راهنتماي سريع تمبي و راه اندازى ايتورتر

## DGI 900

 - از نصـب اينورتــر در محيـط هــاى بـا امــكان انفجـار گَاز جلوگيـرى

- با دست خشك با اينورتر كار كنيد.
- قبـل از اتصـال كابلهــاى بــرق ورودى حتمـا از نــوع ورودى ( سـه فاز يا تك فاز) اطمينان حاصل كنيد.
- از ورود بـراده چـوب، آهـن، كاغـذ، گـرد و غبـار و اجسـام ديگـر بـه داخل اينورتر جلوگيرى نماييد.
- سيهبندى مجدد و انجام عمليات روى اينورتر بايد حداقل ه ا دقيقه بعد از قطع برق ورودى انجام شود.
- اينورتـر را در محيـط مناسـب >اخـل تابلـوى بـرق تمـب كنيـد، بـه طوريكـه ذرات كـرد و غْبار و ذرات ههـادى و مـواد شــيميايى و هواى مرطوب به داخل آن تفوذ نكتد.
- دستگاه را به صوررت عمو>ى داخل تابلو قرار دهويد.
- در طرفيــن دسـتتكاه 1 ا سـايتتيمتر و در بــال و پاييــن دسـتتكاه حذاقل - فن تابلـو را روى تابلـو فـرار دههيـد تـا جريـان ههوا بـه راحتـى از اينورتر عيور كند.
- 

رطوبت كمتر از 90٪ مىباشد.

- ايثورتر بايد در محل ثابت و بدون لرزش يُمبب شود.
* به منظور افــزايش ايمنى بين ترمينــالهاى وروذى برق اينــورتر
 نوسـاتات و .. بيــن موتــور و ترمينــال ههـاي خروجـــ ايتورتــر خـوددارى تماييـد. (اينورتـر بايـد مسـتتقيما و بــدوت واسـطمه بـه موتور وصل شود.)
- قيـل از اتصـال ايـورتــر بـه موتـور بـا توجـه بـه اطلاعـات منـدرح
 |طمينان حاصل كنيد. - تابلـو را با توجـه بـه ابعـاد درج شـده در دفُترچه ايـورتـر انتخاب
- جهـت اسـتقاذه از تمامـى امكاتـات ايـن درايـو و كسـب اطلاءـات كاملتر در مورد پار امتر ها به دفترجه انگايسي مر اجعه فرماييد.


| مششّفيات | 3-5lar | ترميبال | Eو |
| :---: | :---: | :---: | :---: |
|  |  <br> ? | X1 |  |
|  |  | X 2 |  |
|  |  | $\times 3$ |  |
|  |  | X4 |  |
|  |  | $\times 6$ |  |
|  |  | $\times 7$ |  |
|  |  | $\times 5$ |  |
|  | +24V | +24 | $\begin{aligned} & 3 \\ & 3 \\ & 3 \\ & 3 \end{aligned}$ |
| 5999 <br>  <br>  |  | OP |  |
|  | +10VA | 10 V |  |
|  | ترفيتال عشهدك | COM |  |
| بر برا | ترميتال عشترك | GND |  |
|  | (T) | V/ | $\frac{9}{9}$ |
| 0. 10 V : لـئج $47 \mathrm{~K} \Omega$ : 0.20 mA . $500 \Omega$ أه دتاتت: 1/1000 |  ? | Cl | $\frac{9}{1}$ |


|  |  | A01 | 1 3 3 |
| :---: | :---: | :---: | :---: |
| $4-20 \mathrm{~mA}^{2}$ ?ريان: $0-10 \mathrm{~V}$ : | " | A02 | 䂞 |
| $0.50 \mathrm{~mA}: 山 4$ ? 0. 24 V V ولتاز | ज9ز) <br> تراتزيستورىكا | D01 | 14 3 3 3 |
| 100 KHZ كركانس | * كابل بربامه رينـا | FM | - ${ }^{2}$ |
| RS485 + 539.9 | RS485 mand | $485+$ | 3 |
| RS485-5>9,9 | RS485 hull | $485=$ | 3 |
| ظرّرفيت كتتكت$\begin{gathered} (\cos \Phi=1) \mathrm{AC} 250 \mathrm{~V} / 2 \mathrm{~A} \\ (\cos \Phi=0.4) \mathrm{AC} 250 \mathrm{~V} / 1 \mathrm{~A} \\ \mathrm{DC} 30 \mathrm{~V} / 1 \mathrm{~A} \end{gathered}$ | ترميتال <br> Normal Closed | TA-TC | $\begin{aligned} & 2 \\ & \stackrel{2}{3} \\ & 3 \end{aligned}$ |
|  | ترتيتال" <br> Normal Open | TB-TC |  |
| ظرفيت كنتاكت$\begin{gathered} (\cos \Phi=1) \mathrm{AC} 250 \mathrm{~V} / 2 \mathrm{~A} \\ (\cos \Phi=0.4) \mathrm{AC} 250 \mathrm{~V} / 1 \mathrm{~A} \\ \mathrm{DC} 30 \mathrm{~V} / 1 \mathrm{~A} \end{gathered}$ | ترهيالت <br> Normal Closed | RA-RC |  |
|  | تُرميتال <br> Normal Open | RB-RC |  |

