

راهنمای سریع استفاده از درایو استنسون

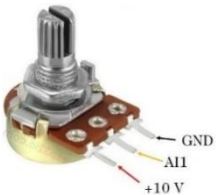
مدل یونیک سری L9200



تنظیمات پر کاربرد	
P0-02=1	فرمان راه اندازی از طریق ترمینال
P0-02=0	اگر پارامتر P0-02=0 باشد، فرمان راه اندازی از طریق پنل درایو (KEYPAD) است.
P0-03=4	تعیین منبع فرکانس از طریق پتانسیومتر کبید
P0-03=2	تعیین منبع فرکانس از طریق ولوم (AI1)
P0-08=50	فرکانس از پیش تعیین شده
P0-10=50Hz	ماکزیم فرکانس
P0-17=20s	شتاب افزایش سرعت در لحظه راه اندازی 20 ثانیه (Acceleration)
P0-18=20s	شتاب کاهش سرعت در لحظه توقف 20 ثانیه (Deceleration)
P0-14=00Hz	حداقل فرکانس

اتصال ولوم به ترمینال ها و تنظیم پارامتر مربوطه

سیم کشی ولوم باید بدین صورت باشد که، سر وسط ولوم به ترمینال AI1 و یک سر دیگر به +10 ولت و یک سر دیگر به GND متصل شود.



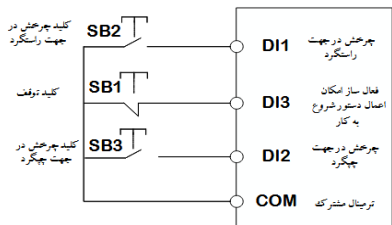
شکل ۲: نحوه اتصال ولوم به ترمینال های درایو.
ولوم مورد استفاده باید در رنج ۵ تا ۲۰ کیلو اهم باشد.

P0-03=2	تعیین منبع فرکانس از طریق ولوم
---------	--------------------------------

راه اندازی با استپ استارت (چپگرد، راستگرد) بدون نگهدارنده

P0-02=1	فرمان راه اندازی از طریق ترمینال
P0-03=1	تعیین منبع فرکانس از طریق کبید درایو
P4-00=1	ترمینال DI1 برای چرخش در جهت مستقیم (راستگرد)
P4-01=2	ترمینال DI2 برای چرخش در جهت معکوس (چپگرد)
P4-02=3	ترمینال DI3 برای کنترل سه سیمه
P4-11=2	فعال کردن کنترل سه سیمه

سیم کشی ها مطابق شکل زیر انجام شود:



مقدار پارامتر گروه P4 از صفر تا ۵۱ قابل انتخاب است. برای استفاده از این مقادیر به صفحات ۹۱ تا ۹۸ دفترچه مراجعه کنید.

کد	نام پارامتر	شماره ی تابع	تابع (نوع عملکرد)
P4-11	مود کنترل از طریق ترمینال ها	2	مود کنترل سه خطی شماره ی 1
P4-00	انتخاب تابع برای ترمینال DI1	1	اعمال دستور شروع به کار
P4-01	انتخاب تابع برای ترمینال DI2	5	تعیین جهت چرخش به صورت راستگرد یا چپگرد
P4-02	انتخاب تابع برای ترمینال DI3	3	مود کنترل سه خطی

در صورت استفاده از ریموت کنترلی باید ترمینال ۲۴ ولت درایو به ۲۴ ولت ریموت و COM درایو به COM ریموت متصل شود.

Quick Start

STANSON

گروه اتوماسیون صنعتی استنسون

راهنمای سریع استفاده از درایو استنسون

مدل یونیک سری L9200

با کمک این راهنمای سریع می توانید درایوهای زیر را راه اندازی کنید

- | | |
|--------------------|--------------------|
| UNIQUE- L9200T0022 | UNIQUE- L9200T0040 |
| UNIQUE- L9200T0075 | UNIQUE- L9200T0110 |
| UNIQUE- L9200T0150 | UNIQUE- L9200T0180 |
| UNIQUE- L9200T0220 | UNIQUE- L9200T0300 |
| UNIQUE- L9200T0370 | UNIQUE- L9200T0450 |
| UNIQUE- L9200T0550 | UNIQUE- L9200T0750 |
| UNIQUE- L9200T0900 | UNIQUE- L9200T1100 |
| UNIQUE- L9200T1320 | UNIQUE- L9200T1600 |
| UNIQUE- L9200T2000 | UNIQUE- L9200T2500 |
| UNIQUE- L9200T3150 | |



