

SF3 SÜRÜCÜ BACNET HABERLEŞME BÜLTENİ

Shihlin SF3 serisi V0.140 ve üzeri versiyonlarda BACNET haberleşme protokolü kullanabilmektedir.

Parametre Ayarı

07-00(P.33): 3 (Haberleşme protokolü Bacnet MS/TP seçildi.)

07-60(P.845): 9 (BACNET istasyon numarası)

07-61(P.846): 3 (BACNET baud hızı 38400 bps seçildi.8-N-1 sabittir.)

07-62(P.847): 18 (BACNET identifier Low Word decimal)

07-63(P.848): 0 (BACNET identifier High Word decimal)

00-16(P.79): 3 (CU modü(CU=frekans ve çalışma komutu haberleşme üzerinden verilir.)

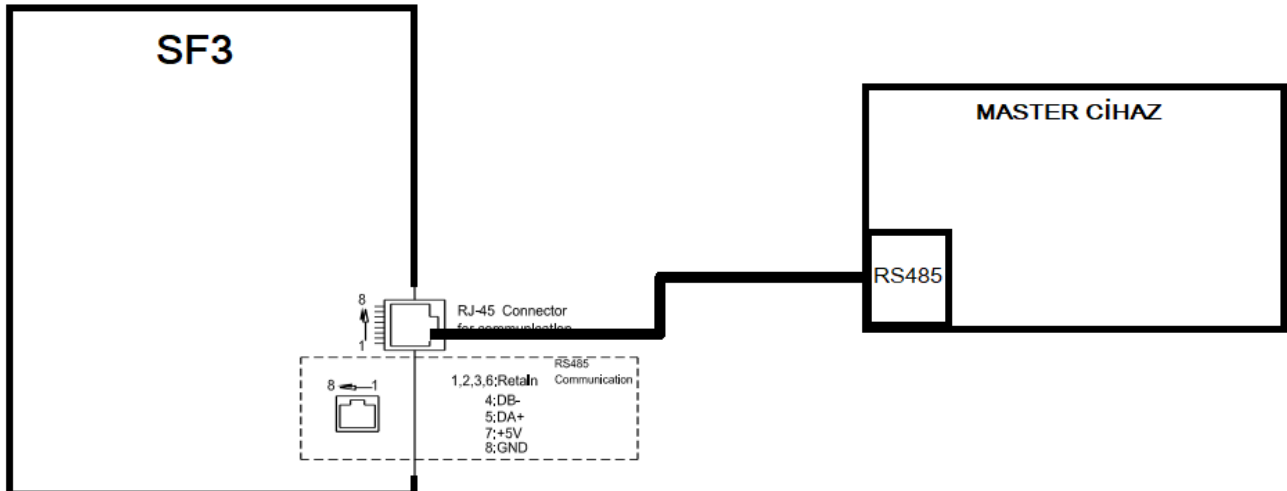
05-02(P.303): 4 (Motor kutup sayısı. 50Hz 1500rpm motor için 4, 50Hz 3000rpm motor için 2 set edilmelidir.)

00-02(P.997): 2 (Sürücü restart)

Notlar:

- Diğer haberleşme parametrelerinin fabrika ayarında bırakılması yeterlidir.
- BACnet için ayrı bir fiziksel port yoktur. Sürücü üzerindeki RS485 portu kullanılır.
- 07-62/07-63 default (fabrika değeri) bırakılır. Çok gerekli değilse değiştirmeyin.
- Önce haberleşme ayarları yapıp en son 00-16=3 ayarlanmalıdır.
- Master kontrolcüde "Comm. Delay Time(ms) \geq 5" olmalı. "0" olmamalıdır.
- BACNET haberleşme özelliği kullanılıyor iken SF3 üzerinde ilave haberleşme kartı takılı olmamalıdır.
- AV adresleri FLOATING veya REAL tiptedir.
- AV ve BV adresleri için master kontrolcü de "(attribute =85-Present_Value)" seçilmelidir.

BAĞLANTI ŞEMASI



ANALOG VALUE(AV)

Adres	Adres ADI	Erişim türü	Birim
AV0	Frekans set değeri	Yazma/Okuma	Hz
AV1	Hız referans değeri	Yazma/Okuma	rpm
AV2	Hızlanma zamanı	Yazma/Okuma	s
AV3	Yavaşlama zamanı	Yazma/Okuma	s
AV23	Çıkış frekansı	Okuma	Hz
AV24	Çıkış hızı	Okuma	rpm
AV25	Çıkış tork yüzdesi	Okuma	%
AV26	Çıkış Voltaj değeri	Okuma	V
AV27	Çıkış Akımı	Okuma	A
AV28	PID feedback değeri	Okuma	%
AV29	Hata kodu	Okuma	
AV30	Sürücü çalışma durumu	Okuma	
AV31	IGBT sıcaklığı	Okuma	°C
AV32	DC bus voltaj	Okuma	V
AV33	Çıkış gücü	Okuma	kW

Binary Value(BV)

Adres	Adres Adı	Adres Açıklaması	Erişim türü
BV0	Rezerve	Rezerve	
BV1	STF CMD	1:ileri, 0:stop	Yazma/Okuma
BV2	STR CMD	1:geri, 0:stop	Yazma/Okuma
BV3	Rezerve	Rezerve	
BV4	Reset CMD	1:Reset	Yazma/Okuma
BV5	RUN durum	1: Sürücü RUN'da	Okuma
BV6	STF durum	1:Sürücü ileri yönde çalışıyor	Okuma
BV7	STR durum	1:Sürücü geri yönde çalışıyor	Okuma
BV8	Alarm durumu	1:hata var	Okuma
BV9	Frekansa ulaşıldı	1:frekans set değeri=çıkış frekans	Okuma