	0: دو سوئیچ راستگرد/چپگرد 1: دو سوئیچ استارت/جهت	چگونگی	P05.13
0	2: دو پوش باتوم استب/استارت + یک سوئیچ جهت	استب/استارت	P05.13
	3: سه پوش باتوم راستگرد/چپگرد/استب	3/2 سیمه	
0s	تاخیر زمانی در عملکرد بعد از قطع/وصل ترمینالهای فوق	تاخیر زمانی	P05.14 -05.31
0v	حد بالا/پایین ولتاژ ورودی آنالوگ ولوم کبید	حد بالا/پایین	P05.32
10v		ولتاژ ولوم	P05.34
0%	حد بالا/پایین کمیت (فرکانس، گشتاور ...) مرتبط با ولوم	حد بالا/پایین	P05.33
100%	کبید	کمیت مربوطه	P05.35
0v	حد بالا/پایین ولتاژ یا جریان ورودی آنالوگ AI2 (در مُد	حد بالا/پایین	P05.37
10v	جریانی (10v=20mA)	سیگنال AI2	P05.39
0%	حد بالا/پایین کمیت (فرکانس، گشتاور ...) مرتبط با AI2	حد بالا/پایین	P05.38
100%		کمیت مربوطه	P05.40
-10v	حد پایین/وسط/بالای ولتاژ ورودی آنالوگ AI3	حد پایین/وسط	P05.42
0v		بالای سیگنال AI3	P05.44
10v			P05.46
-100%	حد پایین/وسط/بالای کمیت (فرکانس، گشتاور ...) مرتبط	حد پایین/وسط/	P05.43
0%	با ورودی آنالوگ AI3	بالای کمیت مربوط	P05.45
100%			P05.47
0	حد بالا/پایین فرکانس پالس ورودی HDI (برحسب kHz)	حد بالا/پایین	P05.50
50		فرکانس HDI	P05.52
0%	حد بالا/پایین کمیت (فرکانس، گشتاور ...) مرتبط با ورودی	حد بالا/پایین	P05.51
100%	پالس HDI	کمیت مربوطه	P05.53
0.1s	HDI :P05.54 AI3 :P05.48 AI2 :P05.41 ولوم :P05.36	فیلتر سیگنال‌ها	P05.xx

P06: تنظیمات ترمینال‌های خروجی

0	0: خروجی پالس 1: خروجی دیجیتال	مُد ترمینال HD0	P06.00
0	16 و 17: تکمیل مرحله/سیکل PLC	0: غیرفعال 1: در حال کار	P06.01
0	18: P08.25 19: P08.26	2: راستگرد 3: چپگرد	P06.02
0	20: فالت خارجی	4: جاک	P06.00=1 اگر
1	22: P08.27	5: فالت 6: P08.32	P06.03
1	23: خروجی مجازی	7: P08.34	P06.04
5	24: کفایت ولتاژ DC-Bus	27: پمپ کمکی اول	P06.04
0	28: پمپ کمکی دوم	پلاریته خروجیها	P06.05
0	NO/NC بودن ترمینال‌های فوق (بصورت هگز)		P06.06
0s	تاخیر در قطع/وصل ترمینال‌های فوق (ON/OFF Delay)	تاخیر زمانی	-06.13