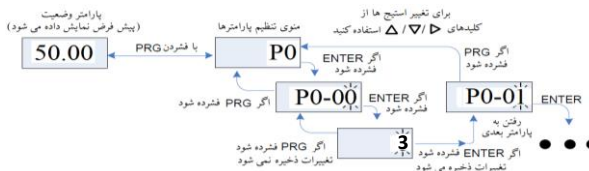
برای داشتن دفترچه راهنمای درایو، QR Code فوق را اسکن نمایید،

یا از سایت stanson.ir / مستندات / آموزش ها / دفترچه راهنمای محصولات

اقدام نمایید.

شماره تماس واحد خدمات درایو: ۰۹۱۰۴۱۴۳۲۸۴

برای ورود به منوی تنظیم پارامترها کلید PRG را فشار داده سپس بر روی نمایشگر درایو پارامتر P0 نشان داده می شود. برای ورود و تنظیم پارامترهای گروه P0 کلید ENTER را فشار می دهیم سپس نمایشگر پارامتر P0-00 را نشان می دهد. برای ورود به پارامتر P0-00 مجدداً کلید ENTER را فشار می دهیم و می توانیم مقدار این پارامتر را تنظیم کنیم. بعد از هر گونه تغییر مقدار پارامترها باید برای ذخیره کلید ENTER را فشار دهیم. توجه شود اگر در پایان هر تنظیم پارامتر کلید ENTER فشار داده نشود تنظیمات ثبت نخواهد شد. سپس پارامتر P0-01 بر روی نمایشگر نشان داده خواهد شد. از کلیدهای افزایش و کاهش نیز می توانید برای رفتن به پارامترهای بعدی استفاده کنید.



اگر به اشتباه وارد گروه پارامتری شدید و قصد خارج شدن از آن گروه را داشتید از کلید PRG استفاده می کنید. به عنوان مثال اگر کاربری وارد پارامتر P0-01 شد و قصد داشت به پارامتر P1 برود در این صورت یک بار کلید PRG را زده و نمایشگر پارامتر P0 را نشان داده و سپس از کلید افزایش استفاده کرده و نمایشگر پارامتر P1 را نشان می دهد. در تصویر بالا کلید تغییر استیج ها برای نمایش فرکانس، جریان، ولتاژ و ... که با فشردن این کلید، LED مربوطه روشن می شود. به عنوان مثال در لحظه ی ابتدای مربوط به HZ روشن است چون فرکانس بر روی نمایشگر نشان داده شده است.

بازگشت به تنظیمات کارخانه PP-01=1

تنظیم پارامتر های نامی پلاک موتور	
P1-01=	توان نامی موتور
P1-02=	ولتاژ نامی موتور
P1-03=	جریان نامی موتور
P1-04=	فرکانس نامی موتور
P1-05=	سرعت نامی موتور بر حسب دور بر دقیقه
P1-37=	اوتوتیون (محاسبه خودکار پارامترهای داخلی موتور)

اوتوتیون برای حالت کنترلی Vector control مناسب است. بدین صورت که اگر مقدار پارامتر P1-37 برابر صفر باشد اوتوتیون انجام نخواهد شد. مقدار 1 زمانی استفاده می شود که قادر به جدا کردن بار و موتور نیستیم. مقدار 2 نیز زمانی مورد استفاده قرار می گیرد که اطمینان داریم موتور و بار مستقل و از هم جدا هستند.

با اطمینان از اینکه موتور بی بار است مقدار P1-37 برابر 2 قرار می دهیم و ENTER را فشار می دهیم. بر روی نمایشگر درایو عبارت TUNE نوشته می شود. سپس درایو را از طریق کبید راه اندازی (RUN) می کنیم. در این حالت اجازه می دهیم درایو اوتوتیون را به طور کامل انجام دهد. در حین اوتوتیون شفت موتور چرخش های نامنظمی پیدا می کند. پس از اتمام اوتوتیون نمایشگر فرکانس 50 هرتز را نشان می دهد.

