

درايو کاربری سنگین

ZD200

0/4KW~2/2KW (1PH)

دفترچه نصب و راه اندازی سریع



راستان کالا - تلفن تماس: ۰۹۱۵۸۹۱۰۳۴۵
www.rastankala.com

ZEST
INVERTER



هشدار!

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

قدم اول: ۱۰ نکته ضروری که باید بدانید

- ۱: جهت استارت استوب موتور هرگز از قطع و وصل برق ورودی / خروجی استفاده نکنید.
- ۲: اگر دمای محیط بیش از ۴۰ درجه یا ارتفاع محل نصب از سطح دریا بیش از ۱۰۰ متر است توان اینورتر باید حداقل یک رنج از بار بالاتر باشد.
- ۳: اینورتر را به صورت عمودی نصب کنید و مطمئن شوید تهویه گرما به خوبی انجام میشود
- ۴: رطوبت، گردوخاک و ذرات شیمیایی / خورنده به دستگاه آسیب میزند. تمهیدات لازم را ببندید
- ۵: فیوز تند سوز (FAST) با مشخصات ar، بهترین حفاظت برای ورودی اینورتر است
- ۶: اگر نوسانات ولتاژ ورودی اینورتر بیش از ۳٪ باشد، استفاده از چک ورودی ضروری است.
- ۷: چنانچه طول کابل بیش از ۵۰ متر است نصب چک در خروجی اینورتر توصیه میشود.
- ۸: استفاده از سیستم ارت استاندارد برای دستگاه توصیه میشود
- ۹: دقت شود اینورتر ورودی سه فاز به هیچ وجه به نول نیازی ندارد
- ۱۰: چنانچه بیش از یکسال است که دستگاه به برق متصل نشده خازن ها نیاز به احیا دارند.

قدم دوم: ابعاد و نصب دستگاه

این دستگاه را می توانید روی دیوار با حداقل ۱۰ CM فضای آزاد در اطراف دستگاه نصب کنید

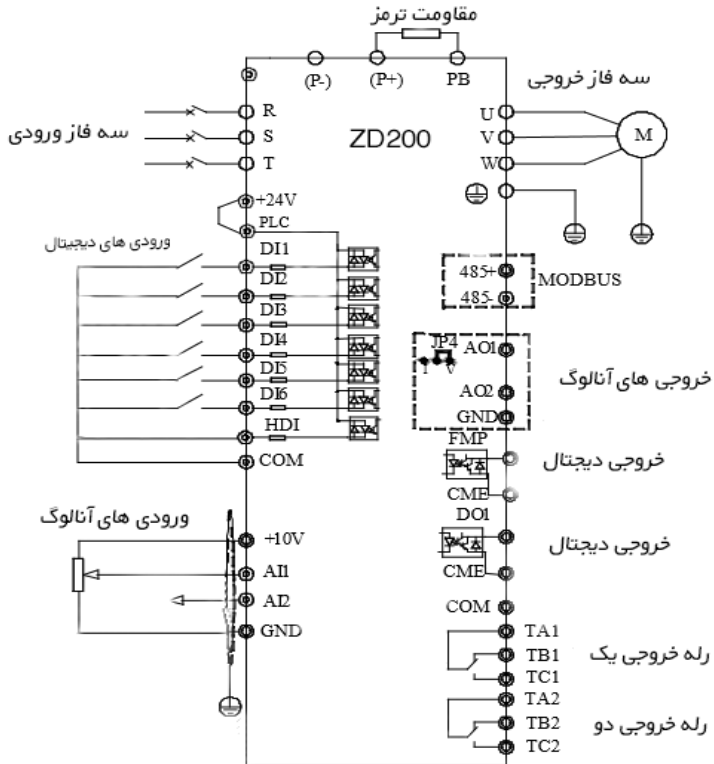
ابعاد				
رنج	طول	عرض	عمق بدون ولوم	عمق با ولوم
۴kw	۱۸/۵cm	۱۲cm	۱۵/۵cm	۱۶/۵cm
۵/۵kw ~ ۱۱kw	۲۵cm	۱۶/۵cm	۱۸cm	۱۹cm
۱۵kw ~ ۲۲kw	۳۲cm	۲۲cm	۱۹/۵cm	۲۰/۵cm

