دليل المستخدم لأنفرترات كينكو

KINCO VFD GLOBAL BRAND GERMAN TECH

شركة الحلول الصناعية

WWW.ISC-Egypt.net

Fig 2-1 Structure chart of VFD

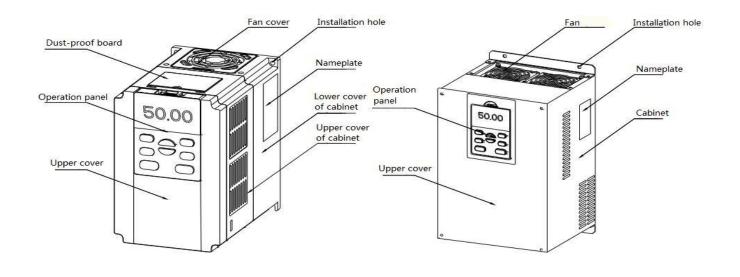
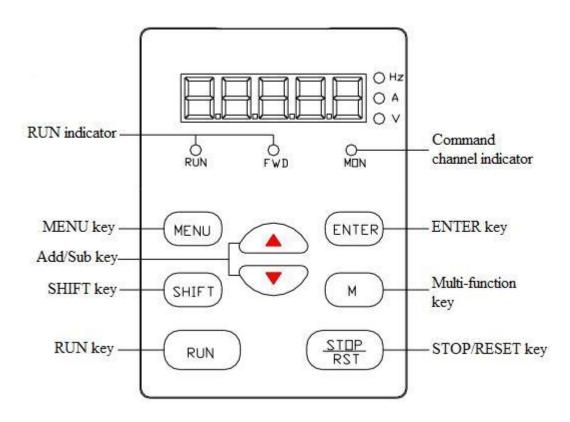


Fig.5-1 Illustration of operation panel

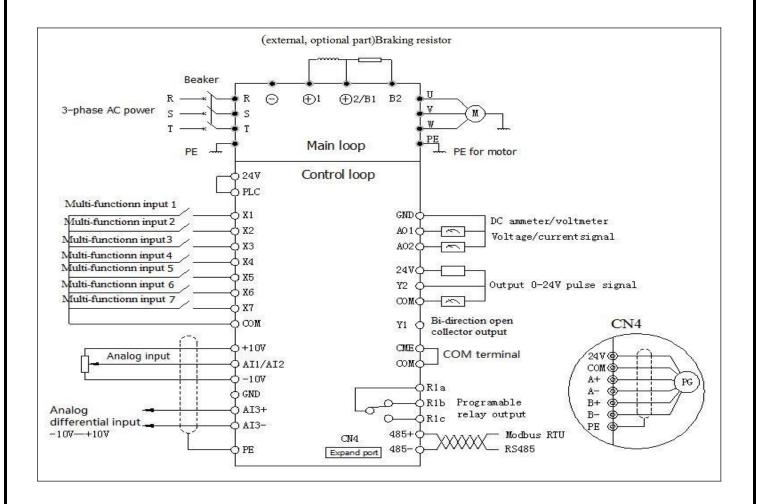


المواصفات الفنية للانفرتر

العنصر
-
الدخل
الجهد المقنن/ التردد
مدى الجهد المسموح به
الخرج
الخرج المقنن
التردد
سعة التحميل
مواصفات التحكم
طريقة التحكم
نظام التعديل
عزم البدء
دقة التردد
العزم
منحنى الجهد/التردد
منحنى الاقلاع الهبوط
فرملة التيار المستمر
(Limit current)محدد التيار
وظائف خاصة
Jog
عملية السرعة المتعددة