مدل یونیک سری L9200

تنظیمات ترمینال های خروجی و استفاده از رله ها

فعال شدن ترمینال های **TA, TB, TC** خروجی
مثلا مقدار 1 برای زمانی است که درایو در حال اجرا بوده و رله های خروجی وصل می شوند.

فعال شدن ترمینال های **DO** خروجی
مقدار پارامتر گروه **P5** از صفر تا ۲۰ قابل انتخاب است. برای استفاده از این مقادیر به صفحات ۱۱۳ و ۱۱۸ دفترچه مراجعه کنید. به عنوان

مثال مقدار ۱ برای زمانی است که درایو در حال اجرا بوده و رله های خروجی وصل می شوند.

تنظیمات مربوط به حرکت چند سرعته

P0-02=1	فرمان راه اندازی از طریق ترمینال
P0-03=6	تعیین منبع فرکانس در حالت چند سرعته
P4-00=1	ترمینال D1 برای چرخش در جهت مستقیم (راستگرد)
P4-01=2	ترمینال D2 برای چرخش در جهت معکوس (چپگرد)
P4-02=12	ترمینال D3 برای سرعت 1
P4-03=13	ترمینال D4 برای سرعت 2
P4-04=14	ترمینال D5 برای سرعت 3
PC-00=30%	درصدی از فرکانس تعیین شده در سرعت ابتدایی (سرعت لحظه ی اول 15 هرتز)
PC-01=60%	درصدی از فرکانس تعیین شده در سرعت 1 (سرعت یک برابر 30 هرتز)
PC-02=100%	درصدی از فرکانس تعیین شده در سرعت 2 (سرعت دوم برابر 50 هرتز)
PC-04= -100%	درصدی از فرکانس تعیین شده در سرعت 3 (سرعت سوم برابر 50 هرتز چپگرد)

اگر پارامتر های گروه **PC** منفی باشد جهت چرخش عکس می شود. نحوه ی سیم کشی از ترمینال **COM** به ترمینال های مورد نظر (**D1, D2, D3, D4, D5**) است.

تنظیمات جبران ساز PID

P0-02=1	فرمان راه اندازی از طریق ترمینال
P0-03=8	انتخاب روش تنظیم فرکانس PID
PA-00=0	انتخاب روش تنظیم سیگنال PID بر اساس (PA-01)
PA-01=50	تعیین سیگنال هدف به صورت تنظیم دیجیتال
PA-02=1	انتخاب روش تعیین سیگنال فیدبک برای PID ورودی آنالوگ A12
PA-03=0	منطق عملکرد PID (عملکرد مقایسه به صورت مستقیم)
P4-18=0	مینیمم ولتاژ ورودی برای منحنی آنالوگ شماره ی 2 برابر 0 ولت
P4-19=0	تنظیمات حداقل ولتاژ ورودی برای منحنی ورودی آنالوگ شماره 2 برابر 0 درصد
P4-20=10	ماکزیمم ولتاژ ورودی برای منحنی آنالوگ شماره ی 2 برابر 10 ولت
P4-21=100	تنظیمات حداکثر ولتاژ ورودی برای منحنی ورودی آنالوگ شماره 2 برابر 100 درصد

برای عملکرد **PID** باید **COM** به **GND** متصل شود.

تنظیمات مربوط به حرکت چند سرعته انوماتیک (Simple PLC)