قدم سوم : اتصال كابلهاي قدرت

كابل برق ورودی ، موتور و ... را با توجه به توضیحات جدول زیر وارد وصل نمايید . لطفاً خیلی دقت كنید

توضیحات	رنج مربوطه	ترمینال
این ترمینال ها برای اتصال سه فاز ورودی است	اینوتر ورودی سه فاز	R ,S ,T
این ترمینال ها برای اتصال به موتور سه فاز است	همه رنج ها	U ,V ,W
این ترمینال برای اتصال كابل ارت است	همه رنج ها	⏚
برای اتصال به مقاومت ترمز (در صورت نیاز)	زیر ۴۵KW	PB,(+)
ترمینال های باس DC	بالای ۲/۲KW	(+),(-)
اگر ولتاژ پلاک موتور ۲۲۰/۳۸۰ است، موتور را به صورت ستاره و اگر ۳۸۰/۶۶۰ است آن را مثلث سر بندی کنید	اینوتر ورودی سه فاز	سر بندی كلاف های موتور

قدم چهارم : اتصالات مدار فرمان



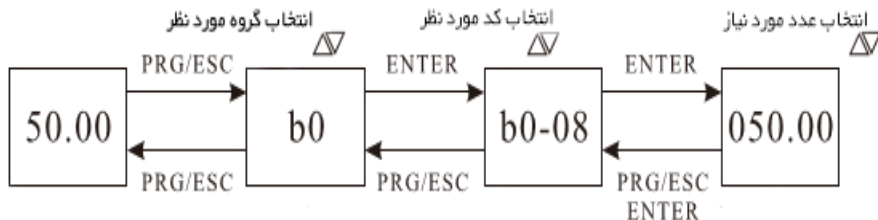
قدم پنجم: کار با نمایشگر (کیبورد)

اکنون برق دستگاه را وصل کنید. نمایشگر دستگاه و توضیحات اجزای آن به شرح زیر می باشد.



توضیحات	نام	کلید و چراغ ها
روشن: موتور درحال کار	RUN	آیتم
روشن: فرمان از ترمینال / خاموش: فرمان از کیبورد	LOCAL	LED های وضعیت
روشن: چرخش چپ گرد / خاموش راستگرد	DIR	
روشن: کنترل گشتاور / چشمک زن آرام: خود آموز / چشمک زن سریع: خطا	TRIP	
کمیت های فرکانس / آمپر / ولتاژ	HZ/A/V	
انتخاب / ذخیره پارامتر	ENTR DATA	
عملکرد این دکمه با پارامتر B9-00 قابل تنظیم است	MF.K	
استپ موتور / ریست فالت و آلارم	STOP RESET	
افزایش / کاهش اعداد و پارامتر	Δ ∇	
ورود به گروه پارامتر / خروج	PRG ESC	
تغییر مکان پارامتر	▶	
استارت موتور	RUN	کلید های کپد
جهت تغییر دور موتور	ولوم کیبورد	

برای یادگیری بیشتر کافی است در شکل زیر روند تغییر پارامتر را مشاهده کنید



قدم ششم : تنظیم پارامترهای مهم

لطفا مراحل ۹ گانه زیر را به ترتیب و با دقت بخوانید و اگر مورد نیاز بود انجام دهید:

۱. همه پارامترها را به تنظیمات کارخانه بازگردانید. با تنظیم
۲. مقادیر پلاک موتور را در پارامترهای D۰-۰۰ تا D۰-۰۴ وارد کنید.
۳. دکمه MF.K را بفشارید تا موتور به آرامی بچرخد. اگر جهت چرخش اشتباه است، دوفاز را در خروجی جابه جا کنید
۴. جهت شناسایی دقیق موتور (AUTOTUNE)، شفت آن را از بار جدا کنید تا آزاد بچرخد. سپس پارامتر D۰-۳۰ را روی ۱۲ قرار دهید نهایتا دکمه RUN را بزنید .

اگر میخواهید از روش های دیگر فرکانس را تنظیم کنید، توضیحات B۰-۰۳ را مطالعه کنید.

۶. اکنون موتور را با دکمه های RUN/STOP روی کیپد روشن/خاموش کنید. همچنین می توانید B۰-۰۲=۱ قرار داده و با قطع/وصل ترمینال های DI به COM استپ/استارت کنید.

