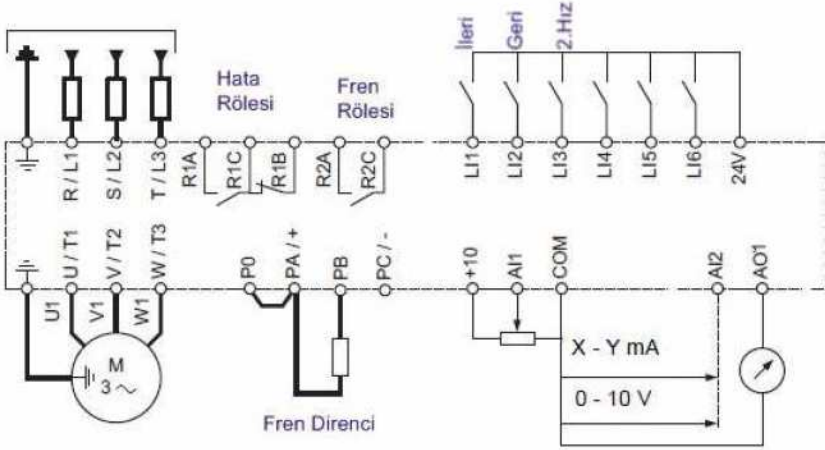


BAĞLANTI ŞEMASI:



ÇALIŞMA ÖZETİ:

Bağlantıları şemadaki gibi yapılan ve aşağıdaki ayarları yapılan sürücü LI1 komutunun gelmesi ile AI1'den gelen 0-10V hız referansı bilgisine göre yukarı yönde çalışır. Eğer AI1 analog bilgi kullanılmıyorsa "düşük hız"da hareket edecektir. Aynı şekilde LI2 komutu verildiğinde aşağı yönde hareket verilir. Yüksek hızda yukarı yönde çalışmak için LI1 ile LI3 komutunun birlikte verilmesi, aşağı yönde yüksek hızda çalışmak için LI2 ve LI3 komutlarının birlikte verilmesi gerekir. Bu durumda AI1'den gelen hız referansı gözardı edilecek ve doğrudan belirlenen 2.Hız'a geçecektir. Hız değişimlerinde sürücü belirtilen hızlanma ve yavaşlama sürelerine göre hız rampası uygulayacaktır.

AYARLAR;

İlk aşamada eğer sürücü farklı ayarlarla kullanılmışsa fabrika ayarlarına döndürülür;

Sürücü Menüsü (DRI) – Fabrika Ayarları (FCS) : menüsünde

- Parametre Grp. List (FRY) = Hepsi (ALL) yapıldıktan sonra bir defa ESC tuşuna basılır
- Fabrika Ayarlarına Dönüş (GFS) = Seçili (YES) yapılır.

Tüm parametrelere ulaşabilmek için uzman seviyesi erişim seçilir;

Erişim Seviyesi (LAC) = Uzman (EPr)

Kaldırma makrosu seçilir, Motor plaka değerleri girilir ve ototanıma yapılır;

Sürücü Menüsü (DRI) – Hızlı Devreye Alma (SIM) : menüsünde

- Makro Ayarı (CFG) = Kaldırma (HSt) (ENT 2 saniye basılı tutulur)
- Nom. Motor Gücü (nPr) = Nominal motor gücü
- Nom. Motor Gerilimi (UnS) = Nominal motor gerilimi
- Nom. Motor Akımı (nCr) = Nominal motor akımı
- Nom. Motor Frekansı (FrS) = Nominal motor frekansı
- Nom. Motor hızı (nSP) = Nominal motor hızı (devir/dak)

Oto-tanıma (TUn) = Seçili (YES)

Motor Termal Akımı (Ith) = Nominal motor akımı

Hızlanma Süresi (ACC) = 2.0
Yavaşlama Süresi (dEC) = 2.0

istenen hızlanma süresi değeri girilir
istenen yavaşlama süresi değeri girilir

(Not:Hızlanma ve yavaşlama süresi olarak girilen değerler sürücünün sıfır hızdan Motorun nominal hızına çıkış ve iniş süresidir.)

Düşük Hız (LSP) = 20.0 Hz
Yüksek Hız (HSP) = 50.0 Hz

Yavaş Hız (1. Hız) değeri girilir
Yüksek Hız (2. Hız) değeri girilir (Eğer yüksek hızlı kaldırma fonksiyonu kullanılacaksa arttırılabilir.)

Motor XZ2004		N°120058 1998	
IP 65		Mot. 3 -- LS75	
S	l	c/h	c
Δ 230	50	1410	·37 ·7 1.9
Y380-400	50	1420	·37 ·7 1.1
Y415	50	1430	·37 ·65 1.1
Y440-460	60	1710	·44 ·7 1.1

****Bu kılavuzda belirtilen ayarlar genel uygulamada kullanılabilir olup yardımcı niteliğindedir, bazı uygulamalar farklı parametre ayarları gerektirebilir.*

Hata resetleme ve Harici hata kullanılmayacaksa iptal edilir;

Sürücü Menüsü (DRI) – Hata Yönetimi (FLt) : menüsünde

Hata Resetleme (RST) : Hata Resetleme (RSF) = Seçili Değil (nO)

Harici Hata (ETF) : Harici Hata Ataması (EtF) = Seçili Değil (nO)

Uygulama ayarları yapılır;

Sürücü Menüsü (DRI) – Uygulama Seçimi (FUn) : menüsünde

Önayar Hızları (PSS):

2 Önayarlı Hız (PS2) = LI3

Yüksek Hız (2. Hız) ataması yapılır

Önayar Hız 2 (SP2) = 50.0 Hz

Yüksek Hız (2. Hız) değeri girilir

Sürücü Menüsü (DRI) – Fren Lojik Kontrolü (bLC) : menüsünde

Fren Ataması (bLC) = R2

fren rölesi ataması yapılır

Hareket tipi (bST) = Dikey (UEr)

Fren Darbesi (bIP) = Seçili (yES)

Fren Bırak akımı ,ileri (Ibr) = Motor nominal akımı

Fren bırakma süresi (Brt) = 0.50

(eldro frenler için 0.80 veya 1.00 seçilebilir)

Fren Tut. Gecikmesi (tbE) = 0.00

Fren Tutma Süresi (bEt) = 0.50

(eldro frenler için 0.80 veya 1.00 seçilebilir)

Yeniden Baş. Zamani (ttr) = 0.50

Enkoderli kapalı çevrim çalışma yapılacaksa ayarları yapılır;

Sürücü Menüsü (DRI) – Motor Kontrol (drC) : menüsünde

Enkoder Tipi (EnS) = AABB (Aabb)

Darbe Sayısı (PGI) = 1024

Enkoder Kontrol (EnC) = Seçili (YES)

Eğer enkoder kontrol seçili yapıldığında doğrudan hata veriyorsa enkoder bağlantıları kontrol edilmeli. Eğer hata yoksa 5 saniye kadar düşük veya yüksek hızda hareket verilir ve Enkoder Kontrol parametresinin Yapıldı (dOnE) olduğu görülür. Eğer bu hareket esnasında hata vermişse enkoderin yönü ters demektir. A ile B, A- ile B- bağlantılarının yerleri değiştirilir ve tekrar Enkoder Kontrol yapılır.