

 <http://www.instagram.com/iranieq>

 <https://t.me/IranieqAdv>

 <https://t.me/IranieqAdv>

 <https://www.facebook.com/iranieq.ir>

 <https://www.linkedin.com/in/iranieq-ir-b9062a1ab>

 http://www.aparat.com/u_8111815/iranieq.ir

ایران تجهیز

(۰۲۱) ۶۵۶۱۱۴۱۱ ; (۰۲۱) ۶۵۶۱۲۸۱۲

ایران تجهیز

نماینده انحصاری در ایران

در راستای تجهیز هر چه بهتر صنعت برق ایران و با تنوع کاملی از محصولات اتوماسیون صنعتی در کنار شما هستیم.



ESTUN



عنوان : تنظیمات پارامتریک جهت مد پوزیشن داخلی

ESTUN / Internal position

تلفن :



(۰۲۱) ۶۵۶۱۱۴۱۱ ; (۰۲۱) ۶۵۶۱۲۸۱۲

(۰۲۱) ۶۵۶۱۲۹۳۴ ; FAX(۰۲۱) ۶۵۶۱۲۹۳۵

واتس اپ واحد فروش ۰۹۰۳۵۰۴۳۲۶۳

واتس اپ واحد تعمیرات ۰۹۳۹۱۶۴۹۹۲۷

واتس اپ واحد پشتیبانی ۰۹۲۲۴۴۷۴۱۲۵

www.iranieq.ir

Internal Position



ESTUN

تنظیمات سرو برای مد اینترنال پوزیشن

۱

تنظیم پوزیشن ها

۲

انتخاب ۱۳ موقعیت در مد INTERNAL POSITION با ۴ ورودی دیجیتال

۳

ESTUN



ایران تجهیز

تنظیمات سرو برای مد اینترنتال پوزیشن

در مد کنترلی internal Position (پوزیشن داخلی) و سری پرونت (Pronet)

میتوان ۱۶ پوزیشن مختلف که شامل سرعت، جهت، مقدار حرکت و زمانهای شتاب و توقف تشکیل

شده باشد را به صورت پارامتریک در اختیار داشت، برای تنظیم درایو برای این مد می بایست

PN005.2 را روی حرف C قرار دهیم و سپس تغذیه سرو را قطع و وصل نماییم.

PN005 = HxCxx

تنظیم پوزیشن ها

با استفاده از ۳۲ پارامتر میتوان ۱۶ پوزیشن را تنظیم نمود. به این شکل که هر دو پارامتر در کنار

هم تشکیل دهنده یک پوزیشن میباشد. پارامترهای PN600 الی PN631 مربوط به پارامترهای

پوزیشن هستند که هر جفت پارامتر در کنار هم تشکیل یک پوزیشن را میدهد.

$$\text{Position 0} = (\text{PN600} * 10000) + \text{PN601}$$

$$\text{Position 1} = (\text{PN602} * 10000) + \text{PN603}$$

$$\text{Position 2} = (\text{PN604} * 10000) + \text{PN605}$$

•

•

•

$$\text{Position 15} = (\text{PN630} * 10000) + \text{PN631}$$

به عنوان مثال میخواهیم در یک سرو موتور ۲۰ بیتی پوزیشنی معادل یک دور موتور و در پوزیشن بعدی عکس همین پوزیشن را وارد کنیم. از آنجایی که رزولوشن موتور ۲۰ بیت معادل ۱۰۴۸۵۷۶ پالس میباشد پس میبایست این عدد را به عنوان پوزیشن وارد کنیم.

$$\text{PN600} = 104$$

$$\text{PN601} = 8576$$

$$\text{Position 0} = (104 * 10000) + 8576 = 1048576$$

$$\text{PN602} = -104$$

$$\text{PN603} = -8576$$

$$\text{Position 1} = (-104 * 10000) + -8576 = -1048576$$

در زیر پارامتر های مربوط به سرعت ، شتاب استارت و استوپ ، زمان مکث بین مراحل و پارامتر های مربوط به تعیین کننده شماره پوزیشن ابتدایی و پایانی آمده است.

تعیین کننده سرعت مربوط به مراحل ۰ ~ ۱۵ در واحد RPM می باشد.	PN632~PN647
تعیین کننده زمان شیب استارت و استپ هر یک از مراحل ۰ ~ ۱۵ می باشد.	PN648~PN663
تعیین کننده زمان توقف بین هر یک از مراحل ۰ ~ ۱۵ می باشد.	PN664~PN679
تعیین کننده شماره مرحله شروع و انتهای برنامه عملکرد موتور می باشد.	PN683~PN684

