



Technical Support and E-Warranty Certificate www.vevor.com/support

Inverter

MODEL:AT1-7500X

We continue to be committed to provide you tools with competitive price.

"Save Half", "Half Price" or any other similar expressions used by us only represents an estimate of savings you might benefit from buying certain tools with us compared to the major top brands and does not necessarily mean to cover all categories of tools offered by us. You are kindly reminded to verify carefully when you are placing an order with us if you are actually saving half in comparison with the top major brands.

VEVOR®

TOUGH TOOLS, HALF PRICE

Inverter

MODEL:AT1-7500X



NEED HELP? CONTACT US!

Have product questions? Need technical support? Please feel free to contact us:

Technical Support and E-Warranty Certificate
www.vevor.com/support

This is the original instruction, please read all manual instructions carefully before operating. VEVOR reserves a clear interpretation of our user manual. The appearance of the product shall be subject to the product you received. Please forgive us that we won't inform you again if there are any technology or software updates on our product.

IMPORTANT SAFEGUARDS



Read all safety warnings, instructions, illustrations and specifications provided with this inverter. Failure to follow all instructions listed below may result in electric shock, fire and/or serious injury.

WARNING :

This equipment is a high voltage device, please do not attempt to disassemble this equipment at any time to avoid danger. After a device failure, if the external switch fails to restart the device, please contact your reseller for handling.

WARNING: ELECTRICAL SHOCK AND FIRE HAZARD!

1. Failure to comply with this instruction could result in an electrical failure, fire and electrocution.
2. DO NOT DISASSEMBLE .
3. Do not submerge inverter .
4. Do not connect two or more transformers in parallel
5. Plug the power supply unit directly into a GFCI wet location outlet .
6. Do not use an extension cord
7. Installation of this inverter and related wiring must be done by a qualified electrician in compliance with all applicable electrical codes.

WARNING :

Changes or modifications to this unit not expressly approved by the party responsible for compliance could void the user's authority to operate the equipment .

SAVE THESE INSTRUCTIONS

FCC Information

CAUTION: Changes or modifications not expressly approved by the party responsible for compliance could void the user's authority to operate the equipment!

This device complies with Part 15 of the FCC Rules. Operation is subject to the following two conditions:

- 1) This product may cause harmful interference.
- 2) This product must accept any interference received, including interference that may cause undesired operation.

WARNING: Changes or modifications to this product not expressly approved by the party responsible for compliance could void the user's authority to operate the product.

Note: This product has been tested and found to comply with the limits for a Class B digital device pursuant to Part 15 of the FCC Rules. These limits are designed to provide reasonable protection against harmful interference in a residential installation.

This product generates, uses and can radiate radio frequency energy, and if not installed and used in accordance with the instructions, may cause harmful interference to radio communications. However, there is no guarantee that interference will not occur in a particular installation. If this product does cause harmful interference to radio or television reception, which can be determined by turning the product off and on, the user is encouraged to try to correct the interference by one or more of the following measures.

- Reorient or relocate the receiving antenna.
- Increase the distance between the product and receiver.
- Connect the product to an outlet on a circuit different from that to which the receiver is connected.
- Consult the dealer or an experienced radio/TV technician for assistance.

Correct Disposal



This product is subject to the provision of European Directive 2012/19/EC. The symbol showing a wheelie bin crossed through indicates that the product requires separate refuse collection in the European Union. This applies to the product and all accessories marked with this symbol. Products marked as such may not be discarded with normal domestic waste, but must be taken to a collection point for recycling electrical and electronic device

1. Product information

The manual provides precautions and guidance for user type selection, installation, parameter setting, site commissioning, fault diagnosis and daily maintenance and maintenance

1.1 Inverter series

AT901 series					Braking Resistor	
Model		Adaptive motor		Output Current:A	W	Ohm
		KW	HP			
22	901-7K5G1	7.5	10	34.0	600	40

1.2 Product Specification

Project		Standard
Basic Function	System	Current vector universal frequency converter
	Drive	High-efficiency drive of the Induction Motor
	Maximal Frequency	Vector control: 0-500Hz
		V/F control: 0-3200Hz.
	Carrier Frequency	0.5KHz-16KHz
		The carrier frequency can be adjusted
	Frequency resolution	Digital setting: 0.01Hz
		Simulation setting: $\pm 0.025\%$
	Control Mode	Open-loop vector control (SVC)

Project		Standard
		V/F control
	Starting torque	Type-G Mode: 0.3Hz/150% (SVC).
		Type-P Mode: 0.3Hz/100%
	Range of ADJ	1: 100(SVC)
	Stable speed	$\pm 0.5\%$ (SVC)
	Overload capacity	Type G:150% Rated Current 120s;180% for
		Type P:120% Rated Current for 60s;150% for
	Torque rise	Automatic torque increase;
	V/F curve	Three ways: straight line; multi-point; N
	Curve Acc/Dec mode	Line or S curve acceleration and deceleration mode, four Acc/Dec times, Acc/Dec time range 0.0-6500.0s
	DC Braking	Brake frequency: 0.00Hz-Maximum frequency; Brake time:.0s-36.0s Brake current value: 0.0% -100.0%
	Jog control	Jog frequency range: 0.00Hz-50.00Hz;
		Acc & Dec time: 0.0s-6500.0s.
	Up to 16 segment speed runs with a built-in PLC or control	
	built-in PID	It can easily realize the process control closed-loop control system
	AVR Function	When the input voltage jitter, the output
	Stall control	Automatically limited the current and voltage to prevent frequent over voltage tripping.
	Fast current limiting	Minimize the over current fault and protect the normal operation of the frequency converter
	Torque limit	Automatically limit the torque during operation
	Instant power	When instantaneous power failure is
	Timing	Set the time range of 0.0Min-6500.0Min.
Operating	Command source	Control panel,Control terminal, Serial port,can be switched in multiple ways

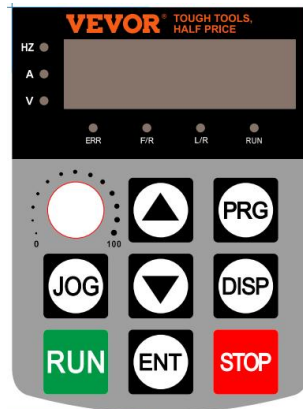
Project		Standard
	Frequency source	Panel potentiometer, Number given, External analog voltage/current input, and serial port input. can be switched in multiple ways
	Input Terminal	Five digital input terminals
		1 analog quantity input terminal;
		One 0-10V voltage or 0-20mA current input;
	Output Terminal	1 digital output terminal
		1 relay output terminal(TA,TB,TC)
		1 analog output terminal, supporting 0-10V or 0-20mA voltage output
	Protection function	Power on motor short circuit detection, input and output phase loss protection, over current protection, over voltage protection, under voltage protection, overheating protection and overload protection, etc
Loop The environment	Use place	Indoor, not direct sunlight, no dust, corrosive gas, combustible gas, oil fog, steam, water or salt, etc
	Above sea level	under 1000m 2C116699
	Ambient temperature	-10℃ ~ + 40℃ (ambient temperature is 40℃ ~50℃, please decrease the amount)
	humidity	Less than 95%RH, anhydrous condensation
	vibrate	Less than 5.9m/s (0.6g)

1.3 Description of the control loop and the main loop terminal

2. Operation and display

Function indicator lamp description

- ◆ Hz: Frequency display indicator lamp
- ◆ V: Voltage indicator lamp
- ◆ A: Current indicator lamp
- ◆ ERR: fault indicator lamp
- ◆ F / R: Forward and Reverse indicator lamp
- ◆ L / R: Communication control indicator lamp
- ◆ RUN: Running indicator lamp



Key symbol	Name	Function declaration
PRG	Programming key	Menu enters or exits, with parameter modification
ENT	Determine the key	Enter the menu and confirm the parameter setting
▲	Upper key	Increment of data or function codes
▼	Down key	Diminishing data or function codes
DISP	Shift key	Select the parameter modifier bit and the display contents
RUN	Run the key	Start the inverter under the keyboard operation mode
STOP	Stop / Reset key	Stop / reset operation,
JOG	Jog key	Limited to the P08.01 function code

Set the parameter method:

1. Press the **PRG** button to display the P 0.00,
2. The **▲ ▼** and **DISP** keys select the parameter number to modify, and the **ENTER** key enters the parameter,
3. **▲ ▼** and **DISP** keys modify parameter values, **ENTER** key save parameters,
4. If you need to modify other parameters, repeat 2,3, steps, such as modification completion, Return to the frequency interface using the **PRG** key.

3. Summary table of functional parameters:

P00, Monitoring group			
P00.00	running frequency	0.00 ~ 320.00Hz (P01.22=2)	-
P00.01	Set the Frequency	0.0 ~ 3200.0Hz (P01.22=1)	-
P00.02	Busbar voltage (V)	0.0V ~ 3000.0V	-
P00.03	Output voltage (V)	0V ~ 1140V	-
P00.04	Output Current (A)	0.00A ~ 655.35A	-
P00.05	Output power (kW)	0 ~ 32767	-
P00.06	Output torque (%)	-200.0% ~ 200.0%	-
P00.07	DI input state	0 ~ 32767	-
P00.08	DO output state	0 ~ 1023	-
P00.09	AI1 voltage (V)	0.01V	-
P00.10	AI2 Voltage (V) or current (mA)	0.00V ~ 10.57V 0.00mA ~ 20.00mA	-
P00.12	count value	0 ~ 65535	-
P00.13	Length value	0 ~ 65535	-
P00.14	Load speed display	0 ~ 65535	-
P00.15	PID setting	0 ~ 65535	-
P00.16	PID feedback	0 ~ 65535	-
P00.17	PLC stage	0 ~ 65535	-
P00.18	Pulse input frequency	0 ~ 100kHz	-
P00.19	Feedback speed (Hz)	-320.00Hz ~ 320.00Hz	-
P00.20	Runtime Remaining	0.0 ~ 6500.0Min	-
P00.21	AI1 Voltage before correction	0.000V ~ 10.570V	-
P00.22	AI2 Voltage/Current before correction	0.000V ~ 10.570V 0.000mA ~ 20.000mA	-
P00.24	linear speed	0 ~ 65535m/Min	-
P00.25	Current power time	0 ~ 6500Min	-
P00.26	Current running time	0.0 ~ 6500.0Min	-
P00.28	Communication setting	-100.00% ~ 100.00%	-

P00.30	Frequency X Display	0.00Hz ~ 500.00Hz	-
P00.31	Frequency Y Display	0.00Hz ~ 500.00Hz	-
P00.32	View any memory address value	0 ~ 65535	-
P00.35	Target torque, (%)	0.0° ~ 359.9°	-
P00.37	Power factor Angle		-
P00.39	Target voltage of VF separating	0V ~ Motor rated voltage	-
P00.40	Output voltage of VF separating	0V ~ Motor rated voltage	-
P00.41	DI input status display	-	-
P00.42	DO input status display	-	-
P00.43	DI function status display 1	(function 01. function 40)-	-
P00.44	DI function status visual display 2	(Function 41. Function 80)-	-
P00-45	fault message	-	-
P00-59	Set the frequency of (%)	-100.00% ~ 100.00%	-
P00-60	Running frequency (%)	-100.00% ~ 100.00%	-
P00-61	Inverter state	0 ~ 65535	-

★—modifiable parameter under any condition

☆—not modifiable parameter under run status

●—the actual detected parameter, not modifiable

FC	name	Set range	Factory value	modify
P01 Basic functional Group				
P01.00	G/P type	1: Type G (constant torque load model) 2: Type P (fan and water pump model)	1	☆
P01.01	1. Motor control mode	0: Speed Sensorless Vector Control 2: V/F control model	2	★
P01.02	Operation command	0: Operation panel run command channel ("L/R" lights off)	0	☆

	channel	1: Terminal Run channel ("L/R" lights on) 2: Communication command channel ("L/R" lights flashing)		
P01.03	Main frequency source X	0: Digital set (preset frequency P01.08, keypad ▲/▼ key, power loss) 1: Digital set (preset frequency P01.08, keypad ▲/▼ key, Power drop memory) 2: AI1 analog set (0-10V); 3: AI2 analog set(0-10V or 20mA); 4: Panel Potentiometer; 5: Pulse set (0~50KHZ DI5); 6: Multistage speed run set 7: Simple PLC set; 8: PID Control set; 9: Communication set.	4	★
P01.04	Secondary frequency source Y	Same as P01.03 (Main frequency source X) set	0	★
P01.05	Limit selection of Y when frequency superposition	0: Compared to the 【P01.10】 Maximum frequency 1: Relative to the frequency source X	0	☆
P01.06	Limit of Y when frequency superposition	0% ~150%	100%	☆
P01.07	Frequency source	Single digit: Frequency source selection 0: Main frequency source X 1: Main and Secondary operation	00	

		results (operation relationship is determined by Ten digits) 2: Main frequency X and Secondary frequency Y switch 3: Switch between main frequency X and Main and Secondary operation results 4: The frequency Y switches with Main and Secondary operation results Ten digits: Frequency operation relationship of X and Y 0: X +Y 1: X -Y 2: Maximum of the Two, 3: Minimum of the Two.		
P01.08	Preposition frequency	0.00Hz ~ Maximum frequency 【P01.10】	50.00 Hz	☆
P01.09	Running direction	0: Consistent direction, 1: Opposite direction	0	☆
P01.10	Maximum output frequency	Vector: 50.00Hz ~ 500.00Hz V/F: 50.00Hz ~ 2000.00Hz	50.00 Hz	★
P01.11	Upper limit frequency source	0: 【P01.12】 Set up 1: AI1 Set up 2: AI2 Set up 3: AI3 Set up 4: Pulse set (0~50KHZ DI5); 5: Communication Setup	0	★
P01.12	Upper limiting frequency	【P01.14】 ~ 【P01.10】	50.00 Hz	☆
P01.13	Upper limit frequency bias	0.00Hz ~ 【P01.10】	0.00Hz	☆

P01.14	Lower limit frequency	0.00Hz ~ 【P01.12】	0.00Hz	☆
P01.15	Carrier frequency	0.5kHz ~ 16.0kHz	For Model	☆
P01.16	Carrier frequency Adjust with temperature	0: No, 1: Yes	1	☆
P01.17	Acceleration time 1	0.00s ~ 650.00s (P01.19=2) 0.0s ~ 6500.0s (P01.19=1)	For Model	☆
P01.18	Deceleration time 1	0s ~ 65000s (P01.19=0) Reference frequency 【P01.25】		☆
P01.19	Time unit of Acceleration and deceleration time	0: 1 seconds 1: 0.1 seconds 2: 0.01 seconds	1	☆
P01.21	Bias frequency of frequency Y when superposition	0.00Hz ~ Maximum output frequency 【P01.10】	0.00Hz	☆
P01.22	Resolution of Frequency	Resolution of all frequency commands.	2	★
P01.23	Power down memory for Digital Frequency setting	0: No memory 1: Memory	0	☆
P01.24	Motor parameter group selection	0: Motor parameter group 1, 1: Motor parameter group 2.	0	★
P01.25	Reference frequency of Acceleration and deceleration time	0: Maximum frequency 【P01.10】 1: Setting frequency 2: 100Hz	0	★
P01.26	Runtime frequency instruction UP/DOWN	0: Operation frequency, 1: Setting frequency	0	★

	benchmark			
P01.27	Command source bundled frequency source	Single digit: Operation Panel command binding frequency source selection 0: No binding 1: Digital set 2: AI1 3: AI2 4: AI3 5: Pulse set (0~50KHZ DI5); 6: Multi segment speed; 7: Simple PLC 8:PID 9: Communication Set Ten digit: Terminal command binding frequency source selection 100 digit: communication command binding frequency source selection Thousand digit: Automatically run the binding frequency source selection	0000	☆
P02 Asynchronous Motor parameter group 1				
P02.00	Motor type	0: Ordinary asynchronous motor, 1: Variable frequency asynchronous motor	0	★
P02.01	Rated power of motor	0.1kW ~ 400.0kW	According to the Model Of the Inverter	★
P02.02	Rated voltage of Motor	1V ~ 2000V		★
P02.03	Rated current of Motor	0.01A ~ 655.35A (Inverter power <=55kW) 0.1A ~ 6553.5A (Inverter power> 55kW)		★

P02.04	Rated frequency of motor	0.01Hz~ Maximum output frequency 【P01.10】		★
P02.05	Rated speed of motor	1rpm ~ 65535rpm		★
P02.06	Stator resistance of motor	0.001Ω ~ 65.535Ω (Inverter power ≤55kW) 0.0001Ω ~ 6.5535Ω (Inverter power > 55kW)	Tuning Parameter	★
P02.07	Rotor resistance of Motor	0.001Ω ~ 65.535Ω (Inverter power ≤55kW) 0.0001Ω ~ 6.5535Ω (Inverter power > 55kW)		★
P02.08	Leak resistance of Motor	0.01mH ~ 655.35mH (Inverter power ≤55kW) 0.001Mh ~ 65.535mH (Inverter power > 55kW)		★
P02.09	Mutual resistance of Motor	0.1mH ~ 6553.5mH (Inverter power ≤55kW) 0.01mH ~ 655.35mH (Inverter power > 55kW)		★
P02.10	No-load current of the Motor	0.01A ~ P02.03 (Inverter power ≤55kW) 0.1A ~ P02.03 (Inverter power > 55kW)		★
P02.37	Tuning selection	0: no-operation 1: Tuning at Motor stationary 1 2: Motor dynamic tuning 3: Tuning at Motor completely stationary 2	0	★
P03 Vector control parameters of motor group1				
P03.00	Speed loop proportional 1	1 ~ 100	30	☆

P03.01	Speed loop integration time 1	0.01s ~ 10.00s	0.50s	☆
P03.02	Switch frequency 1	0.00 ~ 【P03.05】	5.00Hz	☆
P03.03	Speed loop proportional 2	1 ~ 100	20	☆
P03.04	Speed loop integration time 2	0.01s ~ 10.00s	1.00s	☆
P03.05	Switch frequency 2	P03.02 ~ Maximum output frequency 【P01.10】	10.00Hz	☆
P03.06	Vector control of the shift gain	50% ~ 200%	100%	☆
P03.07	SVC torque filtering time constants	0.000s ~ 0.100s	0.050s	☆
P03.09	Torque upper limit source under speed control mode	0: P03.10 setting 1: AI1; 2: AI2; 3: AI3; 4: Pulse set (DI5); 5: Communication Setting; 6: MIN (AI1, AI2) 7: MAX (AI1, AI2)	0	☆
P03.10	Upper torque limit under speed control mode	0.0% ~ 200.0%	150.0%	☆
P03.13	Proportional gain of excitation regulation	0 ~ 60000	2000	☆
P03.14	Integral gain of excitation regulation	0 ~ 60000	1300	☆
P03.15	Proportional gain	0 ~ 60000	2000	☆

	of torque regulation			
P03.16	Integral gain of torque regulation	0 ~ 60000	1300	☆
P04 V/F Control Parameters				
P04.00	VF curve setting	0: linear curve V/ F 1: Multipoint curve V/ F 2: Decreasing torque curve 1 (Square curve) 3: Decreasing torque curve 2 (1.2 power) 4: Decreasing torque curve 2 (1.4 power) 6: Decreasing torque curve 2 (1.6 power) 8: Decreasing torque curve 2 (1.8 power) 10: VF completely separation mode 11: VF semi-separation mode	0	★
P04.01	Torque boost setting	0.0% (Automatic lifting torque); 0.1%~30.0%	By Model	☆
P04.02	Torque boost cutoff point	0.00Hz ~Maximum output frequency 【P01.10】	50.00Hz	★
P04.03	Multi-point V/F Freq. 1	0.00Hz ~ 【P04.05】	0.00Hz	★
P04.04	Multi-point V/F Voltage 1	0.0% ~ 100.0%	0.0%	★
P04.05	Multi-point V/F Freq. 2	【P04.03】 ~ 【P04.07】	0.00Hz	★
P04.06	Multi-point V/F Voltage 2	0.0% ~ 100.0%	0.0%	★