الوصف	العنصر
اوامر التشغيل من (لوحة التحكم - اطراف خارجية - الاتصالات)	وظائف التشغيل
ادخال التردد من (لوحة التحكم – دخل انالوج – نبضات دخل)	ادخال التردد
, ,	-
من 0- 100 كليو هرتز خرج نبضات	خرج نبضات
اثنان خرج (من 0-20 ملى امبير – من 2-10فولت)	خرج انالوج
	لوحة التشغيل
عرض التردد – الجهد – التيار ومعاملات الضبط- السرعة	شاشة العرض
تفعيل او غلق بعض مفاتيح الوظائف – اختيار وظائف المفاتيح	مفتاح التمكين وتحديد الوظائف
الحماية من سقوط احد الاوجه – الحماية من ارتفاع التيار – انخفاض الجهد	وظيفة الحماية
	البيئة
في الاماكن المغلقة الخالية من الاتربة والغازات و ضوء الشمس المباشرة	مكان التشغيل
-10 - 40 درجة مئوية	درجة الحرارة المحيطة
%95 - %5	الرطوبة
اقل من 5.9 متر / مربع الثانية	الاهتزاز
-40 – 70 درجة مئوية	درجة حرارة التخزين
	التركيب
IP 20	درجة الحماية
التبريد بالهواء بواسط مروحة	التبريد
على الحائط	طريقة التثبيت

رسم توضيحي لمداخل ومخارج الانفرتر



AO1	. AO	2 AI3	+ +10	V 24V	PLC	Х4	X5	Х6	Х7		R1a	R1b	R1c	
	Al1	AI2	AI3-	GND	X1	X2	Х3	СОМ	485+	485-		CME	Y1	Y2

Applicable model: FV100-4T-0055G /0075L

أطراف التوصيل

التفاصيل	وصف وظيفه العمل	الأسم	الأطراف	الفئه	
يتم التوصيل بين الأرضى و الموتور لمعالجه أى تسريب	يتم التوصيل بين الارضى و جسم اللوحه	الأرضي		الارضى	
أعلى تيار في الخرج 5mA	يعطى خرج جهد 10۷+	مصدر جهد 10V+	+10	مصدر الجهد	
يوجد فرق بين الGND و الCOM	GND لـAnalog +10V	أرضى للجهد 10V+	GND		
Input voltage range: -10V~10V	ممكن أستقبال دخل Analog إذا كان جهد او تيار عن طريق الgumper على ان يكون الطرف الأخر الGND	دخل Al1	AI1		
Input current range : $0 \text{mA} \sim 20$ (Need jumper)	ممكن أستقبال دخل Analog إذا كان جهد او تيار عن طريق الgumper على ان يكون الطرف الأخر الGND	دخل Al 2	AI2		
Input voltage range: -10V \sim 10V	عند توصيل الAnalog voltage على طرف ال +AI3	AI3+ analog voltage	AI3+	Analog input	
	يجب توصيل طرف ال-AI3 على الGND	AI3- analog voltage	AI3-		
Voltage output range: 0V~10V	يعطى خرج تيار أو جهد Analog على خرج AO1 والطرف الأخر على الGND	Analog output 1	AO1	Analog output	
Current output range 0/4~20mA	يعطى خرج تيار أو جهد Analog على خرج AO2 والطرف الأخر على الGND	Analog output 2	AO2	, raise output	
خرج الأتصال المستخدم عادة الRS-485	485+	خرج الأتصال	RS485+	Communi	
من المفضل أستخدام كابل مز دوج	485-	RS485	RS485-	cation	
			X1		
أعلى تردد دخل X1~X6: 200Hz			X2		
			Х3		
أعلى تردد دخل	من الممكن خصائص الدخول المتعدده بالرجوع الى A6.06 ~ A6.00	دخول متعدده	X4	دخول متعدده الوظائف	
X7: 100kHz	بىرجوع سى A0.00 ° A0.00	الوظائف	X5	الوكائف	
Input voltage range:2~30v			X6		
			X7		
	1	ı			

