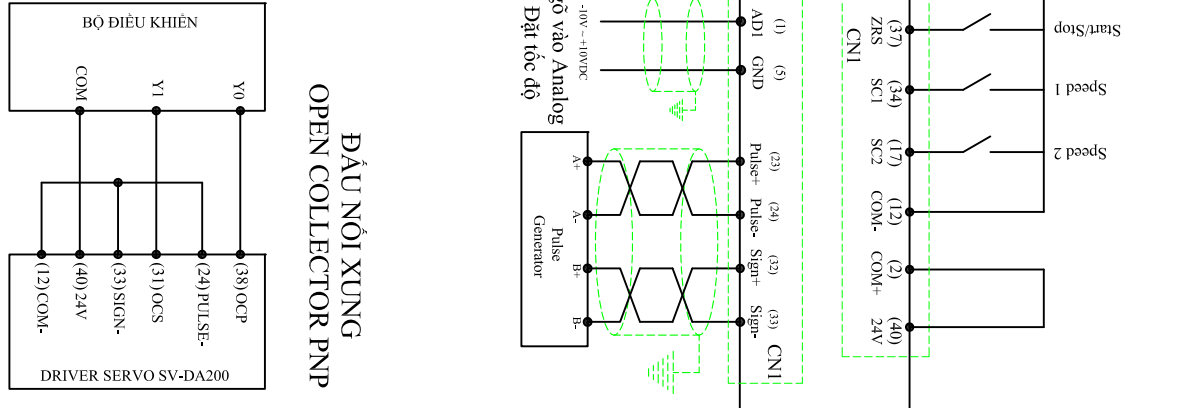
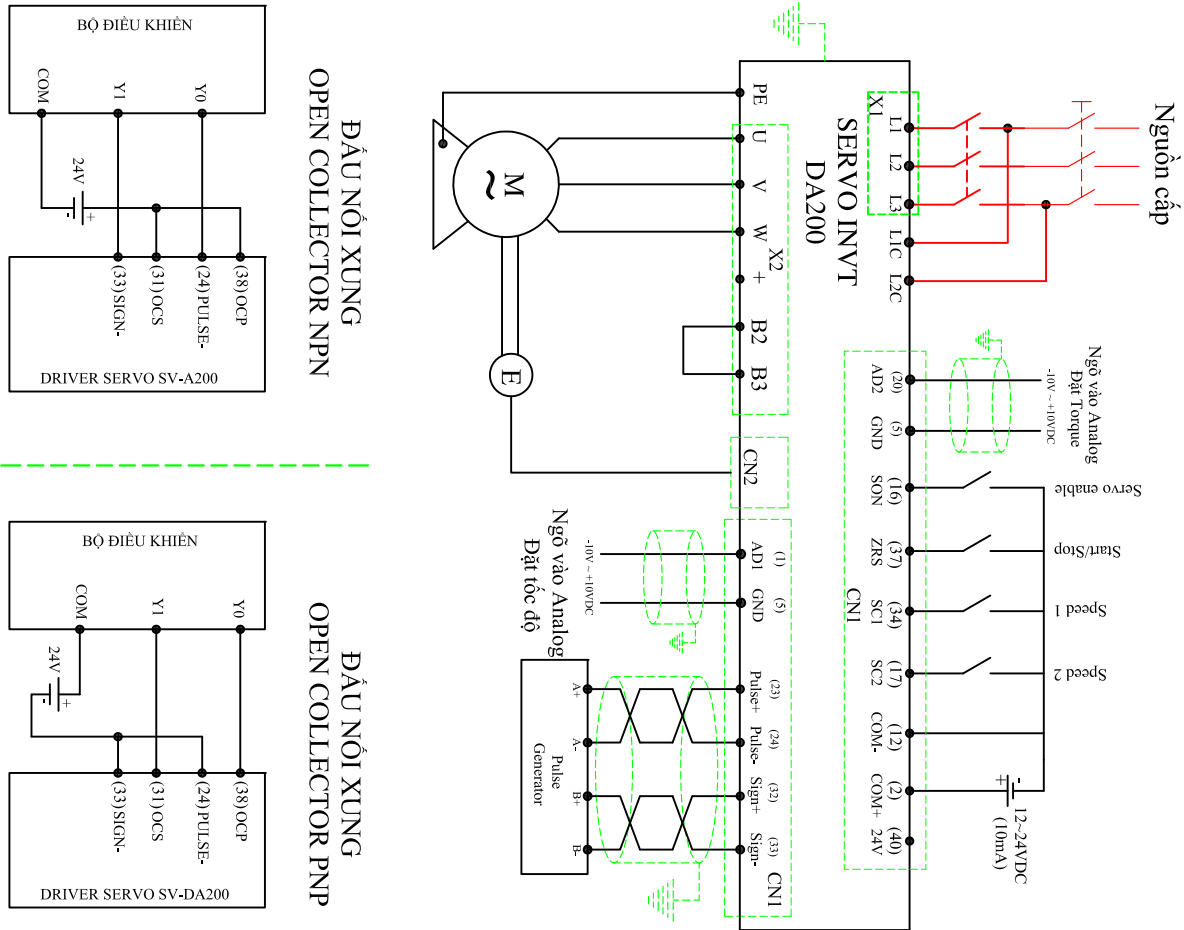