P04.07	Multi-point V/F Freq. 3	【P04.05】 ~ Motor Rated frequency 【P02.04】	0.00Hz	★
P04.08	Multi-point V/F Voltage 3	0.0% ~ 100.0%	0.0%	★
P04.09	V/F control Slip frequency compensation	0.0% ~ 200.0%	0.0%	☆
P04.10	V/F Over excitation gain	0 ~ 200	64	☆
P04.11	Oscillation suppression gain for V/F	0 ~ 100	By Model	☆
P04.13	Voltage source by VF separated	0: Digital Settings 【P04.14】 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: Pulse Setting (DI5) 5: Multiple instruction 6: Simple PLC 7: The PID 8: communication Setting Note: 100.0%, corresponding to the motor rated voltage	0	☆
P04.14	Voltage for VF separation	0V ~ Motor rated voltage	0V	☆
P04.15	Voltage rise time of VF separation	0.0s ~ 1000.0s Note: Time when 0V rises to rated voltage of motor.	0.0s	☆
P04.16	Voltage drop time of VF separation	0.0s ~ 1000.0s Note: Time when Rated voltage of motor drop to 0V	0.0s	☆
P04.17	Shutdown mode of VF separation	0: The frequency and voltage drop to 0 separately; 1: Frequency drops after the Voltage drop to 0	0	☆

P04.18	Over-current stall action current	50% ~ 200%	150%	★
P04.19	Suppression of Over current stall	0: Disable, 1: Enable.	1	★
P04.20	Suppression's gain of Over current stall	0 ~ 100	20	☆
P04.21	Compensation coefficient of action Over current stall	50% ~ 200%	50%	★
P04.22	Over-voltage stall action voltage	650.0V ~ 800.0V	760.0V	★
P04.23	Suppression of Over-voltage stall	0: Disable, 1: Enable.	1	★
P04.24	Suppression's Freq. gain of Over-voltage stall	0 ~ 100	30	☆
P04.25	Suppression's Voltage gain of Over-voltage stall	0 ~ 100	30	☆
P04.26	Maximum rise frequency limit for Over-voltage stall	0 ~ 50Hz	5Hz	★

P05 group, Input Parameters

P05.00	DI1 terminal function	0: No function; 1: Forward running(FWD) or Running; 2:Reverse running (REV) or Forward/Reverse switch 3: three-wire running control 4: forward jog control (FJOG) 5: Reverse jog control (RJOG)	1	★
--------	--------------------------	--	---	---

		6: Freq. Increase(Terminal UP) 7: Freq. decrease(Terminal DOWN) 8: Free shutdown control 9: External reset signal input(RST) 10: Suspend operation; 11: External fault normally-open (NO) input 12: Multi-speed 1 13: Multi-speed 2 14: Multi-speed 3 15: Multi-speed 4 16: ACC/DEC time select 1(TT1) 17: ACC/DEC time select 2(TT2) 18: Frequency source switch 19: UP/DOWN Freq. zero clearing (terminal, keyboard) 20: Run command Switch terminal 1 21: VFD ACC/DEC prohibit 22: PID control Pause 23: PLC state reset 24: Pendulum frequency Pause 25: Counter input 26: Counter reset 27: Length count input 28: Length reset 29: Torque control Disable 30: Pulse Setting (only DI5 can setting, P05.04=30) 31: Reserved; 32: DC braking immediately; 33: External fault input (normally		
--	--	---	--	--

		closed, NC) 34: Frequency modification Enables 35: PID input signal reversed; 36: External parking terminal 1 37: Run command Switch terminal 2 38: PID integral Pause; 39: Frequency X switches with the Preset frequency 40: Frequency Y switches with the Preset frequency 41: Motor selection terminal 1 43: The PID Parameters switch 44: User defined fault 1 45: User defined fault 2 46: Speed control / Torque control switch 47: Emergency stop 48: External parking terminal 2 49: Slow ate DC braking 50: Run time cleared; 51: Two-wire control / Three-wire control switch 52: Reversal Disable;		
P05.01	DI2 terminal functional		4	★
P05.02	DI3 terminal functional		9	★
P05.03	DI4 terminal functional		12	★
P05.04	DI5 terminal function (only DI5 can		13	★

	setting Pulse function, P05.04=30)			
P05.10	DI filtering time	0.000s ~ 1.000s	0.010s	☆
P05.11	Terminal control Mode	0: Two-wire control mode 1, 1: Two-wire control mode 2, 2: Three-wire control mode 1, 3: Three-wire control mode 2.	0	★
P05.12	Frequency adjusting step size	0.001Hz/s ~ 65.535Hz/s	1.00Hz/s	☆
P05.13	Min. input of AI curve 1	0.00V ~ P05.15	0.00V	☆
P05.14	Corresponding value of AI curve 1's Min. input	-100.0% ~ +100.0%	0.0%	☆
P05.15	Max. input of AI curve 1	P05.13 ~ +10.00V	10.00V	☆
P05.16	Corresponding value of AI curve 1's Max. input	-100.0% ~ +100.0%	100.0%	☆
P05.17	AI curve 1 filtering time	0.00s ~ 10.00s	0.10s	☆
P05.18	AI curve 2's Min. input	0.00V ~ P05.20	0.00V	☆
P05.19	Corresponding value of AI curve 2's Min. input	-100.0% ~ +100.0%	0.0%	☆
P05.20	Max. input of AI2	P05.18 ~ +10.00V	10.00V	☆
P05.21	Corresponding value of AI curve 2's Max. input	-100.0% ~ +100.0%	100.0%	☆

P05.22	AI curve 2 filtering time	0.00s ~ 10.00s	0.10s	☆
P05.23	AI curve 3's Min. input	-10.00V ~ P05.25	-10.00V	☆
P05.24	Corresponding value of AI curve 3's Min. input	-100.0% ~ +100.0%	0.0%	☆
P05.25	Max. input of AI curve 3	P05.23 ~ +10.00V	10.00V	☆
P05.26	Corresponding value of AI curve 3's Max. input	-100.0% ~ +100.0%	100.0%	☆
P05.27	AI curve 3 filtering time	0.00s ~ 10.00s	0.10s	☆
P05.28	Min. value of Pulse input	-10.00V ~ P05.25	0.00V	☆
P05.29	Corresponding value of Pulse's Min. input	-100.0% ~ +100.0%	0.0%	☆
P05.30	Max. value of Pulse input	P05.23 ~ +10.00V	10.00V	☆
P05.31	Corresponding value of Pulse's Max. input	-100.0% ~ +100.0%	100.0%	☆
P05.32	Pulse filtering time	0.00s ~ 10.00s	0.10s	☆
P05.33	AI curve selection	Single bit: AI1 curve selection 1: AI curve 1 (2 PM, see P05.13 ~ P05.16.) 2: AI curve 2 (2 PM, see P05.18 ~ P05.21.) 3: AI curve 3 (2 PM, see P05.23 ~ P05.26.)	321	☆

		4: AI curve 4 (4 PM, see P24.00~P24.07) 5: AI curve 4 (4 PM, see P24.08~P24.15) Ten bit: AI2 curve selection (the same as Single bit 1~5) Hundred bit: AI3 curve selection (the same as above)		
P05.34	The AI is below the minimum input setting selection	Single bit: AI1 below Min. input setting 0: Corresponding value of Min. input 1: 0.0% Ten bit: AI2 below Min. input setting (the same as Single bit 1~2) Hundred bit: AI3 below Min. input setting (the same as above)	000	☆
P05.35	DI1 delay time	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	★
P05.36	DI2 delay time	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	★
P05.37	DI3 delay time	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	★
P05.38	DI1-DI5 terminal valid mode selection	0: High level effective, 1: Low level effective Single Bit: DI1; Ten Bit: DI2; Hundreds Bit: DI3; Thousand Bit: DI4, Ten thousand Bit: DI5	00000	★
P05.39	DI6-DI17 terminal valid mode selection	0: High level effective, 1: Low level effective Single Bit: DI6,	00000	★

		Ten Bit: DI7		
P06 group, Output Parameters				
P06.01	DO1 output function selection	0: No output 1: Running indicator; 2: Fault output (for free shutdown fault) 3: Freq. level detection signal 1(P14T1) 4: Frequency arrival indicator(FAR) 5: VFD zero-speed running(When running) 6: Motor overload Early-warning 7: Inverter overload Early-warning 8: The Set Count arrives 9: The specified count is reached 10: Length is reached 11: The PLC cycle is completed 12: Accumulated running time arrives 13: Frequency limiting 14: Torque limiting 15: Ready to run 16: AI1>AI2 17: Output freq. reaches Upper limit 18: Output freq. reaches Lower limit(When running) 19: Under pressure state output 20: Communication setting 21: Location is complete (reserved)	0	☆
P06.02	Control Board Relay (TA- TB- TC) Function Selection		2	☆

		22: Location proximity (reserved) 23: Zero-speed running 2 (also output when shutdown) 24: Accumulated power-on time arrives 25: Freq. level detection signal 2(P14T2) 26: Output freq. 1 reached 27: Output freq. 2 reached 28: Output Current 1 reached 29: Output Current 2 reached 30: Regularly reached 31: Input signal AI1 overrun 32: Load dropping 33: VFD reverse running 34: Zero-current state 35: The Power module temperature arrives 36: Output current out of limit 37: Output freq. reaches Lower limit(shutdown also output) 38: Fault output (all faults) 39: Motor overheating Early-warning 40: This running time arrives 41: Fault output (for free shutdown fault and no under pressure output)		
P06.07	AO1 output function selection	0: Operation freq., 1: Set freq.	0	☆
P06.08	AO2 output function selection	2: Output current, 3: Output torque, 4: Output power, 5: Output voltage,	1	☆

		Hundred Bit: RELAY2		
P07 group, Start and Stop control Parameters				
P07.00	Starting mode	0: Direct start 1: Start with speed tracking 2: DC braking + start at start frequency	0	☆
P07.01	Speed tracking method	0: Start with the shutdown frequency 1: Start with the working frequency 2: Start at the maximum frequency	0	★
P07.02	Speed of Speed tracking	1 ~ 100	20	☆
P07.03	Start frequency	0.00Hz ~ 10.00Hz	0.00Hz	☆
P07.04	Start-frequency hold time	0.0s ~ 100.0s	0.0s	★
P07.05	DC brake current at startup	0% ~ 100%	0%	★
P07.06	DC brake time at startup	0.0s ~ 100.0s	0.0s	★
P07.07	Accelerating and Decelerating mode	0: linear Acc/Dec mode 1: S curve Acc/Dec mode A 2: S curve Acc/Dec mode B	0	★
P07.08	Time ratio of Start segment in S curve	0.0% ~ (100.0%-P07.09)	30.0%	★
P07.09	Time ratio of Start segment in S curve	0.0% ~ (100.0%-P07.08)	30.0%	★

P07.10	Stop mode	0: Decelerate to stop 1: Coast to stop	0	☆
P07.11	Frequency threshold of DC brake	0.00Hz ~ Maximum freq. 【P01.10】	0.00Hz	☆
P07.12	DC brake delay time	0.0s ~ 100.0s	0.0s	☆
P07.13	DC brake current	0% ~ 100%	0%	☆
P07.14	DC brake time at stop	0.0s ~ 100.0s	0.0s	☆
P07.15	DC Brake utilization rate	0% ~ 100%	100%	☆
P07.18	Speed tracking current	30% ~ 200%		★

P08 Group Keyboards and Display Parameters

P08.01	M key function	0: The M key is invalid 1: Switch between Remote Control (Terminal or Communication control) and Operation Panel Control, when 【P01.02】 =1 or 2 2: FWD/REV switch 3: FJOG (Forward jog control) 4: RJOG (Reverse jog control)	0	★
P08.02	STOP/RESET key function	0: The STOP/RES key Only valid in panel control mode 1: The STOP/RES key Always valid	1	☆
P08.03	LED displays parameter 1in Operation status	0000 ~ FFFF Bit00: Running Frequency 1 (Hz) Bit01: Setting Frequency (Hz) Bit02: Bus Voltage (V)	1F	☆

		Bit03: Output Voltage (V) Bit04: Output current (A) Bit05: Output power (kW) Bit06: Output torque (%) Bit07: DI input status Bit08: DO output status Bit09: AI1 voltage (V) Bit10: AI2 voltage (V) Bit11: AI3 voltage (V) Bit12: Count value Bit13: Length value Bit14: Load speed display Bit15: PID settings		
P08.04	LED displays parameter 2in Operation status	0000 ~ FFFF Bit00: PID feedback Bit01: PLC stage Bit02: PULSE Input frequency (kHz) Bit03: Running Frequency 2 (Hz) Bit04: Remaining runtime Bit05: AI1-corrected front voltage (V) Bit06: AI2-corrected front voltage (V) Bit07: AI3-corrected front voltage (V) Bit08: Line speed Bit09: Current Power Time (Hour) Bit10: Current Runtime (Min) Bit11: PULSE Input frequency (Hz) Bit12: Communication Setting Value	0	☆

		Bit13: Encoder feedback speed (Hz) Bit14: Main Frequency X Display (Hz) Bit15: Secondary frequency Y Display (Hz)		
P08.05	LED displays parameter in Stop status	0000 ~ FFFF Bit00: Set Frequency (Hz) Bit01: Bus Voltage (V) Bit02: DI input status Bit03: DO output status Bit04: AI1 voltage (V) Bit05: AI2 voltage (V) Bit06: AI3 voltage (V) Bit07: Count value Bit08: Length value Bit09: PLC stage Bit10: Load speed Bit11: PID settings Bit12: PULSE Input frequency (kHz)	33	☆
P08.06	Load speed display factor	0.0001 ~ 6.5000	1.0000	☆
P08.07	Power module temperature	0.0℃ ~ 100.0℃	-	●
P08.08	Product number	-	-	●
P08.09	Cumulative running time	0h ~ 65535h	-	●
P09 group, auxiliary function				
P09.00	Jog frequency	0.00Hz ~ Maximum freq. 【P01.10】	2.00Hz	☆
P09.01	Jog Acc time	0.0s ~ 6500.0s	20.0s	☆

P09.02	Jog Dec time	Recommended time: 0.4 ~ 4.0KW 7.5S 5.5 ~ 30.0KW 15.0S 37.0 ~ 132.0KW 40.0S 160.0 ~ 630.0KW 60.0S	20.0s	☆
P09.03	Acceleration time 2		15.0	☆
P09.04	Deceleration time 2			☆
P09.05	Acceleration time 3			☆
P09.06	Deceleration time 3			☆
P09.07	Acceleration time 4			☆
P09.08	Deceleration time 4			☆
P09.09	Hopping freq. 1	0.00Hz ~ Maximum freq. 【P01.10】	0.00Hz	☆
P09.10	Hopping freq. 2		0.00Hz	☆
P09.11	Hopping freq. range		0.01Hz	☆
P09.12	Positive and Reverse dead time	0.0s ~ 3000.0s	0.0s	☆
P09.13	Reverse frequency permission	0: Allowed; 1: Prohibit	0	☆
P09.14	When the setting freq. is lower than the lower limit of freq.	0: Run at a lower limit frequency 1: Stop 2: zero-speed operation	0	☆
P09.15	Drop control	0.00Hz ~ 10.00Hz	0.00Hz	☆
P09.16	Setting cumulative power	0h ~ 65000h	0h	☆

P09.17	Setting cumulative	0h ~ 65000h	0h	☆
P09.18	Start protection	0: Unprotected;	0	☆
P09.19	Frequency detection value 1 (P14T1)	0.00Hz ~ Maximum freq. 【P01.10】	50.00 Hz	☆
P09.20	Frequency detection lag value (P14T1)	0.0% ~ 100.0% (P14T1 level)	5.0%	☆
P09.21	Frequency reaches the detected width	0.0% ~ 100.0% (Maximum frequency)	0.0%	☆
P09.22	Frequency hopping function During Acc and Dec.	0: Invalid, 1: valid	0	☆
P09.25	Switching freq. of acceleration time 1 and time 2	0.00Hz ~ Maximum freq. 【P01.10】	0.00Hz	☆
P09.26	Switching freq. of deceleration time 1 and time 2	0.00Hz ~ Maximum freq. 【P01.10】	0.00Hz	☆
P09.27	Terminal Jog priority	0: Invalid, 1: valid	0	☆
P09.28	Frequency detection value 2 (P14T2)	0.00Hz ~ Maximum frequency	50.00 Hz	☆
P09.29	Frequency detection lag value (P14T2)	0.0% ~ 100.0% (P14T2 level)	5.0%	☆
P09.30	Arbitrary arrival frequency	0.00Hz ~ Maximum frequency	50.00 Hz	☆

	detection value 1			
P09.31	Arbitrary arrival frequency detected width 1	0.0% ~ 100.0% (Maximum frequency)	0.0%	☆
P09.32	Arbitrary arrival frequency detection value 2	0.00Hz ~ Maximum frequency	50.00 Hz	☆
P09.33	Arbitrary arrival frequency detected width 2	0.0% ~ 100.0% (Maximum frequency)	0.0%	☆
P09.34	Zero-current detection level	0.0% ~ 300.0% 100.0% corresponds to the motor rated current	5.0%	☆
P09.35	Delay time of Current detect	0.01s ~ 600.00s	0.10s	☆
P09.36	Current value of output over current	0.0% (Not detect) 0.1% ~ 300.0% (Motor rated current)	200.0%	☆
P09.37	Delay time of Output Over current Detection	0.00s ~ 600.00s	0.00s	☆
P09.38	Arbitrary arrival current 1	0.0% ~ 300.0% (Motor rated current)	100.0%	☆
P09.39	Arbitrary arrival current 1 width	0.0% ~ 300.0% (Motor rated current)	0.0%	☆
P09.40	Arbitrary arrival current 2	0.0% ~ 300.0% (Motor rated current)	100.0%	☆
P09.41	Arbitrary arrival current 2 width	0.0% ~ 300.0% (Motor rated current)	0.0%	☆
P09.42	Timer function selection	0: Invalid, 1: valid	0	☆
P09.43	Timer runtime	0: P09.44 setting,	0	☆

	selection	1: AI1 2: AI2 3: AI3 Analog input range corresponds to the 【P09.44】		
P09.44	Timer running time	0.0Min ~ 6500.0Min	0.0Min	☆
P09.45	AI1 input voltage protection value lower limit	0.00V ~ P09.46	3.10V	☆
P09.46	AI1 input voltage protection value upper limit	P09.45 ~ 10.00V	6.80V	☆
P09.47	Over temp. protection Value	0℃ ~ 100 ℃	75℃	☆
P09.48	Cooling fan control	0: Fan running during VDF running 1: Always running when power on;	0	☆
P09.49	Wake up frequency	Hibernate frequency (P09.51) ~ Maximum freq. 【P01.10】	0.00Hz	☆
P09.50	Wake up delay time	0.0s ~ 6500.0s	0.0s	☆
P09.51	Sleep frequency	0.00Hz ~ Wake-Up Frequency 【P09.49】	0.00Hz	☆
P09.52	Sleep delay time	0.0s ~ 6500.0s	0.0s	☆
P09.53	Arrival time of this operation	0.0 ~ 6500.0Min	0.0Min	☆
P09.54	Correction factor of Output power	0.00% ~ 200.0%	100.0%	☆
P10 group Fault and Protection				

P10.00	Motor overload protection	0: Disable, 1: Enable	1	☆
P10.01	Motor overload protection gain	0.20 ~ 10.00	1.00	☆
P10.02	Motor overload early-warning factor	50 ~ 100%	80%	☆
P10.07	Short circuit to ground protection when power on	0: Disable, 1: Enable	1	☆
P10.08	Brake unit's starting voltage	650.0V ~ 800.0V	690V	☆
P10.09	Automatic fault reset times	0 ~ 20	0	☆
P10.10	DO action selection during automatic fault reset	0: No Action 1: Action	0	☆
P10.11	Interval for Automatic fault reset	0.1s ~ 100.0s	1.0s	☆
P10.12	Input phase loss protection/ Power relay pull in protection	Single Bit: Input phase loss protection 0: Disable, 1: Enable Ten Bit: Power relay pull in protection 0: Disable, 1: Enable	11	☆
P10.13	Output phase loss protection	0: Disable, 1: Enable	1	☆
P10.14	First-time failure type	0: No fault 1: (Reserved)	—	●

P10.15	Second failure type	2: Over-current in Acc process 3: Over-current in Dec process 4: Over-current in constant speed 5: Over-voltage in Acc process 6: Over-voltage in Dec process 7: Over-voltage in constant speed 8: Buffer resistance overload 9: Under-voltage 10: VFD overload 11: Motor overload 12: Input phase loss 13: Output phase loss 14: Power module is overheated 15: External fault 16: Communication exception 17: Power relay is abnormal 18: Abnormal current detection 19: Motor tuning is abnormal 21: Parameter read and write exception 22: Other Hardware abnormal 23: Motor short-circuit to ground 26: Run-time arrival 27: User Custom fault 1 28: User Custom fault 2 29: Power-on time arrives 30: Load drop 31: Runtime PID feedback is lost 40: Fast flow limit timeout 41: Switch the motor during operation 42: Speed deviation is too large	—	•
P10.16	Third (most recent) fault type		—	•

