



درايو كاربري پمپ و فن

GD270

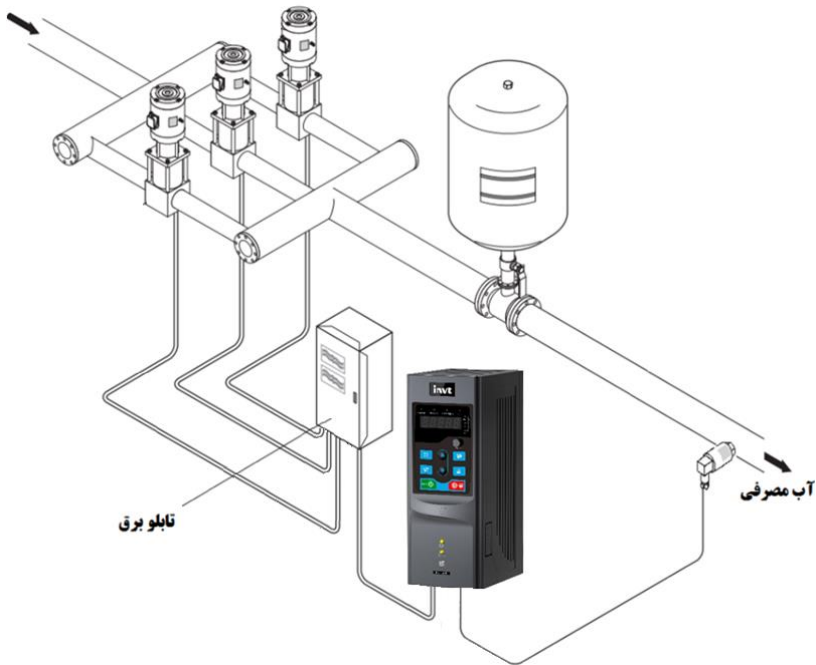
(Version 1.05.23) دفترچه نصب و راه اندازی تخصصی بوستر پمپ



توجه: این دفترچه در بردارنده پارامترهای تخصصی بوستر پمپ است. برای آشنایی با پارامترهای عمومی درایو GD270 به دفترچه راه‌اندازی عمومی آن مراجعه نمایید.

1. بوستر پمپ

بوستر پمپ به سیستمی اطلاق می‌گردد که دو یا چند پمپ بصورت موازی به یکدیگر متصل شده اند تا دبی و هد مورد نیاز را، با کمترین انرژی و بالاترین راندمان تأمین نمایند. وظیفه بوستر پمپ ثابت نگه داشتن فشار لازم برای تأمین شبکه مصرف با توجه به الگوی متغییر مصرف می‌باشد. شکل زیر نمای کلی یک سیستم بوستر پمپ سه پمپه را نشان می‌دهد.



شکل ۱. سیستم بوستر پمپ

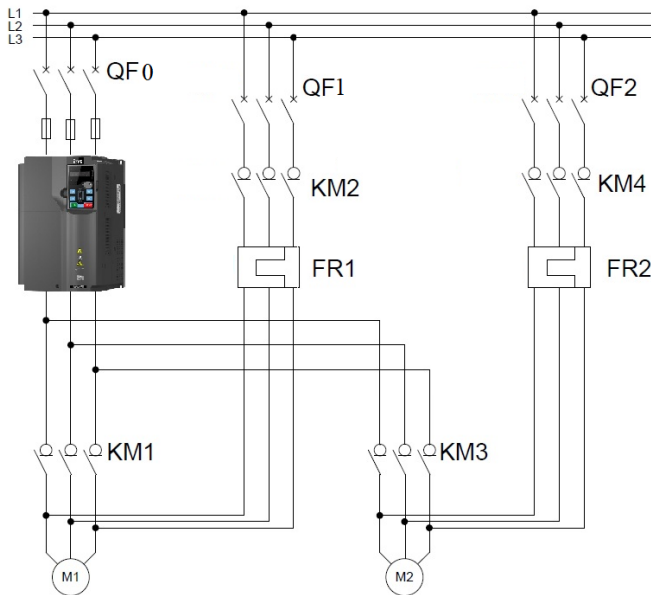
شرح عملکرد

عملکرد سیستم بدین صورت است که اگر در خروجی مصرفی وجود نداشته باشد، فشار تغییر نمی‌کند و همه پمپ‌ها خاموش هستند. اما به محض مصرف، برای جبران افت فشار، یکی از پمپ‌ها توسط اینورتر وارد مدار می‌گردد و با افزایش مصرف، دور پمپ بالاتر می‌رود. در صورتیکه دبی مورد نیاز از دبی حداکثر پمپ بیشتر گردد و پمپ اول پاسخگوی تأمین دبی مورد نیاز نباشد، پمپ‌های کمکی بعدی به ترتیب وارد مدار می‌گردند. نحوه اضافه/کم شدن پمپ‌ها و عملکرد آنها مد‌های مختلفی دارند که در ادامه به بررسی آنها می‌پردازیم.

1-1-1 مد اول: راه‌اندازی نرم همه پمپ‌ها

این مد کاملترین مد در کنترل بوستر پمپ می‌باشد. عملکرد سیستم بدین صورت است که اگر در خروجی مصرفی وجود نداشته باشد، فشار تغییر نمی‌کند و پمپ‌ها خاموش هستند. اما به محض مصرف، فشار در شبکه افت پیدا می‌کند. برای جبران این افت فشار، پمپ اول توسط اینورتر بصورت دور-متغییر وارد مدار می‌گردد و با افزایش مصرف، دور موتور بالاتر می‌رود. در صورتیکه دبی مورد نیاز از حداکثر دبی پمپ در حداکثر فرکانس تنظیمی بیشتر گردد و پمپ اول پاسخگوی تأمین دبی مورد نیاز نباشد، اینورتر بصورت دور-متغییر استارت می‌کند و شبکه برق بای پس می‌کند و سراغ پمپ دوم می‌رود و آن را به صورت دور-متغییر استارت می‌کند. با افزایش مصرف، سرعت موتور دوم بالا می‌رود، در صورتیکه این دو پمپ پاسخگوی تأمین دبی مورد نیاز نباشند پمپ دوم به شبکه برق بای پس شده و اینورتر پمپ سوم را به صورت دور-متغییر وارد مدار می‌کند. در صورت وجود پمپهای بیشتر در سیستم بوسترپمپ این سیکل به همین ترتیب ادامه می‌یابد. با کم شدن مصرف، سرعت موتور دور-متغییر کم می‌شود. کاهش دور موتور تا رسیدن فرکانس موتور به حداقل فرکانس تنظیمی ادامه دارد. در این زمان اولین پمپی که به شبکه بای پس شده بود از مدار خارج می‌گردد. به همین ترتیب با کم شدن مصرف، پمپهای دور-ثابت بعدی نیز به ترتیب از مدار خارج می‌گردند. در انتها پمپ دور-متغییر از مدار خارج می‌گردد. شکل ۲ و ۳ مدار قدرت و فرمان مد اول را با دو پمپ نشان می‌دهد.

