

THÔNG SỐ CÀI ĐẶT GD35

Lưu ý: Chỉ tiến hành cài đặt các thông số này sau khi đã thực hiện đầy đủ các bước trong File "Huong dan Autotuning".

1. Cài đặt điều khiển

P00.00 = 3	Chọn chế độ điều khiển PG Card; P0.00 = 0 & 1: SVC; P0.00 = 2: V/F
P00.01 = 1	Chọn RUN/STOP từ terminal; P0.01 = 0: Keypad (phím RUN / STOP)
P00.03 = 50.00 Hz	Tần số Max, phải đặt lớn hơn hoặc bằng tần số định mức của motor, lưu ý dừng biến tần mới thay đổi được thông số này.
P00.04 = 50.00 Hz	Tần số giới hạn trên
P00.05 = 00.00 Hz	Tần số giới hạn dưới
P00.06 = 1	Chọn nguồn đặt tốc độ bằng biến trở (AI1); P0.06 = 0: Bằng bàn phím(▼/▲)
P0.11 = ... Giây	Thời gian tăng tốc (thời gian từ 0Hz đến tần số max)
P0.12 = ... Giây	Thời gian giảm tốc (thăng động năng từ tần số max về 0Hz).
P0.15 = ...	Tự động dò tìm thông số motor (Bắt buộc phải thực hiện thao tác này)
P01.18 = 1	Cho chạy nếu S1-COM đóng sẵn khi cấp nguồn P01.18 = 0: Cấm
P20.01 = ...	Số xung Encoder
P20.02 = 0	Chiều Encoder
P05.01 = 1	Chọn chức năng S1, chạy thuận khi S1 nối COM
P05.02 = 2	Chọn chức năng S2, chạy ngược khi S2 nối COM

P08.37 = 1

P08.38 = 685V

Xem bản vẽ đấu nối dây thông dụng

2. Cài đặt thông số Motor (xem trên nhãn Motor)

P02.00 = 0	Chọn loại Motor không đồng bộ; P02.00 = 1: Chọn loại Motor đồng bộ
*P02.01 = ... KW	Công suất định mức của motor không đồng bộ
*P02.02 = ... Hz	Tần số định mức của motor không đồng bộ
*P02.03 = ... RPM	Tốc độ định mức của motor không đồng bộ
*P02.04 = ... V	Điện áp định mức của motor không đồng bộ
*P02.05 = ... A	Cường độ dòng điện định mức của motor không đồng bộ
*P02.15 = ... KW	Công suất định mức của motor đồng bộ
*P02.16 = ... Hz	Tần số định mức của motor đồng bộ
*P02.17 = ...	Số đôi cực của motor đồng bộ
*P02.18 = ... V	Điện áp định mức của motor đồng bộ
*P02.19 = ... A	Cường độ dòng điện định mức của motor đồng bộ

3. Cài đặt thông số bảo vệ

P02.27 = 100%	Bảo vệ quá tải motor
P02.27 = (Dòng định mức motor / Dòng định mức biến tần)*100%	

**** Cài đặt khi sử dụng chức năng tự giữ nút nhấn RUN/STOP (không cần relay tự giữ):**

P05.01 = 1	Chọn chức năng S1, chạy thuận khi S1 kích 1 xung với COM, button FWD
-------------------	--