التفاصيل	وصف وظيفه العمل	الأسم	الأطراف	الفئه
Maximum working voltage: 30v Maximum output current: 50mA	ممكن تحديد خصائص الخرج من A6.14 (Com port: CME)	ثنائي الاتجاه PNP	Y1	أطراف خرج
أعلى تردد خرج 100KHZ يعتمد على متغير A6.26	ممكن تحديد خصائص الخرج من A6.25 (Com port: CME)	PNP	Y2	معددة الخصائص
أعلى خرج تيار 200mA	يعطى خرج 24فولت لبعض التطبيقات	مصد جهد 24V+	24V	مصدر جهد
طرف مشترك ل X7 ~ X1 طرف ال PLC معزول من الداخل عن 24 V	طرف مشترك للدخل متعدد الخصائص (Short cut with 24V in default)	طرف مشترك للدخل متعدد الخصائص	PLC	Common port
الاطراف التاليه معزوله عن بعضها	طرف مشترك مع كل الأطراف	طرف مشترك لل24V	СОМ	·
(COM ; CME ; GND)	طرف مشترك مع ٧٦	طرف مشترك للY1	CME	
			R1a	
R1a-R1b: Normally closed R1a-R1c: normally open	ممکن تعریف خصائص خرج الریلای من A6.16	خرج ريلا <i>ي</i>	R1b	خرج ريلا <i>ي</i>
			R1c	

متغيرات ضبط الأنفرتر

حجم البيانات	التعديل	ضبط المصنع	الوحده	الوصف	الأسم	رقم الكود						
	متغيرات التشغيل الرئيسيه Group AO: متغيرات التشغيل											
0~FFFF	0	0	1	0 : لا يوجد رقم سري 1 : أختيار أخر: كتابه الرقم السرى يجب حفظ كلمة السر جيدا	الرقم السرى	A0.00						
0~2	×	2	1	0: تحكم خطى بدون كارت ال PG1: تحكم خطى بدون كارت ال PG2: تحكم عن طريق V/F	نوع التحكم	A0.01						
0~5	0	0	1	Digital setting :0 Or communication AI1 :1 AI2 :2 AI3 :3	طريقه الأختيار الرئيسيه للتردد	A0.02						
0~2	0	1	1	4: (Set via DI terminal (PULSE) 1 0: تشغیل من الانفرتر 1: تشغیل من اطراف خارجیه 2: تشغیل عن طریق وحده ربط مع جهاز أخر 0: دوران أمامي	طريقه أختيار التشغيل	A0.04						
0~1	0	0	1	0: دوران أمامي 1: دوران خلفي	تحديد أتجاه الدوران	A0.05						
0~60000	0	22KW or below:6.0S 30KW~45K W:20.0S 45KW or above:30.0S	0.1S	0.0~6000.0	الزمن حتى الصعود الى أعلى تردد	A0.06						
0~60000	0	22KW or below:6.0S 30KW~45K W:20.0S 45KW or above:30.0S	0.1S	0.0~6000.0	الزمن حتى النزول الى التوقف	A0.07						
0~30000	×	50.00	0.01H z	أعلى تردد ممكن يصل اليه الأنفر تر من A0.117 ~300.00Hz	أعلى تردد ممكن تطبيقه في الخرج	A0.08						
0~480	×	VFD's rated values	1V	0~480	أعلى جهد ممكن تطبيقه في الخرج	A0.09						
0~30000	0	50.00	0.01Hz	A0.11~A0.10	أعلى تردد ممكن يستخدمه العامل	A0.10						
0~300	0	0.0%	0.1%	0.0% (Auto) 0.1%~30.0%	تطبيق جهد على الخرج في حاله عدم الحساسيه للترددات المنخفضه لرفع العزم	A0.13						

