

## THÔNG SỐ CÀI ĐẶT GD35

(Chế độ Position)

**Lưu ý: Chỉ tiến hành cài đặt các thông số này sau khi đã thực hiện đầy đủ các bước trong File "Huong dan Autotuning".**

### 1. Cài Đặt Điều Khiển:

<b>P00.00 = 3</b>	Chọn chế độ điều khiển PG Card; P0.00 = 0 & 1: SVC; P0.00 = 2: V/F
<b>P00.01 = 1</b>	Chọn RUN/STOP từ terminal; P0.01 = 0: Keypad (phím <b>RUN</b> / <b>STOP</b> )
<b>P00.03 = 50.00 Hz</b>	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.
<b>P00.04 = 50.00 Hz</b>	Tần số giới hạn trên.
<b>P00.05 = 00.00 Hz</b>	Tần số giới hạn dưới.
<b>P0.11 = ... Giây</b>	Thời gian tăng tốc (thời gian từ 0Hz đến tần số max).
<b>P0.12 = ... Giây</b>	Thời gian giảm tốc (thắng động năng từ tần số max về 0Hz).
<b>P0.15 = ...</b>	Tự động dò tìm thông số motor ( <b>Bắt buộc phải thực hiện thao tác này</b> )
<b>P01.18 = 1</b>	Cho chạy nếu S1-COM đóng sẵn khi cấp nguồn P01.18 = 0: Cấm
<b>P05.01 = 1</b>	Chọn chức năng S1, chạy thuận khi S1 nối COM.
<b>P05.02 = 2</b>	Chọn chức năng S2, chạy ngược khi S2 nối COM.
<b>P20.01 = ...</b>	Số xung Encoder
<b>P20.02 = 0</b>	Chiều Encoder

Sau khi cài đặt các thông số trên, tiến hành Autotuning góc ban đầu bằng cách cho thông số **P20.11 = 1** (Nếu Motor được tháo tải hoàn toàn) hoặc **P20.11 = 2** (Nếu Motor mang tải). Khi hoàn thành biến tần tự động dừng và tiếp tục cài đặt các thông số Position

<b>P21.00 = 01</b>	Chọn chế độ chạy là Position
<b>P21.01 = ...</b>	Chọn kiểu xung tham chiếu khi chạy Position
<b>P21.11 = 1024</b>	Hộp số: Tử số
<b>P21.12 = 1024</b>	Hộp số: Mẫu số

**Xem bản vẽ đấu nối dây thông dụng.**

### 2. Cài đặt thông số motor (Xem trên nhãn motor)

<b>P02.00 = 0</b>	Chọn loại Motor không đồng bộ; P02.00 = 1: Chọn loại Motor đồng bộ
<b>*P02.01 = ... KW</b>	Công suất định mức của motor không đồng bộ
<b>*P02.02 = ... Hz</b>	Tần số định mức của motor không đồng bộ
<b>*P02.03 = ... RPM</b>	Tốc độ định mức của motor không đồng bộ
<b>*P02.04 = ... V</b>	Điện áp định mức của motor không đồng bộ
<b>*P02.05 = ... A</b>	Cường độ dòng điện định mức của motor không đồng bộ
<b>*P02.15 = ... KW</b>	Công suất định mức của motor đồng bộ
<b>*P02.16 = ... Hz</b>	Tần số định mức của motor đồng bộ
<b>*P02.17 = ...</b>	Số đôi cực của motor đồng bộ
<b>*P02.18 = ... V</b>	Điện áp định mức của motor đồng bộ
<b>*P02.19 = ... A</b>	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

**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 hờ 1 xung với COM, button STOP.

**P05.13 = 3**

Chọn chế độ 3 wire, chế độ lưu lại trạng thái kích hoạt của button.