1-1-1 بوستر پمپ دو پمپه



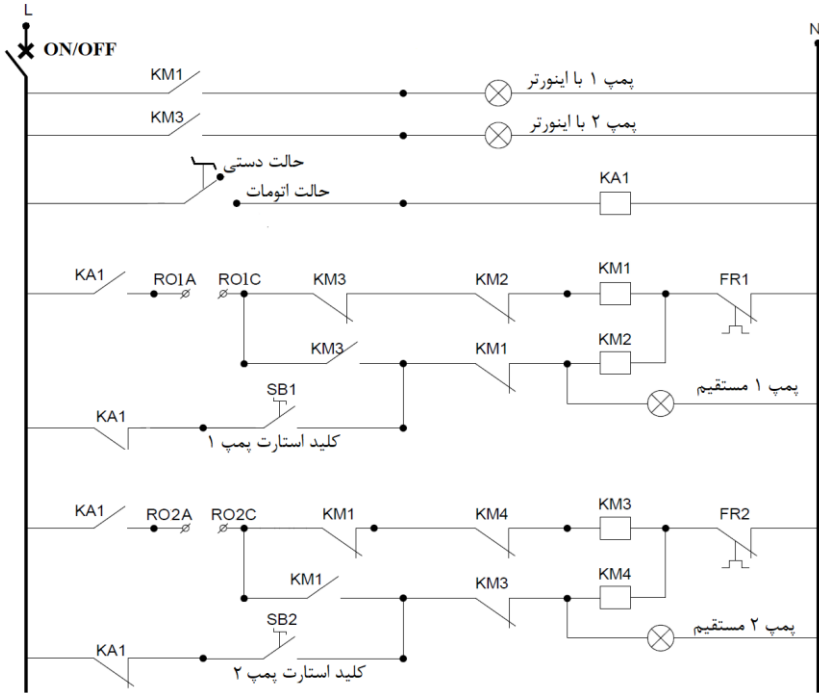
M: موتور

KM: کنتاکتور

QF: بریکر

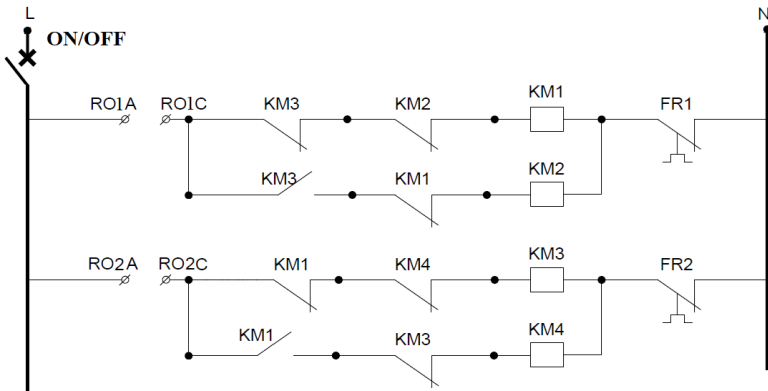
FR: بی متال

شکل ۲. مدار قدرت بوسترپمپ دو پمپه با راه‌اندازی نرم همه پمپ‌ها



شکل ۳. مدار فرمان بوسترپمپ دو پمپه با راه اندازی نرم همه پمپ ها

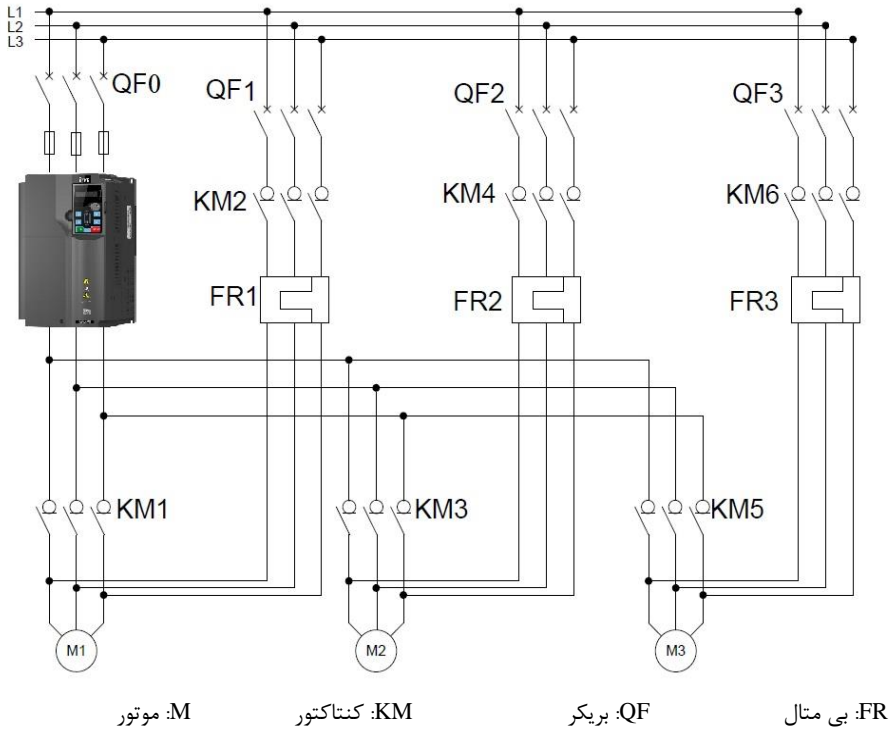
چنانچه به تجهیزات اضافی از قبیل چراغ سیگنال و کلید دستی/اتومات نیاز ندارید می‌توانید مدار فرمان را به شکل زیر ساده کنید.



شکل ۴. مدار فرمان ساده بوسترپمپ دو پمپه با راه اندازی نرم همه پمپ ها

2-1-1. بوستر پمپ سه پمپه

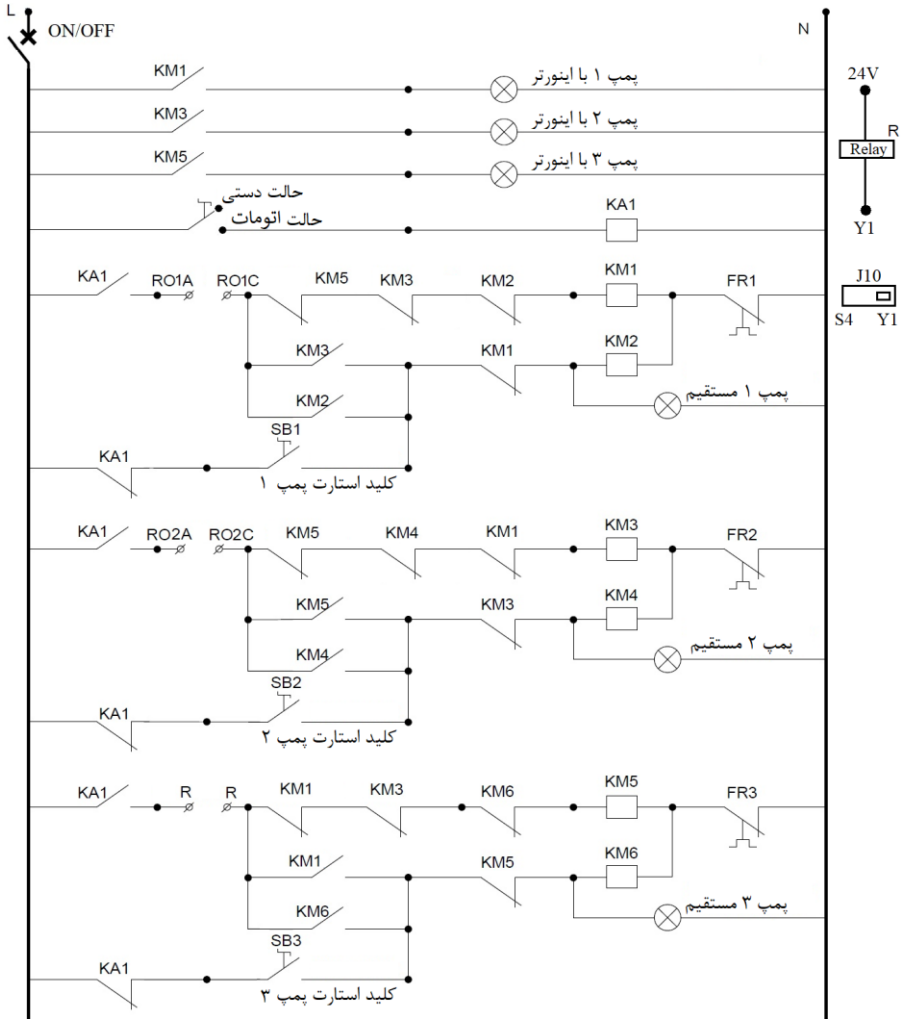
در ادامه به بررسی مدار قدرت و فرمان یک بوستر پمپ سه پمپه می پردازیم.



شکل ۵. مدار قدرت بوسترپمپ سه پمپه با راه اندازی نرم همه پمپ ها

توجه:

در سیستم بوستر پمپ با راه اندازی نرم پمپ های کمکی، چنانچه تعداد پمپ ها ۴ عدد یا بیشتر باشد ما به کارت رله (EC-IO503-00) نیاز داریم. این کارت شش رله خروجی برای کنترل پمپ ها توسط درایو دارد. توجه داشته باشید تنظیمات مورد نیاز رله های کارت جانبی در گروه 26 (P26) می باشد.



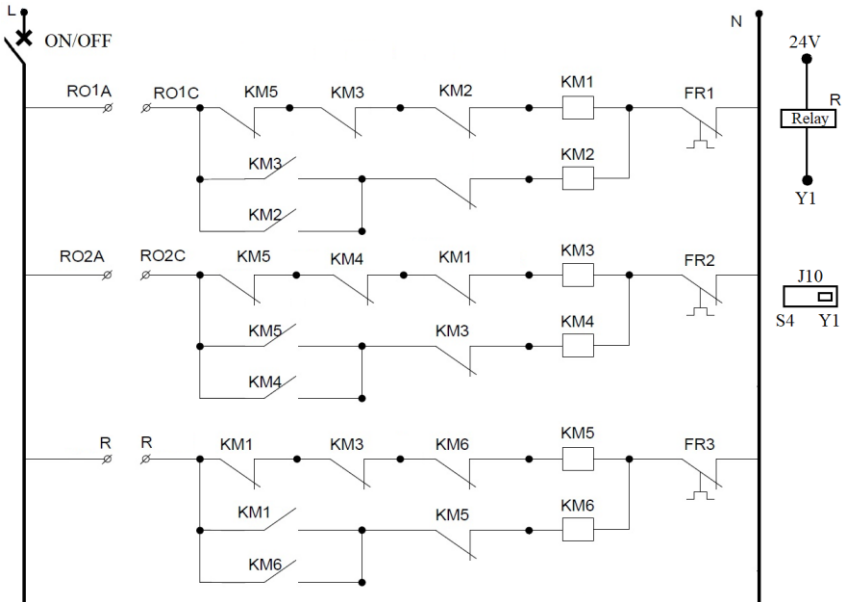
شکل ۶. مدار فرمان بوسترپمپ سه پمپه با راه‌اندازی نرم همه پمپ‌ها



توجه: برای کنترل پمپ سوم از دیجیتال خروجی درایو استفاده شده است. این خروجی بوئین رله R را تحریک می‌کند (جامپر J10 باید روی Y1¹ باشد).