چند روش برای کنترل ایترنال پوزیشن وجود دارد که در این قسمت توضیح داده شده است

توضیحات	پارامتر
<p>[0] : بعد از فعال شدن پایه ورودی S-ON مراحل به صورت چرخشی اجرا می شود .</p> <p>[1] : با هر بار فعال شدن پایه ورودی P-CON هر مرحله یکبار اجرا می شود.</p> <p>[2] : بعد از فعال شدن پایه ورودی S-ON مراحل به صورت چرخشی اجرا نمی شود و برای اجرای مراحل نیاز به فعال بودن پایه ورودی PCL می باشد .</p> <p>[3] : با ورودی P-CON مراحل اجرا می شوند و با پایه PCL قبل از رسیدن به موقعیت متوقف می شوند .</p>	<p>PN681.1 Hxx0x</p>
<p>[۰] : پایه ورودی P-CON حساس به سطح</p> <p>[۱] : پایه ورودی P-CON حساس به لبه بالا رونده</p>	<p>PN681.2 Hx0xx</p>

انتخاب 16 موقعیت در مد INTERNAL POSITION با ۴ ورودی دیجیتال

در ورژن استاندارد درایوهای سری PRONET، دو گزینه برای اجرای این ۱۶ مرحله وجود داشت (۱) اجرای مراحل به صورت چرخشی با زمان و بدون نیاز به ورودی دیجیتال

(۲) اجرای مراحل با استفاده از ورودی دیجیتال P-CON، اما گزینه ای برای انتخاب مراحل وجود نداشت و مراحل ۱۶ گانه فقط به صورت ترتیبی اجرا می شدند.

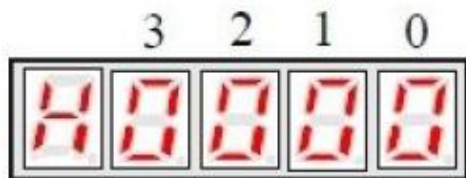
در ورژن جدید IR، علاوه بر دو گزینه قبلی گزینه دیگری نیز اضافه شده است که انتخاب ۱۶ مرحله با استفاده از ۴ ورودی دیجیتال سرو درایو می باشد.

تعریف ورودی های دیجیتال

برای استفاده از این فانکشن می بایست به ترتیب زیر عمل کرد.

ابتدا باید ۴ ورودی دیجیتال را به عنوان موقعیت ۱ (Position ۱)، موقعیت ۲ (Position ۲)، موقعیت ۳ (Position ۳)، موقعیت ۴ (Position ۴)، تعریف کرد. برای تعریف این چهار ورودی می بایست به پارامترهای Pn711 و Pn712 رجوع کرد که این دو پارامتر در ورژن جدید به پارامترهای سرو درایو اضافه شده اند.

لازم به ذکر است که مقدار پارامترهای Pn711 و Pn712 به صورت هگزادسیمال است و همانطور که در شکل مشاهده می شود حرف H بیانگر این موضوع می باشد. در شکل زیر موقعیت بیت ها مشخص شده اند.



نکته: برای فعال شدن این فانکشن باید پارامتر Pn681.3 را از صفر به یک تغییر داد.

PN681 = H1xxx

پارامتر های تنظیم ورودی PN712 و PN711

مقادیر قابل تعریف در هر بیت	مقادیر پیش فرض در هر بیت	شماره بیت	پارامتر مربوطه	شماره پایه ورودی
0 : Refer to Pn509 & Pn510	0	0	Pn711.0	CN1-14
1 : GEAR 1	0	1	Pn711.1	CN1-15
2 : GEAR 2	0	2	Pn711.2	CN1-16
3 : JOGP	0	3	Pn711.3	CN1-17
4 : JOGN	0	0	Pn712.0	CN1-39
5 : S-P(Switch Mode)	0	1	Pn712.1	CN1-40
6 : Position 1	0	2	Pn712.2	CN1-41
7 : Position 2	0	3	Pn712.3	CN1-42
8 : Position 3				
9 : Position 4				
A : Change direction (analog speed Mode)				
F : Disable inputs function				

در جدول زیر نحوه عملکرد این فانکشن مشخص شده است

Digital Inputs				Parameter
Digital Input4(9)	Digital Input3(8)	Digital Input2(7)	DigitalInput1(6)	
0	0	0	0	Pn600,601
0	0	0	1	Pn602,603
0	0	1	0	Pn604,605
0	0	1	1	Pn606,607
0	1	0	0	Pn608,609
0	1	0	1	Pn610,611
0	1	1	0	Pn612,613
0	1	1	1	Pn614,615
1	0	0	0	Pn616,617
1	0	0	1	Pn618,619
1	0	1	0	Pn620,621
1	0	1	1	Pn622,623
1	1	0	0	Pn624,625
1	1	0	1	Pn626,627
1	1	1	0	Pn628,629
1	1	1	1	Pn630,631

در این قسمت برای آشنایی بهتر با عملکرد این فانکشن یک مثال کاربردی از این فانکشن آورده شده است. همانطور که در شکل زیر مشخص شده است، می خواهیم با استفاده از ۴ ورودی دیجیتال به موقعیت های مختلف دست پیدا کنیم. لازم به ذکر است که پس از انتخاب موقعیت مورد نظر از بین ۱۶ موقعیت موجود با استفاده از ۴ ورودی دیجیتال، برای اجرای هر موقعیت از ورودی دیجیتال PCON استفاده شده است.

Pn600 = 10
 Pn614 = -10
 Pn630 = 20
 Pn606 = 30