۷. میتوانید شتاب افزایش و کاهش سرعت (ACC/DEC) را در B۰-۲۱ ، B۰-۲۲ تنظیم کنید

۸. اگر کنترل PID مورد نیاز است، ابتدا B۰-۰۳ ، B۰-۰۰=۱ وارد نمایید..

۹. در صورت نیاز به تنظیمات دیگر، از جدول لیست پارامترهای زیر استفاده نمایید.

تنظیمات اصلی

پیش فرض	توضیحات	نام	پارامتر
۲	۰: وکتور کنترل ۲: F/۷کنترل	مد کنترلی	B ۰-۰۱
۰	۰: کلید ۱: ترمینال ۲: شبکه ارتباطات	منبع فرمانی	B ۰-۰۲
۱۰	AI۲: ۳	منبع تغییرات فرکانسی	B ۰-۰۳
	AI۱: ۲		
	PLC: ۷		
۰	۰: کلید های کاهنده افزایشده کلید	۰: منبع تغییرات فرکانسی	۰: منبع تغییرات فرکانسی
۰	۶: پله سرعتی	AI۳: ۴	۰: منبع تغییرات فرکانسی
۰	۹: شبکه ارتباطی	PID: ۸	۰: منبع تغییرات فرکانسی
۵۰HZ	متغیر از ۵۰ تا ۳۰۰HZ	حداکثر فرکانس خروجی	B ۰-۱۳
۵۰HZ	متغیر از حد پایین تا حد اکثر فرکانس	حد بالای فرکانس	B ۰-۱۵
۰HZ	متغیر از ۰ تا حد بالای فرکانس	حد پایین فرکانس	B ۰-۱۷
۰	۰: راستگرد	جهت چرخش	B ۰-۱۸
۱۰	متغیر از ۰ تا ۶۵۰S	ACC	B ۰-۲۱
۱۰	متغیر از ۰ تا ۶۵۰S	DEC	B ۰-۲۲
وابسته به مدل	متغیر از ۵/۰ تا ۱۵HZ	فرکانس کریر	D ۶-۰۰
۰	۱: موتور زیر بار - ۱۲: موتور بدون بار	خود آموز	D ۰-۳۰
۰	۰: غیر فعال	بازگشت به تنظیمات کارخانه	A ۰-۰۹
	۰: غیر فعال		
۲: باز یابی تمامی چارامتر ها			

تنظیمات استارت / استپ

۰	۰: بودن تایم مستقیم - ۰ نبودن همراه با ترمز	مد استارت	B 1-۰۰
۰	۱: استارت با ردیابی سرعت بعد از ریست	تنظیم استارت با ردیاب سرعت	B 1-۰۱
۰	۲: استارت برای اسکرون	۰: از فرکانس استپ شده	B 1-۰۲
۰	۱: از صفر	۰: از حداکثر فرکانس	B 1-۰۳
۲۰	متغیر از ۱ تا ۱۰۰	سرعت ردیابی	B 1-۰۴
۰HZ	متغیر از ۰ تا ۱۰HZ	فرکانس شروع	B 1-۰۵
۰S	متغیر از ۰ تا ۱۰۰S	زمان انتظار برای شروع	B 1-۰۶
۰	متغیر از ۰ تا ۱۰۰%	میزان طریبق جریان برای ترمز	B 1-۰۷
۰	متغیر از ۰ تا ۱۰۰S	زمان طریبق ترمز DC	B 1-۰۸
۰	۰: کاهش سرعت بعد استپ	مد استپ	B 1-۰۹
۰	۱: استپ آزاد	فرکانس اعمال ترمز	B 1-۱۰
۰	متغیر از ۰ تا حداکثر فکانس	انتظار برای اعمال ترمز	B 1-۱۱
۰	متغیر از ۰ تا ۱۰۰S	میزان طریبق ترمز	B 1-۱۲
۰	متغیر از ۰ تا ۱۰۰S	مدت زمان اعمال ترمز	B 1-۱۳