حجم البيانات	التعديل	ضبط المصنع	الوحده	الوصف	الأسم	رقم الكود				
متغيرات التشغيل و الفصل :Group A1										
0~2	×	0	1	0: يبدأ مع أول تردد التشغيل1: يعطى إشاره توقف ثم يبدأ التشغيل2: يبدأبنظام تتابعي	وضع التشغيل	A1.00				
0~6000	0	0.00Hz	0.01HZ	0.00~60.00Hz	تردد التشغيل	A1.01				
0~2	×	0	1	 0: يتوقف خرج الانفرتر حسب زمن التوقف 1: يتوقف خرج الانفرتر فورا و يتوقف الموتور تحت تأثير القصور الذاتي 2: يتوقف خرج الانفرتر حسب زمن التوقف ثم يتم تغزيه المحرك بتيار للعمل على توقف الموتور 	وضع التوقف	A1.05				
0~1	×	0	1	0: عدم تفعیل 1: تفعیل	إعاده التشغيل بعد الفصل	A1.10				
0~100	0	0.0s	0.1s	0.0~10.0s	زمن التأخير	A1.11				
0~36000	0	0.00s	0.01s	0.00~360.00s	زمن التأخير في حاله عكس الدوران	A1.13				
		Group /	A2: fre	equency setting						
0~9999	0	1.00	0.01	0.00~99.99HZ/S	UP/DN rate	A2.02				
0~111H	0	000	1	Unit's place of LED: 0: Save reference frequency upon power outage 1: Not save reference frequencyupon power outage. Ten's place of LED: 0: Hold reference frequency at stop 1: Clear reference frequency at stop Hundred's place of LED: 0: UP/DN integral time valid 1: UP/DN speed value	التحكم في متغير ات ال UP / DN	A2.03				

حجم البيانات	التعديل	ضبط المصنع	الوحده	الوصف	الأسم	رقم الكود					
متغيرات أطراف التحكم :Group A6											
0~47	×	0	1	 0: غير مستخدم 1: دوران أمامي 2: دوران خلفي 3: ذهاب الى تردد معين سريعا أمامي 4: ذهاب الى تردد معين سريعا خلفي 5: عمل توصيل ثلاثي 6: عمل إعاده تشغيل لإشاره الدخل 7: عمل إشاره وجود خطأ خارجي 10: عمل مفتاح توقف خارجي 11: عمل مفتاح لزياده التردد 14: عمل مفتاح لخفض التردد 15: نقل التحكم الى لوحه الأنفرتر 16: نقل التحكم الى وضع الاتصال 17: نقل التحكم الى وضع الاتصال 	خصائص الأطراف من X1~X7	A6.00 ~ A6.06					
0~3	×	0	1	 0: توصيل ثنائي وضع 1 1: توصيل ثنائي وضع 2 2: توصيل ثلاثي وضع 1 3: توصيل ثلاثي وضع 2 	أختيار وضع أطراف التحكم	A6.09					
0~1000	0	10	0.1kHz	(Max.100k) 0.1~100.0 تعرف على انها دخل متغير X7	أعلى تردد لدخل الأنكودر	A6.10					
0~20	×	0	1	 0: فى حاله التشغيل 4: فى حاله وجود جهد زائد 5: فى حاله وجود جهد قليل 6: فى حاله وجود امر توقف خارجى 7: فى حاله الوصول إلى أعلى تردد 8: فى حاله الوصول إلى أقل نردد 9: فى حاله عدم وجود حمل 15: فى حاله جهازيه الأنفرتر على التشغيل 16: فى حاله وجود عطل 19: فى حاله الوصول الى حمل معين 20: فى حاله عمل الأنفرتر أمامي أو خافى 	أختيار وضع أطراف خرج Y1	A6.14					
0~20	×	16	1	نفس حالات خر ج A6.14	أختيار وضع أطراف الريلاي R1	A6.16					

حجم البيانات	التعديل	ضبط المصنع	الوحده	الوصف	الأسم	رقم الكود
0~88	0	0	1	0: في حاله التشغيل 4: في حاله وجود جهد زائد 6: في حاله وجود جهد قليل 6: في حاله وجود امر توقف خارجي 7: في حاله الوصول إلى أعلى تردد 8: في حاله الوصول إلى أعلى تردد 9: في حاله الوصول إلى أقل نردد 15: في حاله جهازيه الأنفرتر على 16: في حاله وجود عطل 16: في حاله الوصول الى حمل معين 20: في حاله عمل الأنفرتر أمامي أو 21 حكى حاله عمل الأنفرتر أمامي أو 21 على حاله عمل الأنفرتر أمامي أو 25-20: غير مستخدم 21 يعطى قراءه التردد في الخرج 25: تيار الخرج 25: تيار الخرج 25: غزم الخرج 26: خرم الخرج	أختيار وضع أطراف خرج Y2	A6.25
1~1000	0	10	0.1KHZ	0.1~100.0(Max.100.0k)	أعلى تردد خرج للpulse	A6.26
0~36	0	0	1	1: يعطى قراءه التردد فى الخرج (0~أعلى تردد) 4: سرعه الموتور (0~أعلى سرعه) 7: تيار الخرج 7: غزم الخرج 8: قدره الخرج	خصائص أطراف الخرج AO1	A6.28
0~36	0	0	1	نفس خصائص AO1	خصائص أطراف الخرج AO2	A6.29
		Gro	up A7:	متغيرات الPG		
0~3	0	0	1	0: ABZ incremental type1: UVW incremental type2~3: Reserved	نوع الPG	A7.00
1~10000	0	2048	1	1~10000	عدد الPULSES في اللفه للPG	A7.01