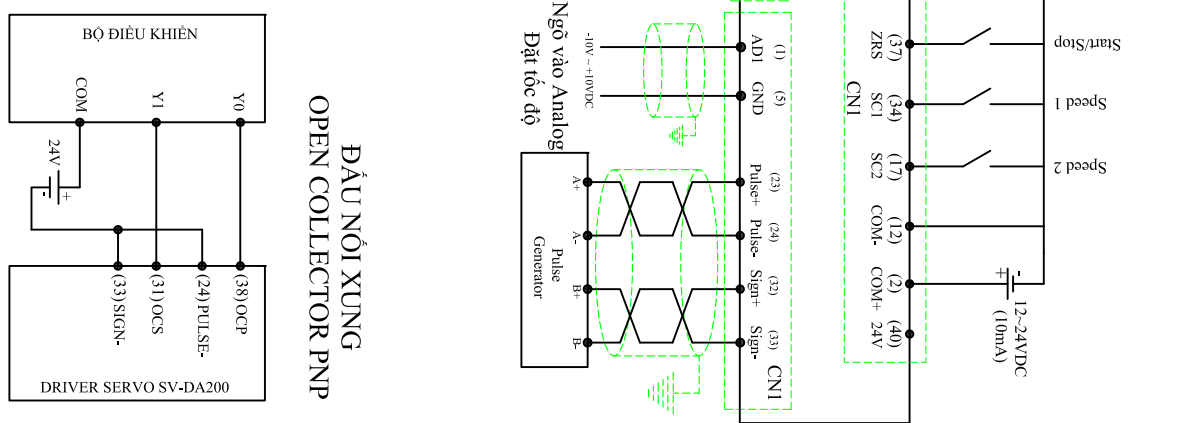
**DẦU NÓI XUNG
OPEN COLLECTOR NPN**



**DẦU NÓI XUNG
OPEN COLLECTOR PNP**



**DẦU NÓI XUNG
OPEN COLLECTOR NPN**



**DẦU NÓI XUNG
OPEN COLLECTOR PNP**

SƠ ĐỒ ĐẦU NỐI SỬ DỤNG NGUỒN 24VDC TRÊN SERVO

SƠ ĐỒ ĐẦU NỐI SỬ DỤNG NGUỒN 24VDC BÊN NGOÀI

DAT TECHNOLOGY
 Tel: 08 - 37 157 567; 08 - 38 911796
 Fax: 84 - 8 - 38 916 586
 Email: dattech@dattech.com.vn
 Add: B163 Nguyen Van Quat St, Dong Hung Thuan Ward, District 12, Ho Chi Minh City, Viet Nam.

