

## پارامترهای عمومی و کاربردی

|                                  |     |  |
|----------------------------------|-----|--|
| تنظیمات کارخانه                  | B12 | برای بازنشانی به تنظیمات کارخانه روی یک تنظیم شود  |
| توان موتور                       | H03 |  |
| زمان شتاب گیری (ACC)             | F02 |  |
| زمان توقف (DEC)                  | F03 | جهت نیاز به زمان توقف پایین تر از تنظیمات کارخانه حتما از <b>مقاومت ترمز</b> استفاده گردد.   |
| حالت توقف آزاد (FREE RUN)        | B25 | برای حالت توقف آزاد روی 1 تنظیم شود  |
| فرکانس کریر (CARRIER)            | B11 | قابل تنظیم از 0.5KHz تا 16KHz  |
| فرکانس ماکزیمم                   | A04 |  |
| فرکانس بیس                       | A03 |  |
| حد بالای فرکانس خروجی            | A38 |  |
| حد پایین فرکانس خروجی            | A39 |  |
| کنترل مد گشتاور                  | A31 | V/F : 0<br>SENSORLESS VECTOR CONTROL : 2<br>در حالت پیش فرض روی V/F می باشد  |
| افزایش گشتاور (TORQUE BOOST)     | A29 | قابل تنظیم از 0 تا 30 درصد   |
| حفاظت قطعی فاز ورودی             | B27 | به صورت پیش فرض روی 10 ثانیه است که می توانیم مقدار آن را کم کنیم. (ترجیحا روی 3)  |
| تنظیم خودکار موتور (AUTO TUNING) | H01 | 1 : STATIC / در حالت زیر بار   |
| تایید پارامترهای AUTO TUNING     | H02 | برای تایید پارامترهای AUTO TUNING باید روی 1 قرار دهیم.  |
| تعیین محل تنظیم فرکانس خروجی     | A01 | 0 : ولوم روی دستگاه<br>1 : ورودی های دیجیتال و ولوم خارجی ترجیحا 10k ( پایه های L,O,H ) پایه وسط<br>پایه 0 می باشد))<br>2 : کلید های روی کی پد (در این حالت فرکانس اولیه را در پارامتر F01 تعیین میکنیم) |
| تعیین محل فرمان استارت/استپ      | A02 | 0 : دکمه های RUN/STOP روی کی پد<br>1 : ورودی دیجیتال از ترمینال  |