P05.02 = 2 Chọn chức năng S2, chạy ngược khi S2 kích 1 xung với COM, button REV

P05.03 = 3 Chọn chức năng S3, dừng khi S3 hờ 1 xung với COM, button STOP

P05.13 = 3 Chọn chế độ 3 wire, chế độ lưu lại trạng thái kích hoạt của button

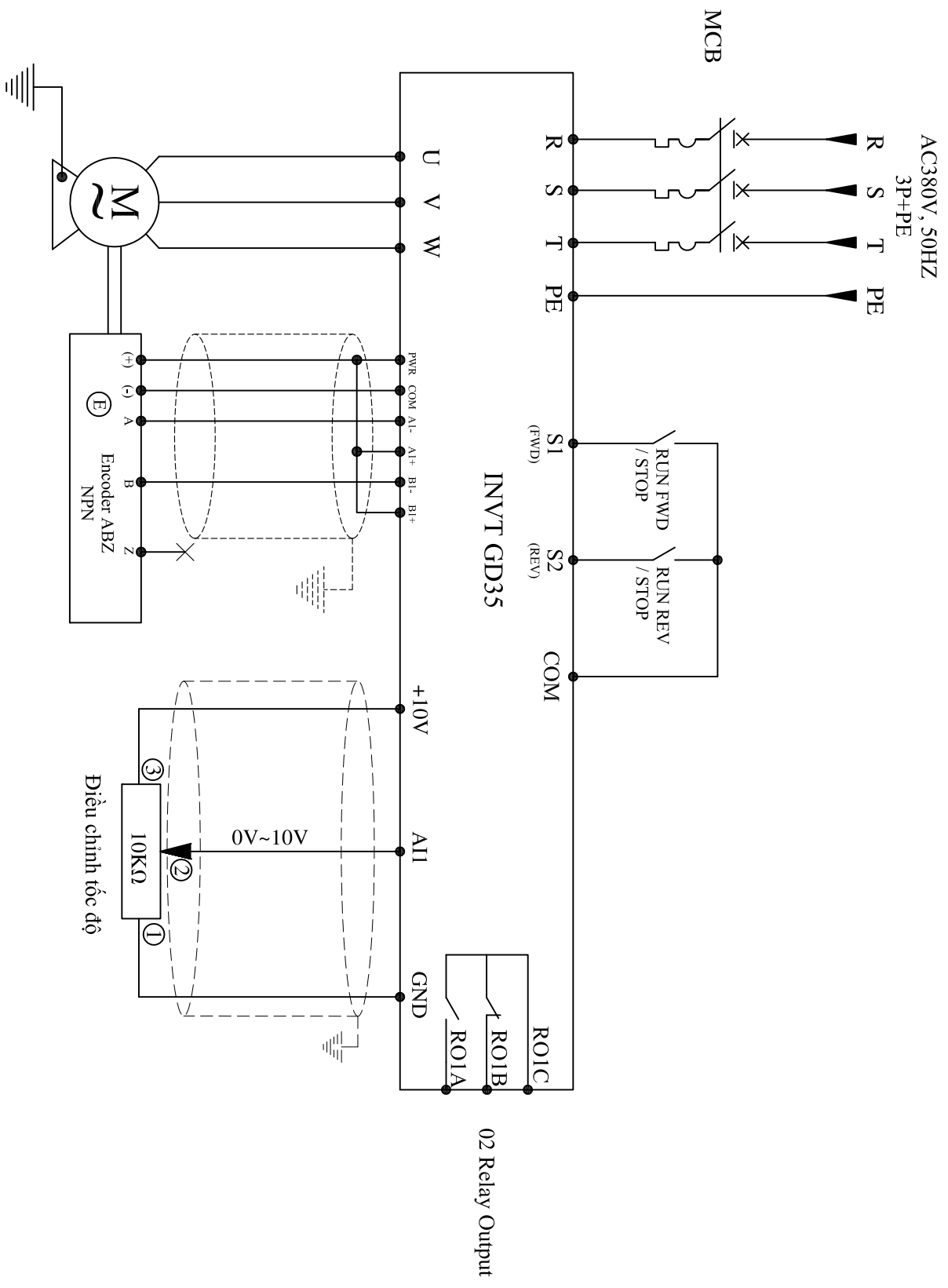
Xem bản vẽ đấu nối chế độ RUN/STOP tự giữ

Cách nhập thông số: Cấp nguồn → Ấn **PRG**(vào nhóm P0) → Ấn **▲ hoặc ▼** (để chọn: P00, P01...P17) → Ấn **DATA** (vào thông số, ví dụ: P00.00) → Ấn **▲ hoặc ▼** (chọn thông số, ví dụ: P00.04) → Ấn **DATA** vào dữ liệu thông số, ví dụ: 50.00) → Ấn **▲ hoặc ▼** (để thay đổi dữ liệu) kết hợp phím **SHIFT** (dời vị trí số để tiện thay đổi dữ liệu, ví dụ: 60.00) → Ấn **DATA** (để nhớ dữ liệu mới). Ấn **PRG** vài lần để ra hiển thị mặc định.