		43: Motor over-speed		
P10.17	Frequency at the third (most recent) failure	—	—	●
P10.18	Current at the third (most recent) fault	—	—	●
P10.19	Bus voltage at the third (most recent) fault	—	—	●
P10.20	Input terminal status at the third (most recent) failure	—	—	●
P10.21	Output terminal status at the third (most recent) failure	—	—	●
P10.22	The Inverter status at the third (most recent) failure	—	—	●
P10.23	Power-on time for the third (most recent) failure	—	—	●
P10.24	Run time for the third (most recent) failure	—	—	●
P10.27	Frequency at the second failure	—	—	●
P10.28	Current at the second failure	—	—	●

P10.29	Bus voltage at the second fault	—	—	●
P10.30	Input terminal status for the second failure	—	—	●
P10.31	Output terminal status at the second failure	—	—	●
P10.32	The Inverter status at the second failure	—	—	●
P10.33	Power-on time for the second failure	—	—	●
P10.34	Run time for the second failure	—	—	●
P10.37	Frequency at the first failure	—	—	●
P10.38	Current at the first failure	—	—	●
P10.39	Bus voltage at the first failure	—	—	●
P10.40	Input terminal status at the first failure	—	—	●
P10.41	Output terminal status at the first failure	—	—	●
P10.42	The Inverter status at the first failure	—	—	●
P10.43	Power-on time for the first failure	—	—	●
P10.44	Run time for the	—	—	●

		load recovery Ten thousand Bit: PID feedback loss (Err31) 0: Coast to stop; 1: Stop by Stop mode 【P07.10】 2: Keep running;		
P10.50	Fault protection action selection 4	Single Bit: Speed deviation too large (Err42) Ten Bit: Motor over-speed (Err43) Hundred Bit: (Reserved) Thousand Bit: Speed feedback error (Err52) 0: Coast to stop; 1: Stop by Stop mode 【P07.10】 2: Keep running;	00000	☆
P10.54	Keep running freq. selection when failure	0: The current frequency 1: The setting frequency 2: Run at upper limit frequency 3: Run at lower limit frequency 4: Run at abnormal reserve frequency	0	☆
P10.55	Abnormal reserve frequency	0.0%~100.0% (100.0% corresponds to Max freq 【P01.10】)	100.0%	☆
P10.59	Instant power non-stop	0: Invalid 1: Reduce the speed; 2: Deceleration stop	0	☆
P10.60	The Pause judgment voltage of Instant power non-stop	80.0% ~ 100.0% (Standard bus voltage)	90.0%	☆
P10.61	Voltage recovery Judgment time of Instant power	0.00s ~ 100.00s	0.50s	☆

	non-stop			
P10.62	The judgment voltage of Instant power non-stop	60.0% ~ 100.0% (Standard bus voltage)	80.0%	☆
P10.71	Gain of Instant power non-stop	0 ~ 100	40	☆
P10.72	Integral coefficient of Instant power non-stop	0 ~ 100	30	☆
P10.73	Deceleration time of Instant power non-stop	0 ~ 300.0s	20.0s	★
P10.63	Load drop protection selection	0: Invalid, 1: valid	0	☆
P10.64	Load drop detection level	0.0 ~ 100.0%	10.0%	☆
P10.65	Load drop detection time	0.0 ~ 60.0s	1.0s	☆
P10.67	Over-speed detection value	0.0% ~ 50.0% (Max freq 【P01.10】)	20.0%	☆
P10.68	Over-speed detection time	0.0s: Non-detectable 0.1 ~ 60.0s	1.0s	☆
P10.69	The detection value for Speed deviation too large	0.0% ~ 50.0% (Max freq 【P01.10】)	20.0%	☆
P10.70	The detection time for Speed deviation too large	0.0s: 0.1 ~ 60.0s	5.0s	☆

P11 group PID function				
P11.00	PID input channel	0: P11.01 setting 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: Pulse Setting (DI5) 5: Communication Setting 6: Multistage speed 7: Keyboard encoder settings	0	☆
P11.01	Digital reference input setting	0.0 ~ 10.00	3.00	☆
P11.02	PID feedback channel	0: AI1 1: AI2 2: AI3 3: AI1-AI2 4: Pulse Setting (DI5) 5: Communication Setting 6: AI1+AI2 7: MAX (AI1 , AI2) 8: MIN (AI1 , AI2)	0	☆
P11.03	PID polarity	0: Positive direction, 1: Negative direction	0	☆
P11.04	Range of PID feedback	0 ~ 100.00KG	10.00	☆
P11.05	Proportional gain KP02	0.0 ~ 100.0	20.0	☆
P11.06	Integration time Ti1	0.01s ~ 10.00s	2.00s	☆
P11.07	Derivative time Td1	0.000s ~ 10.000s	0.000s	☆
P11.08	PID reversal cutoff freq	0.00 ~ Maximum frequency	2.00Hz	☆
P11.09	The limit of PID deviation	0.0% ~ 100.0%	1.0%	☆

P11.10	Differential limiter of PID	0.00% ~ 100.00%	0.10%	☆
P11.11	PID Input signal change time	0.00 ~ 650.00s	0.00s	☆
P11.12	PID feedback filtering time	0.00 ~ 60.00s	0.00s	☆
P11.13	The PID output filtering time	0.00 ~ 60.00s	0.00s	☆
P11.15	Proportional gain KP03	0.0 ~ 100.0	20.0	☆
P11.16	Integration time Ti2	0.01s ~ 10.00s	2.00s	☆
P11.17	Derivative time Td2	0.000s ~ 10.000s	0.000s	☆
P11.18	The PID parameter switching conditions	0: No switch 1: Switch via the DI terminal 2: Automatic switch according to the deviation	0	☆
P11.19	The PID parameter switching Deviation 1	0.0% ~ P11.20	20.0%	☆
P11.20	The PID parameter switching Deviation 2	P11.19 ~ 100.0%	80.0%	☆
P11.21	Initial value of PID	0.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
P11.22	Holding time of PID Initial	0.00 ~ 650.00s	0.00s	☆
P11.23	Max positive deviation of Two output	0.00% ~ 100.00%	1.00%	☆

P11.24	Max deviation deviation of Two output	0.00% ~ 100.00%	1.00%	☆
P11.25	The PID integral property	Single Bit: Integral separation 0: Invalid, 1: valid Ten Bit: when the frequency reaches the limits 0: Continue integral regulation, 1: Stop integral regulation	00	☆
P11.26	PID feedback loss detection values	0.1% ~ 100.0% (0.0%: Not detection)	0.0%	☆
P11.27	PID feedback loss detection time	0.0s ~ 20.0s	0.0s	☆
P11.28	The PID shutdown operation	0: Stop without PID operation, 1: Stop with PID operation	0	☆
P12 group -Swing frequency, Fixed length and Counting				
P12.00	Mode of Swing freq setting	0: Relative to the Central frequency 【P01.07】 1: Relative to the Max freq 【P01.10】	0	☆
P12.01	Range of Swing frequency	0.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
P12.02	The Range of the jump freq	0.0% ~ 50.0%	0.0%	☆
P12.03	Cycle of Swing frequency	0.1s ~ 3000.0s	10.0s	☆
P12.04	Rise time of swing freq 's triangular wave	0.1% ~ 100.0%	50.0%	☆

P12.05	Setting length	0m ~ 65535m	1000m	☆
P12.06	Actual length	0m ~ 65535m	0m	☆
P12.07	Number of pulses per Meter	0.1 ~ 6553.5	100.0	☆
P12.08	Setting Count value	1 ~ 65535	1000	☆
P12.09	Specifies Count value	1 ~ 65535	1000	☆
P13 group Multistage speed, simple PLC				
P13.00	Multistage speed 0 (MS0)	-100.0% ~ 100.0% (Max freq 【P01.10】)	0.0%	☆
P13.01	Multistage speed 1 (MS1)		0.0%	☆
P13.02	Multistage speed 2 (MS2)		0.0%	☆
P13.03	Multistage speed 3 (MS3)		0.0%	☆
P13.04	Multistage speed 4 (MS4)		0.0%	☆
P13.05	Multistage speed 5 (MS5)		0.0%	☆
P13.06	Multistage speed 6 (MS6)		0.0%	☆
P13.07	Multistage speed 7 (MS7)		0.0%	☆
P13.08	Multistage speed 8 (MS8)		0.0%	☆
P13.09	Multistage speed 9 (MS9)		0.0%	☆
P13.10	Multistage speed 10 (MS10)		0.0%	☆

P13.11	Multistage speed 11 (MS11)		0.0%	☆
P13.12	Multistage speed 12 (MS12)		0.0%	☆
P13.13	Multistage speed 13 (MS13)		0.0%	☆
P13.14	Multistage speed 14 (MS14)		0.0%	☆
P13.15	Multistage speed 15 (MS15)		0.0%	☆
P13.16	Simple PLC operation mode	0: End of single operation 1: Final value at end of single operation 2: Always cycle	0	☆
P13.17	PLC running state saving after power off	Single Bit: when Power drop Ten Bit: when Stop 0: Not save 1: Saving.	00	☆
P13.18	Multistage speed 0 runtime	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
P13.19	Acc/Dec time of MS 0	0 ~ 3	0	☆
P13.20	Multistage speed 1 runtime	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
P13.21	Acc/Dec time of MS 1	0 ~ 3	0	☆
P13.22	Multistage speed 2 runtime	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
P13.23	Acc/Dec time of MS 2	0 ~ 3	0	☆
P13.24	Multistage speed 3 runtime	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
P13.25	Acc/Dec time of	0 ~ 3	0	☆

	MS 3			
P13.26	Multistage speed 4 runtime	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
P13.27	Acc/Dec time of MS 4	0 ~ 3	0	☆
P13.28	Multistage speed 5 runtime	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
P13.29	Acc/Dec time of MS 5	0 ~ 3	0	☆
P13.30	Multistage speed 6 runtime	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
P13.31	Acc/Dec time of MS 6	0 ~ 3	0	☆
P13.32	Multistage speed 7 runtime	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
P13.33	Acc/Dec time of MS 7	0 ~ 3	0	☆
P13.34	Multistage speed 8 runtime	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
P13.35	Acc/Dec time of MS 8	0 ~ 3	0	☆
P13.36	Multistage speed 9 runtime	0.0s (h) ~6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
P13.37	Acc/Dec time of MS 9	0 ~ 3	0	☆
P13.38	Multistage speed 10 runtime	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
P13.39	Acc/Dec time of MS 10	0 ~ 3	0	☆
P13.40	Multistage speed 11 runtime	0.0s (h) ~6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
P13.41	Acc/Dec time of MS 11	0 ~ 3	0	☆

P13.42	Multistage speed 12 runtime	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
P13.43	Acc/Dec time of MS 12	0 ~ 3	0	☆
P13.44	Multistage speed 3 runtime	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
P13.45	Acc/Dec time of MS 3	0 ~ 3	0	☆
P13.46	Multistage speed 14 runtime	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
P13.47	Acc/Dec time of MS 14	0 ~ 3	0	☆
P13.48	Multistage speed 15 runtime	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
P13.49	Acc/Dec time of MS 15	0 ~ 3	0	☆
P13.50	Unit of Multistage speed's Acc/Dec time	0: s (seconds) 1: h (hours)	0	☆
P13.51	Signal source of Multistage speed 0 (MS0)	0: Parameter 【P13.00】 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: Pulse (DI5) 5: PID 6: Preposition frequency 【P01.08】 7: Can be modified by ▲/▼ key	0	☆
P14 group RS485 Communication parameters				
P14.00	Baud rate setting for RS485	Single Bit: MODBUS 0: 300BPS 1: 600BPS 2: 1200BPS 3: 2400BPS 4: 4800BPS 5: 9600BPS 6: 19200BPS 7: 38400BPS	5	☆

		8: 57600BPS 9: 115200BPS		
P14.01	MODBUS Data format	0: No check (8.N-2) 1: Parity check (8.E-1) 2: Odd check (8.O-1) 3: No check (8.N-1)	0	☆
P14.02	Local address	0: broadcast address 1~247: (MODBUS)	1	☆
P14.03	MODBUS Response delay	0 ~ 20ms	2	☆
P14.04	Timeout time of RS485	0.0: Invalid 0.1 ~ 60.0s	0.0	☆
P14.05	MODBUS Protocol selection	0: Non-standard MODBUS protocol 1: Standard MODBUS protocol	1	☆
P14.06	Current Resolution of 485 read	0: 0.01A 1: 0.1A	0	☆

P15 group Special parameters for constant pressure water supply

P15.00	Simple macro debugging function	0: No function 1: One drive two pumps 2: Water supply in the building community 3: Hotel water supply 4: Fire water supply 5: Booster pump 6: Deep water pump	0	☆
P15.01	Wake up pressure	0~ Sleep pressure 【P15.04】 KG(1KG=0.1Mpa)	2.50KG	☆
P15.02	Delay time of Wake up	0.0s~6500.0s	0s	☆
P15.03	Sleep pressure	Wake up pres 【P15.01】 ~ Pressure Gauge Range(0.1Mpa)	3.50KG	☆

P15.04	Sleep delay time	0.0s~6500.0s	60.0s	☆
P15.05	Pressure proportional linkage	0: Disable; 1: Enable	1	☆
P15.06	Wake-up pressure difference	0~100.0Bar(Kg,0.1Mpa)	0.50KG	☆
P15.07	Sleep pressure difference	0~100.0Bar(Kg)	0.50KG	☆
P15.08	Over-pressure alarm value	0.00~Pressure Gauge Range KG(1KG=0.1Mpa=1Bar)	9.00KG	☆
P15.09	Delay Time of Over-pressure alarm	0-6553.5S	0.0S	☆
P15.10	Low-pressure alarm value	0.00~Pressure Gauge Range KG(1KG=0.1Mpa=1Bar) The parameter opens the low pressure reach alarm.	0.0KG	☆
P15.11	Low-pressure alarm delay time	0-6553.5S	20.0S	☆
P15.12	water Intake start-up pressure	0~Pressure Gauge Range KG Open the water Intake start-stop control via P01.02=3 The water inlet must use the current sensor of the AI2 For the voltage sensor, change the AI2 jumper	3.00KG	☆
P15.13	Inlet shutdown pressure	0~Pressure Gauge Range KG (Bar)	3.20KG	☆
P15.14	Number of auxiliary pumps	0~3	0	☆
P15.15	waiting time of Auxiliary pump	0~1000.0S	60.0S	☆

	turns on			
P15.16	Waiting time for the auxiliary pump switch	0~1000.0S	5.0S	☆
P15.17	RO1 Relay ON frequency setting	0~50HZ When reaches the value, the Relay will ON	50.00	☆
P15.18	RO1 Relay OFF frequency setting	0~50HZ When reaches the value, the Relay will OFF	30.00	☆
P15.19	Signal source of Water level controller	0: Function is not valid 1: AI1 2: AI2 3: AI3 P15.19=1~3 ,The (P15.20,P15.21,P15.22,P15.23) setting is valid, P15.19=0, parameters Not Valid.	0	☆
P15.20	Sleeping Valve for the Water level Controller	0.0~100.0% The signal is less than this parameter continue 【P15.21】 time, Sleep and full water warning(ErrH)	25.0%	☆
P15.21	Full water level delay	0~1000.0S 【P15.20】's delay time setting.	6.0S	☆
P15.22	Water empty delay for Water level controller	0~1000.0S In the full water warning(ErrH) state, when Water level controller signal is greater than the P15.20,and continue 【P15.22】 times, the full water warning is clear and restored to the normal state.	60.0S	☆

P15.23	Judgment value for Hydraulic probe damage(Water level controller)	0.0% : Invalid function. 0.1~100.0%: when Water level controller signal is greater than the 【P15.23】 , show (E.tSF) fault and shut down	0.0%	☆
P15.24	Water shortage protection function	0: Disable; 1: Enable, and judge by frequency and pressure	0	☆
P15.25	Water shortage fault check value	0.00 ~ Setting value KG (Bar/0.1Mpa) Valid when the P15.19=1, The water shortage is determined when the feedback value is less than this value	0.50	☆
P15.26	Water shortage protection detection frequency	0~50.00HZ Valid when the P15.19=1 when the operation frequency is greater than or equal to this frequency, and the pressure is lower than or equal to 15.25,Judge water shortage.	50.00	☆
P15.27	Delay time of water shortage protection detection	0~6553.5S Delay time for water shortage fault alarm Judgement.	10	☆
P15.28	Effective pressure of incoming water	0~Pressure Gauge Range KG (Bar/0.1Mpa)	3.00	☆
P15.29	Incoming water detection time	0~9999S Time for incoming water detection	20.0S	☆
P15.30	Water leakage and restart deviation amount	0~Pressure Gauge Range KG (Bar/0.1Mpa)	0	☆

P15.31	Water leakage and then start the return value	0~Pressure Gauge Range KG (Bar/0.1Mpa)	0	☆
P15.32	Water leakage and then start the return value detection time	0: NO Function 0.1.10.0S	2.0S	☆
P15.33	Sleep mode	0: Disable 1: Sleep when pressure is greater than sleep pressure; 2: Sleep when running frequency is less than sleep frequency (affected by P15.29) 3: Sleep when pressure is greater than sleep pressure and running frequency is less than sleep frequency.	0	☆
P15.34	Sleep output frequency	0~P01.12	20.0Hz	☆
P17 group Functional code management				
P17.00	User password	0 ~ 65535	0	☆
P17.01	Parameter initialization	0: No operation 01: Restore factory parameters, excluding motor parameters 02: clear record information	0	★
P17.04	The Function code modifies the properties	0: Modifiable 1: Not modifiable	0	☆
P18 group Torque control parameters				
P18.00	Speed/Torque control mode	0: Speed control, 1: Torque control	0	★

P18.01	Torque setting source selection under torque control mode	0: Digital Settings 1: (P18.03) 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: PLUSE Setting 5: Communication setting 6: MIN (AI1, AI2) 7: MAX (AI1, AI2)	0	★
P18.03	Digital Setting under the torque control mode	-200.0% ~ 200.0% (P18.01=0)	150.0%	☆
P18.05	The Max forward freq for Torque controls	0.00Hz ~ Max freq 【P01.10】	50.00Hz	☆
P18.06	The Max reverse freq for Torque controls	0.00Hz ~ Max freq 【P01.10】	50.00Hz	☆
P18.07	Torque control 's Acc time	0.00s ~ 65000s	0.00s	☆
P18.08	Torque control 's Dec time	0.00s ~ 65000s	0.00s	☆
P23 group Control optimization parameters				
P23.00	Upper limit frequency for DPWM switch	5.00Hz ~ Max freq 【P01.10】	8.00Hz	☆
P23.01	PWM modulation mode	0: Asynchronous modulation, 1: Synchronous modulation	0	☆
P23.03	Random PWM depth	0: Invalid Random PWM 1 ~ 10: Random depth of PWM carrier frequency	0	☆
P23.04	Fast flow limiting	0: Disable, 1: Enable	1	☆

P23.06	Under-voltage value Setting	200.0V ~ 2200.0V	350V	☆
P23.09	Over-pressure Value setting	200.0V ~ 2200.0V	270V	★
P23.10	Automatic carrier freq change at low frequency	0: Disable, 1: Enable	1	☆
P23.11	Zero-speed running output control	0: Disable, 1: Enable	1	☆
P23.12	Sensitivity of Power phase loss protection	0~30.0%	13.0%	☆
P24 group AI curve setting				
P24.00	Min input of the AI curve 4	-10.00V~P24.02	0.00V	☆
P24.01	Corresponding ratio of P24.00	-100.0%~+100.0%	0.0%	☆
P24.02	Turning 1 of the AI curve 4	P24.00~P24.04	3.00V	☆
P24.03	Corresponding ratio of P24.02	-100.0%~+100.0%	30.0%	☆
P24.04	Turning 2 of the AI curve 4	P24.02~P24.06	6.00V	☆
P24.05	Corresponding ratio of P24.04	-100.0%~+100.0%	60.0%	☆
P24.06	Max input of the AI curve 4	P24.06~+10.00V	10.00V	☆

P24.07	Corresponding ratio of P24.06	-100.0%~+100.0%	100.0%	☆
P24.08	Min input of the AI curve 5	-10.00V~P24.10	-10.00V	☆
P24.09	Corresponding ratio of P24.08	-100.0%~+100.0%	-100.0%	☆
P24.10	Turning 1 of the AI curve 5	P24.08~P24.12	-3.00V	☆
P24.11	Corresponding ratio of P24.10	-100.0%~100.0%	-30.0%	☆
P24.12	Turning 2 of the AI curve 5	P24.10~P24.14	3.00V	☆
P24.13	Corresponding ratio of P24.12	-100.0%~100.0%	30.0%	☆
P24.14	Max input of the AI curve 5	P24.12~+10.00V	10.00V	☆
P24.15	Corresponding ratio of P24.14	-100.0%~100.0%	100.0%	☆
P24.24	Jump point of the AI1	-100.0%~100.0%	0.0%	☆
P24.25	Jump range of the AI1	0.0%~100.0%	0.5%	☆
P24.26	Jump point of the AI2	-100.0%~100.0%	0.0%	☆
P24.27	Jump range of the AI2	0.0%~100.0%	0.5%	☆