P0-02=1	فرمان راه اندازی از طریق ترمینال
P0-03=7	انتخاب روش تنظیم فرکانس از طریق Simple PLC
p4-00=1	ترمینال D1 برای چرخش در جهت راستگرد
P4-01=2	ترمینال D2 برای چرخش در جهت معکوس (چپگرد)
P0-17=20s	زمان شتاب گیری (ACC)
P0-18=20s	زمان کاهش سرعت (DEC)
PC-00=30%	درصدی از فرکانس تعیین شده در سرعت ابتدایی (سرعت ابتدایی برابر 15 هرتز)
PC-01=60%	درصدی از فرکانس تعیین شده در سرعت 1 (سرعت اول برابر 30 هرتز)
PC-02=100%	درصدی از فرکانس تعیین شده در سرعت 2 (سرعت دوم برابر 50 هرتز)
PC-03= -100%	درصدی از فرکانس تعیین شده در سرعت 3 (سرعت سوم برابر 50 هرتز چپگرد)
PC-18=20s	مدت زمان کار با سرعت ابتدایی (در این مثال 20 ثانیه با سرعت 15 هرتز)
PC-19=0	شتاب راه اندازی و توقف در سرعت ابتدایی بر اثر است با زمان تنظیم شده در پارامتر های P0-17 , P0-18 . به مدت 20 ثانیه به فرکانس 15 هرتز می رسد و در توقف 10 ثانیه به فرکانس صفر می رسد.
PC-20=20s	مدت زمان کار با سرعت 1 (در این مثال 20 ثانیه با سرعت 30 هرتز)

PC-21=0	شتاب راه اندازی و توقف در سرعت 1 برابر است با زمان تنظیم شده در پارامتر های P0-17 , P0-18 . به مدت 20 ثانیه به فرکانس 30 هرتز می رسد و در توقف 10 ثانیه به فرکانس صفر می رسد.
PC-22=20s	مدت زمان کار با سرعت 2 (در این مثال 20 ثانیه با سرعت 50 هرتز)
PC-23=0	شتاب راه اندازی و توقف در سرعت 2 برابر است با زمان تنظیم شده در پارامتر های P0-17 , P0-18 . به مدت 20 ثانیه به فرکانس 50 هرتز می رسد و در توقف 10 ثانیه به فرکانس صفر می رسد.
PC-24=20s	مدت زمان کار با سرعت 3 (در این مثال 20 ثانیه با سرعت 50 هرتز چپگرد)
PC-25=0	شتاب راه اندازی و توقف در سرعت 3 برابر است با زمان تنظیم شده در پارامتر های P0-17 , P0-18 . به مدت 20 ثانیه به فرکانس 50 هرتز (چپگرد) می رسد و در توقف 10 ثانیه به فرکانس صفر می رسد.

تذکر: برای اینکه از شتاب های مختلف هنگام راه اندازی و توقف استفاده شود می توانید پارامتر های زیر را نیز تنظیم کنید:

P8-03	شتاب راه اندازی 2
P8-04	شتاب توقف 2
P8-05	شتاب راه اندازی 3
P8-06	شتاب توقف 3
P8-07	شتاب راه اندازی 4
P8-08	شتاب توقف 4

اعمال ترمز DC در زمان توقف

P6-11=2Hz	فرکانس اولیه ی ترمز
P6-12=5s	زمان انتظار برای اعمال ترمز
P6-13=50%	جریان ترمز هنگام توقف
P6-14=5s	زمان اعمال ترمز هنگام توقف

اعمال ترمز DC در زمان راه اندازی

P6-05=50%	جریان ترمز هنگام راه اندازی
P6-06=5s	زمان اعمال ترمز هنگام راه اندازی

جدول مقاومت بریک

توان درایو	W	Ω	توان درایو	W	Ω	توان درایو	W	Ω
1.5kw تکفاز	100W	≥100	4.5kw سه فاز	500W	≥65	7.5kw تکفاز	100W	≥70
2.2kw تکفاز	100W	≥70	5.5kw سه فاز	800W	≥43	11kw تکفاز	500W	≥40
4kw تکفاز	500W	≥40	7.5kw سه فاز	1000W	≥32	15kw تکفاز	150W	≥220
1.5kw سه فاز	150W	≥220	90kw سه فاز	1300W	≥25	18kw سه فاز	250W	≥200
2.2kw سه فاز	250W	≥200	110kw سه فاز	1500W	≥22	22kw سه فاز	300W	≥130
4kw سه فاز	300W	≥130	132kw سه فاز	2500W	≥16	30kw سه فاز	400W	≥90
5.5kw سه فاز	400W	≥90	160kw سه فاز	3.7kW	≥16.0	37kw سه فاز		