¹ توجه: ماکزیمم جریان قابل تحمل Y1 برابر 50mA می‌باشد. لذا رله خارجی را به درستی انتخاب کنید.

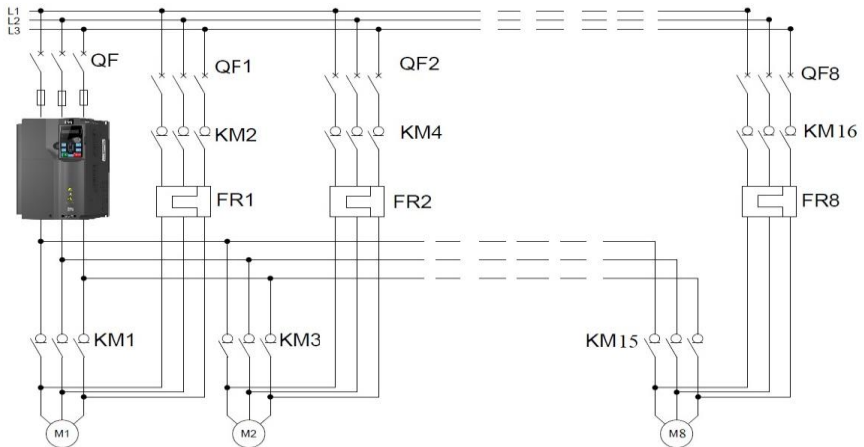
اگر به تجهیزات اضافی نظیر چراغ سیگنال و کلید دستی/اتومات نیاز ندارید مدار فرمان را به شکل زیر ساده کنید.



شکل ۷. مدار فرمان ساده بوسترپمپ سه پمپه با راه اندازی نرم همه پمپ ها

3.1-1. بوستر پمپ هشت پمپه

درايو GD270 می تواند تا ۸ پمپ را بصورت بوستر پمپ کنترل کند، شکل ۸ مدار قدرت هشت پمپه را نشان می دهد.



FR: بی متال QF: بریکر KM: کنتاکتور M: موتور

شکل ۸. مدار قدرت سیستم بوسترپمپ هشت پمپه با راه اندازی نرم همه پمپ ها

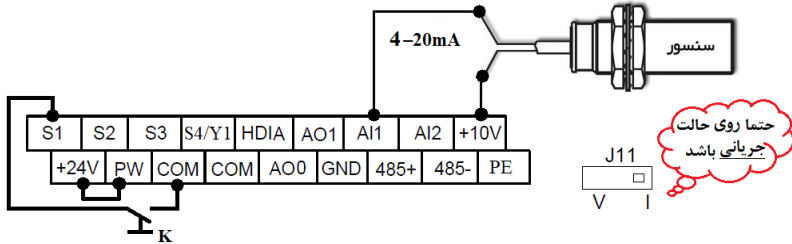
مثال ۱: برای کنترل سیستم بوستر پمپ دو پمپه از یک اینورتر GD270 استفاده می‌کنیم. فشار مد نظر 6bar و سنسور استفاده شده در این پروژ 10bar (4-20mA) است.

برای انجام این پروژه، مدار قدرت را مطابق شکل ۲ و مدار فرمان را مطابق شکل ۳ (یا ۴) می‌بندیم. سنسور را بر روی ورودی AI1 نصب می‌کنیم (مطابق شکل ۹). سپس تنظیمات زیر را به ترتیب بر روی درایو انجام می‌دهیم. (پارامترهایی که مقدار برای آنها ذکر نشده است را بر اساس شرایط کاری وارد کنید). شایان ذکر است که در حل این مثال، پارامترهای اساسی ذکر شده‌اند، لذا ممکن است نیاز به تنظیم پارامترهای دیگری نیز باشد.

پارامتر	توضیحات
P00.18=1	قبل از شروع تنظیمات، درایو را به تنظیمات کارخانه برمی‌گردانیم
P00.01=1	محل استارت و استپ درایو را از ترمینال تعیین می‌کنیم
P01.18=1	استارت مجدد در صورت قطع و وصل برق را فعال می‌کنیم
P02.01=...	توان نامی بر اساس پلاک موتور
P02.02=...	فرکانس نامی بر اساس پلاک موتور
P02.03=...	سرعت نامی بر اساس پلاک موتور
P02.04=...	ولتاژ نامی بر اساس پلاک موتور
P02.05=...	جریان نامی بر اساس پلاک موتور
P05.24=2	چنانچه سنسور مورد استفاده جریانی 4-20mA باشد برای تعریف 4 میلی آمپر به عنوان حداقل فشار این پارامتر را روی 2 تنظیم کنید.
P05.50=1	انتخاب پیشفرض جریانی برای ورودی AI1 (جامپر J11 باید در مد جریانی باشد)
P06.03=57	تنظیم کنترل پمپ اول بر روی خروجی رله (RO1)
P06.04=58	تنظیم کنترل پمپ دوم بر روی خروجی رله (RO2)
P90.02=10	رنج اندازه گیری سنسور بر حسب بار (معمولا ۶، ۱۰ و یا ۱۶ بار)
P90.03=10	حد بالای رفرنس PID1 (برابر با P90.02 قرار دهید)
P90.06=0	انتخاب کی پد به عنوان محل Set-Point
P90.07=6	وارد کردن مقدار Set-Point (6 بار)
P90.08=1	انتخاب ورودی AI1 به عنوان محل فیدبک
P90.27=2	تنظیم گین تناسبی کنترلر PID (با افزایش این عدد پاسخ سیستم سریع تر می‌شود و هرچقدر این کوچکتر باشد سیستم کندتر می‌شود). بین 1 تا 10 تنظیم شود
P90.28=0.8	تنظیم گین انتگرالگیر کنترلر PID (با کاهش این عدد پاسخ سیستم سریع تر و خطای ماندگار کمتر می‌شود با افزایش این عدد سیستم کندتر می‌شود). بین 0.5 تا 2 تنظیم شود.
P94.00=1	فعال سازی مد بوستر پمپ

فعال کردن مد Sleep ² در سیستم بوستر پمپ	P94.01=1
فرکانس ^۳ Sleep درایو	P94.02=...
مدت زمان تاخیر برای رفتن به مد Sleep (حتما باید از پارامتر P94.49 و P94.50 بزرگتر باشد) پیشنهاد می شود این عدد بین 10 تا 30 ثانیه در نظر گرفته شود.	P94.04=...s
میزان تقویت فشار قبل از اینکه درایو به حالت Sleep برود.	P94.05=10%
مدت زمان تقویت فشار قبل از اینکه درایو به حالت Sleep برود.	P94.06=5
فرکانس ⁴ Wake-up درایو	P94.07=...
میزان تاخیر در Wake-up (برای اینکه درایو زودتر از حالت Sleep خارج شود این پارامتر را مقدار کوچکی قرار دهید). بین 0 تا 5 ثانیه.	P94.09=...s
انتخاب مد راه اندازی نرم پمپ ها و بای پس آنها به شبکه	P94.10=1
تعداد پمپ ها	P94.11=2
زمان کارکرد برای جابجایی پمپ ها (اتوچنج) بر حسب ساعت	P94.34=...h
تنظیم حفاظت قطع فیدبک (اگر مقدار فیدبک از P90.18 کمتر شود، بعد از گذشت مدت زمان P90.19 درایو خطا می دهد).	P90.18=...% P90.19=...s
شتاب استارت (ACC) برحسب ثانیه در مد بوستر پمپ (بسته به توان پمپ و نیاز تنظیم شود)	P94.49=5s
شتاب استپ (DEC) برحسب ثانیه در مد بوستر پمپ (بسته به توان پمپ و نیاز تنظیم شود)	P94.50=5s
فعال سازی حفاظت خشک کارکردن پمپ	P96.32=2
چنانچه جریان موتور به مدت P96.34 (بر حسب ثانیه) کمتر از مقدار P96.33 (بر حسب درصد جریان موتور) شود درایو خطای خشک کار کردن پمپ را صادر می کند.	P96.33=...% P96.34=...s

بعد از تنظیمات فوق، با وصل کردن کلید K مطابق شکل ۹، درایو استارت می شود.



شکل ۹. اتصال سنسور و کلید به درایو GD270

- 2 در حالی که هیچ یک از پمپ های کمکی روشن نباشند، اگر دبی مورد نیاز کم شود به گونه ای که فرکانس اینورتر کمتر از یک مقدار باشد، می توان تنظیم کرد که اینورتر، پمپ دور-متغییر را به منظور صرفه جویی در مصرف انرژی خاموش کند.
- 3 برای بدست آوردن فرکانس Sleep، در حالی که پمپ با سرعت نامی کار می کند، خروجی کلکتور را به آرامی می بندیم تا فرکانس درایو کاهش یابد. مثلا با بسته شدن کلکتور، سرعت پمپ روی 42Hz ثابت شود. در این حالت فرکانس Sleep پمپ $42+1=43\text{Hz}$ می باشد.
- 4 فرکانس wake-up فرکانسی است که در آن درایو از حالت Sleep خارج شده و شروع به پمپاژ آب می کند. پیشنهاد می شود مقدار این پارامتر را یک هرتز بالاتر از فرکانس sleep قرار دهید.