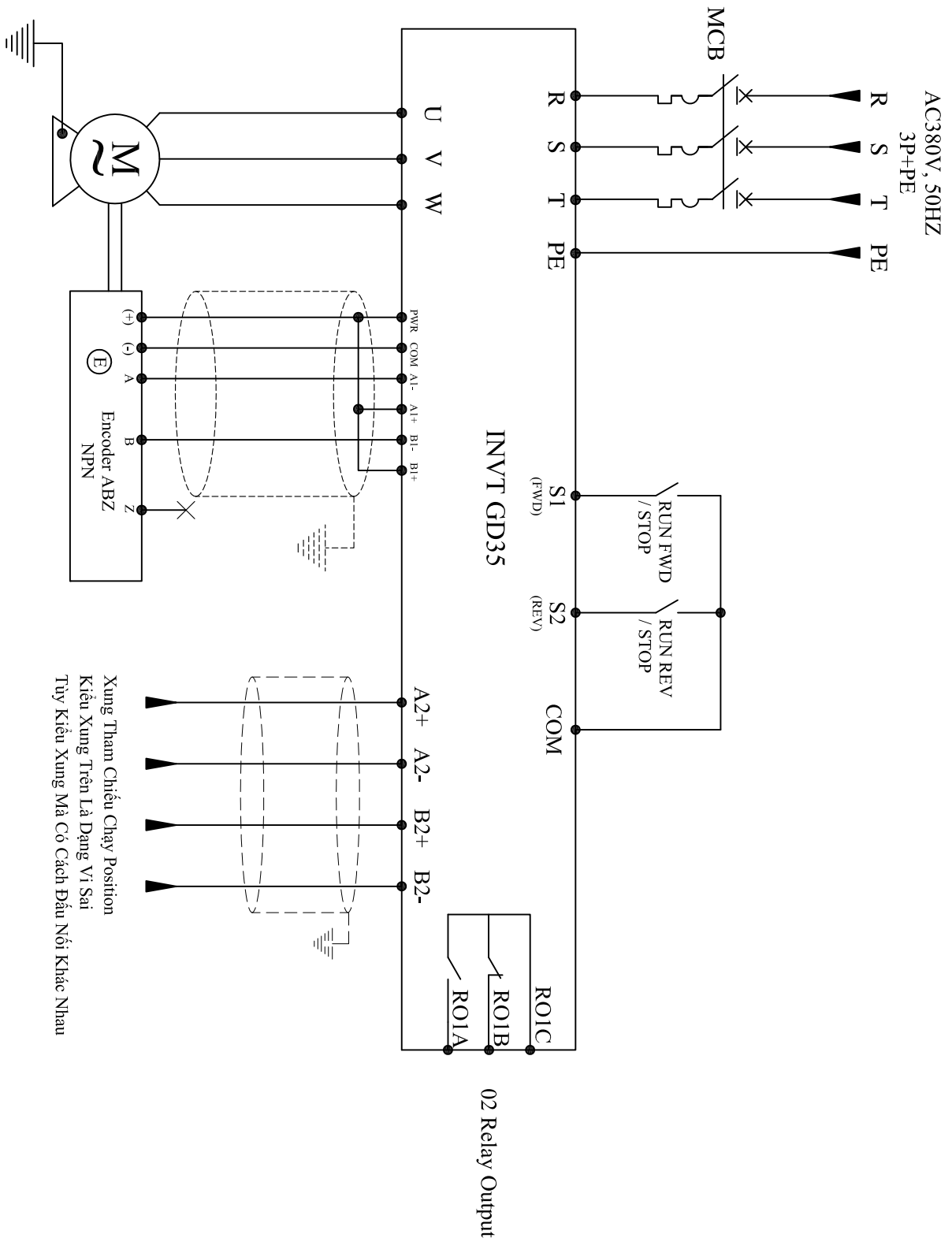
#### **Xem bản vẽ đấu nối chế độ RUN/STOP tự giữ.**

