

TOP Design

XG-5000

M2I

LS

GT-Designer3

GX-Works2 피크백

GP-ProEX

지멘스

프로제이스

Tia-port

인버터 M100 돌리는데: 삼상 유도전동기, 단상 //

iG5 시리즈 삼상 유도전동기

구동 방법.

1. keypad (자체 운전)

2. 다단속 (3, 7)

3. analog

4. 통신 (RS-485)

정해진 3속

P1 P3, P4

파라미터 세팅



1. drv:3

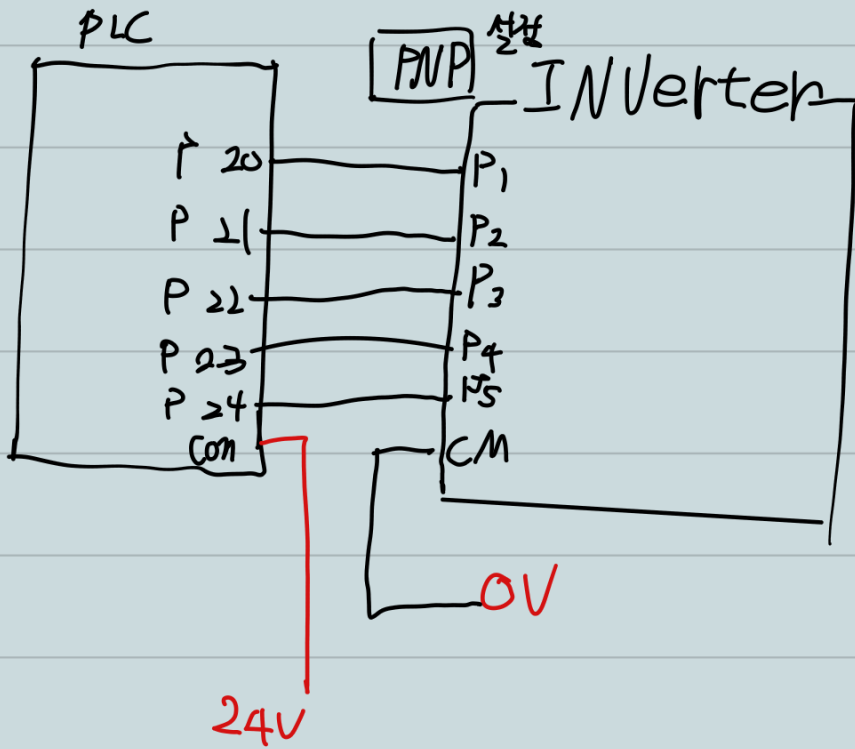
2. Freq: 9

3. 인버터국번

4. 통신속도

5. 프로그램 → Modbus
이걸로 설정

LS



[MOV K2345 D0]

[DMOV K234567 D0]

99990칸 → DMOV

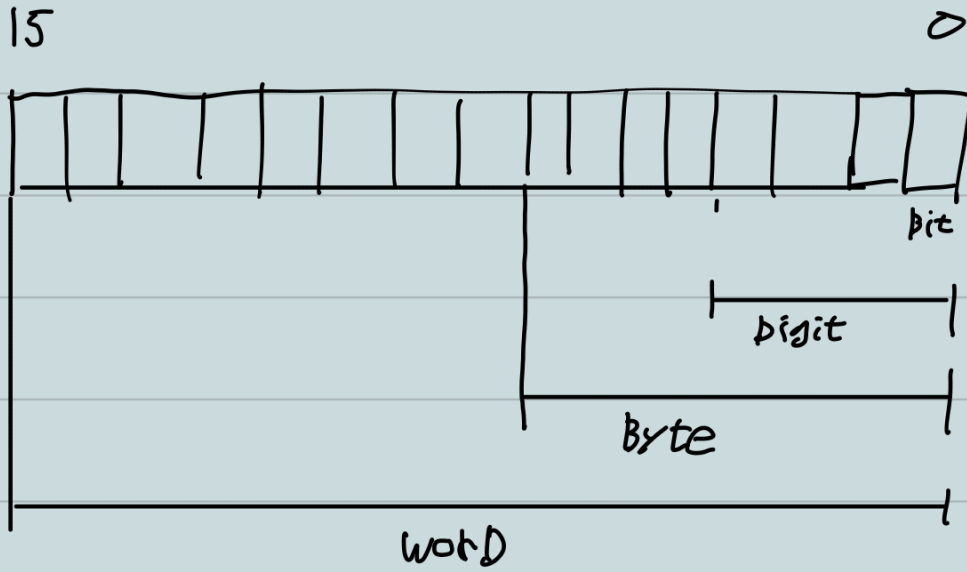
[INCP D10] 1씩증가

[DECP D10] 1씩감소

[/ D0 D10 D20]

D21 → 4096회

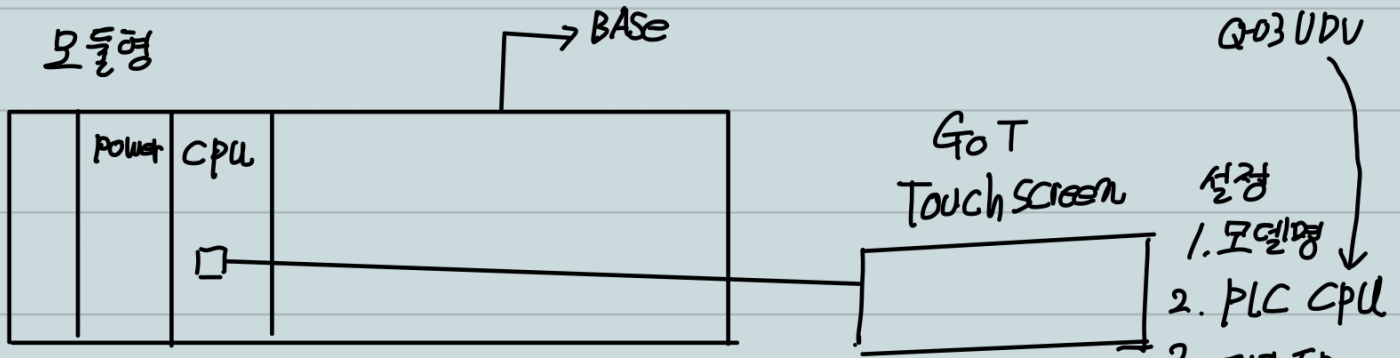
$\frac{PECO}{\downarrow}$ $D100$ $M200$ $\frac{K4 (1 \leq k \leq 8)}{\hookrightarrow 2^4 \text{ 개 할 244.}}$
 8bit \rightarrow 256 bit decoding $M200 \approx 2.5$



프로그래밍 writing 3가지 방법.

RS-232C
USB
이더넷

레스터기 ○V



BASE, Power, CPU : 기본값.

서브클레머 제어 → 인버터

수동, 자동 GOT : Alternate 셀렉트스위치같은 역할

유전, 정지 GOT : 모뎀터리 누를 때만

조그속도 → Data type : unsigned BIN 32

↓
1518
1519

이동거리 → Sign BIN 32

서보제어

Q 75MH 2 : 위치제어모듈

유전패턴

END

continue

Location

10 16 24 BIN BCD

14 E 1110 00010100

power CPU ⁰QX41 ¹QY41 ²QZ5 Slot NO:2
 IN OUT ↳ X40nX5F 125 address:4
 32 32 Y40nY5F
 ↓ Y20nY3F
 X00nX1F