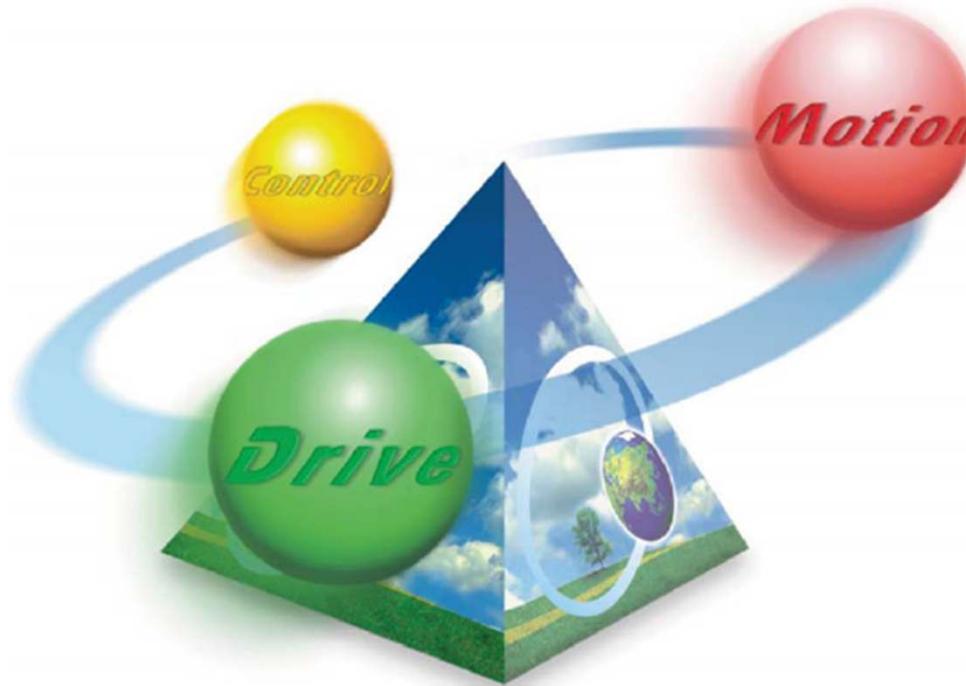
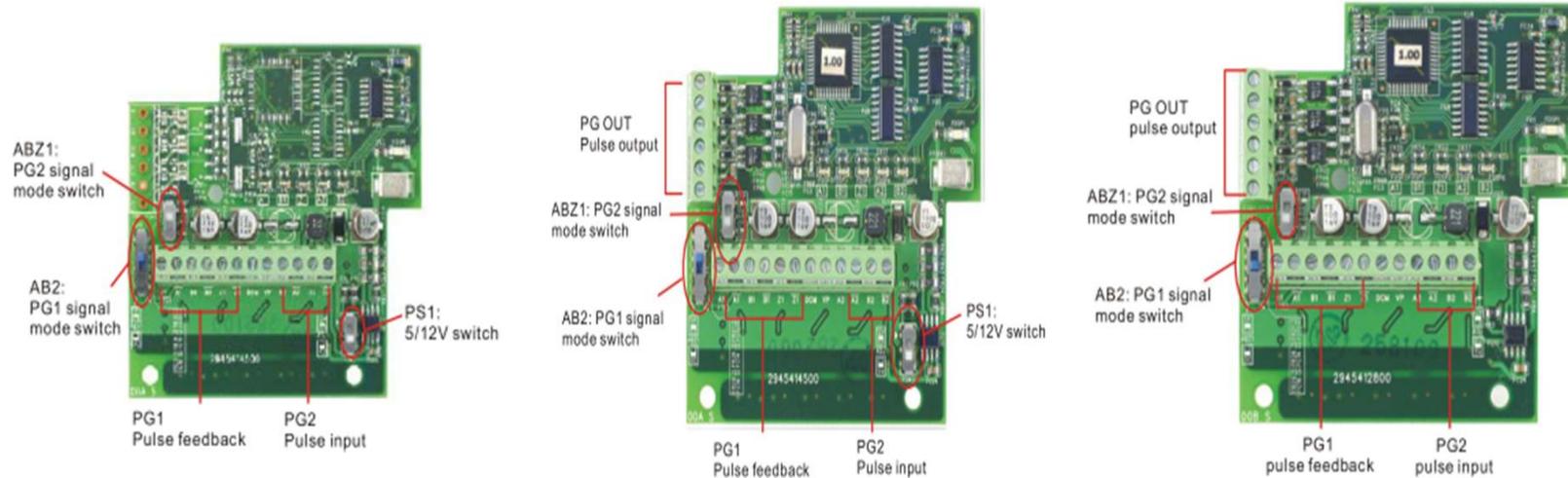


VE타입 인버터 동기제어 (PG카드)

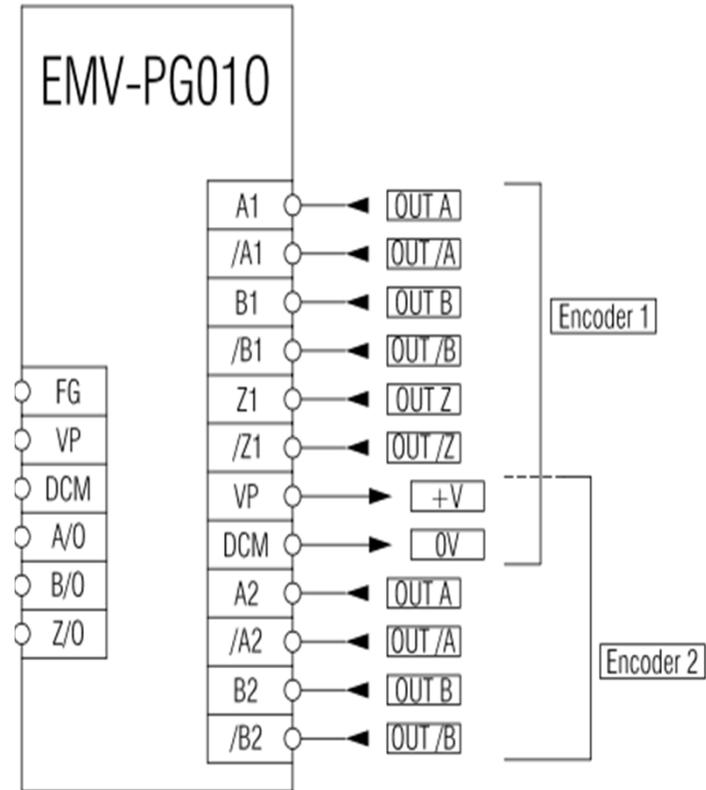
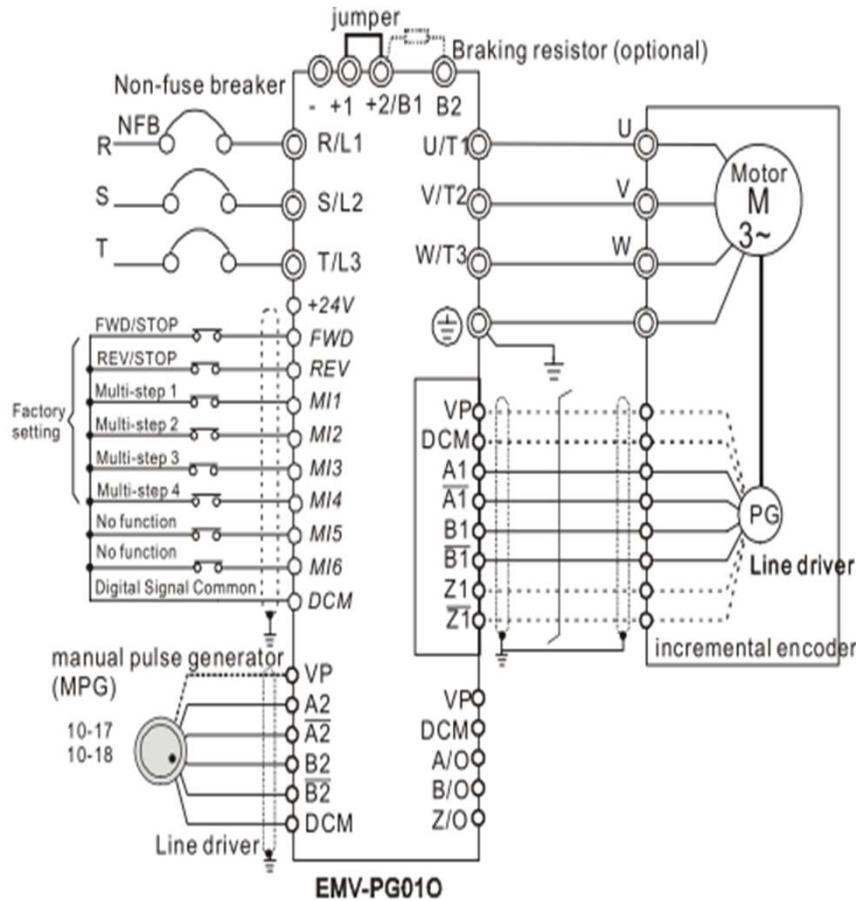


VE타입 PG카드 종류



	EMV-PG01X	EMV-PG01O	EMV-PG01L
VP	EMV-PG01X(PS1을 12V/5V로 변환해서 사용)의 전력 소스 출력 전압 : +5V/+12V ±5% 200mA	EMV-PG01O(PS1을 12V/5V로 변환해서 사용)의 전력 소스 출력 전압 : +5V/+12V ±5% 200mA	EMV-PG01L의 전력 소스 . 출력 전압 : +5V ±5% 200mA
DCM	전력 소스와 일반 공통 입력 신호	전력 소스와 일반 공통 입력 신호	전력 소스와 일반 공통 입력 신호
A1, /A1 B1, /B1 Z1, /Z1	입력 신호, 입력 방식은 ABZ1로 부터 선택. 최대 300kP/sec	입력 신호. 입력 방식은 ABZ1로 부터 선택. 최대 300kP/sec	입력 신호, 입력 방식은 ABZ1로 부터 선택. 최대 300kP/sec
A2, /A2 B2, /B2	입력 신호, 입력 방식은 ABZ2로 부터 선택. 최대 300kP/sec	입력 신호. 입력 방식은 ABZ2로 부터 선택. 최대 300kP/sec	입력 신호, 입력 방식은 ABZ2로 부터 선택. 최대 300kP/sec
A/O, B/O, Z/O		출력 신호. 분할 주파수 기능. 오픈 콜렉터 : 최대 출력 DC20V 50mA	출력 신호. 분할 주파수 기능. 라인드라이브 : 최대 출력 DC5V 50mA
FG	접지	접지	접지

PG카드 연결 배선도



출력(A/O,B/O,Z/O)과 출력 전압(12V/5V)을 제외하고 기본 배선도는 동일 하므로 EMV-PG01X와 EMV-PG01L의 배선도는 생략합니다.

펄스 제너레이터 설정

펄스 제너레이터 종류	AB2+ PS1		ABZ1+ PS1	
	5V	12V	5V	12V
<p>전압</p>				
<p>오픈 컬렉터</p>				
<p>Line 드라이브</p>				
<p>보완</p>				

- ☞ 엔코더 사양에 맞춰서 전압(12V/5V)설정을 하시면 됩니다.
- ☞ TP/OC - TP → Line Driver 설정
OC → Open Collector 설정

동기제어 설정 값(예시)

엔코더 입력 -> 인버터 연결 (ABZ1-TP, AB2-TP, 5V)					
파라미터	설정 값	설정 내용	비 고		
Pr.00-10	제어방법	3	FOCvertor 제어+엔코더 (FOCPG)		
Pr.00-20	마스터 주파수 명령 소스	5	방향 명령 있는 펄스 입력 (Pr.10-15)	한방향만 할 경우 "4"로 설정	
Pr.00-21	작동 명령 소스	0	디지털 키패드 (KPV-CE01)		
Pr.00-02	파라미터 Reset	2	특수 파라미터 설정	P00-02가 순서대로 "2" (enter)-> "5577" 설정이 되어야 Pr.11 그룹 설정이 가능	
		5577			
Pr.01-12	가속 시간 설정	0.00	가속 시간	자체 가/감속을 없애고 상위 모터 회전 속도를 따름	
Pr.01-13	감속 시간 설정	0.00	감속 시간		
Pr.05-00	모터 오토 튜닝	1	Rolling 테스트	1순위 작업	
Pr.10-00	엔코더 펄스	500	피드백 엔코더 펄스 값	상황에 따라 설정	
Pr.10-01	엔코더 입력 종류 설정	2	B상: 정방향, A상: 역방향		P10-15 설정 값에 의해 정/역회전 변경
Pr.10-15	펄스 입력 종류 설정	1	A상: 역방향, B상: 정방향		
Pr.02-06	MI6 입력단자	37	펄스 위치 입력 명령 사용가능	MI6 OFF시 설정 기어비의 자승으로 실제 구동 됨 예) 2:1(설정) -> 4:1(실제)	
Pr.10-17	PG 전자기어 A (PG1 of PG card)	500	피드백 엔코더 펄스 값	예) 2:1(설정) -> 2:1(실제)	MI6 ON시 설정 기어비 비율대로 실제 구동 됨 예) 2:1(설정) -> 2:1(실제)
Pr.10-18	PG 전자기어 B (PG2 of PG card)	500	입력 엔코더 펄스 값	3:1(설정) -> 9:1(실제)	3:1(설정) -> 3:1(실제)
Pr.11-00	시스템 제어	1	관성평가	P11-01의 값을 얻고자 할경우 2로 설정된 뒤 지속적인 정/역운전	모터의 사양 및 작업 환경에 맞추어 설정
Pr.11-01	시스템 관성의 각 단위	예) 100	관성 값	부하가 클수록 관성값 상승	
Pr.11-02	저속 대역폭	예) 20		값이 작으면 정지 토크가 약함	
Pr.11-03	고속 대역폭	예) 20		값이 너무 크면 떨림이 심함	
Pr.11-11	Zero-속도 대역폭	예) 20		(저속/고속의 기준 점 설정은 Pr.11-02)	

테스트 장비 : 입력 엔코더 : 500pulse 5V 엔코더 , 피드백 엔코더 : 500pulse 5V 엔코더
 인버터 : VFD015VE23A , 모터 : 4P 2.2kW , PG카드 : EMV-PG010

※ 혹시 설정 및 관성 값이 다를 경우 모터의 헌팅이 일어날 수 있으므로 테스트 시 안전에 유의 하세요.