

اتصالات فرمان

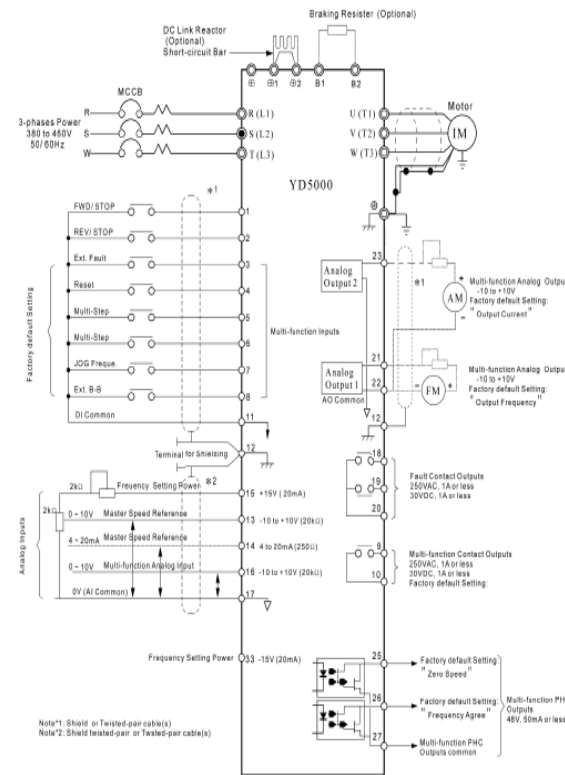
نحوه کار با کی پد و تنظیم پارامترها:



با روشن شدن دستگاه با زدن این کلید می توانید وارد گروه پارامترها شوید.

این کلید برای حرکت بر روی رقمهای نمایشگر می باشد.

پایه های ۳ تا ۸ قابل برنامه ریزی هستند. طبق جدول منوال، صفحه 5-40 و 5-39، پارامترهای (H1-01 ~ H1-06) می توانید تنظیمات را انجام دهید.



Yolico

YD3000, YD3000N, YD5000

نکات ایمنی

قبل از نصب و راه اندازی دستگاه به نکات و مشخصات داده شده شامل ولتاژ و جریان و توان روی برچسب دستگاه توجه نمایید.

اتصالات قدرت

در مورد دستگاه های مدل های YD3000, YD3000N, YD5000 به نکات زیر توجه شود:

- دارای ورودی 380VAC (سه فاز، در اینصورت برق سه فاز شبکه را به ترمینال های L1 و L2 و L3 وصل کنید.
- سیم موتور را مستقیم به ترمینال های U و V و W وصل کنید توجه داشته باشید در دستگاه های ورودی سه فاز موتور ستاره (380V) بسته می شود.
- در صورت نیاز به توقف سریع یا حفاظت در مقابل ژنراتور شدن موتور، مقاومت ترمز مناسب (از نظر اهم و توان) به ترمینال P و BR وصل کنید.

پارامترهای مهم جهت راه اندازی:
QUICK START

مثال: دیاگرام چگونگی تغییر مد کنترلی به
V/F control

مد کنترلی A1-02	0: V/F CONTROL *	
	1: V/F CONTROL with PG feedback	
	2: open loop vector control	
	3: flux vector control	
A1-03	برگرداندن 2220(50HZ) : به تنظیمات اولیه کارخانه (2-wire)	
	برگرداندن 3330(50HZ) : به تنظیمات اولیه کارخانه (3-wire)	
b1-01	نحوه تغییر سرعت	۰ : کی پد * ۱: ترمینال (ورودی آنالوگ)
b1-02	نحوه راه اندازی	۰ : کی پد * ۱: ترمینال ۲ : شبکه
	نحوه توقف	* ۰ : توقف با زمان DECE

Step	Key Sequence	Digital Operator Display
1	MENU	YD5000 MainMenu Operation
2	▲	MainMenu Initialize
3	DATA ENTER	SelectLanguage English
4	▲	ControlMethod OpenLoopVector
5	Press twice. DATA ENTER	A1-02=2 *** OpenLoopVector
6	▼ Press twice.	A1-02=0 V/FControl
7	DATA ENTER	EntryAccepted
		ControlMethod V/FControl
8	MENU	YD5000: MainMenu Operation



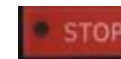
برای کم و زیاد کردن رقم های نمایشگر می باشد.



پس از انتخاب گروه پارامتر مورد نظر با زدن این کلید (نگه داشتن چند ثانیه) می توان وارد آن گردید. این کلید جهت تثبیت اطلاعات نیز می باشد. با این کلید اطلاعات تغییر یافته را ثبت می کنیم. (باید کلمه END را ببینیم).



شروع حرکت در صورتیکه راه اندازی از طریق کی پد باشد.



متوقف نمودن اینورتر.



برای فعال کردن عملکرد Jog، در صورتی که راه اندازی از طریق کی پد باشد.



در صورتی که راه اندازی از طریق کی پد باشد برای تعیین جهت چرخش موتور (فوروارد/ریورس) استفاده می شود.

طبق جدول صفحه 5-55		
L3-01	انتخاب Accel برای عملکرد stall prevention	*۰: غیر فعال
		۱: فعال
L3-04	انتخاب Dccel برای عملکرد stall prevention	*۰: غیر فعال
		۱: فعال
O1-02	نمایش بر روی کی پد به محض روشن شدن	۱: *Frequency reference
		۲: فرکانس خروجی
		۳: جریان خروجی
		۴: پارامتری که در انتخاب شده است. 01- 5-69 صفحه

D2-02	حد پایین فرکانس 0.0~109.0 [0.0]*	
پارامتر های موتور		
E1-01	ولتاژ ورودی	115~460VAC [400VAC]*
E1-03	انتخاب منحنی V/F	۰: انتخاب یک منحنی از (0~E) بین ۱۵ منحنی F*: منحنی دستی پارامترهای E1-04 تا E1-10
E1-04	ماکزیمم فرکانس 40.0~400.0	[60.0]*
E1-05	ماکزیمم ولتاژ 0.0~510.0	[400.0]*
E1-06	بیس فرکانس 40.0~4000.0	[60.0]*
تنظیمات موتور		
E2-01	جریان نامی موتور	
E2-02	لغزش (Slip) نامی موتور	
E2-03	جریان بی باری موتور	
E2-04	تعداد قطب های موتور	
H1-01~H1-06	ترمینال های قابل تعریف (طبق جدول موجود در Manual صفحه 40-5)	
H2-01~H2-03	ترمینال های خروجی قابل تعریف (۹، ۲۵، ۲۶)	

b1-03		۱: توقف سریع بدون Coast) DECE (to stop
		۲: DC braking : stop
		۳: Coast to stop : تایمر
b3-01	نحوه شروع به کار	*۰: سرچ سرعت غیر فعال (Speed search disabled)
		۱: سرچ سرعت فعال (Speed search enabled)
b5-01	PID	*۰: PID: غیر فعال
		۱: PID : فعال
C1-01	زمان راه اندازی ACC	0.0~60000s [10s]*
C1-02	زمان توقف Dec	0.0~60000s [10s]*
C6-01	فرکانس کریر	0.4~15 [7.0]*

D1-01 ~D1-09	سرعت های قابل تعریف 0~400
D2-01	حد بالای فرکانس 0.0~110.0 [100.0]*