0	AI3: 12	7: توان موتور	0: فرکانس موتور	01	P06.14	ترمينال A01
0	13: ورودی پالس	8: گشتاور تنظيمی	1: فرکانس تنظيمی	02	P06.15	ترمينال A02
0	14 و 15: از مذباس	9: گشتاور موتور	3: دور موتور	HDO	P06.16	ترمينال HDO
0	22: جریان گشتاور	10: ولوم کيپد	4 و 5: جریان موتور	اگر P06.00=0		
0	2 و 23: فرکانس شتاب	11: AI2	6: ولتاژ موتور			
0%				حد بالا/پايين	P06.17	حد بالا/پايين
100%	A01 به مربوط (... گشتاور ...)			کميت A01	P06.19	کميت A01
0v				حد بالا/پايين	P06.18	حد بالا/پايين
10v				سيگنال A01	P06.20	سيگنال A01
0%				حد بالا/پايين	P06.22	حد بالا/پايين
100%	A02 به مربوط (... گشتاور ...)			کميت A02	P06.24	کميت A02
0v				حد بالا/پايين	P06.23	حد بالا/پايين
10v				سيگنال A02	P06.25	سيگنال A02
0%				حد بالا/پايين	P06.27	حد بالا/پايين
100%	HDO به مربوط (... گشتاور ...)			کميت HDO	P06.29	کميت HDO
0				حد بالا/پايين	P06.28	حد بالا/پايين
50				سيگنال HDO	P06.30	سيگنال HDO
0s	HDO: P06.31	A02: P06.26	A01: P06.21	فيلتر سيگنال‌ها	P06.xx	
P07: پارامترهای کيپد و سيستم						
0				رمز حفاظتی	P07.00	پسورد برای تنظيم پارامترها
						يکان: دکمه QUICK/JOG
						دهگان: قفل دکمه‌ها
						0: غير فعال
						1: جاگ
						2: تغيير نمايش
01					P07.02	بگمک SHIFT
						3: تغيير جهت
						4: ريست مقدار UP/Down
						5: استپ خلاصی
						6: شيفت P00.01
					P07.03	شيفت P00.01
					P07.04	تنظيم شيفت بين مقادير مختلف با QUICK/JOG
					P07.04	تنظيم STOP
					P07.05	امکان استپ موتور با STOP/RST در حالت‌های مختلف
					P07.05	مانيتور ترتیبی
					-07.07	انتخاب پارامترهای مختلف برای مانيتور با استفاده از
						فشردن متناوب دکمه SHIFT در حالت کار يا توقف
1					P07.08	ضرايب جهت
					-07.10	ضرايب جهت اصلاح مقدار نمايش داده شده برای مقادير
						فرکانس، سرعت دورانی و خطی
					P07.11	نمايش دمای ماژول ورودی يکسوساز (°C)

•	نمایش دمای ماژول خروجی اینورتر (°C)	P07.12
•	نمایش ورژن نرم افزار دستگاه	P07.13
•	نمایش ساعت کارکرد موتور	P07.14
•	نمایش انرژی مصرفی برحسب kWh	P07.15 P07.16
•	نمایش مقادير نامی توان/ولتاژ/جریان اینورتر	P07.18 -07.20
•	0:عدم‌فالت 1و2و3: OUt1,2,3 4و5و6: OC1,2,3	P07.27
•	10: UV 7و8و9: OV1,2,3 11و12و13: OL1,2,3	P07.28
•	17: EF 13و14: SPI,SPO 15و16: OH1,2	P07.29
•	18: CE 19: ItE 20: tE 21: EEP	P07.30
•	22: PIDE 23: bCE 24: END 26: PCE	P07.31
•	27: UPE 28: DNE 32و33: ETH1,2 36: LL	P07.32
•	**توضیحات بیشتر در جدول فالت‌ها در انتهای دفتريچه	P07.32

فالت فعلی	1 فالت قبل	2 فالت قبل	
P07.33	P07.41	P07.49	فرکانس موتور
P07.34	P07.42	P07.50	فرکانس شتاب
P07.35	P07.43	P07.51	ولتاژ موتور
P07.36	P07.44	P07.52	جریان موتور
P07.37	P07.45	P07.53	ولتاژ DC-Bus
P07.38	P07.46	P07.54	دمای اینورتر
P07.39	P07.47	P07.55	وضعیت ترمینالهای ورودی
P07.40	P07.48	P07.56	وضعیت ترمینالهای خروجی

جزئیات ثبت شده
در لحظه وقوع
فالت

P08: تنظیمات پیشرفته

P08.00 -08.05	ACC/DEC 2,3,4	شتابهای استارت/استپ 2و3و4 - قابل انتخاب با DI
P08.06	فرکانس جاگ	5Hz
P08.07 P08.08	شتابهای جاگ	شتاب ACC/DEC حرکت جاگ
P08.09 -08.14	فرکانس پرش	فرکانسهای پرش 1تا3 و دامنه پرش هرکدام
P08.15 -08.18	عملکرد تراورس	تنظیمات مربوط به عملکرد Traverse
P08.19	تعداد اعشار	یکان: برای سرعت خطی دهگان: برای فرکانس 00
P08.20	کالیبراسیون آنالوگ	0: غیرفعال 1: فعال
P08.25	شمارش نهایی و	با رسیدن تعداد شمارش کانتر به هریک از این مقادير یک
P08.26	میانی کانتر	رله برای فعال شدن قابل تنظیم است.
P08.27	زمان کارکرد موتور	دقایق کارکرد موتور برای فعال شدن رله تنظیم شده 0min

