

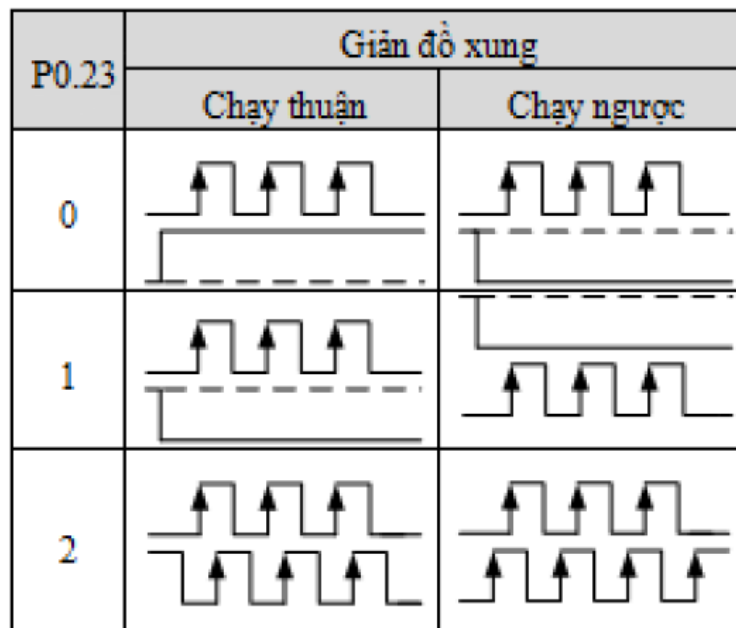
THÔNG SỐ CƠ BẢN AC SERVO INVT SV-DA200

1. Các thông số cài đặt cơ bản:

Lưu ý: Các thông số được đánh dấu () chỉ có hiệu lực khi tắt và bật nguồn lại.*

1.1. Chế độ điều khiển vị trí:

THÔNG SỐ	GIÁ TRỊ	ĐƠN VỊ	DIỄN GIẢI
(*)P0.00	...		Mã số motor
(*)P0.03	0		Chọn chế độ điều khiển position
(*)P0.06	1		Bộ chia xung ngõ ra: tử số
(*)P0.07	1		Bộ chia xung ngõ ra: mẫu số
(*)P0.22	0		Số xung 01 vòng quay motor
P0.23	...		Chọn loại xung ngõ vào
(*)P0.24	...		Đào chiều
P0.25	1		Hộp số điện tử 01: tử số
P0.26	1		Hộp số điện tử 01: mẫu số
P2.00	1000		Hệ số khuếch đại tốc độ (Ks)
P2.01	100		Thời gian tích phân tốc độ (Ti)
P2.02	48		Hệ số khuếch đại vị trí
P1.02	0		Hệ số quán tính cơ khí P1.02 = Quán tính cơ khí của tải/quán tính cơ khí của trục motor



1.2. Chế độ điều khiển tốc độ:

THÔNG SỐ	GIÁ TRỊ	ĐƠN VỊ	DIỄN GIẢI
(*)P0.03	1		Chọn chế độ điều khiển speed
P0.40	1		Chọn kênh đặt tốc độ bằng analog 01 (AD1); P0.40=0 : Chọn đa cấp tốc độ
P0.42	500		Độ lợi tốc độ (RPM)/V
P1.02	0		Hệ số quán tính cơ khí P1.02 = Quán tính cơ khí của tải/quán tính cơ khí của trục motor
P2.00	1000		Hệ số khuếch đại tốc độ (Ks)
P2.01	100		Thời gian tích phân tốc độ (Ti)
P3.00	00010		Đảo trạng thái chân ZRS (ON: start; OFF: stop)
P3.20	0.00	V	Offset kênh AD1
P3.26	3		Chức năng analog input 01 : speed command (RPM)
P3.27	0		Chức năng analog input 02: không dùng
P3.70	0		Chức năng analog input 03: không dùng


1.3. Chế độ điều khiển torque:

THÔNG SỐ	GIÁ TRỊ	ĐƠN VỊ	DIỄN GIẢI
(*)P0.03	2		Chọn chế độ điều khiển torque
P0.40	1		Chọn kênh đặt tốc độ bằng analog 01 (AD1); P0.40=0 : Chọn đa cấp tốc độ
P0.60	1		Chọn kênh đặt torque bằng analog 02 (AD2); P0.60=0 : Chọn torque đặt trước
P0.42	500		Độ lợi tốc độ (RPM)/V
P0.62	...	%	Độ lợi torque %/V
P0.11	...	%	Giới hạn torque
P3.20	0.00	V	Offset kênh AD1
P3.23	0.00	V	Offset kênh AD2
P3.00	00010		Đảo trạng thái chân ZRS (ON: start; OFF: stop)
P3.26	3		Chức năng analog input 01 : speed command (RPM)
P3.27	4		Chức năng analog input 02: torque command (0.1%)
P3.70	0		Chức năng analog input 03: không dùng