تنظیمات جاک

۶HZ	متغیر از ۰ تا حداکثر فکانس	جاک فرکانس	B ۲-۰۰
بسته به مدل	متغیر از ۰ تا ۶۵۰S	تایم شتاب استارت	B ۲-۰۱
بسته به مدل	متغیر از ۰ تا ۶۵۰S	تایم شتاب استپ	B ۲-۰۲

ترمینال های دیجیتال ورودی

۱	۰: غیر فعال	DI۱	B ۳-۰۰
۴	۳: سه سیم	DI۲	B ۳-۰۱
۶	۶: پله سرعتی ۱	DI۳	B ۳-۰۲
۷	۹: پله سرعتی ۴	DI۴	B ۳-۰۳
۱	۱: راستگرد	۲: چپگرد	
۴	۴: جاک راستگرد	۵: جاک چپگرد	
۶	۷: پله سرعتی ۲	۸: پله سرعت ۳	
۷	۱۳: انتخاب شتاب ۱	۱۴: انتخاب شتاب ۲	

دفترچه راه انداز سریع ZEST DRIVE				۶	
۸	۲۹: ریست شمارنده	۲۸: ورودی شمارنده	۲۲: مکت PID	D1۵	B۳-۰۴
۹	۴۴: استپ امرجنسی	۴۳: ترمز DC	۳۷: ریست خطا	D1۶/HDI	B۳-۰۵
۰/1S	متغیر از ۰ تا 1S			فیلتر زمانی	B۳-۱۲
۰	۱: دوسیم مد ۲		۰: دو سیم مد ۱	مد کنترل ترمینال	B۳-۱۳
	سه سیم مد ۲		۲: سه سیم مد ۱		
۰	متغیر از ۰ تا ۳۰۰S			تاخیر در وصل D1۱	B۳-۱۵
۰	متغیر از ۰ تا ۳۰۰S			تاخیر در قطع D1۱	B۳-۱۶
۰	متغیر از ۰ تا ۳۰۰S			تاخیر در وصل D1۲	B۳-۱۷
۰	متغیر از ۰ تا ۳۰۰S			تاخیر در قطع D1۲	B۳-۱۸
۰	متغیر از ۰ تا ۳۰۰S			تاخیر در وصل D1۳	B۳-۱۹
۰	متغیر از ۰ تا ۳۰۰S			تاخیر در قطع D1۳	B۳-۲۰
۰	متغیر از ۰ تا ۳۰۰S			تاخیر در وصل D1۴	B۳-۲۱
۰	متغیر از ۰ تا ۳۰۰S			تاخیر در قطع D1۴	B۳-۲۲
۰	متغیر از ۰ تا ۳۰۰S			تاخیر در وصل D1۵	B۳-۲۳
۰	متغیر از ۰ تا ۳۰۰S			تاخیر در قطع D1۵	B۳-۲۴
ترمینال های خروجی					
۰	۱: آماده حرکت		۰: غیر فعال	FMR	B۴-۰۱
	۳: خطا		۲: اینورتر در حال کار		
۳	۶: حد گشتاور		۵: نوسان فرکانس	TA۱-TB۱-TC۱	B۴-۰۲
	۸: حد پایین فرکانس		۷: حد بالای فرکانس		
۲	۱۱: فرکانس صفر		۱۰: چرخش معکوس	TA۲-TB۲-TC۲	B۴-۰۳
۱	۱۶: کامل شدن چرخه PLC		۱۴: مقدار شمارش	DO۱	B۴-۰۴
۰	متغیر از ۰ تا ۳۰۰S			تاخیر در وصل FMR	B۴-۱۰
۰	متغیر از ۰ تا ۳۰۰S			تاخیر در قطع FMR	B۴-۱۱
۰	متغیر از ۰ تا ۳۰۰S			تاخیر در وصل RELAY۱	B۴-۱۲
۰	متغیر از ۰ تا ۳۰۰S			تاخیر در قطع RELAY۲	B۴-۱۳
۰	متغیر از ۰ تا ۳۰۰S			تاخیر در وصل RELAY۲	B۴-۱۴
۰	متغیر از ۰ تا ۳۰۰S			تاخیر در قطع RELAY۲	B۴-۱۵
۰	متغیر از ۰ تا ۳۰۰S			تاخیر در وصل DO۱	B۴-۱۶
۰	متغیر از ۰ تا ۳۰۰S			تاخیر در قطع DO۱	B۴-۱۶
ترمینال های خروجی دیجیتال					
۰	متغیر از ۰ تا ۳۰۰S			تاخیر در وصل RELAY۲	B۴-۱۴
۰	متغیر از ۰ تا ۳۰۰S			تاخیر در قطع RELAY۲	B۴-۱۵
۰	متغیر از ۰ تا ۳۰۰S			تاخیر در وصل DO۱	B۴-۱۶
۰	متغیر از ۰ تا ۳۰۰S			تاخیر در قطع DO۱	B۴-۱۶
ترمینال های ورودی آنالوگ					
۳/۱۰V	متغیر از ۰ تا حد بالای ولتاژ			حد پایین ولتاژ AI۱	B۵-۰۵
۶/۸۰V	متغیر از ۰ تا حد پایین ولتاژ			حد بالای ولتاژ AI۱	B۵-۰۶
۲۵%	متغیر از ۱۰۰- تا ۱۰۰%			حداقل کمیت مورد نظر AI۱	B۵-۰۸
۱۰۰%	متغیر از ۱۰۰- تا ۱۰۰%			حداکثر کمیت مورد نظر AI۱	B۵-۱۶
۰/۰۲V	متغیر از ۰ تا ۱۰V			حداقل ولتاژ AI۲	B۵-۲۰