0	تعداد دفعات ریست اتوماتیک فالت و استارت مجدد	دفعات ریست فالت	P08.28
1s	تاخیر زمانی بین وقوع فالت تا استارت اتوماتیک	تاخیر در ریست	P08.29
0Hz	نرخ واکنش به نابالانسی بار در سیستم متصل به چنددرايو	نرخ بالانس	P08.30
50Hz	با رسیدن فرکانس موتور به این مقدار، رله تنظیم شده	فرکانس 2و1	P08.32
50Hz	مربوطه فعال می‌شود.	برای عملکرد رله	P08.34
5%	دامنه تاخیر فرکانسی برای قطع رله فعال شده در P08.32	دامنه تاخیر 2و1	P08.33
5%	دامنه تاخیر فرکانسی برای قطع رله فعال شده در P08.34	در قطع رله‌ها	P08.35
0Hz	دامنه فعال شدن رله در تنظیم روی فرکانس نهایی (8)	دامنه عملکرد رله	P08.36
0	عملکرد چاپر ترمز دینامیکی (مقاومتی): 0: غیرفعال 1: فعال	ترمز دینامیکی	P08.37
	ولتاژ عملکرد چاپر (اگر ولتاژ ثرمال است تغییر ندهید)	ولتاژ عملکرد چاپر	P08.38
0	0: عملکرد بیهینه 1: دائم روشن 2: تا 1min پس از توقف موتور	عملکرد فن درایو	P08.39
	تنظیمات نوع PWM و محدودیت فرکانس سوئیچینگ	تنظیمات PWM	P08.40
	تنظیمات پیشرفته نوع مدولاسیون موج خروجی	OverModulation	P08.41
	تنظیمات اضافی مربوط به ولوم کبید و UP/Down		P08.42
			-08.47
	تنظیم انرژی مصرفی اولیه درایو برحسب kWh		P08.48
			P08.49
0	قدرت ترمز Flux (تخلیه انرژی ترمزی درون هسته موتور)	ترمز Flux	P08.50
0.56	ضریب اصلاح نمایش جریان ورودی در پارامتر P17.35		P08.51

P09: تنظیمات کنترل PID

0	AI3 :3 AI2 :2 شبه‌مُدباس 6	1: ولوم کبید 5: چندپله‌ای	0: P09.01 4: ورودی پالس	محل تنظیم Set-Point	P09.00
0%			تنظیم Set-Point از کبید وقتی 0=P09.00 باشد		P09.01
0	AI3 :2 بیشترین AI2, AI3	AI2 :1 شبه‌مُدباس 4	0: ولوم کبید 3: چندپله‌ای	محل اتصال فیدبک/سنسور	P09.02
0			با افزایش دور موتور، مقدار سنسور 0: زیاد 1: کم میشود	مشخصه سیستم	P09.03
			ضریب P: P09.04 ضریب I: P09.05 ضریب D: P09.06	ضرایب P, I, D	P09.04 -09-06
0.1s			فاصله زمانی نمونه برداری از فیدبک/سنسور	نمونه برداری	P09.07
0%			محدوده مجاز خطا که در آن محدوده دور ثابت می‌ماند	اختلاف مجاز	P09.08
100			حداقل/حداکثر فرکانس مجاز در کنترل PID (برحسب %)	حداکثر و حداقل فرکانس	P09.09 P09.10
0			اگر مقدار فیدبک کمتر از P09.11 باشد و زمانی به اندازه	تشخیص قطع	P09.11
1s			P09.12 هم سپری شود، اعلام فالت PIDE می‌شود	فیدبک/سنسور	P09.12
1			ضریب P دوم برای اعمال در فرکانس‌های پایین	ضریب P دوم	P09.14
0s			شتاب استارت/استپ در حالت کنترل PID	شتاب ACC/DEC	P09.15
0s			فیلتر زمانی خروجی PID	فیلتر PID	P09.16

P10: تنظیمات داخلی و عملکرد چندسرته

0	تکرار سیکل PLC	0: فقط 1 سیکل	1: ادامه کار در دور نهایی	2: تکرار سیکل	P10.00
0	ذخیره وضعیت	وضعیت PLC در صورت قطع برق:	0: عدم ذخیره	1: ذخیره	P10.01
	16 پله فرکانس و زمان هر کدام	پارامترهای زوج (مثلاً P10.06):	فرکانس پله (100%...100-)		P10.02
		پارامترهای فرد (مثلاً P10.07):	زمان کارکرد فرکانس متناظر		P10.33
	انتخاب شتاب	انتخاب از بین شتاب‌های 1-4 برای 16 پله سرعت فوق.			P10.34
	ACC/DEC	پیش‌فرض ACC/DEC اصلی است (P00.11, P00.12)			P10.35
0	نقطه شروع PLC	0: استارت از ابتدا	1: از آخرین نقطه کارکرد قبل توقف		P10.36
0	واحد زمان	واحد پارامترهای زمان کارکرد پله‌ها:	0: ثانیه	1: دقیقه	P10.05

P11: تنظیمات حفاظتی

111	یکان: حفاظت قطع فاز ورودی (نرم افزاری) 0: غیرفعال 1: فعال	دهگان: حفاظت قطع فاز خروجی (نرم افزاری) 0: غیرفعال 1: فعال	صدگان: حفاظت قطع فاز ورودی (سخت افزاری) 0: غیرفعال 1: فعال		P11.00
0	هنگام افت ولتاژ	0: تداوم کارکرد با کاهش دور مدیریت شده	1: اعلام فالت		P11.01
10	لحظه‌ای شبکه	شیب کاهش دور در حالت P11.01=0 (برحسب Hz/s)			P11.02
1	هنگام اضافه ولتاژ	0: اعلام فالت	1: مدیریت اضافه ولتاژ با عدم کاهش دور		P11.03
130	در کاهش دور	مقدار اضافه ولتاژ برای حالت P11.03=1 (برحسب %)			P11.04
		برای غیرفعال کردن حفاظت جریانی (پیش‌فرض فعال است)			P11.05
	محدودیت جریان	محدود کردن جریان موتور با کاهش دور (هنگام کار عادی) یا			P11.06
10Hz/s	شیب کاهش دور	با توقف افزایش دور (هنگام شتاب‌گیری-ACC)			P11.07
	جریان عملکرد	اگر جریان موتور از P11.09 بیشتر شود و مدت زمانی به			P11.09
1s	زمان تأخیر عملکرد	اندازه P11.10 ادامه یابد، رله تنظیم شده عمل می‌کند			P11.10
50%	جریان عملکرد	اگر جریان موتور از P11.11 کمتر شود و مدت زمانی به			P11.11
1s	زمان تأخیر عملکرد	اندازه P11.12 ادامه یابد، رله تنظیم شده عمل می‌کند			P11.12
00	تنظیم عملکرد رله فالت	یکان: هنگام فالت آندر ولتاژ 0: فعال 1: غیرفعال	دهگان: هنگام ریست اتوماتیک فالت: 0: فعال 1: غیرفعال		P11.13
00	یکان: کاهش اتوماتیک دور در صورت افت ولتاژ شبکه 0: غیرفعال 1: فعال	دهگان: سوئیچ اتوماتیک به ACC/DEC دوم در بالای فرکانس P08.36 0: غیرفعال 1: فعال			P11.16

P17: پارامترهای مانیتورینگ

ورودی پالس	P17.22	ولتاژ DC-Bus	P17.11	فرکانس تنظیمی	P17.00
ست پوینت PID	P17.23	دیجیتالهای ورودی	P17.12	فرکانس موتور	P17.01
فیدبک PID	P17.24	رله‌های خروجی	P17.13	ولتاژ موتور	P17.03
Cosφ موتور	P17.25	گشتاور تنظیمی	P17.15	جریان موتور	P17.04
کارکرد موتور (min)	P17.26	شمارش کانتر	P17.18	سرعت موتور	P17.05
جریان ورودی	P17.35	ولوم کیپد	P17.19	توان موتور	P17.08
دفعات اضافه بار	P17.37	AI2	P17.20	گشتاور موتور	P17.09
PID خروجی	P17.38	AI3	P17.21	فرکانس روتور	P17.10