مثال ۲: مثال شماره ۱ را با سه پمپ انجام دهید.

برای انجام این پروژه، مدار قدرت را مطابق شکل ۵ و مدار فرمان را مطابق شکل ۶ (یا ۷) می‌بندیم. سنسور را بر روی ورودی AII نصب می‌کنیم (مطابق شکل ۱۰). سپس تنظیمات زیر را به ترتیب بر روی درایو انجام می‌دهیم. پارامترهایی که مقدار برای آنها ذکر نشده است را بر اساس شرایط کاری وارد کنید. شایان ذکر است که در حل این مثال، پارامترهای اساسی ذکر شده‌اند، لذا ممکن است نیاز به تنظیم پارامترهای دیگری نیز باشد.

پارامتر	توضیحات
P00.18=1	قبل از شروع تنظیمات، درایو را به تنظیمات کارخانه برمی‌گردانیم
P00.01=1	محل استارت و استپ درایو را از ترمینال تعیین می‌کنیم
P01.18=1	استارت مجدد در صورت قطع و وصل برق را فعال می‌کنیم
P02.01=...	توان نامی بر اساس پلاک موتور
P02.02=...	فرکانس نامی بر اساس پلاک موتور
P02.03=...	سرعت نامی بر اساس پلاک موتور
P02.04=...	ولتاژ نامی بر اساس پلاک موتور
P02.05=...	جریان نامی بر اساس پلاک موتور
P05.24=2	چنانچه سنسور مورد استفاده جریانی 4-20mA باشد برای تعریف 4 میلی آمپر به عنوان حداقل فشار این پارامتر را روی 2 تنظیم کنید.
P05.50=1	انتخاب پیشفرض جریانی برای ورودی AII (جامپر J11 باید در مد جریانی باشد)
P06.01=59	تنظیم کنترلر پمپ سوم بر روی خروجی دیجیتال (Y)
P06.03=58	تنظیم کنترلر پمپ دوم بر روی خروجی رله (RO1)
P06.04=57	تنظیم کنترلر پمپ اول بر روی خروجی رله (RO2)
P90.02=10	رنج اندازه‌گیری سنسور بر حسب بار (معمولاً ۶، ۱۰ و یا ۱۶ بار)
P90.03=10	حد بالای رفرنس PID1 (برابر با P90.02 قرار دهید)
P90.06=0	انتخاب کی‌پد به عنوان محل Set-Point
P90.07=6	وارد کردن مقدار Set-Point (6 بار)
P90.08=1	انتخاب ورودی AII به عنوان محل فیدبک
P90.27=2	تنظیم گین تناسبی کنترلر PID (با افزایش این عدد پاسخ سیستم سریع‌تر می‌شود و هرچه قدر این کوچکتر باشد سیستم کندتر می‌شود). بین 1 تا 10 تنظیم شود
P90.28=0.8	تنظیم گین انتگرالگیر کنترلر PID (با کاهش این عدد پاسخ سیستم سریع‌تر و خطای ماندگار کمتر می‌شود با افزایش این عدد سیستم کندتر می‌شود). بین 0.5 تا 2 تنظیم شود.
P94.00=1	فعال سازی مد بوستر پمپ
P94.01=1	فعال کردن مد Sleep در سیستم بوستر پمپ

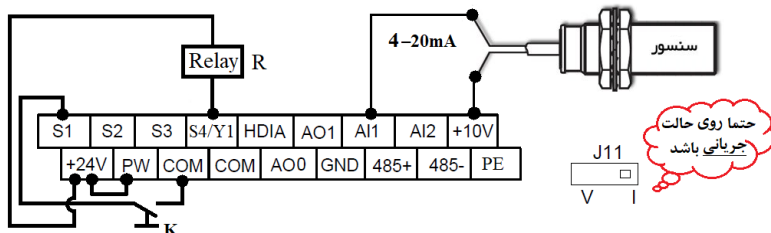
مدت زمان تاخیر برای رفتن به مد Sleep (حتما باید از پارامتر P94.49 و P94.50 بزرگتر باشد) پیشنهاد می شود این عدد بین 10 تا 30 ثانیه در نظر گرفته شود.	P94.02=... P94.04=...s
میزان تقویت فشار قبل از اینکه درایو به حالت Sleep برود.	P94.05=10%
مدت زمان تقویت خروجی قبل از اینکه درایو به حالت Sleep برود.	P94.06=5
میزان تاخیر در Wake-up (برای اینکه درایو زودتر از حالت Sleep خارج شود این پارامتر را مقدار کوچکی قرار دهید). بین 0 تا 5 ثانیه.	P94.07=... P94.09=...s
انتخاب مد راه اندازی نرم پمپ ها و بای پس آنها به شبکه	P94.10=1
تعداد کل پمپ ها	P94.11=3
زمان کارکرد برای جابجایی پمپ ها (اتوچنج) بر حسب ساعت	P94.34=...h
تنظیم حفاظت قطع فیدبک (اگر مقدار فیدبک از P90.18 کمتر شود، بعد از گذشت مدت زمان P90.19 درایو خطا می دهد).	P90.18=...% P90.19=...s
شتاب استارت (ACC) برحسب ثانیه در مد بوستر پمپ (بسته به توان پمپ و نیاز تنظیم شود)	P94.49=5s
شتاب استپ (DEC) برحسب ثانیه در مد بوستر پمپ(بسته به توان پمپ و نیاز تنظیم شود)	P94.50=5s
فعال سازی حفاظت خشک کارکردن پمپ	P96.32=2
چنانچه جریان موتور به مدت P96.34 (بر حسب ثانیه) کمتر از مقدار P96.33 (بر حسب درصد جریان موتور) شود درایو خطای خشک کار کردن پمپ را صادر می کند.	P96.33=...% P96.34=...s

توجه:



برای کنترل پمپ سوم از دیجیتال خروجی درایو استفاده می شود. این خروجی بویین رله R را تحریک می کند. دقت شود جامپر J10 باید روی Y1 باشد.

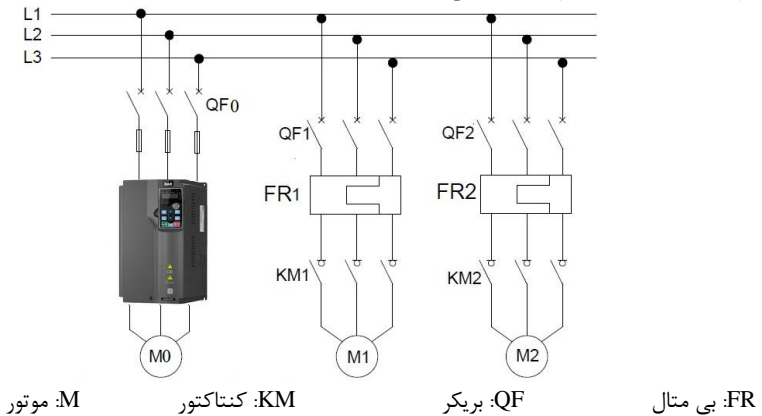
بعد از تنظیمات فوق، با وصل کردن کلید K مطابق شکل ۱۰، درایو استارت می شود.



شکل ۱۰. اتصال سنسور، رله و کلید K به درایو GD270

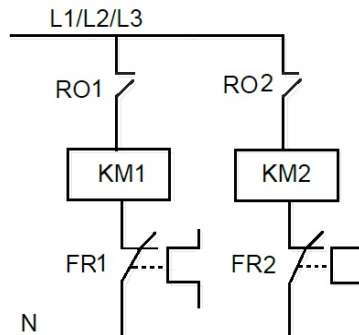
2-1 مد دوم: استارت پمپ‌های کمکی به صورت دور-ثابت

در این مد پمپ اصلی به اینورتر وصل است و پمپ‌های کمکی بصورت مستقیم به شبکه برق وصل می‌شوند. عملکرد سیستم بدین صورت است که اگر در خروجی مصرفی وجود نداشته باشد، فشار تغییر نمی‌کند و پمپ‌ها خاموش هستند. اما به محض مصرف، فشار در شبکه افت پیدا می‌کند. برای جبران این افت فشار، پمپ اصلی توسط اینورتر بصورت دور-متغییر وارد مدار می‌گردد و با افزایش مصرف، دور موتور بالا می‌رود. در صورتیکه دبی مورد نیاز از حداکثر دبی پمپ در حداکثر فرکانس تنظیمی بیشتر گردد و پمپ اول پاسخگوی تأمین دبی مورد نیاز نباشد، پمپ کمکی دوم به صورت مستقیم وارد مدار می‌گردد. اگر چنانچه بعد از گذشت مدت معین فشار تأمین نشود پمپ سوم نیز به صورت مستقیم وارد مدار می‌شود.