۱۰V	متغیر از ۰ تا ۱۰V	حداکثر ولتاژ AI۲	B۵-۲۸		
۰	متغیر از ۱۰۰- تا ۱۰۰%	حداقل کمیت مورد نظر AI۲	B۵-۲۱		
۱۰۰%	متغیر از ۱۰۰- تا ۱۰۰%	حداکثر کمیت مورد نظر AI۲	B۵-۲۹		
ترمینال های خروجی آنالوگ					
۰	۱: فرکانس تنظیمی	۰: فرکانس حرکت	FMP	B۶-۰۰	
	۳: گشتاور نامی خروجی	۲: جریان نامی خروجی			
	۵: ولتاژ نامی خروجی	۴: توان نامی خروجی			
۰	۷: جریان خروجی	۶: سرعت چرخش موتور	AO ۱	B۶-۰۱	
	۹: گشتاور خروجی	۸: ولتاژ خروجی			
	۱۱: AI۱	۱۰: پلاس ورودی			
۱	۱۳: مدیاس	AI۲: ۱۲	AO ۲	B۶-۰۲	
تنظیمات صفحه نمایش و کلید					
	۱: فعال در همه حالت ها	۰: فعال فقط در هنگام کنترل از کلید	دکمه استپ / ریست	B۹-۰۰	
۳	۱: جابجای بین پل ترمینال و شبکه ارتباطی	۰: غیر فعال	MF.K	B۹-۰۱	
	۲: تغییر جهت چرخش				
	۴: جاگ چپگرد	۳: جاگ راستگرد			
-	متغیر ۰ تا C ۱۰۰		نمایش دمای هیت سینک	B۹-۰۷	
-	متغیر از ۰ تا H ۶۵۵۳۵		نمایش زمان روشن بودن	B۹-۰۸	
-	متغیر از ۰ تا H ۶۵۵۳۵		نمایش زمان کارکرد موتور	B۹-۰۹	
-	متغیر از ۰ تا KWH ۶۵۵۳۵		نمایش انرژی مصرفی	B۹-۱۰	
PID					
۰	AI۲:۲	AI۱:۱	C ۰/۰۱:۰	محل منبع تنظیم PID	C ۰-۰۰
	۶: چند سرعتی	۵: شبکه ارتباطی	PULS -DI۶:۴		
۵۰%	اگر ۱=۰-۰=۰ باشد متغیر از ۰ تا ۱۰۰%			تنظیم دیجیتال PID	C ۰-۰۱
۰S	متغیر از ۰ تا S ۶۵۰			زمان نمونه برداری	C ۰-۰۲
۰	۳: پلاس ورودی	AI۲:۱	AI۱:۰	محل دریافت فیدبک	C ۰-۰۳
	۶: بیشترین ورودی آنالوگ	AI۱+AI۲:۵	AI۱-AI۲: ۴		
	۷: کمترین آنالوگ				
۰	متغیر از ۰ تا ۱۰			ضریب تناسب	C ۰-۰۶
۲S	متغیر از ۰ تا S ۱۰			زمان انتگرال	C ۰-۰۷
۰S	متغیر از ۰ تا S ۱۰			زمان دیفرانسیل	C ۰-۰۸
۲HZ	متغیر از ۰ تا حداکثر فرکانس			حد بالای فرکانس PID	C ۰-۱۸
۰	متغیر از ۰ تا ۱۰۰%			حد خطای PID	C ۰-۱۹
۰	متغیر از ۰ تا S ۶			فیلتر زمانی خروجی PID	C ۰-۲۴
چند سرعت					
۰	متغیر از ۰ تا ۱۰۰%			پله	C ۱-۰۰