**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).

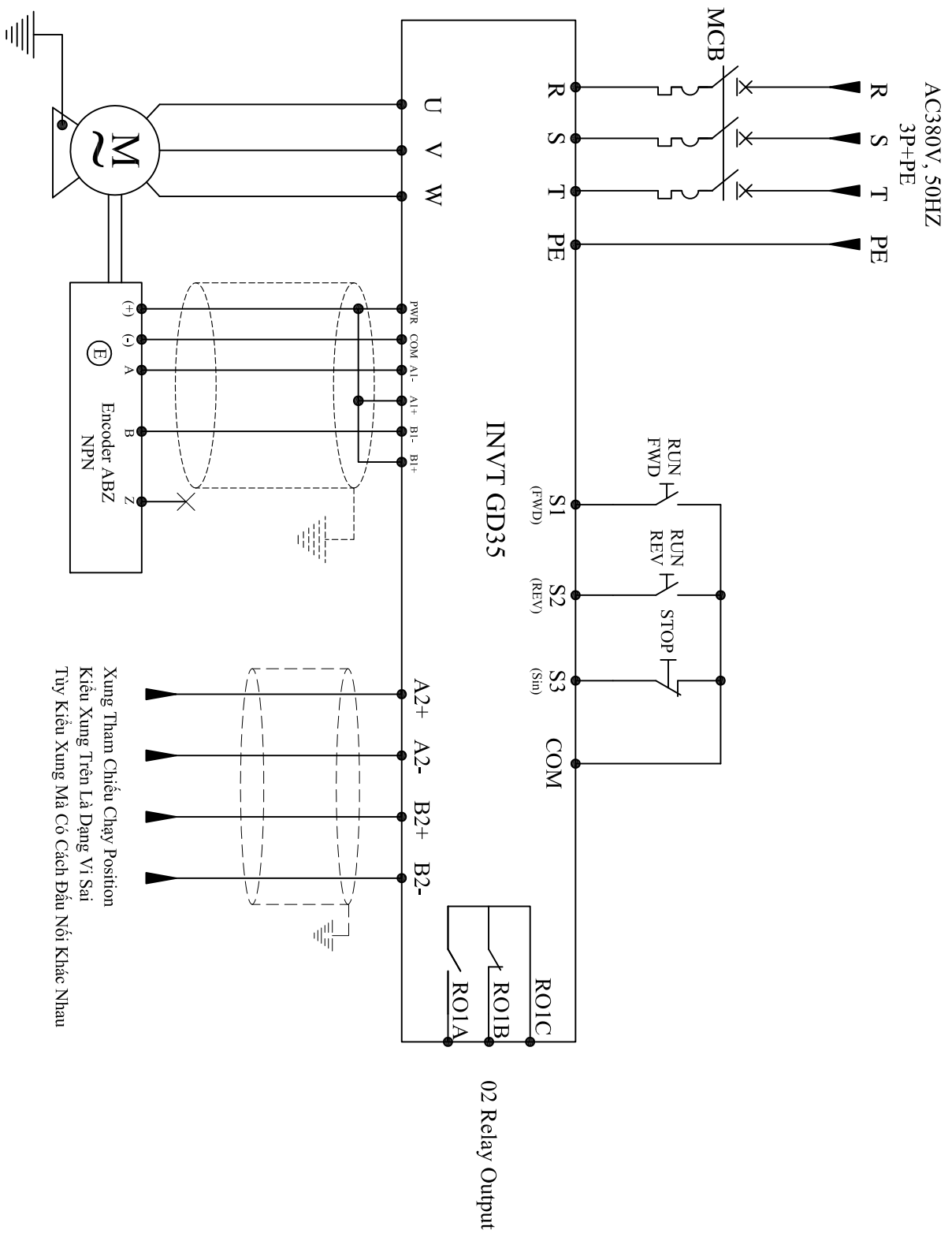
**\*Reset default: P00.18 = 1:** Trả tất các thông số về mặc định (trừ nhóm thông số motor P02).

Tham khảo tài liệu **GD35 series inverter** để biết thêm rất nhiều chức năng khác.



# SƠ ĐỒ ĐẦU NỘI THÔNG DỤNG

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
A	B	C	D	E	F	G	H	A	B



# SƠ ĐỒ ĐẦU NỐI RUN/STOP TỰ GIỮ