



مشاوره فنی و انتخاب تجهیزات اتوماسیون صنعتی و انواع موتور گیرکس های صنعتی
با ما تماس بگیرید . ۰۲۱۳۳۹۰۰۲۲۵ - ۰۲۱۳۳۹۱۸۳۱۳

degdrive

راهنمای سریع نصب و راه اندازی اینورتر
DGI 300



◀ رنج توان 0.75 kw تا 2.2 kw

◀ مناسب برای انواع کاربردها

◀ قیمت مناسب / کیفیت عالی

- ترمینال زمین اینورتر به ارت بسته شود.
- از اتصال برق به ترمینالهای U, V, W خودداری کنید.
- از اتصال کوتاه بین ترمینالهای $(-)$ و $(+)$ جلوگیری کنید.
- از نصب اینورتر در محیطهای قابل اشتعال خودداری کنید.
- از نصب اینورتر در محیط های با امکان انفجار گاز جلوگیری کنید.
- با دست خشک با اینورتر کار کنید.
- قبل از اتصال کابل های برق ورودی حتما از نوع ورودی (سه فاز یا تک فاز) اطمینان حاصل کنید.
- از ورود براده چوب، آهن، کاغذ، گرد و غبار و اجسام دیگر به داخل اینورتر جلوگیری نمایید.
- سیم بندی مجدد و انجام عملیات روی اینورتر باید حداقل ۱۰ دقیقه بعد از قطع برق ورودی انجام شود.



نحوہ نصب اینورٹر

- دستگاه را به صورت عمودی داخل تابلو قرار دهید.

- در طرفین دستگاه ۵ سانتیمتر و در بالا و پایین دستگاه حداقل ۱۱ سانتیمتر برای مدهای تا ۱۵ کیلووات و برای مدهای ۱۸,۵ کیلووات و بالاتر حداقل ۱۰ سانتیمتر در طرفین و ۲۰ سانتیمتر برای بالا و پایین دستگاه فضای آزاد در نظر گرفته شود.

• فن تابلو را روی تابلو قرار دهید تا جریان هوا به راحتی از اینورتر عبور کند.

- دمای کاری اینورتر ۱۰ - ~ ۴۰ درجه سانتیگراد و میزان رطوبت کمتر از ۹۵٪ می‌باشد.

- اینورتر باید در محل ثابت و بدون لرزش نصب شود.



• به منظور افزایش ایمنی بین ترمینالهای ورودی برق اینورتر و برق از فیوز و کتاکتور استفاده کنید.

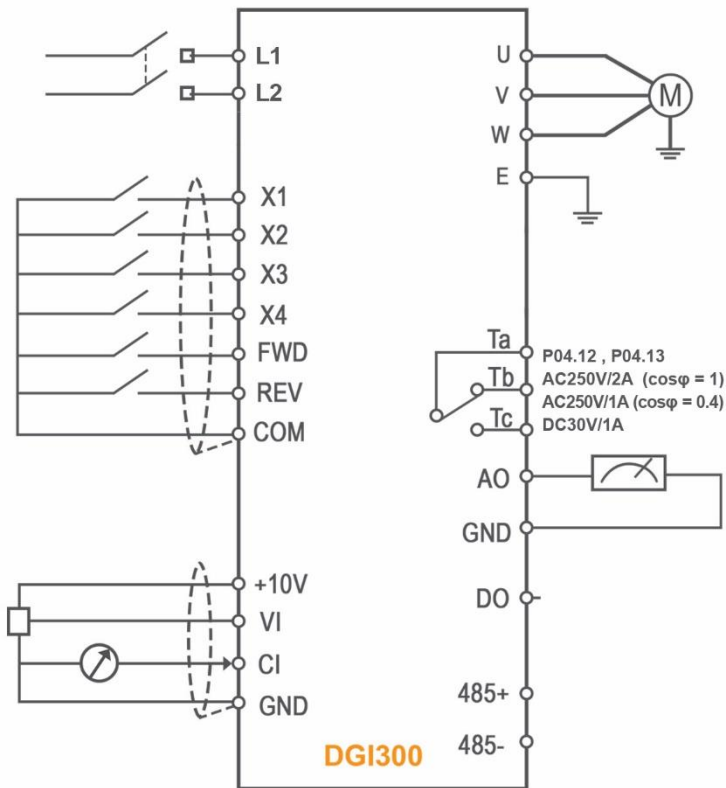
• از قرار دادن هرگونه کلید، کتاکتور، بانک خازنی، محافظ نوسانات و ... بین موتور و ترمینال های خروجی اینورتر خودداری نمایید. (اینورتر باید مستقیما و بدون واسطه به موتور وصل شود).