P24.28	Jump point of the AI3	-100.0%~100.0%	0.0%	☆
P24.29	Jump range of the AI3	0.0%~100.0%	0.5%	☆
P30 group Correction for the AI and AO				
P30.00	AI1 Measured voltage 1	0.500V~4.000V	Factory correction	☆
P30.01	AI1 display voltage 1	0.500V~4.000V	Factory correction	☆
P30.02	AI1 measured voltage 2	6.000V~9.999V	Factory correction	☆
P30.03	AI1 display voltage 2	6.000V~9.999V	Factory correction	☆
P30.04	AI2 Measured voltage 1	0.500V~4.000V	Factory correction	☆
P30.05	AI2 display voltage 1	0.500V~4.000V	Factory correction	☆
P30.06	AI2 measured voltage 2	6.000V~9.999V	Factory correction	☆
P30.07	AI2 display voltage 2	6.000V~9.999V	Factory correction	☆
P30.08	AI3 Measured voltage 1	-9.999V~10.000V	Factory correction	☆
P30.09	AI3 display voltage 1	-9.999V~10.000V	Factory correction	☆
P30.10	AI3 measured voltage 2	-9.999V~10.000V	Factory correction	☆

P30.11	AI3 display voltage 2	-9.999V~10.000V	Factory correction	☆
P30.12	AO1 target voltage 1	0.500V~4.000V	Factory correction	☆
P30.13	AO1 Measured	0.500V~4.000V	Factory correction	☆
P30.14	AO1 target voltage 2	6.000V~9.999V	Factory correction	☆
P30.15	AO1 Measured	6.000V~9.999V	Factory correction	☆
P30.16	AO2 target voltage 1	0.500V~4.000V	Factory correction	☆
P30.17	AO2 Measured	0.500V~4.000V	Factory correction	☆
P30.18	AO2 target voltage 2	6.000V~9.999V	Factory correction	☆
P30.19	AO2 Measured	6.000V~9.999V	Factory correction	☆

4. Fault alarm and Countermeasures

Displays	Fault name	Possible cause of failure	Trouble shooting
Err01	Power module protection	Motor power is too high or Wiring short circuit or Power module damaged	Remove the motor wire and start it again. If there is any problem, repair the Inverter
Err02	Under voltage fault	The input voltage is abnormal or the Power relay is not engaged or the voltage detection	Check the power supply voltage or seek service from the manufacturer

		fault	
Err31	Over voltage during acceleration	The input voltage is abnormal	Check the input power supply
		Restart when the motor rotates	Set to start after DC braking
Err32	Over voltage during deceleration	The deceleration time is too short	Extend the deceleration time
		The input voltage is abnormal	Check the input power supply
Err33	Over voltage at constant speed	The input voltage is abnormal	Check the input power supply
Err60	Inverter overload	Improper setting of V/F curve or torque.	Adjust the V / F curve and the torque boost amount
		Low input voltage.	Check the power supply voltage
		The acceleration time is too short	Extend the acceleration time
		The motor load is too heavy	Select a more powerful Inverter
Err61	OverCurrent during acceleration	The acceleration time is too short	Extend the acceleration time

		The Inverter power is too small	Select Inverter with high power level
		Improper setting of V/F curve or torque.	Adjust the V / F curve or the torque boost amount
Err62	OverCurrent during deceleration	The deceleration time is too short	Extend the deceleration time
		The Inverter power is too small	Select the Inverter with high power level
Err63	OverCurrent at constant speed	Low input voltage.	Check the power supply voltage
		motor stall or load mutation is too large	Check the load
		The Inverter power is too small	Select a more powerful Inverter
Err64	Motor overload	Improper setting of V/F curve or torque.	Adjust the V / F curve or the torque boost amount
		Low input voltage.	Check the power supply voltage
		motor stall or load mutation is too large	Check the load
		Motor overload protection coefficient is not set correctly	Set the motor overload protection coefficient correctly

Err65	Wave by wave current limiting fault	Same with motor Overload	Same with motor Overload
Err40	hardware malfunction	Water, insects, etc	restart can not resume back to the factory repair
Err41	EEPROM R/W failure	EEPROM hitch	Seek a service from the manufacturer
Err42	Control power failure	The input power supply is not in the specification range	Adjust the voltage to the specification requirements
Err46	Current detection failure	Current sampling circuit fault	Seek a service from the manufacturer
		Drive circuit failure	Seek a service from the manufacturer
Err11	External equipment failure 1	External fault input terminal 1 is closed	Disconnect the External fault terminal and clear the fault (pay attention to check the cause)
Err12	Communication failure	485 Communication failed	Check the 485 connection
Err13	Accumulated runtime arrives	The cumulative running time reaches the set value	Clear record by Parameter initialization function
Err15	External equipment failure 2	External fault input terminal 2 is closed	Disconnect the External fault terminal and clear the fault (pay attention to check the cause)
Err16	Power on time arrives	The cumulative power on time reaches the set value	Parameter initialization function clear records

Err17	Contact / relay failure	External equipment input terminal fault	Disconnect the External fault terminal and clear the fault (pay attention to check the cause)
Err08	Power module overheated	Bad cooling fan or overheated ambient temperature	Check the Fan or heat dissipation or wait for cool to try again
Err90	Switching motor fault at runtime	Poor contact of motor line or switch between motor and Inverter	The Inverter must be directly connected to the motor to check that the motor line is loose
Err91	Ground short circuit fault	Short to earth fault	Disconnect ground line (pay attention to check the cause)
Err92	Input phase loss	Check input power line	Seek a service from the manufacturer
Err93	Output phase loss	output power line loss or a phase circuit for detecting current is abnormal	Check the output voltage and Check output power line
Err94	Motor overspeed failure	Motor speed exceeds the normal speed	Check whether the load has other power
Err95	Speed deviation failure	The speed gap is too large than the normal speed	Check the motor load
Err96	PID feedback loss at runtime	Poor contact with the PID sensor signal	Check the sensor signal
Err97	Load drop fault	Motor line is disconnected	Check the motor line
Err98	Motor over temperature	The motor overheat	Check motor temperature

Err99	Motor tuning fault	The motor parameters are not set according to the nameplate or the motor line is in poor contact	Set the motor parameters according to the nameplate and check the lead from the Inverter to the motor
ErrH1	Water shortage	Water shortage failure	Check for lack of water
ErrH2	Full water early warning	The water is full	Restore normal water pressure
ErrH3	High water pressure failure	Force shutdown failure	Too high water pressure, check the water pressure

5. Setup Description

When the P17.00 is set to non-0 value, the parameter protection password is set. You must enter the password before modifying the parameters. Cancel the password, and the P17.00 needs to be set to 0.

The parameter menu in user custom parameter mode is not password protected.

P01~P23 group is basic function parameter,

P00 group is monitoring function parameter.

The symbols in the function table are described as follows:

"☆": The set value of this parameter can be changed when the Inverter is Stop and Running state;

"★": The set value of this parameter cannot be changed when the Inverter is in the running state;

"●": The value of the parameter is the actual detected record value and cannot be changed;

"*": It means that the parameter is the "Manufacturer Parameter" and is limited to the manufacturer setting to prohibit the user from operating.

Made In China



Technical Support and E-Warranty Certificate
www.vevor.com/support



Assistance technique et certificat de garantie électronique www.vevor.com/support

Onduleur

MODÈLE : AT1-7500X

Nous continuons à nous engager à vous fournir des outils à des prix compétitifs.

« Économisez la moitié », « Moitié prix » ou toute autre expression similaire utilisée par nous ne représente qu'une estimation des économies que vous pourriez réaliser en achetant certains outils chez nous par rapport aux grandes marques et ne couvre pas nécessairement toutes les catégories d'outils que nous proposons.

Nous vous rappelons de bien vouloir vérifier soigneusement lorsque vous passez une commande chez nous si vous économisez réellement la moitié par rapport aux grandes marques.

VEVOR[®]
TOUGH TOOLS, HALF PRICE

Onduleur

MODÈLE : AT1-7500X



BESOIN D'AIDE? CONTACTEZ-NOUS!

Vous avez des questions sur nos produits ? Vous avez besoin d'assistance technique ?
N'hésitez pas

à nous contacter : Assistance technique et certificat de garantie
électronique www.vevor.com/support

Il s'agit de la notice d'utilisation d'origine. Veuillez lire attentivement toutes les instructions du manuel avant de l'utiliser. VEVOR se réserve le droit d'interpréter clairement notre manuel d'utilisation. L'apparence du produit dépend du produit que vous avez reçu. Veuillez nous excuser, nous ne vous informerons plus en cas de mise à jour technologique ou logicielle de notre produit.

MESURES DE SÉCURITÉ IMPORTANTES



Lisez tous les avertissements de sécurité, instructions, illustrations et spécifications fournies avec cet onduleur. Le non-respect de toutes les instructions énumérées ci-dessous peuvent entraîner un choc électrique, un incendie et/ou des blessures graves.

AVERTISSEMENT :

Cet équipement est un appareil à haute tension, veuillez ne pas tenter de démonter cet équipement à tout moment pour éviter tout danger. Après un appareil panne, si le commutateur externe ne parvient pas à redémarrer l'appareil, veuillez contacter votre revendeur pour la manutention.

AVERTISSEMENT : RISQUE DE CHOC ÉLECTRIQUE ET D'INCENDIE !

1. Le non-respect de cette instruction peut entraîner une panne électrique, incendie et électrocution.
2. NE PAS DÉMONTER.
3. Ne pas immerger l'onduleur.
4. Ne connectez pas deux ou plusieurs transformateurs en parallèle
5. Branchez le bloc d'alimentation directement sur une prise GFCI pour endroit humide.
6. N'utilisez pas de rallonge
7. L'installation de cet onduleur et le câblage associé doivent être effectués par un technicien qualifié. électricien en conformité avec tous les codes électriques applicables.

AVERTISSEMENT :

Les changements ou modifications apportés à cette unité non expressément approuvés par le parti responsable de la conformité pourrait annuler l'autorité des utilisateurs à exploiter le équipement .

CONSERVEZ CES INSTRUCTIONS

Informations de la FCC

ATTENTION : Les changements ou modifications non expressément approuvés par la partie responsable de la conformité pourraient annuler l'autorité de l'utilisateur à exploiter le équipement!

Cet appareil est conforme à la partie 15 des règles de la FCC. Son fonctionnement est soumis à les deux conditions suivantes :

- 1) Ce produit peut provoquer des interférences nuisibles.
- 2) Ce produit doit accepter toute interférence reçue, y compris interférences pouvant entraîner un fonctionnement indésirable.

AVERTISSEMENT : Les changements ou modifications apportés à ce produit non expressément approuvé par le parti. responsable de la conformité pourrait annuler l'autorisation de l'utilisateur autorisation d'exploiter le produit.

Remarque : Ce produit a été testé et jugé conforme aux limites de un appareil numérique de classe B conformément à la partie 15 des règles de la FCC. Ces limites sont conçus pour fournir une protection raisonnable contre les interférences nuisibles dans une installation résidentielle.

Ce produit génère, utilise et peut émettre de l'énergie radiofréquence, et s'il n'est pas installé et utilisé conformément aux instructions, peut provoquer interférences nuisibles aux communications radio. Cependant, il n'existe aucune garantir qu'aucune interférence ne se produira dans une installation particulière. Si cela le produit provoque des interférences nuisibles avec la radio ou la télévision réception, qui peut être déterminée en éteignant et en rallumant le produit, le l'utilisateur est encouragé à essayer de corriger l'interférence par une ou plusieurs des mesures suivantes.

Réorienter ou déplacer l'antenne de réception. Augmenter la distance entre le produit et le récepteur. Connecter le produit à une prise sur un circuit différent de celui auquel il est connecté.

le récepteur est connecté.

Consultez le revendeur ou un technicien radio/TV expérimenté pour assistance.

Élimination correcte



Ce produit est soumis aux dispositions de la directive européenne 2012/19/CE. Le symbole représentant une poubelle à roulettes barrée à travers indique que le produit nécessite un tri sélectif collecte dans l'Union européenne. Ceci s'applique au produit

et tous les accessoires marqués de ce symbole. Produits marqués comme tels ne peut pas être jeté avec les ordures ménagères normales, mais doit être apporté dans un point de collecte pour le recyclage des appareils électriques et électroniques

1. Informations sur le produit

Le manuel fournit des précautions et des conseils pour la sélection du type d'utilisateur, installation, paramétrage, mise en service sur site, diagnostic des pannes et entretien quotidien et maintenance

1.1 Série d'onduleurs

	Série AT901			Résistance de freinage	
Modèle	Moteur adaptatif		Sortir Courant:A	DANS	Ohm
	KW	HP			
22 901-7K5G1	7.5	10	34.0	600	40

1.2 Spécifications du produit

Projet		Standard
Basique Fonction	Système	Convertisseur de fréquence universel à vecteur de courant
	Conduire	avec une fusion élevée de performance et de fonction
	Performance	Contrôle vectoriel : 0-500 Hz
	Fréquence	Contrôle V/F : 0-3200Hz.
	Transporteur	0,5 kHz à 16 kHz
	Fréquence	La fréquence porteuse peut être ajustée
	Fréquence	automatique en fonction de la charge
	résolution	Réglage numérique: 0,01 Hz
	Mode de contrôle	Paramètre de simulation : ±0,025 % Contrôle vectoriel en boucle ouverte (SVC)

Projet		Standard
		Contrôle V/F
	Couple de démarrage	Mode Type-G : 0,3 Hz/150 % (SVC).
		Mode Type-P : 0,3 Hz/100 % 1 : 100
	Gamme d'ADJ	(SVC) $\pm$ 0,5 %
	Vitesse stable	(SVC)
	Déclenchement capacité	Type G : 150 % de courant nominal pendant 120 s ; 180 % pendant
		1 T0type P : 120 % de courant nominal pendant 60 s ; 150 % pendant
	Augmentation du couple	3 T0type Augmentation automatique du
	Courbe V/F	couple ; MTharneauawl taoyrsq : usetrianicgrhetalesinee ; ;
	Courbe Acc/ Mode déc	Mode d'accélération et de décélération secondaire (table 2) temps d'accélération/décélération, plage de temps d'accélération/décélération 0.0-6500.0s
	Freinage CC	Fréquence de freinage : 0,00 Hz - Fréquence maximale ; Temps de freinage : 0,0 s - 36,0 s Valeur du courant de freinage : 0,0 % - 100,0 %
	Contrôle légal	Plage de fréquence de jogging : 0,00 Hz-50,00 Hz ;
		Temps d'accélération et de décélération : 0,0 s à 6 500,0 s.
	Jusqu'à 16 segments de vitesse avec un automate ou un contrôle intégré	
	terminal PID intégré	Il peut facilement réaliser le système de contrôle en boucle fermée de contrôle de processus
	Fonction AVR	Lorsque la tension d'entrée fluctue, la tension de sortie peut être
	Contrôle du décrochage	automatiquement maintenue constante. Le courant et la tension sont automatiquement limités pour éviter les déclenchements fréquents en cas de surtension.
	Courant rapide limitant	Minimisez le défaut de surintensité et protégez le fonctionnement normal du convertisseur de fréquence
	Limite de couple	Limiter automatiquement le couple pendant le fonctionnement
	et contrôle Alimentation instantanée	pour éviter le défaut de courants instantanés en cas de surintensité
	terminal continue	Alimentation instantanée pour éviter le défaut de courants instantanés en cas de surintensité
Opérationnel	Commande source	Panneau de commande, terminal de commande, port série, peut être commuté de plusieurs manières

Projet		Standard
	Fréquence source	Potentiomètre de panneau, numéro donné, entrée de tension/courant analogique externe et entrée de port série. peut être commuté de plusieurs manières
	Terminal d'entrée	Cinq terminaux d'entrée numériques 1
		terminal d'entrée de quantité analogique ;
		Une entrée de tension 0-10 V ou de courant 0-20 mA ;
	Sortir Terminal	1 borne de sortie numérique
		1 borne de sortie relais (TA, TB, TC)
		1 terminal de sortie analogique, prenant en charge une sortie de tension de 0 à 10 V ou 0 à 20 mA
	Protection fonction	Détection de court-circuit du moteur sous tension, protection contre la perte de phase d'entrée et de sortie, protection contre les surintensités, protection contre les surtensions, protection contre les sous-tensions, protection contre la surchauffe et protection contre les surcharges, etc.
Boucle L'environnement	Utiliser le lieu	À l'intérieur, pas de lumière directe du soleil, pas de poussière, de gaz corrosif, de gaz combustible, de brouillard d'huile, de vapeur, d'eau ou de sel, etc.
	Au dessus de la mer niveau	moins de 1000 m 2C116699
	Ambiant température	-10 ~ + 40 (la température ambiante est de 40 ~ 50 , veuillez diminuer la quantité)
	humidité	Moins de 95 % HR, condensation anhydre
	vibrer	Moins de 5,9 m/s (0,6 g)

1.3 Description de la boucle de régulation et du terminal de la boucle principale

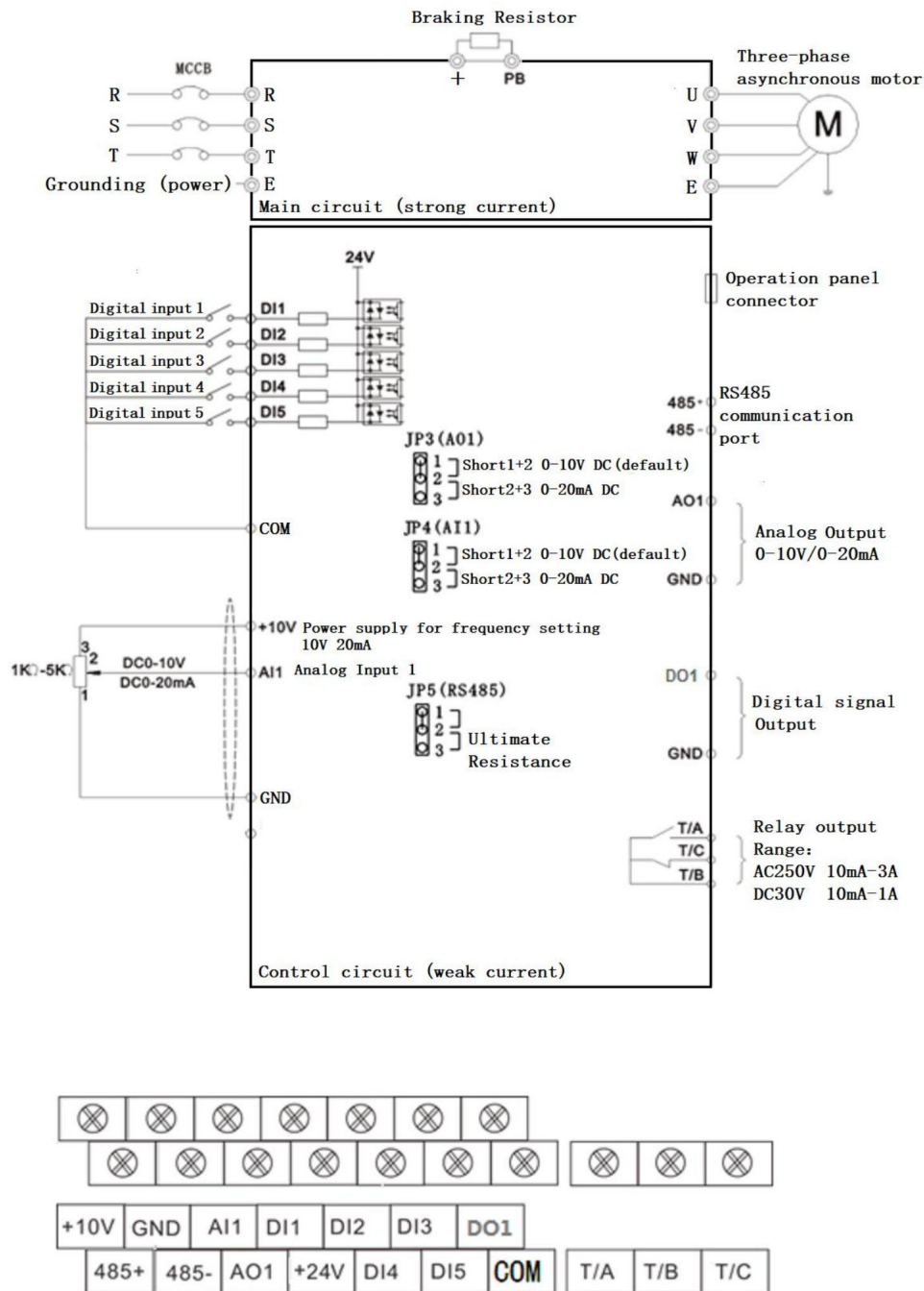


Figure 1-3-1 Description du terminal de commande du schéma de câblage 0,75-11,0 kW

2. Fonctionnement et affichage

Description du voyant lumineux de fonction

Hz : voyant d'affichage de fréquence

V : Témoin de tension

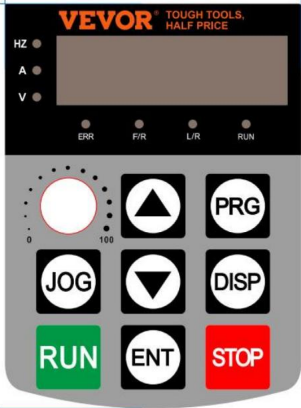
A : Témoin lumineux de courant

ERR : voyant de défaut

F / R : Témoin de marche avant et arrière

G/D : Témoin lumineux de contrôle de communication

RUN : Témoin de fonctionnement



Symbole de clé	Nom	Déclaration de fonction
PRG	Programmation clé	Menu entre ou sort, avec paramètre modification
ORL	Déterminer le clé	Entrez dans le menu et confirmez le réglage des paramètres
▲	Touche supérieure	Incrément des codes de données ou de fonction
▼	Touche vers le bas	Données décroissantes ou codes de fonction
AFFICHAGE	Touche Maj	Sélectionnez le bit modificateur de paramètre et le afficher le contenu
COURIR	Exécutez la clé	Démarrer l'onduleur sous le clavier mode de fonctionnement
ARRÊT	Touche Stop / Reset Opération d'arrêt / de réinitialisation,	
FAIRE DU JOGGING	Touche de jogging	Limité au code de fonction P08.01

Définir la méthode des paramètres :

1. Appuyez sur le bouton PRG pour afficher le P 0.00, 2. Les

touches ▲ ▼ et DISP sélectionnent le numéro de paramètre à modifier, et le

La touche ENTRÉE permet d'accéder au paramètre,

3. Les touches ▲ ▼ et DISP modifient les valeurs des paramètres, la touche ENTER enregistre les paramètres,

4. Si vous devez modifier d'autres paramètres, répétez les étapes 2, 3, telles que la modification

achèvement, Retour à l'interface de fréquence en utilisant la touche PRG .