۰	متغير از ۰ تا ۱۰۰%	پله ۱	C 1-01					
۰	متغير از ۰ تا ۱۰۰%	پله ۲	C 1-02					
۰	متغير از ۰ تا ۱۰۰%	پله ۳	C 1-03					
۰	متغير از ۰ تا ۱۰۰%	پله ۴	C 1-04					
۰	متغير از ۰ تا ۱۰۰%	پله ۵	C 1-05					
۰	متغير از ۰ تا ۱۰۰%	پله ۶	C 1-06					
۰	متغير از ۰ تا ۱۰۰%	پله ۷	C 1-07					
۰	متغير از ۰ تا ۱۰۰%	پله ۸	C 1-08					
۰	متغير از ۰ تا ۱۰۰%	پله ۹	C 1-09					
۰	متغير از ۰ تا ۱۰۰%	پله ۱۰	C 1-10					
۰	متغير از ۰ تا ۱۰۰%	پله ۱۱	C 1-11					
۰	متغير از ۰ تا ۱۰۰%	پله ۱۲	C 1-12					
۰	متغير از ۰ تا ۱۰۰%	پله ۱۳	C 1-13					
۰	متغير از ۰ تا ۱۰۰%	پله ۱۴	C 1-14					
۰	متغير از ۰ تا ۱۰۰%	پله ۱۵	C 1-15					
۰	<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 25%;">A1۲:۲</td> <td style="width: 50%;">A11:۱</td> <td style="width: 25%;">C 1-00:۰</td> </tr> <tr> <td colspan="3" style="text-align: center;">منبع چند سرعت</td> </tr> </table>	A1۲:۲	A11:۱	C 1-00:۰	منبع چند سرعت			C 1-16
A1۲:۲	A11:۱	C 1-00:۰						
منبع چند سرعت								
PLC								
۰	<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 50%;">۰:توقف بعد از اجرای یک سيكل</td> <td style="width: 50%;">۱:حفظ فرکانس و جهت پس از اجزای یک سيكل</td> </tr> <tr> <td colspan="2" style="text-align: center;">۲: تکرار سيكل بعد از اتمام سيكل قبل</td> </tr> </table>	۰:توقف بعد از اجرای یک سيكل	۱:حفظ فرکانس و جهت پس از اجزای یک سيكل	۲: تکرار سيكل بعد از اتمام سيكل قبل		مد کارکرد PLC	C ۲-00	
۰:توقف بعد از اجرای یک سيكل	۱:حفظ فرکانس و جهت پس از اجزای یک سيكل							
۲: تکرار سيكل بعد از اتمام سيكل قبل								
۰	در هنگام خاموش کردن ۰: عدم ذخيره ۱: ذخيره - در هنگام استپ ۰: عدم ذخيره ۱: ذخيره	ذخيره وضعيت	C ۲-01					
۰	متغير از ۰ تا ۶۵۵۲/۵S(H)	زمان کار پله ۰	C ۲-02					
۰	متغير از ۰ تا ۳	زمان شتاب و کاهش PLC	C ۲-03					
۰	متغير از ۰ تا ۶۵۵۲/۵S(H)	زمان کار پله ۱	C ۲-04					
۰	متغير از ۰ تا ۳	زمان شتاب و کاهش PLC	C ۲-05					
۰	متغير از ۰ تا ۶۵۵۲/۵S(H)	زمان کار پله ۲	C ۲-06					
۰	متغير از ۰ تا ۳	زمان شتاب و کاهش PLC	C ۲-07					
۰	متغير از ۰ تا ۶۵۵۲/۵S(H)	زمان کار پله ۳	C ۲-08					
۰	متغير از ۰ تا ۳	زمان شتاب و کاهش PLC	C ۲-09					
۰	متغير از ۰ تا ۶۵۵۲/۵S(H)	زمان کار پله ۴	C ۲-10					
۰	متغير از ۰ تا ۳	زمان شتاب و کاهش PLC	C ۲-11					
۰	متغير از ۰ تا ۶۵۵۲/۵S(H)	زمان کار پله ۵	C ۲-12					
۰	متغير از ۰ تا ۳	زمان شتاب و کاهش PLC	C ۲-13					
۰	متغير از ۰ تا ۶۵۵۲/۵S(H)	زمان کار پله ۶	C ۲-14					
۰	متغير از ۰ تا ۳	زمان شتاب و کاهش PLC	C ۲-15					
۰	متغير از ۰ تا ۶۵۵۲/۵S(H)	زمان کار پله ۷	C ۲-16					
۰	متغير از ۰ تا ۳	زمان شتاب و کاهش PLC	C ۲-17					
۰	متغير از ۰ تا ۶۵۵۲/۵S(H)	زمان کار پله ۸	C ۲-18					