2. Cách cài đặt thông số

Cấp nguồn điều khiển → nhấn **Mode** nhiều lần để lựa chọn thông số hiển thị hoặc thông số cài đặt (ví dụ như P0) → Nhấn **SET** (để vào nhóm thông số, ví dụ P0.00) → Nhấn **▲ hoặc ▼** (để lựa chọn thông số: P0.01, P0.02...) → Nhấn **SET** (để vào thông số, ví dụ P0.00 = 0) → Nhấn **▲ hoặc ▼** để thay đổi giá trị rồi nhấn **SET** (Ví dụ P3.20 = 0.000) → kết hợp phím **◀** (dời vị trí số để tiện thay đổi dữ liệu ví dụ : -0.010). Nhấn **MODE** để chọn chế độ hiển thị (Ví dụ **r00-SPd**: hiển thị tốc độ) rồi nhấn **SET**.

3. Khôi phục thông số mặc định:

Press  to select the auxiliary function

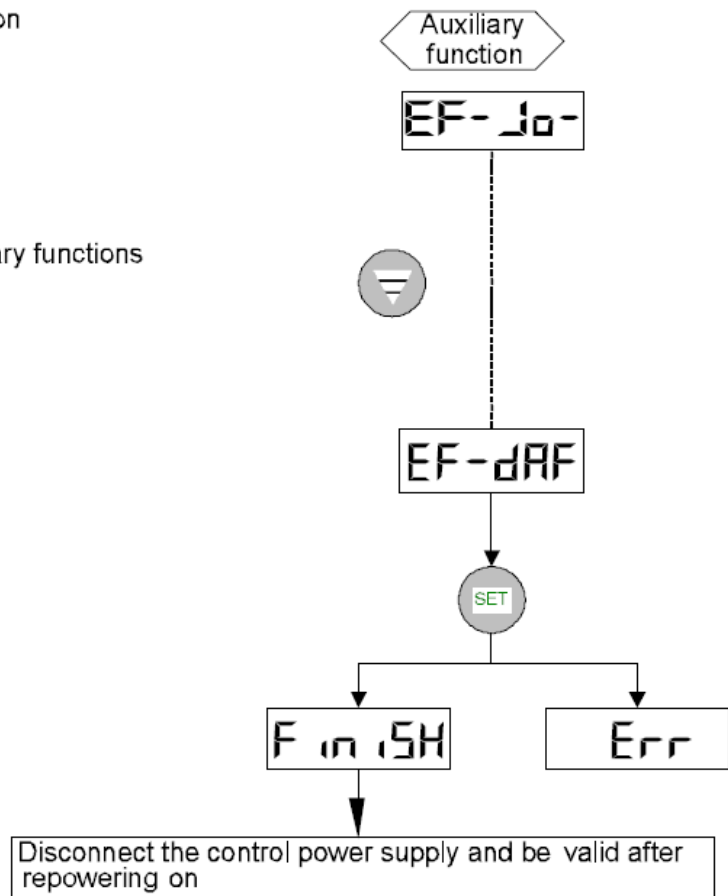
Display EF-Jo-

Press  to select the required auxiliary functions

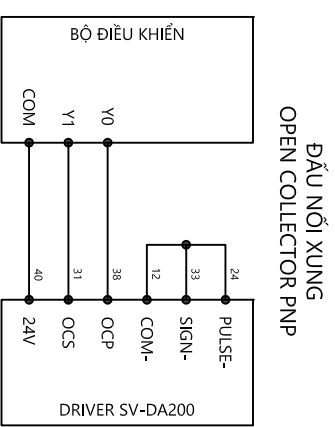
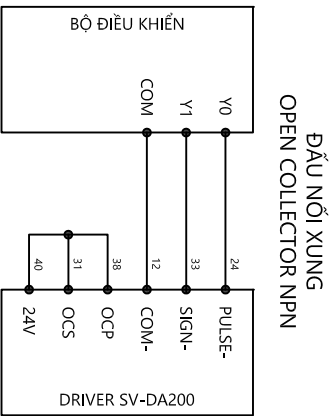
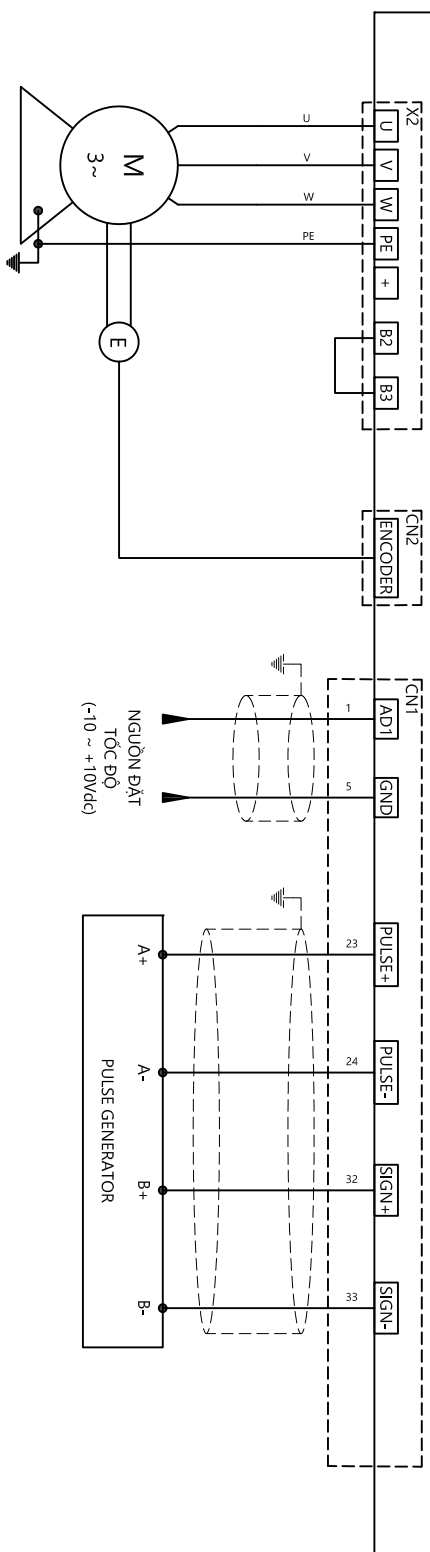
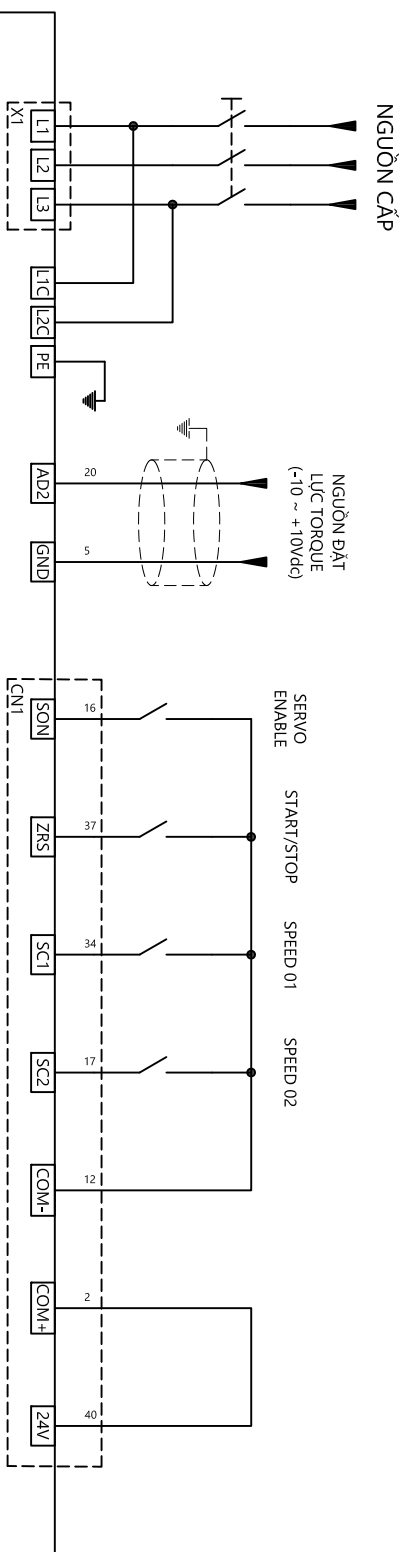
Display EF-dAF