3. Tableau récapitulatif des paramètres fonctionnels :

P00, Groupe de surveillance			
P00.00	fréquence de fonctionnement	0,00 320,00 Hz (P01.22 = 2) -	
P00.01	Régler la fréquence	0,0 3200,0 Hz (P01.22 = 1) -	
P00.02	Tension du jeu de barres (V)	0,0 V à 3 000,0 V	-
P00.03	Tension de sortie (V)	0 V ~ 1140 V	-
P00.04	Courant de sortie (A)	0,00A~655,35A	-
P00.05	Puissance de sortie (kW)	0 32767	-
P00.06	Couple de sortie (%)	-200,0% 200,0%	-
P00.07	DE l'état d'entrée	0 32767	-
P00.08	État de sortie DO	0 1023	-
P00.09	Tension AI1 (V)	0,01 V	-
P00.10 AI2	Tension (V) ou courant (mA)	0,00 V à 10,57 V 0,00 mA à 20,00 mA	-
P00.12	compter la valeur	0 65535	-
P00.13	Valeur de longueur	0 65535	-
P00.14	Affichage de la vitesse de chargement	0 65535	-
P00.15	Réglage PID	0 65535	-
P00.16	Rétroaction PID	0 65535	-
P00.17	Étape PLC	0 65535	-
P00.18	Fréquence d'entrée d'impulsion	0 à 100 kHz	-
P00.19	Vitesse de rétroaction (Hz)	-320,00 Hz ~ 320,00 Hz	-
P00.20	Temps d'exécution restant	-3200,0 Hz ~ 3200,0 Hz 0,0 65500,0 min	-
P00.21	AI1 Tension avant correction	0,000 V ~ 10,570 V	-
P00.22	AI2 Tension/Courant avant correction	0,000 V ~ 10,570 V 0,000 mA à 20,000 mA	-
P00.24	vitesse linéaire	0 65535 m/min	-
P00.25	Puissance actuelle heure	0 6500 min	-
P00.26	Durée de fonctionnement actuelle	0,0 ~ 6500,0Min	-
P00.28	Paramètre de communication	-100,00% 100,00%	-

P00.30	Affichage de la fréquence X	0,00 Hz ~ 500,00 Hz	-
P00.31	Affichage de la fréquence Y	0,00 Hz ~ 500,00 Hz	-
P00.32	Afficher n'importe quelle valeur d'adresse mémoire	0 65535	-
P00.35	Couple cible, (%)	0,0° à 359,9°	-
P00.37	Facteur de puissance Angle		-
P00.39	Tension cible de séparation VF	0 V ~ Tension nominale du moteur	-
P00.40	Tension de sortie du VF séparant	0 V ~ Tension nominale du moteur	-
P00.41	Affichage de l'état de l'entrée IN	-	-
P00.42	Affichage de l'état de l'entrée DO	-	-
P00.43	Affichage de l'état de la fonction DI 1	(fonction 01. fonction 40)-	-
P00.44	Affichage visuel de l'état de la fonction DI 2	(Fonction 41. Fonction 80)-	-
P00-45	message d'erreur	-	-
P00-59	Définir la fréquence de (%)	-100,00% 100,00%	-
P00-60	Fréquence de fonctionnement (%)	-100,00% 100,00%	-
P00-61	État de l'onduleur	0 65535	-

—paramètre modifiable dans n'importe quelle condition

—paramètre non modifiable sous l'état d'exécution ★—

le paramètre réellement détecté, non modifiable

FC	nom	Définir la plage	Usine valeur	modifier
P01 Groupe fonctionnel de base				
P01.00	Type G/P	1 : Type G (charge à couple constant) modèle) 2 : Type P (ventilateur et pompe à eau modèle)	1	
P01.01	1. Contrôle moteur mode	0 : vecteur sans capteur de vitesse Contrôle 2 : Modèle de contrôle V/F	2	
P01.02	Opération commande	0 : commande d'exécution du panneau de commande canal (voyants « L/R » éteints)	0	

	canal	1 : Canal Terminal Run (voyants « L/R » allumés) 2 : Commande de communication canal (Feux « L/R » clignotants)		
P01.03	Fréquence principale source X	0 : Ensemble numérique (fréquence préréglée P01.08, touche ▲/▼ du clavier, perte de puissance) 1 : Ensemble numérique (fréquence préréglée P01.08, touche ▲/▼ du clavier, mémoire de coupure de courant) 2 : ensemble analogique AI1 (0-10 V) ; 3 : ensemble analogique AI2 (0-10 V ou 20 mA) ; 4 : potentiomètre de panneau ; 5 : ensemble d'impulsions (0 à 50 kHz DI5) ; 6 : ensemble de vitesse à plusieurs étages 7 : ensemble PLC simple ; 8 : Ensemble de contrôle PID ; 9 : Ensemble de communication.	4	
P01.04	Source de fréquence secondaire ET	Identique au réglage P01.03 (Source de fréquence principale X)	0	
P01.05	Limiter la sélection de Y lorsque superposition de fréquence	0 : Par rapport à la fréquence maximale de P01.10 1 : Par rapport à la source de fréquence X	0	
P01.06	Limite de Y lorsque superposition de fréquence	0% ~ 150%	100%	
P01.07	Source de fréquence	Un seul chiffre : Sélection de la source de fréquence 0 : Source de fréquence principale X 1 : Fonctionnement principal et secondaire	00	

		résultats (la relation d'opération est déterminée par dix chiffres) 2 : Fréquence principale X et Commutateur de fréquence secondaire en Y 3 : Basculer entre le mode principal fréquence X et principale et Résultats de l'opération secondaire 4 : La fréquence Y commute avec Fonctionnement principal et secondaire résultats Dix chiffres : Relation de fonctionnement de fréquence de X et Y 0:X+Y 1 : XY 2 : Maximum des Deux, 3: Le minimum des deux.		
P01.08	Fréquence des prépositions	0,00 Hz ~ Fréquence maximale P01.10	50,00 Hz	
P01.09	Sens de marche	0 : Direction cohérente, 1 : Sens opposé	0	
P01.10	Fréquence de sortie maximale	Vecteur : 50,00 Hz ~ 500,00 Hz V/F : 50,00 Hz 2000,00Hz	50,00 Hz	
P01.11	Fréquence limite supérieure source	0 : P01.12 Configuration 1 : A11 Configuration 2 : A12 Configuration 3 : A13 Configuration 4 : Réglage des impulsions (050KHZ DI5) ; 5 : Configuration de la communication	0	
P01.12	Fréquence limite supérieure	P01.14 P01.10	50,00 Hz	
P01.13	Biais de fréquence limite supérieure	0,00 Hz ~ P01.10	0,00 Hz	

P01.14	Limite inférieure fréquence	0,00 Hz ~ P01.12	0,00 Hz	
P01.15	Fréquence porteuse	0,5 kHz à 16,0 kHz	Pour le modèle	
P01.16	Fréquence porteuse Ajuster avec la température	0 : Non, 1 : Oui	1	
P01.17	Temps d'accélération 1	0,00 s ~ 650,00 s (P01.19 = 2) 0,0s 6500,0s P01.19=1	Pour le modèle	
P01.18	Temps de décélération 1	0 s ~ 65 000 s (P01.19 = 0) Fréquence de référence P01.25		
P01.19	Unité de temps de Accélération et temps de décélération	0: 1 secondes 1: 0,1 seconde 2 : 0,01 seconde	1	
P01.21	Fréquence de polarisation de la fréquence Y lorsque superposition	0,00 Hz ~ Fréquence de sortie maximale P01.10	0,00 Hz	
P01.22	Résolution de Fréquence	Résolution de toutes les fréquences commandes.	2	
P01.23	Éteindre mémoire pour Réglage de fréquence numérique	0 : Pas de mémoire 1 : Mémoire	0	
P01.24	Sélection du groupe de paramètres du moteur	0 : Groupe de paramètres moteur 1, 1 : Groupe de paramètres moteur 2.	0	
P01.25	Référence fréquence de Accélération et temps de décélération	0 : Fréquence maximale P01.10 1 : Fréquence de réglage 2 : 100 Hz	0	
P01.26	Durée d'exécution instruction de fréquence HAUT/BAS	0 : Fréquence de fonctionnement, 1 : Réglage de la fréquence	0	

	référence			
P01.27	Source de commande groupé source de fréquence	Chiffre unique : fréquence de liaison des commandes du panneau de commande sélection de la source 0 : Aucune liaison 1 : Ensemble numérique 2:A11 3:A12 4:A13 5 : Ensemble d'impulsions (050KHZ DI5) ; 6 : Vitesse multi-segments ; 7 : API simple 8:PID 9 : Ensemble de communication Dix chiffres : source de fréquence de liaison de commande de terminal sélection 100 chiffres : sélection de la source de fréquence de liaison de commande de communication Mille chiffres : exécuter automatiquement la source de fréquence de liaison sélection	0000	
Groupe de paramètres 1 du moteur asynchrone P02				
P02.00	Type de moteur	0 : Moteur asynchrone ordinaire, 1 : Moteur asynchrone à fréquence variable	0	
P02.01	Puissance nominale de moteur	0,1 kW à 400,0 kW	Selon au Modèle De la Onduleur	
P02.02	Tension nominale de Moteur	1 V à 2 000 V		
P02.03	Courant nominal de Moteur	0,01A~655,35A (Puissance de l'onduleur <=55kW) 0,1A ~ 6553,5A (Puissance de l'onduleur > 55kW)		

P02.04	Fréquence nominale du moteur	0,01 Hz ~ Fréquence de sortie maximale P01.10		
P02.05	Vitesse nominale de moteur	1 tr/min ~ 65 535 tr/min		
P02.06	Résistance du stator du moteur	0,001Ω 65,535Ω (Puissance de l'onduleur <= 55 kW) 0,0001Ω 6,5535Ω (Puissance de l'onduleur > 55 kW)	Réglage Paramètre	
P02.07	Résistance du rotor du moteur	0,001Ω 65,535Ω (Puissance de l'onduleur <= 55 kW) 0,0001Ω 6,5535Ω (Puissance de l'onduleur > 55 kW)		
P02.08	Résistance aux fuites du moteur	0,01mH 655,35mH (Puissance de l'onduleur <=55kW) 0,001 Mh 65,535 mH (Puissance de l'onduleur > 55kW)		
P02.09	Résistance mutuelle du moteur	55kW) 0,1mH 6553,5mH (Puissance de l'onduleur <= 55kW) 0,01 mH 655,35 mH (Puissance de l'onduleur > 55kW)		
P02.10	Courant à vide de le moteur	0,01 A P02.03 (Puissance de l'onduleur <= 55 kW) 0,1 A ~ P02.03 (Puissance de l'onduleur > 55 kW)		
P02.37	Sélection de réglage	0 : pas de fonctionnement 1 : Réglage lorsque le moteur est à l'arrêt 2 : Réglage dynamique du moteur 3 : Réglage lorsque le moteur est complètement à l'arrêt 2	0	
P03 Paramètres de contrôle vectoriel du groupe moteur 1				
P03.00	Boucle de vitesse proportionnelle 1	1 à 100	30	

P03.01	Temps d'intégration de la boucle de vitesse 1	0,01 s à 10,00 s	0,50 s	
P03.02	Fréquence de commutation 1	0,00 P03.05	5,00 Hz	
P03.03	Boucle de vitesse proportionnelle 2	1 à 100	20	
P03.04	Temps d'intégration de la boucle de vitesse 2	0,01 s à 10,00 s	1,00 s	
P03.05	Fréquence de commutation 2	P03.02 Fréquence de sortie maximale P01.10	10,00 Hz	
P03.06	Contrôle vectoriel de le gain de décalage	50% 200%	100%	
P03.07	Temps de filtrage du couple SVC constantes	0,000 s ~ 0,100 s	0,050 s	
P03.09	Limite supérieure de couple source sous contrôle de vitesse mode	0 : P03.10 réglage 1 : AI1 ; 2 : AI2 ; 3 : AI3 ; 4 : Réglage d'impulsions (DI5) ; 5 : Cadre de communication ; 6 : MIN (AI1, AI2) 7 : MAX (AI1, AI2)	0	
P03.10	Limite supérieure de couple sous régime mode de contrôle	0,0% 200,0%	150,0%	
P03.13	Gain proportionnel de excitation règlement	0 60000	2000	
P03.14	Gain intégral d'excitation règlement	0 60000	1300	
P03.15	Gain proportionnel	0 60000	2000	

	de régulation du couple			
P03.16	Gain intégral de la régulation de couple	0 60000	1300	
Paramètres de contrôle V/F P04				
P04.00	Réglage de la courbe VF	0 : courbe linéaire V/F 1 : Courbe multipoint V/F 2 : Courbe de couple décroissante 1 (Courbe carrée) 3 : Courbe de couple décroissante 2 (puissance 1,2) 4 : Courbe de couple décroissante 2 (puissance 1,4) 6 : Courbe de couple décroissante 2 (puissance 1,6) 8 : Courbe de couple décroissante 2 (puissance 1,8) 10 : Mode de séparation complète VF 11 : Mode semi-séparation VF 0,0	0	
P04.01	Réglage de	% (couple de levage automatique) ; 0,1% à 30,0%	Par modèle	
P04.02	l'amplification de couple Point	0,00 Hz ~ Fréquence de sortie maximale P01.10	50,00 Hz	
P04.03	de coupure de	0,00 Hz ~ P04.05	0,00 Hz	
P04.04	l'amplification de couple	0,0% 100,0%	0,0%	
P04.05	Fréquence V/F multipoint	P04.03 P04.07	0,00 Hz	
P04.06	1 Tension V/F multipoint 1 Fréquence V/F multipoint 2 Tension V/F multipoint 2	0,0% 100,0%	0,0%	

P04.07	Fréquence V/F multipoint	P04.05 Puissance nominale du moteur fréquence P02.04	0,00 Hz	
P04.08	3 Tension V/F multipoint 3	0,0% 100,0%	0,0%	
P04.09	Contrôle V/F Compensation de fréquence de glissement	0,0% 200,0%	0,0%	
P04.10	V/F terminé gain d'excitation	0 200	64	
P04.11	Oscillation gain de suppression pour V/F	0 100	Par modèle	
P04.13	Source de tension par VF séparé	0 : Paramètres numériques P04.14 1:AI1 2AI2 3AI3 4 : Réglage de l'impulsion (DI5) 5 : Instruction multiple 6 : API simple 7 : Le PID 8 : paramètre de communication Remarque : 100,0 %, correspondant à la tension nominale du moteur	0	
P04.14	Tension pour la séparation VF	0 V ~ Tension nominale du moteur	0V	
P04.15	Temps de montée en tension de la séparation VF	0,0 s 1 000,0 s Remarque : heure à laquelle 0 V monte à tension nominale du	0,0s	
P04.16	Temps de chute de tension de la séparation VF	moteur. 0,0 s ~ 1 000,0 s Remarque : Temps pendant lequel la tension nominale du moteur tombe à 0 V	0,0s	
P04.17	Mode d'arrêt de séparation VF	0 : La fréquence et la tension chutent à 0 séparément ; 1 : La fréquence chute après la Chute de tension à	0	

P04.18	Décrochage par surintensité courant d'action	50% 200%	150%	
P04.19	Suppression de Décrochage par surintensité	0 : Désactiver, 1 : Activer.	1	
P04.20	Gain de la suppression de Over décrochage actuel	0 100	20	
P04.21	Compensation coefficient de action terminée décrochage actuel	50% 200%	50%	
P04.22	Action de décrochage en cas de surtension	650,0 V 800,0 V	760,0 V	
P04.23	Tension de suppression du décrochage en cas de	0 : Désactiver, 1 : Activer.	1	
P04.24	surtension Gain de fréquence de suppression du décrochage	0 100	30	
P04.25	en cas de surtension Gain de tension de suppression du décrochage en cas de surtension	0 100	30	
P04.26	Élévation maximale limite de fréquence pour Décrochage en cas de surtension	0 à 50 Hz	5 Hz	

Groupe P05, Paramètres d'entrée

P05.00	Borne DI1 fonction	0 : Aucune fonction ; 1 : Marche avant (FWD) ou En cours d'exécution; 2 : Marche arrière (REV) ou Interrupteur marche avant/arrière 3 : commande de marche à trois fils 4 : commande de marche avant par à-coups (FJOG) 5 : Contrôle de marche arrière (RJOG)	1	
--------	-----------------------	--	---	--