ZEST DRIVE دفترچه راه انداز سریع			۹
۰	متغیر از ۰ تا ۳	زمان شتاب و کاهش PLC	C ۲-۱۹
۰	متغیر از ۰ تا ۶۵۵۲/۵S(H)	زمان کار پله ۹	C ۲-۲۰
۰	متغیر از ۰ تا ۳	زمان شتاب و کاهش PLC	C ۲-۲۱
۰	متغیر از ۰ تا ۶۵۵۲/۵S(H)	زمان کار پله ۱۰	C ۲-۲۲
۰	متغیر از ۰ تا ۳	زمان شتاب و کاهش PLC	C ۲-۲۳
۰	متغیر از ۰ تا ۶۵۵۲/۵S(H)	زمان کار پله ۱۱	C ۲-۲۴
۰		زمان شتاب و کاهش PLC	C ۲-۲۵
۰	متغیر از ۰ تا ۶۵۵۲/۵S(H)	زمان کار پله ۱۲	C ۲-۲۶
۰	متغیر از ۰ تا ۳	زمان شتاب و کاهش PLC	C ۲-۲۷
۰	متغیر از ۰ تا ۶۵۵۲/۵S(H)	زمان کار پله ۱۳	C ۲-۲۸
۰	متغیر از ۰ تا ۳	زمان شتاب و کاهش PLC	C ۲-۲۹
۰	متغیر از ۰ تا ۶۵۵۲/۵S(H)	زمان کار پله ۱۵	C ۲-۳۰
۰	متغیر از ۰ تا ۳	زمان شتاب و کاهش PLC	C ۲-۳۱
۰	متغیر از ۰ تا ۶۵۵۲/۵S(H)	زمان کار پله ۱۶	C ۲-۳۲
۰	متغیر از ۰ تا ۳	زمان شتاب و کاهش PLC	C ۲-۳۳
۰	۰: ثانیه ۱: ساعت	واحد زمانی	C ۲-۳۴
تنظیمات موتور			
بسته به مدل	از اطلاعات روی پلاک موتور برای تنظیم استفاده نمایید	توان موتور	D ۰-۰۰
		ولتاژ موتور	D ۰-۰۱
		جریان موتور	D ۰-۰۲
		فرکانس موتور	D ۰-۰۳
		دور موتور	D ۰-۰۴
		مقاومت استاتور	D ۰-۱۵
		مقاومت روتور	D ۰-۱۶
وکتور کنترل			
V / F			
تنظیم حفاظتی			