Press  for 5 seconds

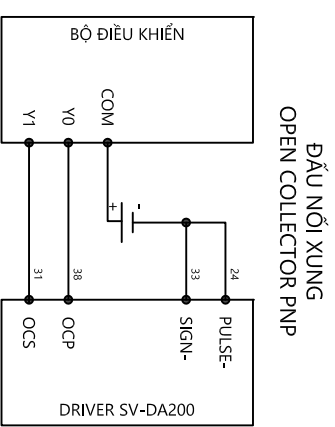
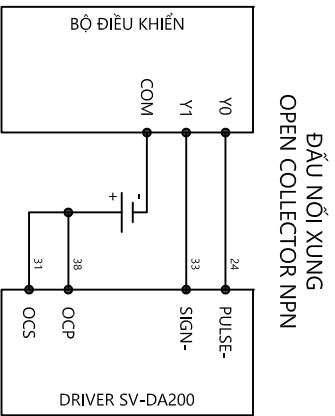
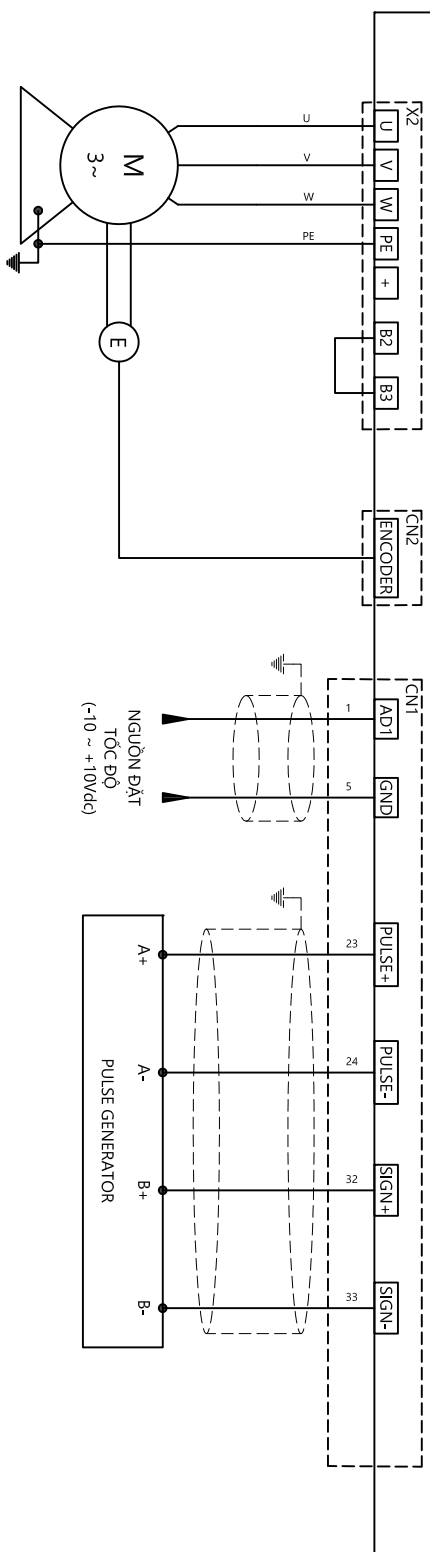
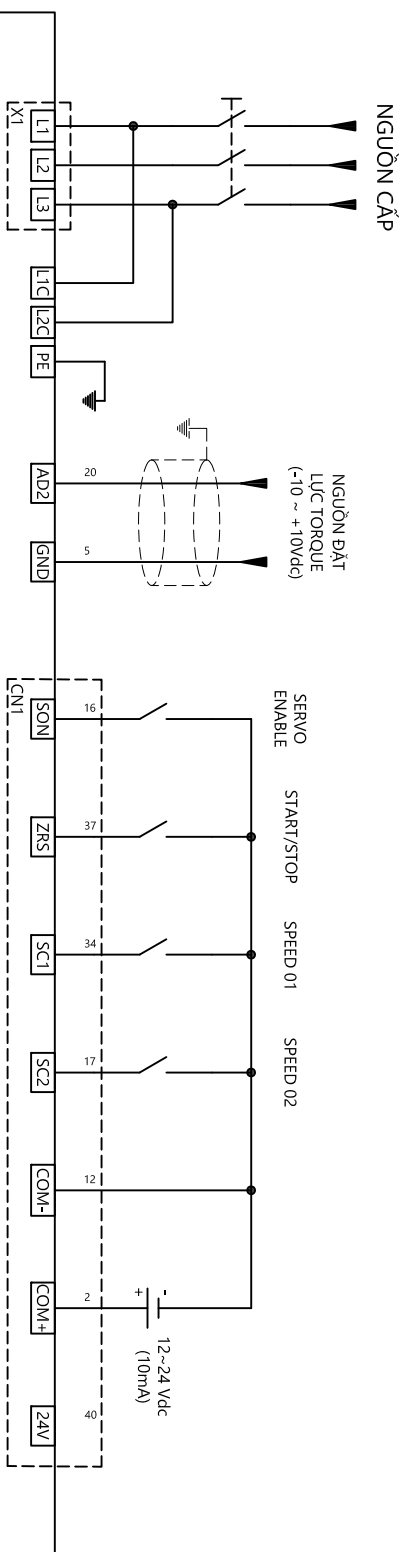
Display finish to restore:
Otherwise display err



Tham khảo tài liệu **SV – DA200 AC Servo drives** để biết thêm rất nhiều chức năng khác.



SƠ ĐỒ ĐẦU NỐI SỬ DỤNG NGUỒN 24V TRÊN SERVO



SƠ ĐỒ ĐẦU NỐI SỬ DỤNG NGUỒN 24V BÊN NGOÀI