حجم	التعديل	ضبط المصنع	الوحده	الوصف	الأسم	رقم
البيانات						الكود
0~1	×	0	1	0: الفاز A يسبق الفاز B	أتجاه الPG	A7.02
				1: الفاز B يسبق الفاز A		
0~100	0	0.0	0.1S	0: غير مفعل	وقت مراقبه اتصال	A7.04
				0.01~10	PGJ	
		Grou	ر :00 qu	متغيرات الموتو		<u>I</u>
4~9999	×	0	0.1	0.4~999.9KW	القدره المقدره	B0.00
0~999	×	0	1	0 ~ قدره الأنفرتر	الجهد المقدر	B0.01
1~9999	×	يعتمد على نوع الأنفرتر	0.1A	0.1~999.9A	التيار المقدر	B0.02
100~ 30000	×	يعتمد على نوع الأنفرتر	0.01Hz	1.00~300.00Hz	التردد المقدر	B0.03
2~24	×	4	2	2~24	عدد أقطاب الموتور	B0.04
0~60000	×	1440RPM	1RPM	0~60000RPM	السرعه المقدره	B0.05
0~3	×	0	1	0: عدم التفعيل	Auto-tuning	B0.11
				1: تفعيل الضبط في حاله توقف		
				الموتور 2: تفعيل الضبط في حاله دوران		
				2. تعليل الصابط في حالة دوران المونور		
				3: غير مستخدم		
200~1100	×	100.0%	0.1%	20.0%~110.0%	معامل الحمايه	B0.12
					للموتور من زياده الاحمال	

حجم البيانات	التعديل	ضبط المصنع	الوحده	الوصف	الأسم	رقم الكود						
	متغيرات الأتصال :Group b3											
0~155H	×	001	1	Unit's place of LED: Baud rate selection 0: 4800BPS 1: 9600BPS 2: 19200BPS 3: 38400BPS 4: 115200BPS 5: 125000BPS Ten's place of LED: Data format 0:1-8-2-N format,RTU 1:1-8-1-E format,RTU 2:1-8-1-O format, RTU 3:1-7-2-N format,ASCII 4:1-7-1-E format,ASCII 4:1-7-1-E format,ASCII b:1-7-1-O format,ASCII C:1-8-1-O format,ASCII C:1-8-1-O format,ASCII C:1-8-1-O format,ASCII C:1-7-1-O format,ASCII C:	تعريفات الأتصال	B3.00						
0~127	×	5	1	0~127	رقم عنوان الأتصال	B3.01						
		Group	رتر: b4	متغيرات نظام الأنف								
0~2	×	0	1	0: تظبيط المتغيرات1: مسح المعلومات الأعطال من الذاكره2: إعاده ضبط المصنع	التهيئه	B4.03						
0~7FFFH	0	1007Н	1	عبارة عن 16 بت كل بت مسؤلة عن عرض متغير معين. يمكن عرض الجهد والتيار عرض السرعة لفة / الدقيقة عرض التردد	أختيار نوع العرض على شاشه الأنفرتر	B4.05						

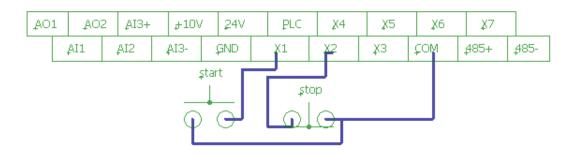
بعض الاعطال الشائعة وطرق العلاج

طرق العلاج	الاسباب المحتملة	نوع الخطأ	كود الخطأ
زيادة زمن الاقلاع	زمن الاقلاع صغير	زيادة تيار اثناء الاقلاع	E001
اختيار المنحنى المناسب	منحنى الجهد / التيار غير		
	مناسب		
	خطأ في بعض المتغيرات		
زيادة قدرة الانفرتر	قدرة الانفرتر صغيرة	زيادة تيار اثناء الايقاف	E002
	عزم القصور عالى		
اختيار الفرملة المناسبة	المحرك ينتج طاقة عكسية		
فحص جهد المصدر	انخفاض جهد المصدر	زيادة تيار مع التشغيل	E003
زيادة زمن الايقاف	زمن الايقاف صغير	المستمر	
اختيار المحرك المناسب	تغير في الحمل		
فحص جهد المصدر	ارتفاع جهد المصدر	ارتفاع الجهد عند الاقلاع	E004
تركيب وحدة فرملة	الحمل يولد قدرة		
زيادة زمن الايقاف	زمن الايقاف صغير	ارتفاع جهد اثناء الايقاف	E005
اختيار الفرملة المناسبة	الحمل ينتج طاقة		
فحص الدخل	سقوط احد فازات الدخل	مشكلة في دخل الإنفرتر	E008
فحص الخرج	سقوط احد فازات الخرج	مشكلة في خرج الانفرتر	E009
اختيار المحرك المناسب	المحرك يعمل مع حمل عالى لفترة طويلة	زيادة حمل المحرك	E014
ضبط منحنى التحكم	منحنى التحكم غير مناسب		

فحص الانكودار	انكسار في قرص الانكودار	عطل في الانكودار	E025

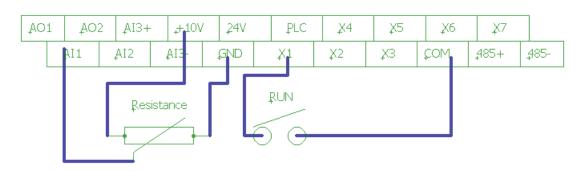
بعض تطبيقات على الأنفرتر

1 : توصيل أطراف Start stop



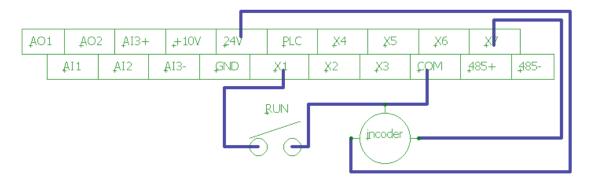
الضبط	المتغير
1	A0.04
1	A6.00
5	A6.01
2	A6.09

2 : توصل مفتاح تشغيل للأنفرتر و مقاومه متغيره تغير من سرعه الموتور



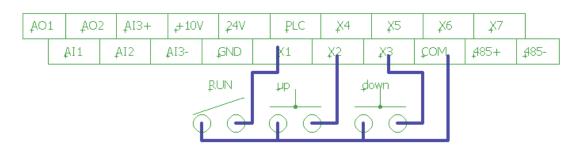
لضبط	المتغير
	A0.02
	A0.04

3 : توصيل مفتاح تشغيل للأنفرتر و توصيل انكودر يعطى تردد للأنفرتر



الضبط	المتغير
4	A0.02
1	A0.04
علي حسب الانكودر	A6.10

4: توصل مفتاح تشغيل الأنفرتر و عدد 2 مفتاح لزياده و تقليل التردد



الضبط	المتغير
1	A0.04
معدل صعود و هبوط التردد يتم ضبطه على حسب التطبيق للمستخدم	A2.02
متغيرات تتم برمجتها بمعرفه المستخدم على حسب التطبيق	A2.03
13	A6.01
14	A6.02

إعداد

م/عبدالله محمد مراعبدالله محمد مراعبدالله على

مراجعة م / رضا الغندور

لمزيد من المعلومات والدعم الفني الاتصال على الارقام التالية:

01017944276-01017944271