خطا	کد خطا	دلیل بروز خطا	راه حل خطا
اضافه جریان هنگام راه انداز	E ۲۰۲	۱: اتصال کوتاه مدار خروجی ۲: تنظیمات خود آموز موتور انجام نشده است ۳: زمان شتاب شروع حرکت کوتاه است افزایش گشتاور و یا منحنی V/f نامناسب است ۵: ولتاژ ضعیف است ۶: عملیات راه اندازی بر روی موتور در حال کار انجام میشود ۷: اضافه شدن بار نگهانی در طول افزایش شتاب	۱: عیب های خروجی را از بین ببرید ۲: تنظیم خود آموز را انجام دهید ۳: زمان افزایش شتاب را افزایش دهید ۴: تنظیم گشتاور یا منحنی V/f ۵: تنظیم ولتاژ ۶: ردیابی سرعت چرخشی را تنظیم کنید ۷: بار اضافی را بردارید ۸: یک اینورتر با قدرت بیشتر را جایگزین کنید
اضافه جریان در هنگام توقف	E ۲۰۳	۱: اتصال کوتاه مدار خروجی ۲: تنظیمات خود آموز موتور انجام نشده است ۳: زمان شتاب توقف خیلی سریع ۴: ولتاژ ضعیف ۵: اضافه شدن بار نگهانی در طول افزایش شتاب ۶: استفاده از واحد و مقاومت ترمز نادرست یا استفاده نکردن از واحد ترمز و مقاومت ترمز	۱: عیب های خروجی را از بین ببرید ۲: تنظیم خود آموز را انجام دهید ۳: زمان شتاب توقف را افزایش دهید ۴: تنظیم ولتاژ ۵: بار اضافی را بردارید ۶: فراهم کردن واحد ترمز و مقاومت ترمز مناسب
اضافه جریان هنگام حرکت	E ۲۰۴	۱: اتصال کوتاه مدار خروجی ۲: تنظیمات خود آموز موتور انجام نشده است ۳: ولتاژ ضعیف ۴: اضافه شدن بار نگهانی در طول افزایش شتاب ۵: توان اینورتر برای این کاربرد ضعیف است	۱: عیب های خروجی را از بین ببرید ۲: تنظیم خود آموز را انجام دهید ۳: تنظیم ولتاژ ۴: بار اضافی را بردارید ۵: یک اینورتر با قدرت بیشتر را جایگزین کنید
اضافه ولتاژ هنگام راه انداز	E ۲۰۵	۱: ولتاژ ورودی زیاد است ۲: به حرکت درآوردن موتور توسط یک نیرو خارجی ۳: زمان شتاب راه انداز کوتاه است ۴: استفاده از واحد و مقاومت ترمز نادرست یا استفاده نکردن از واحد ترمز و مقاومت ترمز	۱: تنظیم ولتاژ ۲: غیر فعال کردن نیرو خارجی ۳: افزایش زمان شتاب راه انداز ۴: فراهم کردن واحد ترمز و مقاومت ترمز مناسب
اضافه ولتاژ در هنگام توقف	E ۲۰۶	۱: ولتاژ ورودی زیاد است ۲: به حرکت درآوردن موتور توسط یک نیرو خارجی ۳: زمان شتاب توقف کوتاه است ۴: استفاده از واحد و مقاومت ترمز نادرست یا استفاده نکردن از واحد ترمز و مقاومت ترمز	۱: تنظیم ولتاژ ۲: غیر فعال کردن نیرو خارجی ۳: زمان شتاب توقف را افزایش دهید ۴: فراهم کردن واحد ترمز و مقاومت ترمز مناسب
اضافه ولتاژ هنگام حرکت	E ۲۰۷	۱: ولتاژ ورودی زیاد است ۲: به حرکت درآوردن موتور توسط یک نیرو خارجی	۱: تنظیم ولتاژ ۲: غیر فعال کردن نیرو خارجی
ضعف ولتاژ	E ۲۰۹	۱: قطع آبی برق ۲: ولتاژ ورودی در محدود مجاز نیست ۳: ولتاژ busdc غیر طبیعی است ۴: برد درایو آسیب دیده است	۱: ریست خطا ۲: تنظیم ولتاژ مراجعه به یک متخصص
اضافه بار اینورتر	E ۲۱۰	۱: بار سنگین است ۲: اینورتر برای این کاربری ضعیف است	۱: بار را کاهش دهید ۲: یک اینورتر با قدرت بیشتر را جایگزین کنید
اضافه بار موتور	E ۲۱۱	۱: بار سنگین است ۲: اینورتر برای این کاربری ضعیف است	۱: بار سنگین است ۲: یک اینورتر با قدرت بیشتر را جایگزین کنید



پشتیبانی فنی

9158910345