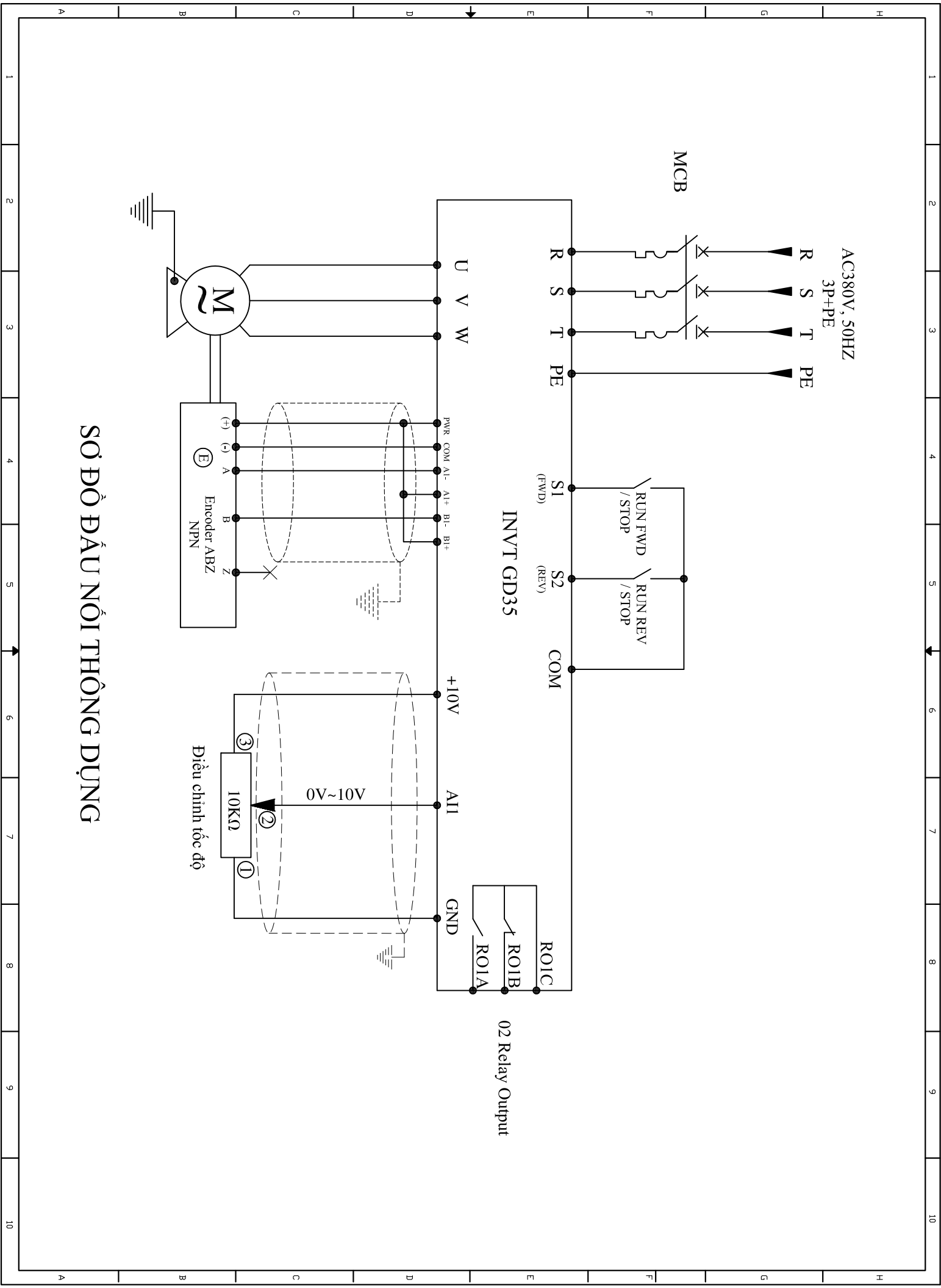
✚ Lưu ý: Bình thường Phím **SHIFT** dùng để thay đổi hiển thị của Tần số đặt, Tốc độ motor, Output ampere,... (chú ý các đèn trạng thái tương ứng với dữ liệu hiển thị).