		6 : Augmentation de fréquence (borne UP) 7 : Diminution de fréquence (Terminal DOWN) 8 : Contrôle d'arrêt gratuit 9 : Entrée de signal de réinitialisation externe (RST) 10 : Suspendre le fonctionnement ; 11 : Entrée normalement ouverte (NO) de défaut externe 12 : Multi-vitesse 1 13 : Multi-vitesse 2 14 : Multi-vitesse 3 15 : Multi-vitesse 4 16 : Sélection de temps ACC/DEC 1 (TT1) 17 : Sélection de l'heure ACC/DEC 2 (TT2) 18 : Commutateur de source de fréquence 19 : HAUT/BAS Remise à zéro de la fréquence (borne, clavier) 20 : Commutateur de commande Exécuter terminal 1 21 : Interdiction VFD ACC/DEC 22 : Pause du contrôle PID 23 : Réinitialisation de l'état de l'automate 24 : Pause de fréquence du pendule 25 : Entrée du compteur 26 : Réinitialisation du compteur 27 : Entrée de comptage de longueur 28 : Réinitialisation de longueur 29 : Désactivation du contrôle de couple 30 : Réglage des impulsions (seul DI5 peut effectuer le réglage, P05.04=30) 31 : Réservé ; 32 : Freinage CC immédiat ; 33 : Entrée de défaut externe (normalement		
--	--	--	--	--

		fermé (NC) 34 : Modification de fréquence Permet 35 : signal d'entrée PID inversé ; 36 : Terminal de stationnement extérieur 1 37 : Commutateur de commande d'exécution terminal 2 38 : Pause intégrale PID ; 39 : La fréquence X commute avec la fréquence prédéfinie 40 : La fréquence Y change avec la fréquence préréglée 41 : Borne de sélection du moteur 1 43 : Le commutateur de paramètres PID 44 : Défaut défini par l'utilisateur 1 45 : Erreur définie par l'utilisateur 2 46 : Interrupteur de contrôle de vitesse / de couple 47 : Arrêt d'urgence 48 : Parking extérieur terminal 2 49 : Freinage CC lent 50 : Temps d'exécution effacé ; 51 : Commande à deux fils / Commande à trois fils interrupteur de commande 52 : Désactivation de l'inversion ;		
P05.01	Borne DI2 fonctionnel		4	
P05.02	Borne DI3 fonctionnel		9	
P05.03	Borne DI4 fonctionnel		12	
P05.04	Borne DI5 fonction (seul DI5 peut		13	

	réglage du pouls fonction, P05.04=30)			
P05.10	Temps de filtrage DI	0,000 s ~ 1,000 s	0,010s	
P05.11	Contrôle des terminaux Mode	0 : Mode de contrôle à deux fils 1, 1 : Mode de contrôle à deux fils 2, 2 : Mode de contrôle à trois fils 1, 3 : Mode de contrôle à trois fils 2.	0	
P05.12	Fréquence étape de réglage taille	0,001 Hz/s 65,535 Hz/s	1,00 Hz/s	
P05.13	Entrée minimale de l'IA courbe 1	0,00 V ~ P05.15	0,00 V	
P05.14	Correspondant valeur de la courbe AI 1 Entrée min.	-100,0% +100,0%	0,0%	
P05.15	Entrée max. de l'IA courbe 1	P05.13 +10,00 V	10,00 V	
P05.16	Correspondant valeur de la courbe AI Courbe d'entrée	-100,0% +100,0%	100,0%	
P05.17	AI max. 1 filtrage temps	0,00 s à 10,00 s	0,10 s	
P05.18	Courbe AI 2's Min. saisir	0,00 V ~ P05.20	0,00 V	
P05.19	Correspondant valeur de la courbe AI Entrée min. 2	-100,0% +100,0%	0,0%	
P05.20	Entrée max. de AI2	P05.18 +10,00 V	10,00 V	
P05.21	Correspondant valeur de la courbe AI Entrée max. 2's	-100,0% +100,0%	100,0%	

P05.22	Courbe AI 2 filtrage temps	0,00 s à 10,00 s	0,10 s	
P05.23	Courbe AI 3's Min. saisir	-10,00 V ~ P05,25	-10,00 V	
P05.24	Correspondant valeur de la courbe AI 3's Entrée min.	-100,0% +100,0%	0,0%	
P05.25	Entrée max. de l'IA courbe 3	P05.23 +10.00V	10,00 V	
P05.26	Correspondant valeur de la courbe AI Courbe d'entrée	-100,0% +100,0%	100,0%	
P05.27	AI max. 3 filtrages temps	0,00 s à 10,00 s	0,10 s	
P05.28	Valeur minimale de Entrée d'impulsion	-10,00 V ~ P05,25	0,00 V	
P05.29	Correspondant valeur de Pulse Entrée min.	-100,0% +100,0%	0,0%	
P05.30	Valeur max. de Entrée d'impulsion	P05.23 +10.00V	10,00 V	
P05.31	Correspondant valeur de Pulse Entrée max.	-100,0% +100,0%	100,0%	
P05.32	Filtrage des impulsions temps	0,00 s à 10,00 s	0,10 s	
P05.33	Sélection de la courbe AI	Bit unique : sélection de la courbe AI1 1 : j'ai 1 pute (14h00, voir P05.13 ~ P05.16.) 2 : j'ai 2 putes (14h, voir P05.18 ~ P05.21.) 3 : j'ai 3 putes (14h00, voir P05.23 ~ P05.26.)	321	

		4 : j'ai 4 putes (16h, voir P24.00P24.07) 5 : j'ai des putes 4 (16h, voir P24.08P24.15) Dix bits : sélection de la courbe AI2 (identique à celle du bit unique 1 à 5) Cent bits : sélection de courbe AI3 (le même que ci-dessus)		
P05.34	L'IA est en dessous le minimum réglage d'entrée sélection	Bit unique : AI1 en dessous du réglage d'entrée minimum 0 : Valeur correspondante de l'entrée minimum 1 : 0,0 % Dix bits : AI2 en dessous du réglage d'entrée minimum (identique au bit unique 1~2) Cent bits : AI3 en dessous du réglage d'entrée minimum (le même que ci-dessus)	000	
P05.35	Délai de DI1	0,0 s ~ 3 600,0 s	0,0s	
P05.36	Délai de DI2	0,0 s ~ 3 600,0 s	0,0s	
P05.37	Délai de DI3	0,0 s ~ 3 600,0 s	0,0s	
P05.38	Borne DI1-DI5 valide sélection du mode	0 : niveau efficace élevé, 1 : niveau efficace faible Bit unique : DI1 ; Dix bits : DI2 ; Des centaines de bits : DI3 ; Mille bits : DI4, Dix mille bits : DI5	00000	
P05.39	Borne DI6-DI7 valide sélection du mode	0 : Niveau efficace élevé, 1 : Faible niveau efficace Bit unique : DI6,	00000	

		Dix bits : DI7		
Groupe P06, Paramètres de sortie				
P06.01	Sortie DO1 sélection de fonction	0 : Aucune sortie 1 : Indicateur de fonctionnement ; 2 : Sortie de défaut (pour défaut d'arrêt libre) 3 : Signal de détection de niveau de fréquence 1 (P14T1) 4 : Indicateur d'arrivée de fréquence (FAR) 5 : Fonctionnement à vitesse nulle du VFD (en fonctionnement) 6 : Alerte précoce de surcharge du moteur 7 : Surcharge de l'onduleur Alerte précoce 8 : Le décompte des sets arrive 9 : Le nombre spécifié est atteint 10 : La longueur est atteinte 11 : Le cycle PLC est terminé 12 : Temps de fonctionnement accumulé arrive 13 : Limitation de fréquence 14 : Limitation de couple 15 : Prêt à courir 16 : AI1>AI2 17 : La fréquence de sortie atteint la limite supérieure limite 18 : La fréquence de sortie atteint la limite inférieure (lors de l'exécution) 19 : Sortie état sous pression 20 : Paramètre de communication 21 : Localisation complète (réservée) - 25 -	0	
P06.02	Panneau de contrôle Relais (TA-TB-TC) Fonction Sélection		2	

		22 : Proximité de l'emplacement (réservé) 23 : Fonctionnement à vitesse nulle 2 (également en sortie lors de l'arrêt) 24 : Temps de mise sous tension accumulé arrive 25 : Signal de détection de niveau de fréquence 2 (P14T2) 26 : Fréquence de sortie 1 atteinte 27 : Fréquence de sortie 2 atteinte 28 : Courant de sortie 1 atteint 29 : Courant de sortie 2 atteint 30 : Atteint régulièrement 31 : Dépassement du signal d'entrée AI1 32 : Chute de charge 33 : Fonctionnement inverse du VFD 34 : État de courant nul 35 : Le module d'alimentation la température arrive 36 : Courant de sortie hors limite 37 : Fréq. de sortie atteint la limite inférieure (arrêt également sortie) 38 : Sortie de défaut (tous les défauts) 39 : Surchauffe du moteur Pré-alerte 40 : Ce temps de fonctionnement arrive 41 : Sortie de défaut (pour libre défaut d'arrêt et pas de sous pression de sortie)		
P06.07	Sélection de la fonction de sortie AO1	0 : Fréquence de fonctionnement, 1 : Fréquence définie.	0	
P06.08	Sélection de la fonction de sortie AO2	2 : Courant de sortie, 3 : Couple de sortie, 4 : Puissance de sortie, 5 : Tension de sortie,	1	

		6 : Fréquence d'impulsion d'entrée 7AI1 8AI2 9AI3 10: Longueur 11 : Valeur de comptage 12 : Réglage de la communication, 13 : Vitesse du moteur 14 : Courant de sortie. (100,0 % Correspondant à 1000,0A) 15 : Tension de sortie (100,0 % (Correspondant à 1000,0 V) 16 : Couple de sortie du moteur (Pourcentage de la valeur réelle par rapport à la puissance du moteur) 17 : Couple de sortie du variateur de fréquence (Pourcentage de la valeur réelle par rapport à la puissance nominale du VFD)		
P06.10	AO1 à polarisation nulle coefficient	-100,0% +100,0%	0,0%	
P06.11	Gain AO1	-10,00 +10,00	1,00	
P06.12	AO2 à polarisation nulle coefficient	-100,0% +100,0%	0,0%	
P06.13	Gain AO2	-10,00 +10,00	1,00	
P06.17	Délai de sortie DO temps	0,0 s ~ 3 600,0 s	0,0s	
P06.18	Sortie RELAIS temps de retard	0,0 s ~ 3 600,0 s	0,0s	
P06.19	Sortie RELAY2 temps de retard	0,0 s ~ 3 600,0 s	0,0s	
P06.22	Sortie DO valide sélection de statut	0 : Logique positive, 1 : Anti-logique Bit unique : DO Dix bits : RELAY1	00000	

		Cent Bits : RELAY2		
Groupe P07, Paramètres de contrôle de démarrage et d'arrêt				
P07.00	Mode de démarrage	0 : Démarrage direct 1 : Commencez par suivre la vitesse 2 : freinage CC + démarrage à la fréquence de démarrage	0	
P07.01	Suivi de vitesse méthode	0 : Commencer par l'arrêt fréquence 1 : Commencez par la fréquence de travail 2 : Commencer au maximum fréquence	0	
P07.02	Suivi de la vitesse de la vitesse	1 à 100	20	
P07.03	Fréquence de démarrage	0,00 Hz ~ 10,00 Hz	0,00 Hz	
P07.04	Fréquence de démarrage temps de maintien	0,0 s 100,0 s	0,0s	
P07.05	Courant de freinage CC au démarrage	0% ~ 100%	0%	
P07.06	Temps de freinage CC à démarrer	0,0 s ~ 100,0 s	0,0s	
P07.07	Accélération et Mode décélération	0 : mode Acc/Dec linéaire 1 : Courbe S Mode Acc/Dec A 2 : Courbe S Mode Acc/Dec B	0	
P07.08	Rapport de temps de démarrage segment en S courbe	0,0% 100,0%-P07.09	30,0%	
P07.09	Rapport de temps de démarrage segment en S courbe	0,0% 100,0%-P07.08	30,0%	

P07.10	Mode d'arrêt	0 : Ralentissez pour arrêter 1 : Ralentissez pour arrêter	0	
P07.11	Fréquence seuil de DC frein	0,00 Hz ~ Fréquence maximale P01.10	0,00 Hz	
P07.12	Retard de freinage CC temps	0,0 s 100,0 s	0,0s	
P07.13	Courant de freinage CC	0% 100%	0%	
P07.14	Temps de freinage CC à arrêt	0,0 s 100,0 s	0,0s	
P07.15	Frein à courant continu taux d'utilisation	0% 100%	100%	
P07.18	Suivi de vitesse actuel	30% 200%		
Claviers de groupe et paramètres d'affichage P08				
P08.01	Fonction de la touche M	0 : La touche M n'est pas valide 1 : Basculer entre la télécommande Contrôle (contrôle du terminal ou de la communication) et contrôle du panneau de commande, lorsque P01.02 = 1 ou 2 2 : Interrupteur marche avant/arrière 3 : FJOG (commande de marche avant) 4 : RJOG (Contrôle de marche arrière)	0	
P08.02	ARRÊT/RÉINITIALISATION fonction clé	0 : La touche STOP/RES n'est valable qu'en mode de contrôle du panneau 1 : La touche STOP/RES Toujours valide	1	
P08.03	Affichage LED paramètre 1in État de fonctionnement	0000FFFF Bit00 : Fréquence de fonctionnement 1 (Hz) Bit01 : Réglage de la fréquence (Hz) Bit02 : Tension du bus (V)	1F	

		Bit03 : Tension de sortie (V) Bit04 : Courant de sortie (A) Bit05 : Puissance de sortie (kW) Bit06 : Couple de sortie (%) Bit07 : état de l'entrée DI Bit08 : état de sortie DO Bit09 : Tension AI1 (V) Bit10 : Tension AI2 (V) Bit11 : Tension AI3 (V) Bit12 : valeur de comptage Bit13 : valeur de longueur Bit14 : Affichage de la vitesse de chargement Bit15 : Paramètres PID		
P08.04	Affichage LED paramètre 2in État de fonctionnement	0000FFFF Bit00 : Rétroaction PID Bit01 : étape PLC Bit02 : PULSE Fréquence d'entrée (kHz) Bit03 : Fréquence de fonctionnement 2 (Hz) Bit04 : Temps d'exécution restant Bit05 : AI1-tension avant corrigée (V) Bit06 : AI2-tension avant corrigée (V) Bit07 : AI3-tension avant corrigée (V) Bit08 : Vitesse de la ligne Bit09 : Puissance actuelle et heure (Heure) Bit10 : Durée d'exécution actuelle (min) Bit11 : PULSE Fréquence d'entrée (Hz) Bit12 : Paramètres de communication Valeur	0	

		Bit13 : Vitesse de rétroaction du codeur (Hz) Bit14 : Affichage de la fréquence principale X (Hz) Bit15 : Fréquence secondaire Y Affichage (Hz)		
P08.05	Écrans LED paramètre dans Stop statut	0000FFFF Bit00 : Régler la fréquence (Hz) Bit01 : Tension du bus (V) Bit02 : état de l'entrée DI Bit03 : état de sortie DO Bit04 : Tension AI1 (V) Bit05 : Tension AI2 (V) Bit06 : tension AI3 (V) Bit07 : Valeur de comptage Bit08 : Valeur de longueur Bit09 : étape PLC Bit10 : Vitesse de chargement Bit11 : Paramètres PID Bit12 : PULSE Fréquence d'entrée (kHz)	33	
P08.06	Vitesse de chargement facteur d'affichage	0,0001 6,5000	1,0000	
P08.07	Module de puissance température	0,0 100,0	-	•
P08.08	Numéro de produit	-	-	•
P08.09	Cumulatif Durée de fonctionnement	0h ~ 65535h	-	•
Groupe P09, fonction auxiliaire				
P09.00	Fréquence de jogging	0,00 Hz ~ Fréquence maximale P01.10	2,00 Hz	
P09.01	Temps d'accélération du jogging	0,0 s ~ 6 500,0 s	20,0s	

P09.02	Heure de décombre du jogging	Durée recommandée : 0,4 ~ 4,0 kW 7,5 S 5,5 ~ 30,0 kW 15.0S 37,0 132,0 kW 40,0 S 160,0 à 630,0 kW 60,0 S	20,0s	
P09.03	Temps d'accélération 2		15.0	
P09.04	Temps de décélération 2			
P09.05	Temps d'accélération 3			
P09.06	Temps de décélération 3			
P09.07	Temps d'accélération 4			
P09.08	Temps de décélération 4			
P09.09	Fréquence de saut 1	0,00 Hz ~ Fréquence maximale P01.10	0,00 Hz	
P09.10	Fréquence de saut 2		0,00 Hz	
P09.11	Fréquence de saut gamme		0,01 Hz	
P09.12	Positif et Mort inversée temps	0,0s 3000,0s	0,0s	
P09.13	Inverse fréquence autorisation	0 : Autorisé ; 1: Interdire	0	
P09.14	Lorsque le réglage la fréquence est inférieure à la limite inférieure de fréq.	0 : fonctionner à une fréquence limite inférieure 1 : Arrêter 2 : fonctionnement à vitesse nulle	0	
P09.15	Contrôle des chutes	0,00 Hz ~ 10,00 Hz	0,00 Hz	
P09.16	Paramètre puissance cumulée	0h ~ 65000h	0h	

à l'heure d'arrivée

P09.17	Paramètre cumulatif	0h ~ 65000h	0h	
P09.18	arrivée en marche Protection de démarrage	0 : Non protégé ;	0	
P09.19	Fréquence valeur de détection 1 (P14T1)	0,00 Hz ~ Fréquence maximale P01.10	50,00 Hz	
P09.20	Valeur de décalage de détection de fréquence (P14T1)	0,0% ~ 100,0% (niveau P14T1)	5,0%	
P09.21	Fréquence atteint le largeur détectée	0,0% ~ 100,0% (fréquence maximale)	0,0%	
P09.22	Fonction de saut de fréquence Pendant Acc et Déc.	0 : non valide, 1 : valide	0	
P09.25	Fréquence de commutation de temps d'accélération 1 et le temps 2	0,00 Hz ~ Fréquence maximale P01.10	0,00 Hz	
P09.26	Fréquence de commutation de temps de décélération 1 et le temps 2	0,00 Hz ~ Fréquence maximale P01.10	0,00 Hz	
P09.27	Priorité du terminal Jog	0 : non valide, 1 : valide	0	
P09.28	Fréquence valeur de détection 2 (P14T2)	0,00 Hz ~ Fréquence maximale	50,00 Hz	
P09.29	Valeur de décalage de détection de fréquence (P14T2)	0,0% ~ 100,0% (niveau P14T2)	5,0%	
P09.30	Fréquence d'arrivée arbitraire	0,00 Hz ~ Fréquence maximale	50,00 Hz	

	valeur de détection 1			
P09.31	Fréquence d'arrivée arbitraire détection largeur 1	0,0% ~ 100,0% (fréquence maximale)	0,0%	
P09.32	Fréquence d'arrivée arbitraire valeur de détection 2	0,00 Hz ~ Fréquence maximale	50,00 Hz	
P09.33	Fréquence d'arrivée arbitraire largeur détection 2	0,0% ~ 100,0% (fréquence maximale)	0,0%	
P09.34	Courant nul niveau de détection	0,0% 300,0% 100,0 % correspond au courant nominal du moteur	5,0%	
P09.35	Temps de retard de Détection de courant	0,01 s à 600,00 s	0,10 s	
P09.36	Valeur actuelle de sortie sur actuel	0,0 % (non détecté) 0,1% ~ 300,0% (courant nominal du moteur)	200,0%	
P09.37	Temps de retard de Sortie terminée Détection actuelle	0,00 s ~ 600,00 s	0,00 s	
P09.38	Courant d'arrivée arbitraire 1	0,0% ~ 300,0% (courant nominal du moteur)	100,0%	
P09.39	Arrivée arbitraire largeur actuelle 1	0,0% ~ 300,0% (courant nominal du moteur)	0,0%	
P09.40	Arrivée arbitraire courant 2	0,0% ~ 300,0% (courant nominal du moteur)	100,0%	
P09.41	Arrivée arbitraire largeur actuelle 2	0,0% ~ 300,0% (courant nominal du moteur)	0,0%	
P09.42	Fonction minuterie sélection	0 : non valide, 1 : valide	0	
P09.43	Durée d'exécution du minuteur	0 : réglage P09.44,	0	

	sélection	1:AI1 2 : AI2 3 : AI3 La plage d'entrée analogique correspond au P09.44		
P09.44	Minuterie en marche temps	0,0Min ~ 6500,0Min	0.0Min	
P09.45	Valeur de limite inférieure de protection de la tension d'entrée AI1	0,00 V ~ P09.46	3,10 V	
P09.46	Valeur limite supérieure de protection de la tension d'entrée	P09.45 10.00V	6,80 V	
P09.47	AI1 Protection contre la surchauffe Valeur	0 100	75	
P09.48	Ventilateur de refroidissement contrôle	0 : ventilateur en marche pendant le fonctionnement du VDF 1 : Toujours en marche lorsque l'alimentation sur;	0	
P09.49	Fréquence de réveil	Fréquence d'hibernation (P09.51) ~ Fréquence maximale P01.10	0,00 Hz	
P09.50	Retard de réveil temps	0,0 s ~ 6 500,0 s	0,0s	
P09.51	Fréquence du sommeil	0,00 Hz ~ Fréquence de réveil P09.49	0,00 Hz	
P09.52	Délai de mise en veille	0,0 s ~ 6 500,0 s	0,0s	
P09.53	Heure d'arrivée de ce opération	0,0 ~ 6500,0Min	0.0Min	
P09.54	Facteur de correction de la puissance de sortie	0,00% 200,0%	100,0%	
Groupe P10 Défaut et protection				