جدول خطاها

خطای نشان داده شده	نوع خطا	خطای نشان داده شده	نوع خطا
Err01	خطای اینوتر	Err19	خطای اتوتیون
Err02	اضافه جریان در لحظه افزایش سرعت	Err20	خطای مربوط به اتکودر
Err03	اضافه جریان در لحظه کاهش سرعت	Err21	خطای EEPROM
Err04	اضافه جریان در سرعت ثابت	Err22	خطای سخت افزار درایو

Err05	اضافه ولتاژ در لحظه افزایش سرعت	Err23	اتصال کوتاه به زمین
Err06	اضافه ولتاژ در لحظه کاهش سرعت	Err26	رسیدن به مجموع زمان اجرای درایو
Err07	اضافه ولتاژ در سرعت ثابت	Err27	خطای تعریف شده توسط کاربر 1
Err08	خطای منبع تغذیه	Err28	خطای منبع تغذیه
Err09	افت ولتاژ	Err29	رسیدن به مجموع متصل بودن برق درایو
Err10	اضافه بار درایو	Err30	از دست رفتن تاقهانی بار
Err11	اضافه بار موتور	Err31	از دست رفتن فیدبک PID در زمان اجرا
Err12	از دست رفتن فاز ورودی	Err40	خطای حد جریان پالس به پالس
Err13	از دست رفتن فاز خروجی	Err41	خطای سوئیچ کردن بین موتور ها در هنگام اجرا
Err14	اضافه دمای مازول	Err42	انحراف سرعت بسیار زیاد
Err15	خطای تجهیزات خارجی	Err43	سرعت بیش از حد موتور
Err16	خطای ارتباط سریال	Err45	موتور بیش از حد گرم می شود
Err17	خطای مربوط به کنتاکتور	Err51	خطای موقعیت اولیه

تعیین فرکانس هم از طریق ولوم و هم از طریق ترمینال ها

اگر قصد داشته باشیم فرکانس را هم از طریق ولوم و گاهی نیز از طریق حالت چند سرعته تغییر دهیم باید دستورات زیر را اعمال کنیم:

P0-02=1	فرمان راه اندازی از طریق ترمینال
PC-51=1	تعیین منبع فرکانس از طریق ترمینال آنالوگ A11
P0-03=6	تعیین منبع فرکانس در حالت چند سرعته
P4-00=1	ترمینال D1 برای چرخش در جهت راستگرد
P4-01=2	ترمینال D2 برای چرخش در جهت معکوس (چپگرد)
P4-02=12	ترمینال D3 برای سرعت 1
P4-03=13	ترمینال D4 برای سرعت 2
P4-04=14	ترمینال D5 برای سرعت 3
PC-00=100%	درصدی از فرکانس تعیین شده در سرعت ابتدایی (سرعت لحظه ی اول 50 هرتز)
PC-01=50%	درصدی از فرکانس تعیین شده در سرعت 1 (سرعت اول برابر 25 هرتز)
PC-02=60%	درصدی از فرکانس تعیین شده در سرعت 2 (سرعت دوم برابر 30 هرتز)
PC-03= -60%	درصدی از فرکانس تعیین شده در سرعت 3 (سرعت سوم برابر 30 هرتز چپگرد)

روشن شدن درایو به صورت انوماتیک بعد از وصل مجدد برق ورودی

فرض می کنیم برق ورودی درایو قطع شده و مجدد وصل می شود. به صورت پیش فرض درایو بعد از وصل مجدد برق راه اندازی می شود. (اگر ترمینال مربوط به **FUN** فعال باشد) یعنی:

P8-18=0	حفاظت در لحظه استارت غیر فعال است
----------------	-----------------------------------

اما اگر خواستیم درایو بعد از وصل مجدد برق با وجود فعال بودن ترمینال استارت روشن نشود، داریم:

P8-18=1	حفاظت در لحظه استارت فعال است
----------------	-------------------------------

غیر فعال سازی کلید STOP/RESET

کلید **STOP/RESET** روی کبید درایو به صورت پیش فرض همیشه فعال است. اگر نیاز داشته باشیم آن را غیر فعال کنیم باید تنظیم زیر را انجام دهیم:

P7-02=0	کلید STOP/RESET زمانی فعال است که فقط روی حالت راه اندازی با کبید تنظیم شود.
P7-02=1	کلید STOP/RESET همیشه فعال است

یادداشت: