

# VZ2400

شركة فيجن اوتوميشن

للحلول الصناعيه المتكامله



## VZ2400 INVERTERS SERIES

بالعربي

# VZ2400

دليل مواصفات الجهاز من النيم بليت:-

**MODEL: VZ2400-3R7G/5R5P-□**

INPUT: 3PH 380V 50Hz/60Hz

OUTPUT: 3PH 380V 9.0/13.0

FREQ RANGE: 0.1-320Hz 3.7/5.5kW



14011311111

**VT 2 400 - 3R7/5R5 G/P - □**

①

②

③

④

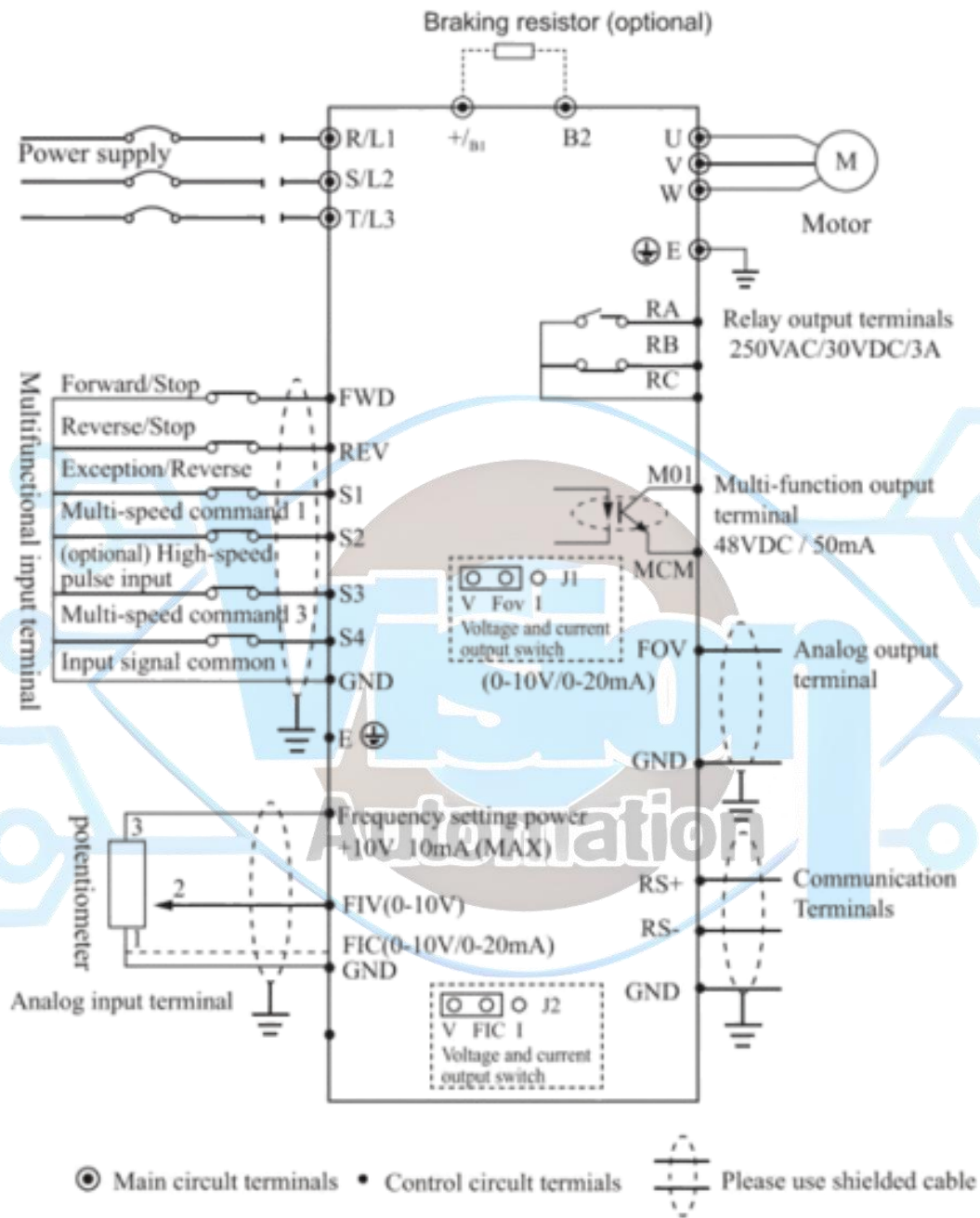
⑤

⑥

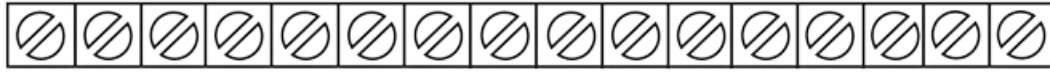
الوصف	التعريف	الرقم
اسم السلسه	VZ	1
التصنيف	2	2
200:دخلة فازه واحده 220 فولت AC 400: دخل ثلاثه فاز 380 فولت AC	400/200	3
3R7:قدره 3.7 كيلو وات 5R5:قدره 5.5 كيلو وات	3R7/5R5	4
G:عزم ثابت P:عزم متغير	G/P	5

# VZ2400

توصيل الباور و الكنترول للجهاز :-



## شرح اطراف التوصيل:-



FWD REV S1 S2 S3 S4 10V FIV FIC GND FOV MCM MO1 GND RS- RS+



RA RB RC

الوصف	الاسم	الطرف
في الحالة الافتراضية التشغيل في الاتجاه الأمامي		FWD
في الحالة الافتراضية تشغيل سرعه jog في الاتجاه الأمامي		REV
في الحالة الافتراضية الغاء العطل	اطراف دخل ديجيتال	S1
في الحالة الافتراضية سرعه متعددة 1		S2
في الحالة الافتراضية سرعه متعددة 2 (خاص بادخال نبض عالي السرعه)		S3
في الحالة الافتراضية غير متوظف		S4
طرف خرج انالوج فولت (0-10) فولت يتم توصيله مع GND	خرج انالوج فولت	FOV
مصدر 10 فولت للدخل الأنالوج فولت		10V
دخل انالوج فولت	دخل انالوج فولت من 0 الى 10 فولت	FIV
دخل انالوج تيار من 0 الى 20 مللي امبير	دخل انالوج تيار	FIC
	كومون لاشارات الدخل	GND
	كومون الأبتوكبلر	MCM
خرج ديجيتال اوبتوكابلر كونتاكت متعدد المهام	خرج كونتاكت	MO1
	طرف اتصال موجب RS485	RS+
	طرف اتصال سالب RS485	RS-
خرج ديجيتال ريلاي نورمال اوين	خرج نورمال اوين	RA
خرج ديجيتال ريلاي نورمال كلوز	خرج نورمال كلوز	RB
كومون خرج الريلاي الديجيتال	كومون ريلاي الخرج	RC

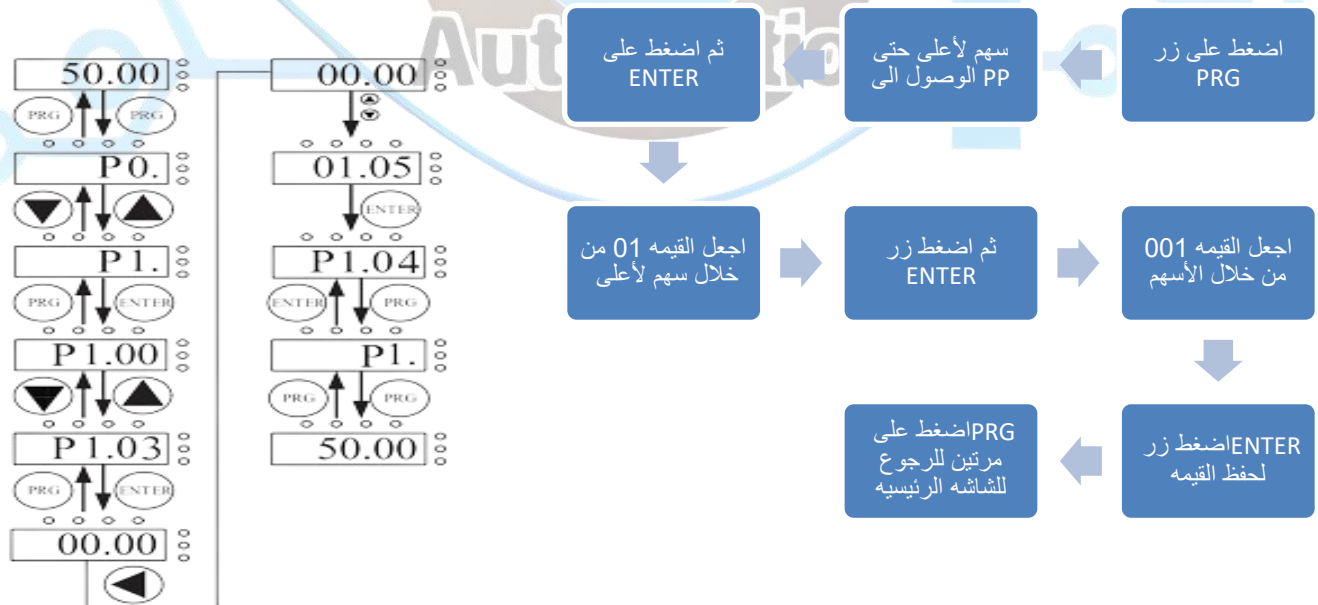
## VZ2400

طريقه الدخول الى الأعدادات و التنقل بينها:-

1. الضغط على زر PRG للدخول الى الأعدادات الأساسية.
2. استخدم سهم لأعلى و لأسفل للتنقل بين الأعدادات الاساسيه.
3. الضغط على زر ENTER للدخول على احد الأعدادات الأساسية.
4. استخدم زر سهم يسار للتنقل بين خانات الأرقام.
5. استخدم ازار سهم لأعلى اسفل للوصول الى رقم البرامتر المراد التغيير فيه.
6. اضغط على ENTER للتغيير فيه قيمه البرامتر.
7. لحفظ القيمه بعد تغييرها اضغط على ENTER مره اخرى.
8. ثم على زر PRG مرتين للجوع الى شاشه العرض الرئيسي.

مثال:-

عمل ضبط مصنع للأفترتر.



# VZ2400

## ضبط اعدادات التشغيل

الكود	التعريف	مدى الضبط
P0.02	اختيار طريقه التشغيل	0:التشغيل من لوحة الأنفرتير 1:التشغيل من الأطراف الخارجيه 2:التشغيل عن طريق الأتصال
P0.04	اختيار مصدر السرعة	0:ازار الزيارده و النقصان 2:عن طريق مقاومه متغيره او مقاومه الأنفرتير 4:مقاومه الأنفرتير 6:سرعه متعدده
P0.08	زمن التسارع	من 0 الى 6500 ثانيه
P0.09	زمن التباطئ	من 0 الى 6500 ثانيه
P0.12	اعلى تردد	اقصى تردد 320 هرتز
P2.01	قدره المحرك	
P2.02	فولت المحرك	
P2.03	تيار المحرك	
P2.04	تردد المحرك	
P2.05	سرعه دوران المحرك	
P4.01	عزم البدئ	من 0.1% الى 30.0%
P5.00	ضبط تشغيل طرف FWD	1: التشغيل امامى
P5.01	ضبط تشغيل طرف REV	2:التشغيل خلفى
P5.02	ضبط تشغيل طرف S1	4:JOG امامى
P5.03	ضبط تشغيل طرف S2	5:JOG خلفى 12:سرعه متعدده
P6.02	ضبط تشغيل طرف الريلاى	1:عند التشغيل 2:عند حوث خطأ
P8.00	ضبط سرعه ال JOG	من 0.00 الى اقصى تردد
PC.00	ضبط السرعة الأولى	نسبه مؤويه من اعلى تردد
PC.01	ضبط السرعة الثانيه	نسبه مؤويه من اعلى تردد

## VZ2400

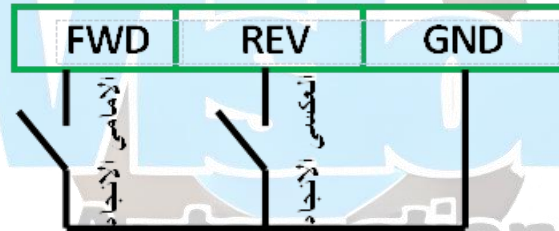
التشغيل من سليكتور اتجاهين و السرعه من مقاومه متغيره:-

يتم ضبط P0.02 على 1 و ضبط P0.04 على 2 و ضبط P5.00 على 1 و ضبط P5.01 على 2.



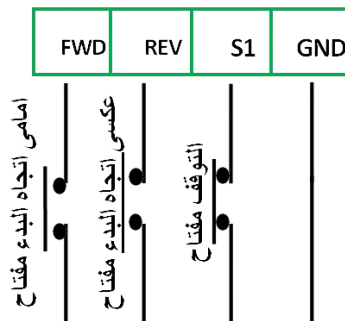
التشغيل من سليكتور اتجاهين و السرعه من الشاشة:-

يتم ضبط P0.02 على 0 و ضبط P0.04 على 0 و ضبط P5.00 على 1 و ضبط P5.01 على 2.



التشغيل من بوش بوتن اتجاهين:-

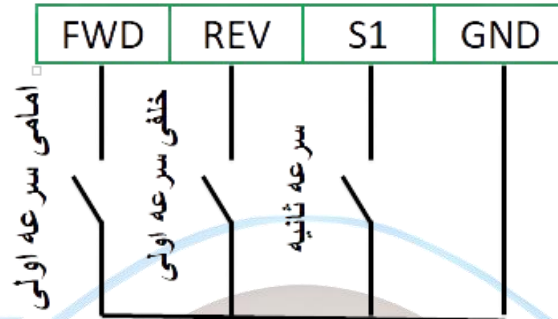
يتم ضبط P0.02 على 1 و ضبط P0.04 على 0 و ضبط P5.11 على 2 و ضبط P5.00 على 1 و ضبط P5.01 على 2 و P5.01 على 3.



## VZ2400

التشغيل من سليكتور اتجاهين و عمل سرعتين مختلفين:-

يتم ضبط P0.02 على 1 و ضبط P0.04 على 6 و ضبط P5.00 على 1 و ضبط P5.01 على 2 و ضبط PC.00 على السرعة الأولى (نسبة مؤويه من اقصى تردد) و PC.01 على السرعة الثانية (نسبة مؤويه من اقصى تردد) .



# VZ2400

## الأعطال

الاعطل	شرحہ
OC1	تيار زائد اثناء التسارع
OC2	تيار زائد اثناء التباطئ
OC3	تيار زائد على سرعه ثابتہ
OUT1	جهد زائد اثناء التسارع
OUT2	جهد زائد اثناء التباطئ
OUT3	جهد زائد على سرعه ثابتہ
POF	خطأ في جهد الدخل
LU	جهد منخفض
OL2	حمل زائد على الأنفرتز
OL1	حمل زائد على الموتور
LO	فازہ خرج الباور مفقوده
OH	حراره زائده
EF	خطا داخلي في الأنفرتز