< ترمينال قدرت:
 - از تر ميتالهاى (U,V,W) جهت اتصال اينورتر به موتور استفاده كتيد. - ترمينال E را به ارت وصل كتيد.
< ترمينال مقاومت:

دفترچه اينورتر استّفاذه نماييـ.
< ترمينال كتنترل:

- بـرایى تحريـ< ورودى بـه صورت NPN ترمينالهاى

وصل شونـد.

* بـراى تحريـ< ورودى بـه مورت PNP تر ميتالهاى

وصرل شوئد.


## تنظّ

| His | تا | 3 3) | טاه0 |
| :---: | :---: | :---: | :---: |
| 1-2 | 1-2 : CME ${ }_{9}$ COM, Junil <br> 2-3:CME ${ }_{9} \mathrm{COM}_{\text {ch }}$ | CME ${ }^{\text {a }}$ COM | JP1 |
| 1-2 | 1-2: Eg END التمال <br> 2-3: Eg END den | Eg END | JP2 |
| 2-3 | $\begin{aligned} & 1-2: E_{g} \text { COM لM اتس } \\ & 2-3: E_{g} \text { COM chi } \end{aligned}$ | Eg COM انتّاب اتصلا | JP3 |
| 0-10V | 4.20 mA ᄂ 20 mA .int $0-10 \mathrm{~V}$ : |  | AO1 |
| 0-10V | 4-20 mA L 20 mA : $0-10$ V: | A02 اندكابا | AO2 |
| 0-10V |  | اتساب ترميتال H | Cl |



| $3,5,6$ | توفِّ | \$ |
| :---: | :---: | :---: |
| 3 \% | Run Key | FWD |
| $3 \mathrm{~S}_{2}$ | Multi-function | REV |
|  كار ترمال باعث توقف اليتورتر ميشوهو. | Stop/reset key | STOP |
| S | Function/Data | Menu |
|  | Up key | $\triangle$ |
| برا | Down key | $\square$ |
| كاليد تميير ار <br>  | Shift/Monitor | $\Delta$ |
| كا | Reverse/switch | ENTER |
|  | Digital potentiometer |  |


 - نمايشـك REV 9 FWD
 روشن باشند، يه معنى ترمز DC است.

براي مثال تغيير پار امتر P3.06 از مقدار 08.50 Hz به 5.00 به


| مقادير ثار امتّر | توضّيح بار\| | \#إرامتر |
| :---: | :---: | :---: |
| 0 <br>  <br> 1: الز طريت كـ <br> ( <br> VI <br> RS-485.9 |  | P0.01 |


|  1：ا：از طريق ترمينال 2：2：از طريق 285－485 | RUN／Stop تنظيمات | P0．03 |
| :---: | :---: | :---: |
| $0.1 \sim 6000 \mathrm{sec}$ | زمان راه اتدازب1 | P0． 12 |
| $0.1 \sim 6000 \mathrm{sec}$ | زمان تو⿳⺈⿴囗十丌（\％） | P0．13 |
| 0：بذون ذخيره <br> 1：ذخيره آثرين فركاتس | ذخيره تتظيمات فركانس الز طربیق كي پِ | P0．22 |
|  |  | $\begin{aligned} & \text { P3.00 } \\ & \text { P3.01 } \end{aligned}$ |
| Modbus | اتتخاب پروتكل ارتّاطلى | P0．27 |
| $\begin{array}{r} 9600: 5 \\ 19200: 6 \\ 38400: 7 \\ 57600: 8 \end{array}$ | Baud rate | PC． 00 |
| 0 ：No check（8－N－2） <br> 1 ：Even parity check（8－E－1） <br> 2 ：Odd parity check（8－O－1） <br> 3 ：No check（8－N－1） | Modbus data | PC． 01 |
| $\begin{aligned} & 0: \text { Broadcast address } \\ & 1 \sim 247 \end{aligned}$ | Modbus | PC． 02 |
| 01 | رِيست | PD． 02 |
| 0．1\％$\sim 30.0 \%$ | كشتاور ر اهاه انداز5 | P5．01 |