• قبل از اتصال اینورتر به موتور با توجه به اطلاعات مندرج بر روی پلاک موتور از نحوه سربندی موتور (ستاره/ مثلث) اطمینان حاصل کنید.

• تابلو را با توجه به ابعاد درج شده در منوال اینورتر انتخاب کنید.

• جهت استفاده از تمامی امکانات این درایو و کسب اطلاعات کاملتر در مورد پارامترها به منوال انگلیسی مراجعه فرمایید.

نحوه نصب اینورتر



کارکرد و مشخصات ترمینال ها

نوع	ترمینال	توضیح	کارکرد
پورت ارتباطی	485+	پورت RS-485	ترمینال RS-485+
	485-		ترمینال RS-485-
ترمینال خروجی پالس	DO	ترمینال خروجی پالس Open-Collector	قابل برنامه ریزی با P4-21 و P4-22 (ترمینال مشترک: COM) ماکزیمم فرکانس خروجی: 20KHz
ورودی آنالوگ	VI	ترمینال ورودی آنالوگ	ورودی 0~10V – دقت: 1/1000 ترمینال مشترک: GND
	CI	ترمینال ورودی آنالوگ	ورودی آنالوگ ولتاژ یا جریان ولتاژ: 0~10V جریان: 4~20mA دقت: 1/1000 انتخاب نوع ورودی با جامپر JP3 ترمینال مشترک: GND
خروجی آنالوگ	AO	ترمینال خروجی آنالوگ	خروجی آنالوگ ولتاژ 0~10V یا جریان 4~20mA انتخاب نوع خروجی با جامپر JP2 ترمینال مشترک: GND



نوع	ترمینال	توضیح	کارکرد
ورودی حرکت	FWD	حرکت راستگرد	انتخاب نوع فرمان با P4.08
	REV	حرکت چپگرد	
ورودی چندمنظوره	X1	ترمینال ورودی چندمنظوره 1	رنج ولتاژ ورودی: 9~30V تنظیم با پارامترهای P4.00 برای ورودی X1 تا P4.03 متناظر با ورودی X4
	X2	ترمینال ورودی چندمنظوره 2	
	X3	ترمینال ورودی چندمنظوره 3	
	X4	ترمینال ورودی چندمنظوره 4	
منبع تغذیه	24V	منبع تغذیه +24V	ترمینال منفی: GND
	10V	منبع تغذیه +10V	ماکزیمم جریان خروجی: 50mA ترمینال منفی: COM
	GND	ترمینال مشترک ورودی آنالوگ و منبع +10V	ترمینال GND و COM ایزوله از هم می‌باشند
	COM	ترمینال مشترک ترمینال‌های ورودی و خروجی	



- نمایشگر A, HZ, V برای نمایش آمپر، فرکانس و ولتاژ هستند.
- نمایشگر ALM هنگام بروز آلام در اینورتر روشن می‌شود.
- نمایشگرهای FWD و REV به ترتیب برای حرکت در جهت های راستگرد و چپگرد روشن میشوند، در صورتیکه هر دو این نمایشگرها روشن باشند، به معنی ترمز DC است.