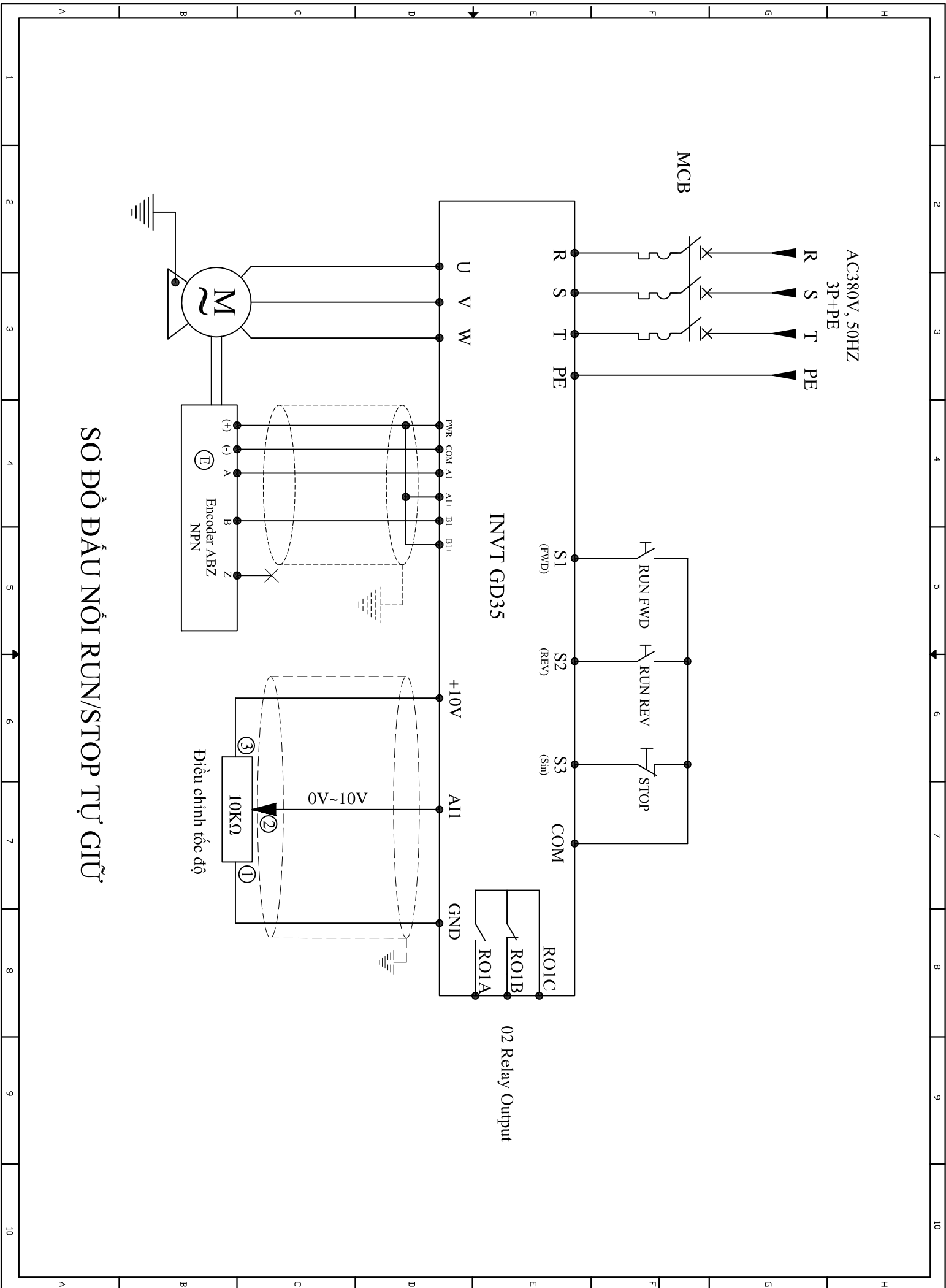
***Reset default: P00.18 = 1:** Trả tất các thông số về mặc định (trừ nhóm thông số motor P02)

Tham khảo tài liệu **GD300 & GD35 series inverter** để biết thêm rất nhiều chức năng khác.



SƠ ĐỒ ĐẦU NỘI THÔNG DỤNG





SƠ ĐỒ ĐẦU NỘI RUN/STOP TỰ GIỮ