SB1:Stop button
SB2: Forward button
SB3: Reverse button


| مقاذير بار امتر. | توضّ | \% |
| :---: | :---: | :---: |
| 30:3 | X2 ¢ X1 | $\begin{aligned} & \text { P3. } 00 \\ & \text { P3. } 01 \end{aligned}$ |
| 1 د <br> 1 <br>  <br> 3: كتترل سه سيمه مد | اتتغاب كاركرد حالتهاى دو سيمه و سة سيمه | P3.14 |


| مقادير پإر امتر | توضّيح پار امتر | بإرامتر |
| :---: | :---: | :---: |
| 0 : V/F Control <br> 1 : Sensorless vector control (SVC) <br> 2 : Sensor vector control | مد كنتّرل | P0.00 |
| $1 \sim 65535$ | تعداد | P8. 27 |
| 0 : ABZ <br> 1: UWW <br> 2 : Resolver <br> 3 : SINICOS encoder <br> 4 : Wire- Saving UVW | نوع انكودر | P8.27 |
| 0 : Forward <br> 1 : Reverse | ترتيب پالس هاي (A, B) انكودر | P8.30 |
| $0.0 \sim 359.9^{*}$ | زاويه نمب ايتورتر | P8.31 |
| 0: كتّترل سرعت 1: كتترل Sشتاور | نوع كتنرل سرعت / گشتشاور | P9.00 |


| Lbis | نوع 'وطا |
| :---: | :---: |
| E-01 | Accelerating Overcurrent |
| E-02 | Decelerating Overcurrent |
| E-03 | Overcurrent at constant speed running |
| E-04 | Accelerating Overvoltage |
| E-05 | Decelerating Overvoltage |
| E-06 | Overvoltage at constant speed running |
| E-07 | Reserved |
| E-08 | Inverter Overheat |
| E-09 | Inverter Overload |
| E-10 | Motor Overload |
| E-11 | Under Voltage in Running |
| E-12 | Output lack Phases |
| E-13 | Peripheral Fault |
| E-14 | Current Detecting Circuit Fault |
| E-15 | RS232/485 Communication Fault |
| E-16 | System Interference |
| E-17 | EEPROM read-write Fault |


| E-18 | Motor Parameter Overcurrent Fault |
| :---: | :---: |
| E-19 | Input phase Loss protection |
| E-20 | Reserved |
| E-21 | Encoder Fault |
| E-22 | Input Power Fault |
| E-23 | Running time Completed |
| E-24 | Power on time Completed |
| E-25 | Motors Switch Over Fault During running |
| E-26 | Wave limiting Current |
| E-27 | Motor Over heat Fault |
| E-28 | Motor Over Speed Deviation Fault |
| E-29 | Load drop |
| E-30 | PID Feedback Loss |
| E-31 | User Defined Fault 1 |
| E-32 | User Defined Fault 2 |
| E-33 | Contactor Fault |
| E-34 | Short circuit to Ground Fault |
| E-35 | Contactor Fault |
| E-41 |  |


| توان مقاوت | مقدار متّاوهت | توع يونيت تربز | م>ل اينورتر |
| :---: | :---: | :---: | :---: |
| 400 W | $300 \Omega$ | - | DGI900-4T0007G |
| 400 W | $300 \Omega$ | داخلى | DG1900-4T0015G |
| 500 W | $200 \Omega$ | داخلى | DG1900-4T0022G |
| 500 W | $200 \Omega$ | داخلى | DG1900-4T0037G |
| 800 W | $100 \Omega$ | 3الى | DG1900-4T0055G |
| 800 W | $75 \Omega$ | دإلى | DG1900-4T0075G |
| 1000 W | $50 \Omega$ | >اڭلى | DGI900-4T0110G |
| 1500 W | $40 \Omega$ | داخلى | DG1900-4T0150G |
| 4000 W | $30 \Omega$ | 513 | DG1900-4T0185G |
| 4000 W | $30 \Omega$ | \$ا>لى | DGI900-4T0220G |
| 6000 W | $20 \Omega$ | داخلى/ / إرجى | DG1900-4T0300G |
| 9000 W | $16 \Omega$ | داخلى / خارجى | DG1900-4T0370G |
| 9000 W | $13.6 \Omega$ | خارجيى | DGI900-4T0450G |
| 12000 W | $20^{*} 2 \Omega$ | خارجى | DG1900-4T0550G |
| 18000 W | $13.6 * 2 \Omega$ | خارجى | DG1900-4T0750G |