P10.00	Surcharge du moteur protection	0 : Désactiver, 1 : Activer	1	
P10.01	Surcharge du moteur gain de protection	0,20 10,00	1,00	
P10.02	Surcharge du moteur alerte précoce facteur	50 100%	80%	
P10.07	Court-circuit à protection de terre lors de la mise sous tension	0 : Désactiver, 1 : Activer	1	
P10.08	Unité de freinage tension de démarrage	650,0 V 800,0 V	690V	
P10.09	Défaut automatique temps de réinitialisation	0 20	0	
P10.10	Agir sélection pendant défaut automatique réinitialiser	0 : Aucune action 1 : Action	0	
P10.11	Intervalle pour Défaut automatique réinitialiser	0,1 s à 100,0 s	1,0s	
P10.12	Protection contre la perte de phase d'entrée/ Protection contre le déclenchement du relais de puissance	Bit unique : protection contre la perte de phase d'entrée 0 : Désactiver, 1 : Activer Ten Bit : protection contre le déclenchement du relais de puissance 0 : Désactiver, 1 : Activer	11	
P10.13	Protection contre la perte de phase de sortie	0 : Désactiver, 1 : Activer	1	
P10.14	Premier échec taper	0 : Pas de faute 1: (Réservé)		•

P10.15	Deuxième échec taper	2 : Surintensité dans le processus Acc 3 : Surintensité dans le processus de déc. 4 : Surintensité en constante vitesse 5 : Surtension dans le processus Acc 6 : Surtension dans le processus de déc. 7 : Surtension à vitesse constante 8 : Surcharge de la résistance tampon 9 : Sous-tension 10 : Surcharge du variateur de fréquence 11 : Surcharge du moteur 12 : Perte de phase d'entrée 13 : Perte de phase de sortie 14 : Le module d'alimentation est surchauffé 15 : Défaut externe 16 : Exception de communication 17 : Le relais de puissance est anormal 18 : Détection de courant anormal 19 : Le réglage du moteur est anormal 21 : Lecture et écriture des paramètres exception 22 : Autre matériel anormal 23 : Court-circuit du moteur à la terre 26 : Arrivée à l'heure d'exécution 27 : Erreur personnalisée de l'utilisateur 1 28 : Erreur personnalisée de l'utilisateur 2 29 : L'heure de la mise sous tension arrive 30 : Chute de charge 31 : Le retour d'information PID d'exécution est perdu 40 : Délai d'expiration de la limite de débit rapide 41 : Commutez le moteur pendant le fonctionnement 42 : L'écart de vitesse est trop important		•
P10.16	Troisième type de défaut (le plus récent)			•

		43 : Survitesse du moteur		
P10.17	Fréquence à la troisième panne (la plus récente)			•
P10.18	Actuel à la troisième défaut (le plus récent)			•
P10.19	Tension du bus au troisième défaut (le plus récent)			•
P10.20	Borne d'entrée statut au troisième (le plus récent) échec			•
P10.21	Borne de sortie statut au troisième (le plus récent) échec			•
P10.22	L'onduleur statut au troisième (le plus récent) échec			•
P10.23	Temps de mise sous tension pour le troisième (le plus récent) échec			•
P10.24	Durée d'exécution du troisième échec (le plus récent)			•
P10.27	Fréquence à la deuxième échec			•
P10.28	Actuel à la deuxième échec			•

P10.29	Tension du bus à la deuxième faute			•
P10.30	Borne d'entrée statut pour le deuxième échec			•
P10.31	Borne de sortie statut à la deuxième échec			•
P10.32	L'onduleur statut à la deuxième échec			•
P10.33	Temps de mise sous tension pour le deuxième échec			•
P10.34	Durée d'exécution du deuxième échec			•
P10.37	Fréquence à la premier échec			•
P10.38	Courant au premier échec			•
P10.39	Tension du bus à la première panne			•
P10.40	Borne d'entrée statut au premier échec			•
P10.41	État du terminal de sortie au premier échec			•
P10.42	L'onduleur statut au premier échec			•
P10.43	Temps de mise sous tension pour le premier échec			•
P10.44	Durée d'exécution du			•

		récupération de charge Dix mille bits : rétroaction PID perte (Err31) 0 : Arrêt en roue libre ; 1 : Arrêt en mode Stop P07.10 2 : Continuer à		
P10.50	Sélection de l'action de protection contre les défauts 4	rouler ; Bit unique : Écart de vitesse trop important (Err42) Dix bits : survitesse du moteur (Err43) Cent Bit : (Réservé) Mille bits : erreur de retour de vitesse (Err52) 0 : Arrêt en roue libre ; 1 : Arrêt en mode Stop P07.10 2 : Continuer à fonctionner ;	00000	
P10.54	Continuer à exécuter la sélection de fréquence en cas d'échec	0 : La fréquence actuelle 1 : La fréquence de réglage 2 : Fonctionnement à la fréquence limite supérieure 3 : Fonctionnement à la fréquence limite inférieure 4 : Fonctionnement à une réserve anormale fréquence	0	
P10.55	Réserve anormale fréquence	0,0%~100,0% (100,0% correspond à la fréquence maximale P01.10	100,0%	
P10.59	Puissance instantanée sans interruption	0: Invalid 1 : Réduisez le vitesse; 2 : Arrêt par décélération	0	
P10.60	La Pause tension de jugement de puissance instantanée sans interruption	80,0 % 100,0 % (tension de bus standard)	90,0%	
P10.61	Rétablissement de la tension Le temps du jugement Puissance instantanée	0,00 s à 100,00 s	0,50 s	

	sans escale			
P10.62	La tension de jugement de la puissance instantanée sans interruption	60,0 % ~ 100,0 % (tension de bus standard)	80,0%	
P10.71	Gain instantané puissance non-stop	0 100	40	
P10.72	Intégral coefficient de Puissance instantanée sans interruption	0 100	30	
P10.73	Temps de décélération de Puissance instantanée non-stop	0 300,0 s	20,0s	
P10.63	Protection contre les chutes de charge sélection	0 : Invalide, 1: valide	0	
P10.64	Niveau de détection de chute de charge	0,0 100,0 %	10,0%	
P10.65	Chute de charge temps de détection	0,0 ~ 60,0 s	1,0s	
P10.67	Survitesse valeur de détection	0,0% ~ 50,0% (Fréquence max. P01.10)	20,0%	
P10.68	Temps de détection de survitesse	0,0 s : non détectable 0,1 ~ 60,0 s	1,0s	
P10.69	La détection valeur pour la vitesse déviations aussi grand	0,0% ~ 50,0% (Fréquence max. P01.10)	20,0%	
P10.70	La détection l'heure de la vitesse déviations aussi grand	0,0s : 0,1 ~ 60,0s	5,0s	

Fonction PID du groupe P11				
P11.00	Canal d'entrée PID	0 : paramètre P11.01 1AI1 2AI2 3AI3 4 : Réglage de l'impulsion (DI5) 5 : Cadre de communication 6 : Vitesse à plusieurs niveaux 7 : Paramètres de l'encodeur du clavier	0	
P11.01	Réglage de l'entrée de référence numérique	0,0 à 10,00	3,00	
P11.02	Rétroaction PID canal	0AI1 1AI2 2AI3 3 : AI1-AI2 4 : Réglage de l'impulsion (DI5) 5 : Cadre de communication 6 : AI1 + AI2 7 : MAX (AI1 , AI2) 8MIN AI1 , AI2	0	
P11.03	Polarité PID	0 : Sens positif, 1 : Sens négatif	0	
P11.04	Plage de PID retour	0 100,00 kg	10,00	
P11.05	Gain proportionnel KP02	0,0 100,0	20.0	
P11.06	Temps d'intégration Ti1	0,01 s à 10,00 s	2,00 s	
P11.07	Temps dérivé Td1	0,000 s ~ 10,000 s	0,000 s	
P11.08	Inversion PID fréquence de coupure	0,00 ~ Fréquence maximale	2,00 Hz	
P11.09	La limite du PID déviation	0,0% 100,0%	1,0%	

P11.10	Limiteur différentiel du PID	0,00% 100,00%	0,10%	
P11.11	Temps de changement du signal d'entrée PID	0,00 à 650,00 s	0,00 s	
P11.12	Rétroaction PID temps de filtrage	0,00 à 60,00 s	0,00 s	
P11.13	Le temps de filtrage de la sortie PID	0,00 à 60,00 s	0,00 s	
P11.15	Gain proportionnel KP03	0,0 100,0	20.0	
P11.16	Temps d'intégration Ti2	0,01 s à 10,00 s	2,00 s	
P11.17	Temps dérivé Td2	0,000 s ~ 10,000 s	0,000 s	
P11.18	Le PID commutation des paramètres conditions	0 : Pas de commutateur 1 : Commutation via le terminal DI 2 : Commutation automatique selon la déviation	0	
P11.19	Le PID commutation des paramètres Déviation 1	0,0% P11,20	20,0%	
P11.20	Le PID commutation des paramètres Déviation 2	P11,19 100,0 %	80,0%	
P11.21	Valeur initiale du PID	0,0% 100,0%	0,0%	
P11.22	Temps de maintien de PID Initial	0,00 à 650,00 s	0,00 s	
P11.23	Écart positif maximal de deux sortir	0,00% 100,00%	1,00%	

P11.24	Écart maximal déviation de deux sortir	0,00% 100,00%	1,00%	
P11.25	La propriété intégrale PID	Bit unique : séparation intégrale 0 : non valide, 1 : valide Dix bits : lorsque la fréquence atteint les limites 0 : Continuer la régulation intégrale, 1 : Arrêter la régulation intégrale	00	
P11.26	Rétroaction PID détection de perte valeurs	0,1% ~ 100,0% (0,0 % : (Non détection)	0,0%	
P11.27	Rétroaction PID détection de perte temps	0,0 s 20,0 s	0,0s	
P11.28	Le PID fermer opération	0 : Arrêt sans fonctionnement PID, 1 : Arrêt avec le fonctionnement PID	0	
Groupe P12 - Fréquence de swing, longueur fixe et comptage				
12h00	Mode de réglage de la fréquence de swing	0 : Par rapport au centre Fréquence P01.07 1 : Par rapport à la fréquence maximale P01.10	0	
P12.01	Plage de fréquences de swing	0,0% 100,0%	0,0%	
P12.02	La plage de fréquence de saut	0,0% 50,0%	0,0%	
P12.03	Cycle de fréquence de swing	0,1 s à 3 000,0 s	10,0s	
P12.04	Temps de montée de onde triangulaire de la fréquence de swing	0,1% 100,0%	50,0%	

P12.05	Réglage de la longueur	0 m à 65 535 m	1000m	
P12.06	Longueur réelle	0 m à 65 535 m	0m	
P12.07	Nombre d'impulsions par mètre	0,1 6553,5	100,0	
P12.08	Nombre de paramètres valeur	1 65535	1000	
P12.09	Spécifie la valeur du compte	1 65535	1000	
Groupe P13 Vitesse à plusieurs étages, PLC simple				
13h00	Vitesse à plusieurs niveaux 0 (MS0)	-100,0% 100,0% (Fréquence max. P01.10)	0,0%	
P13.01	Vitesse à plusieurs niveaux 1 (MS1)		0,0%	
P13.02	Vitesse à plusieurs niveaux 2 (MS2)		0,0%	
P13.03	Vitesse à plusieurs niveaux 3 (MS3)		0,0%	
P13.04	Vitesse à plusieurs niveaux 4 (MS4)		0,0%	
P13.05	Vitesse à plusieurs niveaux 5 (MS5)		0,0%	
P13.06	Vitesse à plusieurs niveaux 6 (MS6)		0,0%	
P13.07	Vitesse à plusieurs niveaux 7 (MS7)		0,0%	
P13.08	Vitesse à plusieurs niveaux 8 (MS8)		0,0%	
P13.09	Vitesse à plusieurs niveaux 9 (MS9)		0,0%	
P13.10	Vitesse à plusieurs niveaux 10 (MS10)		0,0%	

P13.11	Vitesse à plusieurs niveaux 11 (MS11)		0,0%	
P13.12	Vitesse à plusieurs niveaux 12 (MS12)		0,0%	
P13.13	Vitesse à plusieurs niveaux 13 (MS13)		0,0%	
P13.14	Vitesse à plusieurs niveaux 14 (MS14)		0,0%	
P13.15	Vitesse à plusieurs niveaux 15 (MS15)		0,0%	
P13.16	Mode de fonctionnement PLC simple	0 : Fin d'une opération unique 1 : Valeur finale à la fin d'une opération unique 2 : Toujours faire du vélo	0	
P13.17	Sauvegarde de l'état de fonctionnement de l'automate après une mise hors tension	Bit unique : en cas de chute de puissance Dix bits : quand s'arrêter 0 : Ne pas enregistrer 1 : Sauvegarde.	00	
P13.18	Vitesse à plusieurs étages, autonomie 0	0,0 s (h) à 6 553,5 s (h)	0,0 s (h)	
P13.19	Temps d'accélération/décélération de MS 0	0 3	0	
P13.20	Vitesse à plusieurs niveaux 1 durée d'exécution	0,0 s (h) à 6 553,5 s (h)	0,0 s (h)	
P13.21	Temps d'accélération/décélération de MS 1	0 3	0	
P13.22	Vitesse à plusieurs niveaux 2 durées d'exécution	0,0 s (h) ~ 6553,5 s (h)	0,0 s (h)	
P13.23	Temps d'accélération/décélération de MS 2	0 3	0	
P13.24	Autonomie à plusieurs niveaux, vitesse 3	0,0 s (h) ~ 6553,5 s (h)	0,0 s (h)	
P13.25	Temps d'accélération/décélération de	0 3	0	

	MS 3			
P13.26	Vitesse à plusieurs niveaux 4 durées d'exécution	0,0 s (h) ~ 6553,5 s (h)	0,0 s (h)	
P13.27	Temps d'accélération/décélération de MS 4	0 3	0	
P13.28	Autonomie à plusieurs niveaux, vitesse 5	0,0 s (h) ~ 6553,5 s (h)	0,0 s (h)	
P13.29	Temps d'accélération/décélération de MS 5	0 3	0	
P13h30	Vitesse à plusieurs niveaux 6 durées d'exécution	0,0 s (h) ~ 6553,5 s (h)	0,0 s (h)	
P13.31	Temps d'accélération/décélération de MS 6	0 3	0	
P13.32	Vitesse à plusieurs niveaux 7 durée d'exécution	0,0 s (h) ~ 6553,5 s (h)	0,0 s (h)	
P13.33	Temps d'accélération/décélération de MS 7	0 3	0	
P13.34	Vitesse à plusieurs niveaux, 8 heures d'autonomie	0,0 s (h) ~ 6553,5 s (h)	0,0 s (h)	
P13.35	Temps d'accélération/décélération de MS 8	0 3	0	
P13.36	Vitesse à plusieurs niveaux 9 durée d'exécution	0,0 s (h) ~ 6 553,5 s (h)	0,0 s (h)	
P13.37	Temps d'accélération/décélération de MS 9	0 3	0	
P13.38	Vitesse à plusieurs niveaux 10 heures d'autonomie	0,0 s (h) ~ 6553,5 s (h)	0,0 s (h)	
P13.39	Temps d'accélération/décélération de MS 10	0 3	0	
P13.40	Vitesse à plusieurs niveaux 11 durée d'exécution	0,0 s (h) à 6 553,5 s (h)	0,0 s (h)	
P13.41	Temps d'accélération/décélération de MS 11	0 3	0	

P13.42	Vitesse à plusieurs niveaux 12 durée d'exécution	0,0 s (h) ~ 6553,5 s (h)	0,0 s (h)	
P13.43	Temps d'accélération/décélération de MS 12	0 3	0	
P13.44	Autonomie à plusieurs niveaux, vitesse 3	0,0 s (h) ~ 6553,5 s (h)	0,0 s (h)	
P13.45	Temps d'accélération/décélération de MS 3	0 3	0	
P13.46	Vitesse à plusieurs niveaux 14 durée d'exécution	0,0 s (h) ~ 6553,5 s (h)	0,0 s (h)	
P13.47	Temps d'accélération/décélération de MS 14	0 3	0	
P13.48	Vitesse à plusieurs niveaux 15 durée d'exécution	0,0 s (h) ~ 6553,5 s (h)	0,0 s (h)	
P13.49	Temps d'accélération/décélération de MS 15	0 3	0	
P13.50	Unité de vitesse à plusieurs étages Acc/Dec temps	0 : s (secondes) 1 : h (heures)	0	
P13.51	Source du signal de Vitesse à plusieurs niveaux 0 (MS0)	0 : Paramètre P13.00 1AI1 2AI2 3AI3 4 : Pouls (DI5) 5 : PID 6 : Fréquence des prépositions P01.08 7 : Peut être modifiée par la touche ▲/▼	0	
Paramètres de communication RS485 du groupe P14				
14h00	Réglage du débit en bauds pour RS485	Bit unique : MODBUS 0 : 300 BPS 1 : 600 BPS 2 : 1 200 BPS 3 : 2 400 BPS 4 : 4 800 BPS 5 : 9 600 BPS 6 : 19 200 BPS 7 : 38 400 BPS	5	

		8 : 57 600 BPS 9 : 115 200 BPS		
P14.01	Données MODBUS format	0 : Aucune vérification (8.N-2) 1 : Contrôle de parité (8.E-1) 2 : Vérification impaire (8.O-1) 3 : Pas de contrôle (8.N-1)	0	
P14.02	Adresse locale	0 : adresse de diffusion 1247(MODBUS)	1	
P14.03	MODBUS Délai de réponse	0 à 20 ms	2	
P14.04	Délai d'expiration de RS485	0.0 : non valide 0,1 ~ 60,0 s	0,0	
P14.05	MODBUS Sélection du protocole	0 : MODBUS non standard protocole 1 : Protocole MODBUS standard	1	
P14.06	Actuel Résolution du 485 lire	0 : 0,01 A 1 : 0,1 A	0	
Groupe P15 Paramètres spéciaux pour l'alimentation en eau à pression constante				
15,00 P	Débogage de macro simple fonction	0 : Aucune fonction 1 : Un entraînement pour deux pompes 2 : Alimentation en eau de la communauté du bâtiment 3 : Alimentation en eau de l'hôtel 4 : Alimentation en eau d'incendie 5 : Pompe de	0	
P15.01	Réveillez-vous pression	suppression 6 : Pompe à eau profonde 0~ Pression de veille KG (1 kg = 0,1 MPa)	2,50 kg	P15.04
P15.02	Temps de retard de Réveillez-vous	0,0 s ~ 6 500,0 s	0s	
P15.03	Pression du sommeil	Réveil pres P15.01 ~ Plage de manomètre (0,1 MPa)	3,50 kg	

P15.04	Délai de mise en veille	0,0 s ~ 6 500,0 s	60,0s	
P15.05	Pression Liaison proportionnelle	0 : Désactiver ; 1 : Activer	1	
P15.06	Réveillez-vous pression différence	0 ~ 100,0 bars (kg, 0,1 MPa)	0,50 kg	
P15.07	Différence de pression de sommeil	0 ~ 100,0 bars (kg)	0,50 kg	
P15.08	Valeur d'alarme de surpression	Plage de manomètre 0,00~KG (1KG=0,1Mpa=1Bar)	9,00 kg	
P15.09	Temps de retard de Surpression alarme	0-6553.5S	0,0S	
P15.10	Basse pression valeur d'alarme	Plage de manomètre 0,00~KG (1KG=0,1Mpa=1Bar) Le paramètre ouvre l'alarme de basse pression.	0,0 kg	
P15.11	Délai de temporisation de l'alarme de basse pression	0-6553.5S	20.0S	
P15.12	Consommation d'eau pression de démarrage	0~Plage de manomètre KG Ouvrir le contrôle marche-arrêt de la prise d'eau via P01.02=3 L'arrivée d'eau doit utiliser le capteur de courant de l'AI2 Pour le capteur de tension, changez le cavalier AI2	3,00 kg	
P15.13	Fermeture d'admission pression	Plage de mesure de pression 0~KG (Bar)	3,20 kg	
P15.14	Nombre de pompes auxiliaires	0~3	0	
P15.15	temps d'attente de Pompe auxiliaire	0 ~ 1000.0S	60.0S	

	s'allume			
P15.16	Temps d'attente pour l'interrupteur de la pompe auxiliaire	0 ~ 1000.0S	5.0S	
P15.17	Réglage de la fréquence d'activation du relais RO1	0 à 50 Hz Lorsqu'il atteint la valeur, le Le relais s'allumera	50,00	
P15.18	Réglage de la fréquence d'arrêt du relais RO1	0 à 50 Hz Lorsqu'il atteint la valeur, le Le relais s'éteint	30,00	
P15.19	Source du signal de Niveau d'eau contrôleur	0 : la fonction n'est pas valide 1:AI1 2AI2 3 : AI3 P15.19=1~3 ,Le (P15.20, P15.21, P15.22, P15.23) le réglage est valide, P15.19=0, paramètres non valides.	0	
P15.20	Vanne de sommeil pour le niveau d'eau Contrôleur	0,0100,0% Le signal est inférieur à ce paramètre continue P15.21 temps, veille et avertissement de plein d'eau (ErrH)	25,0%	
P15.21	Niveau d'eau plein retard	0 ~ 1000.0S Le retard de P15.20 réglage de l'heure.	6.0S	
P15.22	Délai de vidange de l'eau pour l'eau contrôleur de niveau	0 ~ 1000.0S Dans l'état d'avertissement de niveau d'eau plein (ErrH), lorsque le signal du contrôleur de niveau d'eau est supérieur à P15.20 et continue P15.22 fois, l'avertissement de niveau d'eau plein est effacé et rétabli à la normale État.	60.0S	