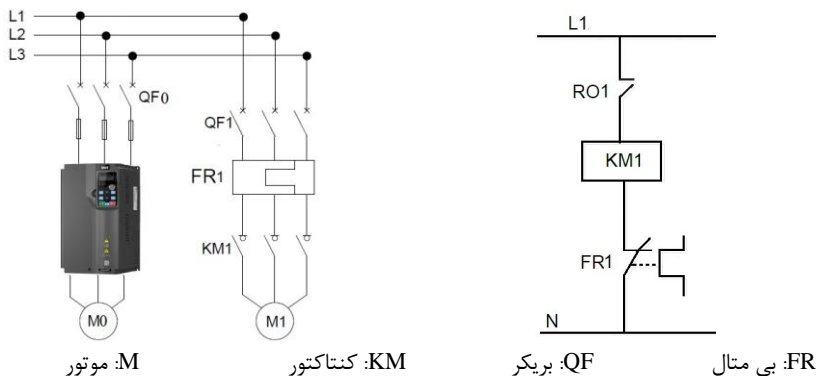
شکل ۱۱. مدار قدرت سیستم بوسترپمپ سه پمپه

با کم شدن مصرف، سرعت موتور دور-متغییر کم می‌شود تا به حداقل فرکانس تنظیمی برسد. در این حالت یکی از پمپ‌های کمکی خاموش می‌گردد. به همین ترتیب با کم شدن مصرف، پمپ‌های کمکی بعدی نیز خاموش می‌شوند و در انتها پمپ دور-متغییر خاموش می‌گردد. شکل ۱۱ و ۱۲ مدار قدرت و فرمان بوستر پمپ سه پمپه را نشان می‌دهند.



شکل ۱۲. مدار فرمان سیستم بوستر پمپ سه پمپه

مثال ۳: مثال ۱ را با مد دوم انجام دهید و مدار قدرت، فرمان و تنظیمات پارامترهای اساسی را ارائه دهید.



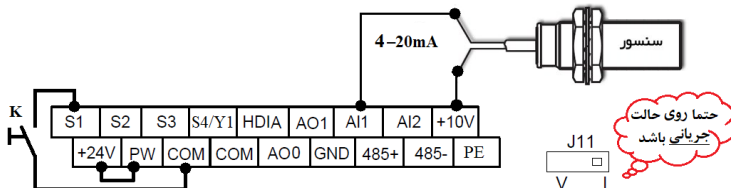
شکل ۱۳. مدار فرمان و قدرت بوستر پمپ دو پمپه

مدار فرمان و قدرت را مطابق شکل ۱۳ می‌بندیم. سنسور را بر روی ترمینال AII نصب می‌کنیم (مطابق شکل ۱۴). سپس تنظیمات زیر را به ترتیب بر روی درایو انجام می‌دهیم (پارامترهایی که مقدار برای آنها ذکر نشد است را بر اساس شرایط کاری وارد کنید). شایان ذکر است که در حل این مثال، پارامترهای اساسی ذکر شده است، لذا ممکن است نیاز به تنظیم پارامترهای دیگری نیز باشد.

پارامتر	توضیحات
P00.18=1	قبل از شروع تنظیمات، درایو را به تنظیمات کارخانه بر می‌گردانیم
P00.01=1	محل استارت و استپ درایو را از ترمینال تعیین می‌کنیم
P01.18=1	استارت مجدد در صورت قطع و وصل برق را فعال می‌کنیم
P02.01=...	توان نامی بر اساس پلاک موتور
P02.02=...	فرکانس نامی بر اساس پلاک موتور
P02.03=...	سرعت نامی بر اساس پلاک موتور
P02.04=...	ولتاژ نامی بر اساس پلاک موتور
P02.05=...	جریان نامی بر اساس پلاک موتور
P05.24=2	چنانچه سنسور مورد استفاده جریانی 4-20mA باشد برای تعریف 4 میلی آمپر به عنوان حداقل فشار این پارامتر را روی 2 تنظیم کنید.
P05.50=1	انتخاب پیشفرض جریانی برای ورودی AII (جامپر J11 باید در مد جریانی باشد)
P06.03=58	تنظیم کنترل پمپ دور-ثابت بر روی خروجی رله (RO1)
P90.02=10	رنج اندازه گیری سنسور بر حسب بار (معمولا ۶، ۱۰ و یا ۱۶ بار)
P90.03=10	حد بالای رفرنس PID1 (برابر با P90.02 قرار دهید)
P90.06=0	انتخاب کی پد به عنوان محل Set-Point
P90.07=6	وارد کردن مقدار Set-Point (6 بار)

P90.08=1	انتخاب ورودی AI1 به عنوان محل فیدبک
P90.27=2	تنظیم گین تناسبی کنترلر PID (با افزایش این عدد پاسخ سیستم سریع تر می شود و هرچقدر این کوچکتر باشد سیستم کندتر می شود). بین 1 تا 10 تنظیم شود
P90.28=0.8	تنظیم گین انتگرالگیر کنترلر PID (با کاهش این عدد پاسخ سیستم سریع تر و خطای ماندگار کمتر می شود با افزایش این عدد سیستم کندتر می شود). بین 0.5 تا 2 تنظیم شود.
P94.00=1	فعال سازی مد بوستر پمپ
P94.01=1	فعال کردن مد Sleep
P94.02=...	فرکانس Sleep درایو
P94.04=...s	مدت زمان تاخیر برای رفتن به مد Sleep (حتما باید از پارامتر P94.49 و P94.50 بزرگتر باشد) پیشنهاد می شود این عدد بین 10 تا 30 ثانیه در نظر گرفته شود.
P94.05=10%	میزان تقویت فشار قبل از اینکه درایو به حالت Sleep برود.
P94.06=5	مدت زمان تقویت خروجی قبل از اینکه درایو به حالت Sleep برود.
P94.07=...	فرکانس Wake-up درایو
P94.09=...s	میزان تاخیر در Wake-up (برای اینکه درایو زودتر از حالت Sleep خارج شود این پارامتر را مقدار کوچکی قرار دهید). بین 0 تا 5 ثانیه.
P94.10=0	انتخاب مد راه اندازی نرم پمپ ها
P94.11=2	تعداد پمپ ها
P94.34=...h	زمان کارکرد لازم برای جابجایی پمپ های کمکی بر حسب ساعت (برای حالتی که تعداد پمپ های کمکی بیشتر از یکی است)
P90.18=...%	تنظیم حفاظت قطع فیدبک (اگر مقدار فیدبک از P90.18 کمتر شود، بعد از گذشت مدت زمان P90.19 درایو خطا می دهد).
P90.19=...s	
P94.49=5s	شتاب استارت (ACC) برحسب ثانیه در مد بوستر پمپ (بسته به توان پمپ و نیاز تنظیم شود)
P94.50=5s	شتاب استپ (DEC) برحسب ثانیه در مد بوستر پمپ (بسته به توان پمپ و نیاز تنظیم شود)
P96.32=2	فعال سازی حفاظت خشک کارکردن پمپ
P96.33=...%	چنانچه جریان موتور به مدت P96.34 (بر حسب ثانیه) کمتر از مقدار P96.33 (بر حسب درصد جریان موتور) شود درایو خطای خشک کار کردن پمپ را صادر می کند.
P96.34=...s	

بعد از انجام تنظیمات فوق بر روی اینورتر، با وصل کلید K مطابق شکل ۱۳، درایو استارت می شود.

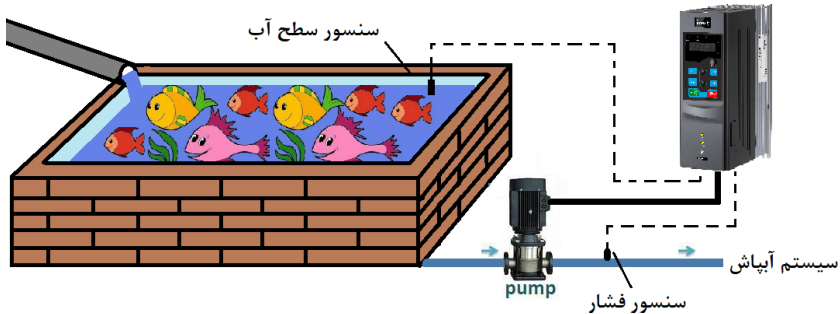


شکل ۱۴. اتصال سنسور و کلید به درایو GD270

توجه: در این مد، درایو تا چهار پمپ را بدون کارت کنترل می‌کند. چنانچه تعداد پمپ‌ها ۵ یا بیشتر باشد باید از کارت رله (EC-IO503) استفاده کنید.

