




# راهنمای تنظیمات درایو RICH

جهت ورود به مُد تنظیمات درایو کلید Mode را بزنید تا عبارت GU-H روی صفحه درایو نمایش یابد. سپس بوسیله

کلیدهای  یا  و کلید  پارامتر مورد نظر را انتخاب نموده و ویرایش کنید.

پارامترهای مهم:

## 1. GU -1 =0 (Automatic acceleration/deceleration)

تنظیم اتوماتیک افزایش شتاب/کاهش شتاب

در صورت تنظیم این پارامتر به مقداری بجز صفر، زمان شتاب گیری و کاهش شتاب بر حسب بار (جریان) درایو تنظیم می شود که باعث تغییر شده و مقدار ثابتی نخواهیم داشت. بنابراین در سیستم آسانسور مقدار باید  $GU-1=0$  باشد تا زمانهای شتاب گیری از سرعت صفر تا رسیدن سرعت حداکثر همچنان زمان رسیدن به سرعت کند (Leveling) ثابت بماند.

## 2. GU-2=2 (Torque boost)

این تنظیم جهت افزایش گشتاور خروجی درایو در سرعتهای کم و بالا رفتن دقت کنترل سرعت موتور می شود.

## 3. U-01=0 (Command mode Selection)

تعیین نحوه فرمان دادن به درایو می باشد در این حالت فرامین حرکتی بوسیله ترمینالهای ورودی به درایو داده می شود. (در غیر این صورت فرامین حرکتی بوسیله صفحه کلید درایو خواهد بود).

## 4. U-02=1 (Frequency setting mode selection 1)

نحوه تنظیم فرکانسها در درایو بوسیله ورودیهای VIA صورت می گیرد.

## 5. U-05=1 (Default setting)

بوسیله این گزینه تمام تنظیمات اولیه درایو برای حالت 50 Hz تنظیم می گردند.

• تذکر: در صورت  $U-05=3$  تنظیم شود تمام تنظیمات درایو پاک شده و تنظیمات کارخانه های برمیگردد. لذا تمامی پارامترها باید مجدداً تنظیم گردد. (استفاده فقط بوسیله تولید کننده تابلو فرمان مجاز است).

## 6. U-07=3 (Acceleration time)

زمان شتاب گیری از سرعت صفر تا سرعت حداکثر بوسیله این پارامتر تعیین می شود.

## 7. U-08=2.5 (Deceleration time)

زمان کاهش سرعت از سرعت حداکثر به سرعت کند (Leveling) بوسیله این پارامتر تعیین می شود.

## 8. U-13=380 (Base frequency voltage 1)

ولتاژ خروجی درایو در فرکانس 50 Hz را تعیین می کند. این پارامتر تضمین کننده گشتاور خروجی در محدوده کنترلی می باشد.

9. U-14=3 (V/F mode selection)

انتخاب مُد V/F (مُد کتترلی درایو) این انتخاب بر نحوه عملکرد درایو، کنترل موتور و میزان گشتاور آن دارد.

10. U-18=50 (Nominal speed)

تعیین حداکثر دور تند موتور

11. U-19=5 (Leveling speed)

تعیین سرعت دور کند (Leveling) موتور

12. U-23=13 (Revision speed)

تعیین سرعت ریویزیون

13. U- 25 = [Enter]

برای ورود به پارامترهای اضافی گروه A تا P

14. A – 13 = 1

تعیین ورودی فعال سازی برای درایو، با فعال شدن این ورودی پس از تکمیل سری ایمنی درایو فعال شده و آماده پذیرش فرمان می گردد. در غیر این صورت پیام OFF را نمایش می دهد.

15. A – 30 = 14

$$A - 31 = 14$$

تعیین خروجی فرامین کنتاکتور اصلی و ترمز ، بوسیله این تنظیمات دو خروجی برای فرامین کنتاکتور اصلی و ترمز تعیین می شوند.

16. A – 32 = 10

تعیین رله خروجی برای حالت خطای درایو

در صورتیکه درایو دچار مشکل شود، بوسیله رله خطا، سری ایمنی را قطع کرده و عملکرد آسانسور را متوقف می کند.

17. b – 50 = 0.7 Hz (DC Brake)

$$b - 51 = 70 \%$$

$$b - 52 = 1 \text{ sec}$$

تنظیمات ترمز DC در پایان کار

در هنگام توقف حرکت، قبل از بسته شدن ترمز مکانیکی موتور، می توان بوسیله اعمال ولتاژ DC به موتور باعث توقف و ترمز آن شدو پس از آن ترمز مکانیکی بسته شود. این عمل موجب بهبود نحوه توقف می گردد.

18. C – 00 = 5 ~ 12 KHz ( Carrier freq.)

تعیین فرکانس کریر

با بالا بردن این مقدار توزیع (سوت) موتور کاهش می یابد البته باید توجه داشت که جریان خروجی موتور نیز کاهش می یابد. بنابراین باید با افزایش مقدار پارامتر C – 00 ، عملکرد آسانسور نیز تست شود تا اطمینان حاصل شود که امکان بار با حداکثر ظرفیت نیز امکان پذیر باشد.

19. C – 04 = 1 (DC Brake selection)

انتخاب حالت ترمز DC

20. C – 08 = 40 ~ 100

C – 09 = 1.5 ~ 2

تعیین مقدار مقاومت ترمز و توان آن بر حسب Kw

21. d- 00 = 0 – 2 (Auto tuning)

با قرار دادن این پارامتر روی عدد 2 و همچنین مقادیر جریان موتور و سرعت موتور در پارامترهای d-15 و d-17 میتوان عملیات تیونینگ موتور را انجام داد.

22. d – 01 = 120 (Slip freq.)

بهره جبران سازی لغزش موتور (پارامتر تخصصی موتور)

23. d – 15 = 14 ~ 16 (Motor Current)

جریان موتور

24. d – 16 = 40% ~ 80%

جریان بی باری موتور ( درصدی از جریان اصلی موتور)

25. d – 17 = 1300 ~ 1500

دور موتور (RPM)

26. E – 02 = 1 ( S – Curve 1)

نحوه اعمال فرکانس خروجی بصورت منحنی S یا خطی (Linear)

با تعیین عدد 1 شروع و تغییر سرعتها بصورت منحنی S خواهد بود که باعث نرمی حرکت می گردد.

27. E – 06 = 30%

E – 07 = 15%

تنظیمات منحنی حرکتی S در شروع پایان و حرکت.

28. F – 15 = 1 ( Over tor que trip)

F – 18 = 6 ( Over tor que time)

تنظیمات مربوط به عملکرد کنترل بار درایو. ( تنظیم فقط با هماهنگی سازنده تابلو)