کلید	توضیح	کارکرد
	Menu/Esc	کلید ورود و خروج از گروه پارامترها
	Shift/Monitor	کلید تغییر ارقام اصلاح در پارامترها یا کلید تغییر وضعیت پارامترهای مانیتور اینورتر
	Enter/Data	کلید ورود به حالت تغییر پارامترها و ذخیره آنها
	Rev/JOG key	طبق پارامتر P3.46 حرکت چپگرد یا JOG صورت میگیرد
	Run key	حرکت راستگرد
	Stop/reset key	در هنگام آلارم این کلید باعث ریست آلارم و هنگام کار نرمال باعث توقف اینورتر می شود
	Digital potentiometer	برای افزایش یا کاهش فرکانس
	Increasing key	برای افزایش مقدار پارامترها و یا تغییر سرعت
	Decreasing key	برای کاهش مقدار پارامترها و یا تغییر سرعت



ماکزیمم فرکانس خروجی		P0.06
فرکانس پایه		P0.07
واحد ۱ / ۰ ثانیه	زمان Acceleration	P0.17
واحد ۱ / ۰ ثانیه	زمان Deceleration	P0.18
حد بالای فرکانس خروجی		P0.19
حد پایین فرکانس خروجی		P0.20
Multi-stage speed 1 : 1 Multi-stage speed 2 : 2 JOG راستگرد : 4 JOG چپگرد : 5	تنظیمات ترمینالهای X1 و X2	P4.00 P4.01
بیت یگان: انتخاب BaudRate 1200 : 0 9600 : 3 2400 : 1 19200 : 4 4800 : 2 38400 : 5 بیت دهگان: فرمت DATA 1-7-2, no parity : 0 1-7-1, odd parity : 1 1-7-1, even parity : 2 1-8-2, no parity : 3 1-8-1, odd parity : 4 1-8-1, even parity : 5 1-8-1, no parity : 6	تنظیمات BaudRate شبکه	P3.09



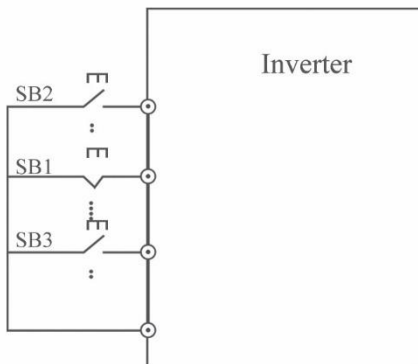
تنظیمات BaudRate شبکه	بیت صدگان: نوع ارتباط	P3.09
آدرس مدباس	0: JDBUS, ASCII Mode 1: MODBUS, RTU Mode	P3.10
ریست پارامترها	0~248	P3.01
اتوتیون پارامترهای موتور	10	PA.00
ولتاژ نامی موتور	1: اتوتیون استاتیک	PA.01
جریان نامی موتور	ولتاژ درج شده روی پلاک موتور	PA.02
فرکانس نامی موتور	جریان درج شده در پلاک موتور (آمپر)	PA.03
سرعت نامی موتور	فرکانس درج شده در پلاک موتور	PA.04
آخرین خطای اینورتر	سرعت درج شده در پلاک موتور	P6.00
فرکانس خروجی در لحظه وقوع آخرین خطا		P6.01
فرکانس تنظیم شده در لحظه وقوع آخرین خطا		P6.02
جریان خروجی در لحظه وقوع آخرین خطا		P6.03
ولتاژ خروجی در لحظه وقوع آخرین خطا		P6.06
دو خطای آخر		P6.07

پارامترهای تنظیم حالت سه سیمه

SB1: Stop button

SB2: Forward button

SB3: Reverse button



پارامتر	توضیح پارامتر	مقادیر پارامتر
P4.00 P4.01	تنظیمات ترمینالهای X1, X2	9: کنترل سه سیمه
P4.08	انتخاب کارکرد حالت های دو سیمه و سه سیمه	0: کنترل دوسیمه مد ۱ 1: کنترل دوسیمه مد ۲ 2: کنترل سه سیمه مد ۱ 3: کنترل سه سیمه مد ۲



مجله فنی و انتخاب تجهیزات انوماسیون صنعتی و انواع موتور گیرکس های صنعتی
با ما تماس بگیرید . ۰۲۱۳۳۱۸۳۱۳ - ۰۲۲۵ - ۰۲۱۳۳۹۰۲۲۵

