

*** به نام خداوند مهربان ***

راهنمای تنظیمات پارامتر در اینورترهای JP_ED100

p00=max frq (40~70hz) (d=50hz)

p01=acc time (1~60 sec) (d=5s)

p02=dec time (1~60 sec) (d=5s)

p03=source run

p04=source frq (0=multi speed)(1=volume)
(2=keypad_up&down)(d=1)

p05=carrier frq (6,8,12)khz (d=6khz)

p06=motor current __ enter motor current

p07=user frq1 {1hz~max frq } (d=10hz) (input
p1,p2_fwd,rev)

p08=user frq2 {1hz ~max frq } (d=20hz) (input p3)

p09=user frq3 {1~max frq} jog frq (input p4)(d =30hz)

p10=torque fwd.rev (1~10) (d=2.5)

p11=motor phase type(0=3phase)(1=1phase)
(d=0)

p12=oc current (d=5)

p13= lcd backlight (0~7) (d=2)

p14=control mode wave (0=v/f)(1=svc)(d=0)

p15=stop mode (0=free run)(1=dec)
(2=dec+dcbr) (d=1)

p16=dcbr frq (0.1~5.0 hz) (d=0.1 hz)

p17=dcbr time (0.1~5.0s) (d=0.1s)

p18=dcbr value (0~10) (d=0)

p19=drive mode (0=v/f) (1=torque) (d=0)

(با فعال کردن پارامتر p19 میتوانید حداکثر ولتاژ خروجی
درایو را در یک فرکانس مشخص تنظیم کنید)

p20=user frq1
p21=user volt1

p22=user frq2
p23=user volt2

p24=user frq3
p25=user volt3

p26=user frq4
p27=user volt4

راهنمای نصب:

*ورودی برق تکفاز ۲۲۰ ولت L,N=

*سه فاز خروجی برای نصب موتور U,V,W=

*مشترک ترمینال های فرمان CM=

*راستگرد و چپگرد P1,P2=

*ورودی های مولتی اسپید و جاگ P3,P4=

*نصب ولوم سه پایه 10کیلو اهم GM,VI,CM =

* فرکانس jog توسط پارامتر p9 تنظیم و با ترمینال p4 فعال میشود *

* مفهوم ارورها *

uv: کاهش ولتاژ ورودی کمتر از ۱۸۰ ولت

ov: افزایش ولتاژ ورودی بالاتر از ۲۵۰ ولت

ot: افزایش دمای هیت سینک

tp: قطع شدن سنسور دما

بالا رفتن جریان موتور به مدت ۲ دقیقه و کمتر از ۲۰۰ درصد: ol1

بالا رفتن جریان موتور در لحظه و بیشتر از ۲۰۰ درصد: ol2

درصد

* نکته : با بالا رفتن جریان موتور از مقداری که در پارامتر p6 تعریف شده است ، led های (rwd.rev) شروع به چمشک زدن کرده و در صورت عدم اصلاح شرایط کارکرد موتور ، ارور OL1 یا OL2 نمایان میشود *

*نکته : در هر لحظه میتوان با چرخاندن ولوم به هر جهت ، فرکانس قابل تنظیم را روی دیسپلی مشاهده نمود و بعد از چند ثانیه دیسپلی به حالت قبل خود برمیگردد _ برای بازگشت سریع دیسپلی از نمایش ولوم به حالت قبلی کلید جهت پایین را فشار داده ، و برای نمایش مقادیر بعدی کلید enter را فشار دهید *

*نکته : با قرار دادن پارامتر P15=2 حالت ترمز dc فعال میشود و نسبت به میزان تایمی که در پارامتر P16 تعیین میشود ، موتور را در حالت قفل روتور نگه میدارد . برای آزاد شدن قفل موتور در حالتی که ترمز فعال شده است میتوان برای یک لحظه ترمینال p4 را فعال کنید تا شفت موتور آزاد شود *

نکته : میزان گشتاور و ولتاژ خروجی دستگاه به دلیل کاهش مصرف انرژی و کاهش استهلاک الکتروموتور، بصورت پیشفرض توسط سازنده بر روی (V/F) تنظیم شده است _ اگر به گشتاور بالاتری نیاز دارید، پارامتر (P14) را روی 1 تنظیم کنید

*نکته: اگر در فرکانس های پایین الکتروموتور شما چرخش نامناسب یا ضعیفی دارد، پارامتر P10 را (حداکثر تا 5) و به اندازه نیاز بالا ببرید تا ولتاژ بیشتری به موتور اعمال شود ... (افزایش بیش از حد این پارامتر باعث گرم شدن موتور میگردد)

{ اینورتر های اقتصادی JP }

* تمامی قطعات بکاررفته در این دستگاه ارجینال و دارای 18 ماه گارانتی میباشد*

فروش و خدمات : محمد نژاد 09117401168

https://t.me/JP_vfd_drive