P24: کنترل بوسترپمپ

0	کنترل بوسترپمپ	0: غیرفعال 1: فعال	P24.00
0	محل اتصال سنسور	این پارامتر را روی 1 تنظیم کنید. اگر سنسور 4-20mA است، دیپ سوئیچ AI2 را روی 1 قرار دهید.	P24.01
0	مبنای Sleep	عملکرد Sleep براساس 0: P24.03 1: P24.04 صورت گیرد	P24.02
10Hz	فرکانس Sleep	اگر فرکانس اینورتر کمتر از P24.03 شود (یا فشار آب بیشتر از P24.04 شود) و زمانی به اندازه P24.05 ادامه یابد، درایو به	P24.03
50%	فشار Sleep	مد Sleep می‌رود. (استپ می‌شود)	P24.04
5s	تأخیر زمانی		P24.05
0	مبنای Wake-up	عملکرد wake-up براساس 0: P24.07 1: P24.08 صورت گیرد	P24.06
20Hz	فرکانس Wake-up	اگر فرکانس اینورتر بیشتر از P24.07 شود (یا فشار آب کمتر از P24.08 شود) و زمانی به اندازه P24.09 از Sleep گذشته	P24.07
10%	فشار Wake-up	باشد، درایو استارت می‌شود.	P24.08
5s	حداقل زمان Sleep		P24.09
0	تعداد کمکی	تعداد پمپ کمکی دور ثابت (DOL)	P24.10
5s	تأخیر کمکی 1	اگر فرکانس اینورتر < P09.09 شود، پس از این تاخیرهای زمانی، پمپ کمکی مربوطه روشن میشود.	P24.11
5s	تأخیر کمکی 2	اگر فرکانس اینورتر > P09.10 شود، پس از این تاخیرهای زمانی، پمپ کمکی مربوطه خاموش میشود.	P24.12

خطاها و عیب‌یابی

در صورتی که خطا (فالت) رخ داده، ابتدا منشاء آن را رفع نمایید (از پارامترهای P07.27 - P07.56 کمک بگیرید) سپس با دکمه $\frac{STOP}{RST}$ خطا را پاک کنید تا دستگاه آماده استارت مجدد شود.

در جدول زیر توضیحات برخی از فالت‌های رایج را ملاحظه فرمایید:

کد خطا	نام خطا	دلایل احتمالی و توضیحات
OV1	اضافه ولتاژ هنگام راه‌اندازی	لحظه استارت، موتور در حال چرخش است. اگر نه، سیستم ترمز دینامیکی (مقاومتی) اضافه کنید.
OV2	اضافه ولتاژ هنگام توقف	1=P01.08 قرار دهید یا P00.12 را افزایش دهید یا سیستم ترمز دینامیکی (مقاومتی) اضافه کنید.
OV3	اضافه ولتاژ هنگام کار	ناشی از شبکه است. اگر نه، سیستم ترمز دینامیکی (مقاومتی) اضافه کنید.
OC1	اضافه جریان هنگام راه‌اندازی	موتور/کابل اتصالی دارد یا بار سنگین است. اگر نه، P00.11 را افزایش دهید یا P00.00 را تغییر دهید + Autotune
OC2	اضافه جریان هنگام توقف	1=P01.08 قرار دهید یا P00.12 را افزایش دهید
OC3	اضافه جریان هنگام کار	موتور/کابل اتصالی دارد یا بار مشکلی دارد. اگر نه، P00.00 را تغییر دهید + Autotune
UV	افت ولتاژ	ولتاژ ورودی بیش از حد کم است.
OL1	اضافه بار موتور	تنظیمات نامی موتور و P02.27 را بررسی کنید.
OL3	آلارم اضافه بار	بار را با توجه به تنظیمات P11.08 - P11.10 بررسی کنید
OL2	اضافه بار اینورتر	عدم تناسب اینورتر و بار/کثیفی هیت‌سینگ/خرابی فن/
OH1,2	گرم شدن اینورتر	اضافه گرمای محیط/عدم تهویه مناسب
oUt1, 2,3	اتصال کوتاه در خروجی	موتور/کابل/اینورتر مشکل دارد یا بار با اینورتر متناسب نیست/ اگر نه، P00.11 را افزایش دهید
SPI	قطع فاز ورودی	فازهای ورودی را چک کنید
SPO	قطع فاز خروجی	فازهای خروجی و بالانس جریان‌های خروجی را چک کنید
PIDE	قطع بودن سنسور	اتصال سنسور (ترانسیمتر) بکمک پارامتر P17.24 چک شود