DRAWING NO: _____ DATE: _____
 DRAWN BY: _____ CHECKED BY: VO VAN BANG
 APPROVAL: TIU VAN DAT

CUSTOMER: _____ TITLE: _____
 MACHINE: _____ PAGE: _____
 NEXT: _____ TOTAL: _____

HƯỚNG DẪN SỬ DỤNG AC SERVO INVT DA200

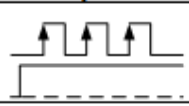

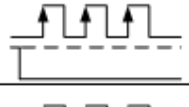

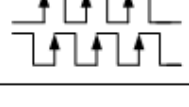
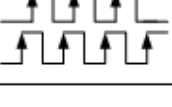
1. Các thông số cài đặt chế độ vị trí:

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

- *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 1 vòng quay motor.
- P0.23 = ...** Chọn loại xung ngõ vào
- *P0.24 = ...** Đảo chiều.
- P0.25 = 1** Hộp số điện tử 1: tử số.
- P0.26 = 1** Hộp số điện tử 1: mẫu số.
- P2.00 = 1000** Hệ số khuếch đại tốc độ.
- P2.01 = 100** Thời gian tích phân tốc độ (T_i)
- 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.

Tham khảo sơ đồ đấu nối

P0.23	Giãn đồ xung	
	Chạy thuận	Chạy ngược
0		
1		
2		

2. Cài đặt thông số chế độ tốc độ:

- *P0.03 = 1** Chọn chế độ điều khiển Speed.
 - P0.40 = 1** Chọn kênh đặt tốc độ bằng analog 1 (AD1); **P0.40 = 0**: Chọn đa cấp tốc độ.
 - P0.42 = 500** Độ lợi tốc độ (r/min)/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 (K_s).
 - P2.01 = 100** Thời gian tích phân tốc độ (T_i).
 - P3.00 = 00010** Đảo trạng thái chân ZRS (ON: Start; OFF: Stop).
 - P3.20 = 0.00 V** Offset kênh AD1.

Tham khảo sơ đồ đấu nối

3. Cài đặt thông số chế độ Torque:

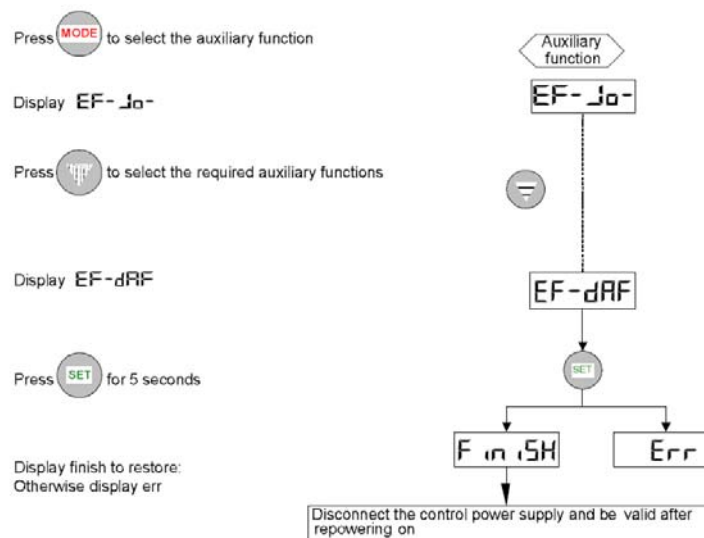
- ***P0.03 = 2** Chọn chế độ điều khiển Torque.
- P0.40 = 1** Chọn kênh giới hạn tốc độ bằng AD1; **P0.40 = 0:** Chọn đa cấp tốc độ
- P0.60 = 1** Chọn kênh đặt Torque bằng analog 2 (AD2); **P0.60 = 0:** Chọn Torque đặt trước
- P0.42 = 500** Độ lợi tốc độ (r/min)/V.
- P0.62 = ...%** Độ lợi torque %/V.
- 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).

Tham khảo sơ đồ đấu nối

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**.

4. Khởi phục thông số mặc định:



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