

PHUONGNGOC PNE

THÔNG SỐ CƠ BẢN BIẾN TẦN GOOD DRIVE 300

1. Cài Đặt Điều Khiển:

*P00.00 = 0	Chọn chế độ điều khiển SVC; P00.00 = 1: SVC cho AM; P00.00 = 2: V/F
*P00.01 = 1	Chọn RUN/STOP từ terminal; P0.01 = 0: Keypad (phím RUN / STOP)
P08.42 = 0003	Cắm chỉnh tốc độ bằng bàn phím và biến trở trên biên tần; P08.42 = 0000: Cho phép
*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(▼/▲)
*P00.11 = 10.0 Giây	Thời gian tăng tốc (thời gian từ 0Hz đến tần số max).
*P00.12 = 10.0 Giây	Thời gian giảm tốc (thắng động năng từ tần số max về 0Hz).
P00.15 = ...	Tự động dò tìm thông số motor (Autotuning).
P01.18 = 1	Cho chạy nếu S1-COM đóng sẵn khi cấp nguồn
P03.00 = 31	K ₁ (có tác dụng trong chế độ SVC, P00.00 = 0)
P03.01 = 0.07	T _i (có tác dụng trong chế độ SVC, P00.00 = 0)
P03.03 = 16	K ₂ (có tác dụng trong chế độ SVC, P00.00 = 0)
P04.01 = 0.01	Bù Moment bằng tay (có tác dụng trong chế độ V/F, P00.00 = 2)
P05.01 = 1	Chọn chức năng S1, chạy thuận khi S1 nối COM.
P05.14 = 0 Giây	Thời gian delay tác động sau khi S1 nối COM
P05.02 = 2	Chọn chức năng S2, chạy ngược khi S2 nối COM.
P05.15 = 0 Giây	Thời gian delay tác động sau khi S2 nối COM

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

$$\mathbf{P02.27 = (Dòng\ định\ mức\ motor / Dòng\ định\ mức\ biến\ tần) * 100\%}$$

**** 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 hơ 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 **GOOD DRIVE 300 series inverter** để biết thêm rất nhiều chức năng khác.