2. کنترل سطح آب با استفاده از اینورتر

مثال ۴: برای آبیاری بارانی زمین کشاورزی، از آب موجود در یک استخر پرورش ماهی استفاده می‌شود. آب ورودی استخر محدود می‌باشد، لذا باید تمهیدی در نظر بگیرید که آب استخر از ۳۰ درصد ارتفاعش کمتر نشود. برای پمپاژ آب به سیستم آبیاری از اینورتر استفاده می‌کنیم. برای ممانعت از خالی شدن استخر یک فیدبک از سطح استخر به درایو داده و از فاکشن کنترل سطح درایو استفاده می‌کنیم. تنظیمات را به شکل زیر انجام می‌شود.



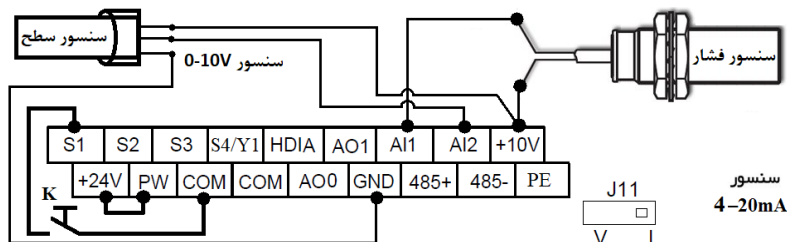
شکل ۱۵. سیستم پمپاژ آبیاری بارانی

سنسور سطح (التراسونیک) را به ورودی AI2 درایو وصل می‌کنیم. روال کار به این شکل است که اگر سطح آب استخر از 50% بیشتر باشد فشار آب خروجی روی 6bar باشد. چنانچه سطح آب استخر بین 50% تا 30% باشد درایو فشار آب را روی 4bar تنظیم کند. و اگر سطح آب کمتر از 30% شد درایو پمپ را متوقف کند. در ادامه کار اگر سطح آب استخر بیشتر از 50% شود درایو مجدداً پمپ را روشن می‌کند. در استارت مجدد اگر سطح آب بین 50% تا 70% باشد درایو فشار 4bar را ایجاد می‌کند، و اگر سطح آب به بالای 70% رسید درایو فشار 6bar را ایجاد می‌کند. برای این موضوع تنظیمات زیر را انجام می‌دهیم.

توضیحات	پارامتر
قبل از شروع تنظیمات، درایو را به تنظیمات کارخانه برمی‌گردانیم	P00.18=1
محل استارت و استپ درایو را از ترمینال تعیین می‌کنیم	P00.01=1
استارت مجدد در صورت قطع و وصل برق را فعال می‌کنیم	P01.18=1
توان نامی بر اساس پلاک موتور	P02.01=...
فرکانس نامی بر اساس پلاک موتور	P02.02=...
سرعت نامی بر اساس پلاک موتور	P02.03=...
ولتاژ نامی بر اساس پلاک موتور	P02.04=...
جریان نامی بر اساس پلاک موتور	P02.05=...

چنانچه سنسور مورد استفاده جریانی 4-20mA باشد برای تعریف 4 میلی آمپر به عنوان حداقل فشار این پارامتر را روی 2 تنظیم کنید.	P05.24=2
انتخاب پیشفرض جریانی برای ورودی AI1 (جامپر J11 باید در مد جریانی باشد)	P05.50=1
رنج اندازه گیری سنسور (معمولا ۶، ۱۰ و یا ۱۶ بار)	P90.02=10
حد بالای رفرنس PID1 (برابر با P90.02 قرار دهید)	P90.03=10
انتخاب کی پد به عنوان محل Set-Point	P90.06=0
وارد کردن مقدار Set-Point (6 بار)	P90.07=6
انتخاب ورودی AI1 به عنوان محل فیدبک	P90.08=1
تنظیم گین تناسبی کنترلر PID (با افزایش این عدد پاسخ سیستم سریع تر می شود و هرچقدر این کوچکتر باشد سیستم کندتر می شود). بین 1 تا 10 تنظیم شود	P90.27=2
تنظیم گین انتگرالگیر کنترلر PID (با کاهش این عدد پاسخ سیستم سریع تر و خطای ماندگار کمتر می شود با افزایش این عدد سیستم کندتر می شود). بین 0.5 تا 2 تنظیم شود.	P90.28=0.8
فعال سازی مد بوستر پمپ	P94.00=1
فعال کردن مد Sleep در سیستم بوستر پمپ	P94.01=1
فرکانس Sleep درایو	P94.02=...
مدت زمان تاخیر برای رفتن به مد Sleep (حتما باید از پارامتر P94.49 و P94.50 بزرگتر باشد) پیشنهاد می شود این عدد بین 10 تا 30 ثانیه در نظر گرفته شود.	P94.04=...s
فرکانس Wake-up درایو	P94.07=...
میزان تاخیر در Wake-up (برای اینکه درایو زودتر از حالت Sleep خارج شود این پارامتر را مقدار کوچکی قرار دهید). بین 0 تا 5 ثانیه.	P94.09=...s
تعداد پمپ ها	P94.11=1
انتخاب AI2 به عنوان محل اتصال سنسور سطح.(چنانچه از ورودی آنالوگ AI2 به عنوان ورودی آنالوگ استفاده می کنید سنسور حتما باید از نوع ولتاژی باشد).	P94.39=3
میزان سطح بالای آب (در این سطح و بالاتر درایو به صورت نرمال کار می کند)	P94.40=70%
حد پایین سطح آب (در این حالت سرعت درایو با توجه به حالت قبلش تعیین می شود)	P94.41=50%
حد اتمام آب استخر (چنانچه مقدار سطح آب از این کمتر شود درایو استپ می شود)	P94.42=30%
تنظیم فشار 4bar (فشار بکاپ برای حالتی که سطح آب استخر در حال کاهش است)	P94.43=4
تنظیم حفاظت قطع فیدبک (اگر مقدار فیدبک از P90.18 کمتر شود، بعد از گذشت مدت زمان P90.19 درایو خطا می دهد).	P90.18=...% P90.19=...s
شتاب استارت (ACC) برحسب ثانیه در مد بوستر پمپ (بسته به توان پمپ و نیاز تنظیم شود)	P94.49=5s
شتاب استپ (DEC) برحسب ثانیه در مد بوستر پمپ(بسته به توان پمپ و نیاز تنظیم شود)	P94.50=5s
فعال سازی حفاظت خشک کارکردن پمپ	P96.32=2
چنانچه جریان موتور به مدت P96.34 (بر حسب ثانیه) کمتر از مقدار P96.33 (بر حسب درصد جریان موتور) شود درایو خطای خشک کار کردن پمپ را صادر می کند.	P96.33=...% P96.34=...s

با وصل کلید K در شکل ۱۶ درایو استارت می‌شود و طبق روال خواسته شده کار می‌کند.



شکل ۱۶. اتصال همزمان سنسور سطح و فشار به درایو GD270

3. تنظیم پارامترهای مهم

در ادامه پارامترهای پرکاربرد عمومی و پارامترهای تخصصی بوستر ارائه شده است، برای تنظیمات بیشتر از آنها استفاده کنید.

پارامتر	نام	توضیحات	پیش فرض
پارامترهای عمومی پر کاربرد			
P00.01	محل استارت	0: کبید 1: ترمینال 2: شبکه ارتباطی	0
P00.11	ACC Time 1	شتاب استارت اصلی (ACC) برحسب ثانیه	
P00.12	DEC Time 1	شتاب استپ اصلی (DEC) برحسب ثانیه	
P00.18	ریست کارخانه‌ای	1: ریست تنظیمات 2: ریست اطلاعات خطاها	
P01.18	حفاظت وصل برق ترمینال	0: عدم استارت 1: استارت در صورت وجود فرمان از ترمینال	0
P01.21	حفاظت قطع برق	راه‌اندازی مجدد در صورت قطع/وصل برق: 0: خیر 1: بله	0
P01.22	تاخیر شروع مجدد	زمان تاخیر راه‌اندازی مجدد اگر $P01.21=1$ باشد.	1s
P02.00	انتخاب نوع موتور	0: موتور آسنکرون 1: موتور سنکرون	0
P02.01	توان نامی (kW)	P02.02 فرکانس نامی (Hz)	P02.03 سرعت نامی (rpm)
P02.04	ولتاژ نامی (V)	P02.05 جریان نامی (A)	
P02.26	حفاظت اضافه بار	0: غیرفعال 1: موتور Self-Cool 2: موتور Force-Cool	2
P02.27	تنظیم حفاظت جریانی (در صد جریان واقعی به جریان نامی موتور)		100
P04.26	کاهش مصرف انرژی	کاهش اتوماتیک مصرف انرژی پمپ: 0: غیرفعال 1: فعال	0
P05.01	ترمینال S1	0: غیرفعال 79: تریگ fire mode 88: حد پایین آب	1
P05.02	ترمینال S2	1: راستگرد 2: چپگرد 83: تریگ Sleep 84: تریگ Wakeup 89: کمبود آب	4
P05.03	ترمینال S3	7: ریست فالت 85: چنج دستی 96-103: استارت	7
P05.04	ترمینال S4	25: مکت PID 86: تمیز کردن پمپ 104-111: اعلام	0
P05.05	ترمینال HDI اگر P05.00=1	78: توقف HVAC 87: حد بالای آب خرابی موتور A تا H	0

0v	حد بالا/پایین ولتاژ یا جریان ورودی آنالوگ AI1 (در مُد جریانی	حد بالا/پایین	P05.24
10v	سیگنال AI1 (10v=20mA)	حد بالا/پایین	P05.25
0%	حد بالا/پایین کمیت (فرکانس، گشتاور ...) مرتبط با AI1	کمیت مربوطه	P05.27
100%			
0	0: غیرفعال 14: آلارم اضافه بار 50: آلارم ازدیادفیدبک 1: درحال کار 15: آلارم بی باری 51: PID در Sleep	ترمینال Y1	P06.01
1	2: چرخش راستگرد 5: فالت 20: فالت خارجی 48: Firemode فعال 55: کم بودن آب 64-57: چرخش	ترمینال RO1	P06.03
5	12: آماده کار 49: آلارم افت فیدبک موتور A تا H با درایو	ترمینال RO2	P06.04
•	4: عدم فالت 1 و 2 و 3: OU1,2,3 4 و 5 و 6: OC1,2,3	فالت فعلی	P07.27
•	7 و 8 و 9: OV1,2,3 11 و 12: OL1,2,3	1 فالت قبیل	P07.28
•	13 و 14: SPI,SPO 15 و 16: OH1,2	2 فالت قبیل	P07.29
•	17: EF 18: CE 19: ItE 20: tE 21: EEP 22: PIDE 23: bCE 24: END 25: PCE	3 فالت قبیل	P07.30
•	27: UPE 28: DNE 29: OT 30: Dry pumping fault 31: 75	4 فالت قبیل	P07.31
•	32: 33 و 32 34: dEu 35: 59	5 فالت قبیل	P07.32
•	**توضیحات بیشتر در جدول فالت‌ها در انتهای اصلی		
0	تعداد دفعات ریست اتوماتیک فالت و استارت مجدد	دفعات ریست فالت	P08.28
1s	تاخیر زمانی بین وقوع فالت تا استارت اتوماتیک	تاخیر در ریست	P08.29
5s	مدت زمان تاخیر در اعلام خطای قطع فاز خروجی	تاخیر خطای فاز خروجی	P08.58
011	دهگان: حفاظت قطع فاز خروجی 0: غیرفعال 1: فعال	یکان: حفاظت قطع فاز ورودی (نرم‌افزاری) 0: غیرفعال 1: فعال	P11.00
0	1: تداوم کارکرد با کاهش دور مدیریت شده	0: اعلام فالت	P11.01

P17: پارامترهای مانیتورینگ

PID ست پوینت	P17.23	ولتاژ DC-Bus	P17.11	فرکانس تنظیمی	P17.00
PID فیدبک	P17.24	دیجیتالهای ورودی	P17.12	فرکانس موتور	P17.01
Cosφ موتور	P17.25	رله‌های خروجی	P17.13	ولتاژ موتور	P17.03
کارکرد موتور (min)	P17.26	گشتاور تنظیمی	P17.15	جریان موتور	P17.04
جریان ورودی	P17.35	شمارش کانتر	P17.18	سرعت موتور	P17.05
دفعات اضافه بار	P17.37	AI1	P17.19	توان موتور	P17.08
خروجی PID	P17.38	AI2	P17.20	گشتاور موتور	P17.09
		فرکانس HDIA	P17.21	فرکانس روتور	P17.10

P19: نمایش کارت های جانبی

P19.00 کارت اسلات 1 0: عدم نصب کارت 2: کارت I/O 7: کارت بلوتوث 10: کارت WiFi 0

P19.07 خروجی کارت I/O نمایش وضعیت خروجی های کارت I/O 0

P26: خروجی های کارت I/O

P26.04 تنظیمات تنظیمات رله کارت جانبی که همانند پارامتر P06.01 است 0

P26.12 پلارینته خروجیها NC/NO بودن ترمینالهای RO3, RO9, ..., RO10 0000

P26.13 تاخیر قطع/وصل رله ها تنظیم تاخیر در قطع/وصل شدن رله ها 0.0s

P89: مانیتور پارامترهای HVAC (بوستر پمپ)

P89.00 مد HVAC 0: غیر فعال 1: فعال ●

P89.01 شماره موتور که دورش با اینورتر کنترل می شود. ●

P89.02 وضعیت موتورها 0: موتور مربوطه فعال نیست و نمی تواند روشن شود. 1: موتور مربوطه فعال است و می تواند در سرویس قرار بگیرد. ●

P89.03 موتورهای دور-ثابت موتور دور-ثابت مربوطه 0: خاموش است 1: روشن است ●

P89.04 موتور دور-ثابت شماره موتور چنج شده به صورت دور-ثابت ●

P89.05 زمان باقی مانده زمان باقی مانده به چنج خودکار موتور دور-ثابت ●

P89.06 موتور دور-متغیر شماره موتور چنج شده به صورت دور-متغیر ●

P89.07 زمان باقی مانده زمان باقی مانده به چنج خودکار موتور دور-متغیر ●

P89.09 Set-Point مقدار Set-Point PDI1 بر حسب درصد ●

P89.10 فیدبک PID1 مقدار فیدبک PID1 بر حسب درصد ●

P89.24-31 مجموع کارکرد موتورهای A تا H را نمایش می دهد. ●

P89.32 دمای آب دمای آب اندازه گیری شده توسط سنسور AI/AO ●

P90: تنظیمات کنترلر PID1

P90.00 انتخاب واحد 0 MPa 1 KPa 2 Pa 3 A 4 V 5 % 14 Kg/h 0

P90.01 تعداد اعشار تعداد اعداد اعشار جهت نمایش اعداد 3

P90.02 رنج اندازه گیری سنسور رنج قابل اندازه گیری توسط سنسور (معمولا 6, 10 یا 16 بار می باشد) 1.000

P90.03 حد بالا /پایین حد بالا Set-Point PID1 (برابر با P90.02 قرار دهید) 1.000

P90.04 Set-Point حد پایین Set-Point PID1 0

P90.06 محل تنظیم Set-Point 0: از P90.07 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: ورودی پالس 6: کارتهای ارتباطی 0

0.100	تنظیم Set-Point از کپی و وقتی $P90.06=0$ باشد		P90.07
0	محل اتصال فیدبک/سنسور	0: P90.09 4: ورودی پالس 6: کارتهای ارتباطی	P90.08
0.10	مقدار فیدبک	مقدار فیدبک از روی کپی و وقتی $P90.08=0$ باشد	P90.09
1	گین تناسبی	تنظیم گین تناسبی کنترلر PID	P90.27
5	گین انتگرالگیر	تنظیم گین انتگرالگیر کنترلر PID	P90.28
P93: تنظیمات Fire Mode			
0	انتخاب مد Fire	0: غیر فعال 1: درایو همیشه فعال است مگر اینکه خودش آسیب ببیند. 2: تا زمانی که خطاهای 0,1,2,3, OUT, 1,2,3, OC, 1,2,3, OV و SPO رخ ندهند درایو فعال است	P93.00
50Hz	فرکانس مد Fire	در صورت فعال شدن مد Fire درایو با این فرکانس کار می کند.	P93.01
0	جهت موتور	جهت چرخش موتور در مد Fire: 0: جهت فعلی 1: جهت مخالف	P93.02
0	رجیستر مد Fire	اگر درایو بیشتر از 5 دقیقه در مد Fire کار کند این رجیستر یک می شود و درایو از گارانتی خارج می شود.	P93.03
P94: تنظیمات HVAC (بوستر پمپ)			
0	مد HVAC	0: غیر فعال 1: فعال	P94.00
0	انتخاب نحوه Sleep	0: رفتن به مد Sleep از طریق ترمینال 1: بر اساس فرکانس کاری 2: بر اساس میزان اختلاف فیدبک و Set-point (بر اساس P94.03)	P94.01
5 Hz	فرکانس Sleep	اگر فرکانس به مدت P94.04 زیر این مقدار باشد اجازه Sleep صادر می شود.	P94.02
5%	مقدار انحراف برای Sleep	درصدی از رنج اندازه گیری سنسور، که اگر فیدبک به این اندازه از Set-point بزرگتر باشد و زمان P94.04 سپری شود اجازه Sleep صادر می شود (فعال در حالتی که $P94.01=2$)	P94.03
60s	تاخیر قبل Sleep	مدت زمان تاخیر برای رفتن به مد Sleep (حتما باید از پارامتر P94.49 و P94.50 بزرگتر باشد)	P94.04
10%	تنظیمات تقویت	میزان تقویت PID1 Set-point قبل از Sleep می باشد	P94.05
10s	Set point	زمان تقویت PID1 Set-point قبل از Sleep می باشد	P94.06
5 Hz	فرکانس Wakeup	اگر درایو Sleep و فرکانس PID از P94.07 بیشتر باشد درایو روشن می شود.	P94.07
5%	مقدار خطا برای Wakeup	درصدی از رنج اندازه گیری سنسور، که اگر Set-point به این اندازه از فیدبک بزرگتر باشد، و زمان P94.09 سپری شود درایو استارت می شود. (فعال در حالتی که $P94.01=2$)	P94.08
5s	تأخیر Wakeup	میزان تاخیر قبل از Wakeup درایو	P94.09
1	مد کاری بوستر پمپ	1: مد اول: پمپ های کمکی و اصلی با اینورتر راه اندازی می شوند. 0: مد دوم: پمپ اصلی با درایو و پمپهای کمکی مستقیماً راه اندازی می شوند.	P94.10
1	تعداد موتورها	تعداد کل موتورها	P94.11

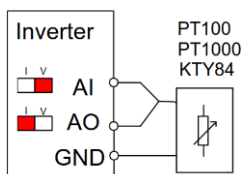
5%	میزان تلورانس فشار برای اضافه کردن موتور جدید	تلورانس فشار	P94.19
50Hz	فرکانس اضافه کردن موتور کمکی به سیستم	فرکانس/زمان تاخیر	P94.20
10s	مدت زمان تاخیر در اضافه شدن موتور کمکی	اضافه کردن موتور	P94.21
50Hz	فرکانسی که در آن موتور از درایو جدا شده و به شبکه بای پس می شود	فرکانس بای پس	P94.22
10s	زمان DEC درایو هنگام اضافه کردن موتور کمکی (وقتی =0 P94.10)	زمان DEC درایو	P94.23
4%	میزان تلورانس فشار برای خاموش کردن موتور کمکی	تلورانس فشار	P94.24
5Hz	فرکانسی که در آن درایو موتور کمکی را خاموش می کند	فرکانس/زمان تاخیر	P94.25
10s	مدت زمان تاخیر قبل از خاموش کردن موتور کمکی	کم کردن موتور	P94.26
1	واکنش درایو به کاهش تعداد موتور ها 0: ثابت نگه داشتن فرکانس 1: افزایش سرعت موتور دور-متغییر	واکنش درایو به کاهش موتور	P94.27
10s	زمان ACC درایو هنگام کاهش موتور (وقتی =0 P94.10)	زمان ACC درایو	P94.28
0h	اگر زمان کارکرد موتور از P94.34 بیشتر شود و فرکانس درایو از P94.35	زمان/فرکانس	P94.34
45Hz	کمتر باشد اتوچنج رخ می دهد.	اتوچنج موتور	P94.35
0.5s	زمان تاخیر در وصل و قطع کنتاکتور ها	تاخیر وصل / قطع	P94.36
0.5s		کنتاکتور	P94.37
	اگر مقدار فیدبک از P94.44 کمتر شود، بعد از گذشت زمان P94.45 درایو آلارم روی رله خروجی صادر می کند.	حفاظت قطع فیدبک	P94.44-45

کنترل سطح مخزن P94.39-P94.43

0	AI2 :3 کارت های ارتباطی	AI1 :2 6: کارت های ارتباطی	1: ورودی دیجیتال 5: HDIA	0: بدون سیگنال 4: AI3	محل اتصال سنسور سطح مخزن	P94.39
60%	تنظیمات مربوط به حد بالا و پایین حفاظت سطح مخزن				حد بالا/پایین سطح مخزن	P94.40
40%						P94.41
20%	اگر حد سیگنال سطح مخزن از این کمتر شود درایو استپ می شود				حد تمام مخزن	P94.42
0%	اگر سیگنال سطح مخزن بین P94.41 و P94.42 باشد درایو با فشاربکاپ کار می کند				فشار بکاپ	P94.43

P96: حفاظت های HVAC

	تشخیص شکستگی لوله	تنظیمات مربوط به حفاظت شکستن لوله	P96.00-02
	جلوگیری از ضربات کله قوچی	تنظیمات حفاظت لوله درقبال ضربات کله قوچی هنگام پمپاژ اولیه	P96.03-06
	حفاظت از یخ زدگی ^۵ آب	تنظیمات حفاظت از یخ زدگی آب داخل لوله در حالت توقف درایو	P96.10-14



برای اندازه گیری دمای محیط می توان از سنسور PT100، PT1000 و یا KTY84 استفاده کنیم که نحوه اتصال آن به شکل روبرو است. همانطور که مشاهده می کنید یک سر سنسور را به GND و سر دیگر آن را به AO و AI وصل می کنیم. در این حالت AO حتما باید بر روی حالت جریانی باشد.

برای فعال کردن این حفاظت یک ترمینال ورودی را روی فانکشن 90 می گذاریم سپس با فعال شدن آن ترمینال، درایو به صورت اتوماتیک و متناسب با پارامتر P96.15 به مدت 40s جریان DC تزریق می کند	حفاظت از شبنم زدن موتور	P96.15
تنظیمات تمیزکاری خودکار پمپ ها	تمیزکاری خودکار پمپ ها	P96.20-27
تنظیمات حفاظت stall موتور	حفاظت Stall	P96.28-31
تنظیمات حفاظت از خشک کار کردن پمپ	حفاظت خشک کارکردن پمپ	P96.32-34
110C	اگر دما از این بالاتر رود درایو خطا می دهد	دمای آستانه موتور P96.35

یادداشت:

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

4. خطاها و عیب‌یابی

در صورتی که خطا (فالت) رخ داده، ابتدا منشاء آن را رفع نمایید (از پارامترهای P07.56 – P07.27 کمک بگیرید) سپس با دکمه **STOP** خطا را پاک کنید تا دستگاه آماده استارت مجدد شود. در جدول زیر توضیحات برخی از فالت‌های رایج را مشاهده بفرمایید:

کد خطا	نام خطا	دلایل احتمالی و توضیحات
OV1,2,3	اضافه ولتاژ هنگام راهاندازی / توقف / هنگام کار	ولتاژ ورودی نرمال نیست. موتور در مد ژنراتوری است. یا P00.12 را افزایش دهید/ اگر هنگام توقف خطا دارید P01.08=1 قرار دهید.
Out1,2,3	خطای فاز خروجی u,v,w (اتصال کوتاه)	موتور/کابل مشکل دارد یا بار با درایو متناسب نیست/ در غیر این صورت P00.11 را افزایش دهید. IGBT خروجی آسیب دیده است.
OC1	اضافه جریان هنگام راهاندازی	موتور/کابل اتصالی دارد. یا بار سنگین است، P00.11 را افزایش دهید یا P00.00 را تغییر دهید. همچنین Auto tune را انجام دهید
OC2	اضافه جریان هنگام توقف	P01.08=1 قرار دهید یا P00.12 را افزایش دهید
OC3	اضافه جریان هنگام کار	موتور/کابل اتصالی دارد یا بار مشکلی دارد. اگر نه، P00.00 را تغییر دهید و Autotune را انجام دهید.
UV	افت ولتاژ	ولتاژ ورودی بیش از حد کم است.
OL1	اضافه بار موتور	بار بزرگتر از توان نامی موتور است، یا جریان موتور به درستی تنظیم نشده است تنظیمات نامی موتور و P02.27 را بررسی کنید.
OL3	آلارم اضافه بار	بار را با توجه به تنظیمات P11.10 - P11.08 بررسی کنید
OL2	اضافه بار درایو	عدم تناسب درایو و بار/کشیفی هیت‌سینک/خرابی فن/ اضافه‌گرمای محیط/
OH1,2	گرم شدن درایو	عدم تهویه مناسب، زمان شتاب گیری خیلی کم.
SPI	قطع فاز ورودی	فازهای ورودی را چک کنید
SPO	قطع فاز خروجی	فازهای خروجی و بالانس جریان‌های خروجی را چک کنید
PIDE	قطع بودن سنسور	اتصال سنسور (ترانسیمیتز) بکمک پارامتر P17.24 چک شود
ITE	اتصال ضعیف پنل	اتصال کنترل پنل ضعیف است. برد کنترل مشکل دارد.

5 نصب تجهیزات جانبی

مدل درایو	Breaker	Contactore Rate	Fast fuse	مدل درایو	Breaker	Contactore Rate	Fast fuse
GD270-1R5-4	6 A	9 A	10 A	GD270-037-4	125 A	98 A	125 A
GD270-2R2-4	10 A	9 A	10 A	GD270-045-4	140 A	115 A	150 A
GD270-004-4	20 A	18 A	20 A	GD270-055-4	180 A	150A	200 A
GD270-5R5-4	25 A	25 A	32 A	GD270-075-4	225 A	185 A	250 A
GD270-7R5-4	32 A	32 A	40 A	GD270-090-4	250 A	225 A	300 A
GD270-011-4	50 A	38 A	50 A	GD270-110-4	315 A	265 A	350 A
GD270-015-4	50 A	50 A	63 A	GD270-132-4	400 A	330 A	400 A
GD270-018-4	63 A	65 A	80 A	GD270-160-4	500 A	400 A	500 A
GD270-022-4	80 A	80 A	80 A	GD270-185-4	500 A	400 A	600 A
GD270-030-4	100 A	80 A	125 A	GD270-200-4	630 A	500 A	600 A



پشتیبانی فنی:

۰۹۱۹۹۹۹۰۲۲۳