P15.23	Valeur de jugement pour les dommages causés par la sonde hydraulique (contrôleur de niveau d'eau)	0,0% : Fonction non valide. 0,1 à 100,0 % : lorsque le niveau d'eau le signal du contrôleur est supérieur à celui affiché par P15.23 (E.tSF) défaut et arrêt	0,0%	
P15.24	Protection contre la pénurie d'eau fonction	0 : Désactiver ; 1 : Activer et juger par fréquence et	0	
P15.25	Pénurie d'eau valeur de contrôle de défaut	pression 0,00 Valeur de réglage KG (Bar/0,1 Mpa) Valable lorsque P15.19=1, la pénurie d'eau est déterminée lorsque le retour la valeur est inférieure à cette valeur	0,50	
P15.26	Protection contre la pénurie d'eau détection fréquence	0 ~ 50,00 Hz Valable lorsque P15.19=1 lorsque la fréquence de fonctionnement est supérieure ou égale à cette fréquence et la pression est inférieure ou égale à 15,25, jugez la pénurie d'eau.	50,00	
P15.27	Délai de protection contre le manque d'eau détection	06553.5S Délai de temporisation pour jugement d'alarme de défaut de manque d'eau.	10	
P15.28	Pression effective entrante	0 Plage de manomètre KG (Bar/0,1Mpa) de l'eau	3,00	
P15.29	Eau entrante temps de détection	0 ~ 9999S Heure d'arrivée de l'eau détection	20.0S	
P15.30	Fuite d'eau et redémarrer montant de l'écart	Plage de mesure de pression 0KG (Bar/0,1Mpa)	0	

P15.31	Fuite d'eau et puis démarrez le valeur de retour	Plage de mesure de pression 0KG (Bar/0,1Mpa)	0	
P15.32	Fuite d'eau puis démarrage du valeur de retour temps de détection	0 : AUCUNE fonction 0.1.10.0S	2.0S	
P15.33	Mode veille	0 : Désactiver 1 : Dormir lorsque la pression est supérieure à la pression de sommeil ; 2 : Dormir lorsque la fréquence de course est inférieure à la fréquence de sommeil (affecté par P15.29) 3 : Dormez lorsque la pression est supérieure à la pression de sommeil et que la fréquence de course est inférieure à la fréquence de sommeil.	0	
P15.34	Fréquence de sortie du sommeil	0P01.12	20,0 Hz	
Groupe P17 Gestion du code fonctionnel				
P17.00	Mot de passe utilisateur	0 65535	0	
P17.01	Paramètre initialisation	0 : Aucune opération 01 : Restaurer les paramètres d'usine, à l'exclusion des paramètres du moteur 02 : effacer les informations d'enregistrement	0	
P17.04	La fonction le code modifie le propriétés	0 : Modifiable 1 : Non modifiable	0	
Groupe P18 Paramètres de contrôle du couple				
18h00	Mode de contrôle de la vitesse/du couple	0 : Contrôle de la vitesse, 1 : Contrôle du couple	0	

P18.01	Réglage du couple de serrage sélection de la source sous couple mode de contrôle	0 : Paramètres numériques 1 : (P18.03) 1AI1 2AI2 3 : AI3 4 : Paramètre PLUSE 5 : Paramètre de communication 6 : MIN (AI1, AI2) 7 : MAX (AI1, AI2)	0	
P18.03	Réglage numérique sous le mode de contrôle du couple	-200,0% 200,0% (P18,01=0) 150,0%		
P18.05	Le Max fréquence directe pour Contrôles de couple	0,00 Hz ~ Fréquence maximale P01.10	50,00 Hz	
P18.06	Le Max fréquence inverse pour Contrôles de couple	0,00 Hz ~ Fréquence maximale P01.10	50,00 Hz	
P18.07	Contrôle du couple Temps d'acc	0,00 s ~ 65 000 s	0,00 s	
P18.08	Contrôle du couple Heure de décembre	0,00 s ~ 65 000 s	0,00 s	
Groupe P23 Paramètres d'optimisation du contrôle				
P23.00	Fréquence limite supérieure pour Commutateur DPWM	5,00 Hz ~ Fréquence maximale P01.10	8,00 Hz	
P23.01	Modulation PWM mode	0 : Modulation asynchrone, 1 : Modulation synchrone	0	
P23.03	PWM aléatoire profondeur	0 : PWM aléatoire non valide 1 10 : Profondeur aléatoire de la fréquence porteuse PWM	0	
P23.04	Débit rapide limitant	0 : Désactiver, 1 : Activer	1	

P23.06	Sous-tension Réglage de la valeur	200,0 V ~ 2 200,0 V	350V	
P23.09	Supression Réglage de la valeur	200,0 V ~ 2 200,0 V	270V	
P23.10	Transporteur automatique changement de fréquence à basse fréquence	0 : Désactiver, 1 : Activer	1	
P23.11	Vitesse zéro sortie en cours d'exécution contrôle	0 : Désactiver, 1 : Activer	1	
P23.12	Sensibilité de Perte de phase de puissance protection	0 à 30,0 %	13,0%	
Réglage de la courbe AI du groupe P24				
P24.00	Entrée minimale de l'IA courbe 4	-10,00 V ~ P24,02	0,00 V	
P24.01	Correspondant rapport de P24,00	-100,0%+100,0%	0,0%	
P24.02	Tourner 1 des J'ai des putes 4	P24.00P24.04	3,00 V	
P24.03	Correspondant rapport de P24,02	-100,0%+100,0%	30,0%	
P24.04	Tourner 2 de la J'ai des putes 4	P24.02P24.06	6,00 V	
P24.05	Correspondant rapport de P24,04	-100,0%+100,0%	60,0%	
P24.06	Entrée maximale du J'ai des putes 4	P24.06+10.00V	10,00 V	

P24.07	Correspondant rapport de P24,06	-100,0%+100,0%	100,0%	
P24.08	Entrée minimale de l'IA courbe 5	-10,00 V ~ P24,10	-10,00 V	
P24.09	Correspondant rapport de P24,08	-100,0%+100,0%	-100,0%	
P24.10	Tour 1 de l'IA courbe 5	P24.08P24.12	-3,00 V	
P24.11	Correspondant rapport de P24.10	-100,0%100,0%	-30,0%	
P24.12	2ème anniversaire la courbe d'IA 5	P24.10P24.14	3,00 V	
P24.13	Correspondant rapport de P24,12	-100,0%100,0%	30,0%	
P24.14	Entrée max. de la courbe d'IA 5	P24.12+10.00V	10,00 V	
P24.15	Correspondant rapport de P24,14	-100,0%100,0%	100,0%	
P24.24	Point de saut de le AI1	-100,0%100,0%	0,0%	
P24.25	Portée de saut de le AI1	0,0% à 100,0%	0,5%	
P24.26	Point de saut de le AI2	-100,0%100,0%	0,0%	
P24.27	Portée de saut de le AI2	0,0% à 100,0%	0,5%	

P24.28	Point de saut de l'AI3	-100,0% à 100,0%	0,0%	
P24.29	Portée de saut de l'AI3	0,0% à 100,0%	0,5%	
Groupe P30 Correction pour l'IA et l'AO				
P30.00	AI1 Mesuré tension 1	0,500 V à 4,000 V	Usine correction	
P30.01	Tension d'affichage AI1 1	0,500 V à 4,000 V	Correction d'usine	
P30.02	AI1 mesuré tension 2	6,000 V à 9,999 V	Correction d'usine	
P30.03	Tension d'affichage AI1 2	6,000 V à 9,999 V	Correction d'usine	
P30.04	AI2 mesuré tension 1	0,500 V à 4,000 V	Usine correction	
P30.05	Tension d'affichage AI2 1	0,500 V à 4,000 V	Usine correction	
P30.06	AI2 mesuré tension 2	6,000 V à 9,999 V	Usine correction	
P30.07	Tension d'affichage AI2 2	6,000 V à 9,999 V	Usine correction	
P30.08	AI3 Mesuré tension 1	-9,999 V à 10,000 V	Usine correction	
P30.09	Tension d'affichage AI3 1	-9,999 V à 10,000 V	Usine correction	
P30.10	AI3 mesuré tension 2	-9,999 V à 10,000 V	Correction d'usine	

P30.11	Tension d'affichage AI3 2	-9,999 V à 10,000 V	Usine correction	
P30.12	Tension cible AO1 1	0,500 V à 4,000 V	Usine correction	
P30.13	AO1 Mesuré	0,500 V à 4,000 V	Correction	d'usine
P30.14	tension 1 Tension cible AO1 2	6,000 V à 9,999 V	Correction	d'usine
P30.15	AO1 Mesuré	6,000 V à 9,999 V	Usine correction	
P30.16	tension 2 Tension cible AO2 1	0,500 V à 4,000 V	Usine correction	
P30.17	AO2 Mesuré	0,500 V à 4,000 V	Usine correction	
P30.18	tension 1 Tension cible AO2 2	6,000 V à 9,999 V	Usine correction	
P30.19	AO2 Mesuré	6,000 V à 9,999 V	Usine correction	

tension 2

4. Alarme de défaut et contre-mesures

Affiche le nom du défaut		Cause possible de l'échec	Dépannage
Err01	Protection du module de puissance	La puissance du moteur est trop élevée ou le câblage est en court-circuit ou Module d'alimentation endommagé	Retirez le câble du moteur et redémarrez-le. En cas de problème, réparez l'onduleur
Err02	Défaut de sous- tension	La tension d'entrée est anormale ou le relais d'alimentation n'est pas engagé ou la détection de tension	Vérifiez la tension d'alimentation ou contactez le fabricant pour obtenir une assistance.

		faute	
Err31	Surtension lors de l'accélération	La tension d'entrée est anormale	Vérifiez l'alimentation d'entrée
		Redémarrer lorsque le moteur tourne	Prêt à démarrer après freinage CC
Err32	Surtension pendant la décélération	Le temps de décélération est trop court	Prolonger le temps de décélération
		La tension d'entrée est anormale	Vérifiez l'alimentation d'entrée
Err33	Surtension à vitesse constante	La tension d'entrée est anormale	Vérifiez l'alimentation d'entrée
Err60	Surcharge de l'onduleur	Mauvais réglage de la courbe V/F ou du couple.	Ajustez la courbe V/F et la quantité de suralimentation du couple
		Faible tension d'entrée.	Vérifiez la tension d'alimentation
		Le temps d'accélération est trop court	Prolonger le temps d'accélération
		La charge du moteur est trop lourde	Sélectionnez un plus puissant Onduleur
Err61	Surintensité pendant l'accélération	Le temps d'accélération est trop court	Prolonger le temps d'accélération

		La puissance de l'onduleur est trop faible	Sélectionnez un onduleur avec un niveau de puissance élevé
		Mauvais réglage de la courbe V/F ou du couple.	Ajustez la courbe V/F ou la quantité d'augmentation du couple
Err62	Surintensité pendant la décélération	Le temps de décélération est trop court	Prolonger le temps de décélération
		La puissance de l'onduleur est trop faible	Sélectionnez l'onduleur avec un niveau de puissance élevé
Err63	Surintensité à vitesse constante	Faible tension d'entrée.	Vérifiez la tension d'alimentation
		le calage du moteur ou la mutation de charge est trop importante	Vérifiez la charge
		La puissance de l'onduleur est trop faible	Sélectionnez un plus puissant Onduleur
Err64	Surcharge du moteur	Mauvais réglage de la courbe V/F ou du couple.	Ajustez la courbe V/F ou la quantité d'augmentation du couple
		Faible tension d'entrée.	Vérifiez la tension d'alimentation
		le calage du moteur ou la mutation de charge est trop importante	Vérifiez la charge
		Le coefficient de protection contre les surcharges du moteur n'est pas réglé correctement	Régler correctement le coefficient de protection contre les surcharges du moteur

Err65	Défaut de limitation de courant onde par onde	Pareil avec le moteur Surcharge	Pareil avec le moteur Surcharge
Err40	dysfonctionnement matériel	Eau, insectes, etc.	le redémarrage ne peut pas reprendre la réparation d'usine
Err41	Mémoire EEPROM Échec R/W	Attelage EEPROM	Demander un service au fabricant
Err42	Contrôler les pannes de courant	L'alimentation d'entrée n'est pas dans la plage de spécifications	Ajuster la tension aux exigences de spécification
Err46	Défaillance de la détection de courant	Défaut du circuit d'échantillonnage de courant	Demander un service au fabricant
		Panne du circuit d'entraînement	Demander un service au fabricant
Err11	Panne d'équipement externe 1	La borne d'entrée de défaut externe 1 est fermée	Débranchez le terminal de défaut externe et éliminez le défaut (faites attention à vérifier la cause)
Err12	Échec de la communication	485 La communication a échoué	Vérifiez la connexion 485
Err13	Le temps d'exécution accumulé arrive	Le temps de fonctionnement cumulé atteint la valeur définie	Effacer le dossier par Fonction d'initialisation des paramètres
Err15	Panne d'équipement externe 2	La borne d'entrée de défaut externe 2 est fermée	Débranchez le terminal de défaut externe et éliminez le défaut (faites attention à vérifier la cause)
Err16	L'heure de mise sous tension arrive	La durée de mise sous tension cumulée atteint la valeur définie	Fonction d'initialisation des paramètres pour effacer les enregistrements

Err17	Défaillance contact/ relais	Défaut du terminal d'entrée de l'équipement externe	Débranchez le terminal de défaut externe et éliminez le défaut (faites attention à vérifier la cause)
Err08	Surchauffe du module d'alimentation	Ventilateur de refroidissement défectueux ou température ambiante surchauffée	Vérifiez le ventilateur ou la dissipation de chaleur ou attendez qu'il refroidisse avant de réessayer
Err90	Défaut de commutation du moteur pendant le fonctionnement	Mauvais contact de la ligne du moteur ou commutateur entre le moteur et l'onduleur	L'onduleur doit être directement connecté au moteur pour vérifier que la ligne du moteur est lâche
Err91	Défaut de court- circuit à la terre	Défaut de court-circuit à la terre	Débrancher la ligne de terre (faire attention à vérifier la cause)
Err92	Perte de phase d'entrée	Vérifiez la ligne électrique d'entrée	Demander un service au fabricant
Err93	Perte de phase de sortie	perte de ligne de puissance de sortie ou un circuit de phase pour détecter un courant anormal	Vérifiez la tension de sortie et vérifiez la ligne d'alimentation de sortie
Err94	Panne de survitesse du moteur	La vitesse du moteur dépasse la vitesse normale	Vérifiez si la charge dispose d'une autre alimentation
Err95	Échec de déviations de vitesse	L'écart de vitesse est trop grand par rapport à la vitesse normale	Vérifiez la charge du moteur
Err96	Perte de rétroaction PID lors de l'exécution	Mauvais contact avec le signal du capteur PID	Vérifiez le signal du capteur
Err97	Défaut de chute de charge	La ligne du moteur est déconnectée	Vérifiez la ligne du moteur
Err98	Surchauffe du moteur	Le moteur surchauffe	Vérifier la température du moteur

Err99	Réglage du moteur faute	Les paramètres du moteur ne sont pas définis en fonction de la plaque signalétique ou la ligne de moteur est en mauvais état contact	Régler le moteur paramètres selon la plaque signalétique et vérifier le fil du Onduleur vers le moteur
ErrH1	Eau pénurie	Panne due à une pénurie d'eau	Vérifiez le manque d'eau
ErrH2	Pleine eau alerte précoce	L'eau est pleine	Rétablir l'eau normale pression
ErrH3	Niveau d'eau élevé pression échec	Échec de l'arrêt forcé	Eau trop haute pression, vérifiez la pression de l'eau

5. Description de l'installation

Lorsque le P17.00 est défini sur une valeur différente de 0, le mot de passe de protection des paramètres est défini. Vous devez entrer le mot de passe avant de modifier les paramètres.

Annulez le mot de passe et le P17.00 doit être réglé sur 0.

Le menu des paramètres en mode paramètre personnalisé utilisateur n'est pas protégé par un mot de passe protégé.

Le groupe P01~P23 est le paramètre de fonction de base, le groupe P00 est le paramètre de fonction de surveillance.

Les symboles dans le tableau des fonctions sont décrits comme suit : « » : La valeur définie pour ce paramètre peut être modifiée lorsque l'onduleur est État d'arrêt et de fonctionnement ;

« » : la valeur définie pour ce paramètre ne peut pas être modifiée lorsque l'onduleur est en état d'exécution ; « * » :

la valeur du paramètre est la valeur d'enregistrement détectée réelle et ne peut pas être modifié ;

« * » : cela signifie que le paramètre est le « Paramètre du fabricant » et est limité au réglage du fabricant pour interdire à l'utilisateur de fonctionner.

Fabriqué en Chine

VEVOR[®]
TOUGH TOOLS, HALF PRICE

Assistance technique et certificat de garantie
électronique www.vevor.com/support

VEVOR[®]

TOUGH TOOLS, HALF PRICE

Technischer Support und E-Garantie-Zertifikat www.vevor.com/support

Wechselrichter

MODELL:AT1-7500X

Wir sind weiterhin bestrebt, Ihnen Werkzeuge zu wettbewerbsfähigen Preisen anzubieten.

„Sparen Sie die Hälfte“, „Halber Preis“ oder andere ähnliche Ausdrücke, die wir verwenden, stellen nur eine Schätzung der Ersparnis dar, die Sie beim Kauf bestimmter Werkzeuge bei uns im Vergleich zu den großen Topmarken erzielen können, und decken nicht unbedingt alle von uns angebotenen Werkzeugkategorien ab. Wir möchten Sie freundlich daran erinnern, bei Ihrer Bestellung bei uns sorgfältig zu prüfen, ob Sie im Vergleich zu den großen Topmarken tatsächlich die Hälfte sparen.

VEVOR[®]
TOUGH TOOLS, HALF PRICE

Wechselrichter

MODELL:AT1-7500X



Brauchen Sie Hilfe? Kontaktieren Sie uns!

Haben Sie Fragen zum Produkt? Benötigen Sie technischen Support? Bitte kontaktieren Sie uns:

Technischer Support und E-Garantie-Zertifikat www.vevor.com/support

Dies ist die Originalanleitung. Bitte lesen Sie alle Anweisungen sorgfältig durch, bevor Sie das Gerät in Betrieb nehmen. VEVOR behält sich eine klare Auslegung unserer Bedienungsanleitung vor. Das Erscheinungsbild des Produkts richtet sich nach dem Produkt, das Sie erhalten haben. Bitte verzeihen Sie uns, dass wir Sie nicht erneut informieren, wenn es Technologie- oder Software-Updates für unser Produkt gibt.

WICHTIGE SICHERHEITSHINWEISE



Lesen Sie alle Sicherheitshinweise, Anweisungen, Abbildungen und Die Nichtbeachtung aller Spezifikationen dieses Wechselrichters Die folgenden Anweisungen können zu Stromschlag, Brand oder und/oder schwere Verletzungen.

WARNUNG:

Bei diesem Gerät handelt es sich um ein Hochspannungsgerät. Versuchen Sie nicht, Dieses Gerät kann jederzeit zerlegt werden, um Gefahren zu vermeiden. Nach einem Gerätedefekt Wenn der externe Schalter das Gerät nicht neu starten kann, wenden Sie sich bitte an Ihren

Die Abwicklung erfolgt über den Wiederverkäufer.

WARNUNG: STROMSCHLAG- UND BRANDGEFAHR!

1. Die Nichtbeachtung dieser Anweisung kann zu einem elektrischen Defekt führen, Feuer und Stromschlag.
2. NICHT ZERLEGEN.
3. Wechselrichter nicht untertauchen.
4. Schließen Sie nicht zwei oder mehr Transformatoren parallel an
5. Stecken Sie das Netzteil direkt in eine GFCI-Steckdose für feuchte Standorte.
6. Verwenden Sie kein Verlängerungskabel
7. Die Installation dieses Wechselrichters und die dazugehörige Verkabelung müssen von einem qualifizierten Elektriker unter Einhaltung aller geltenden Elektrovorschriften.

WARNUNG:

Änderungen oder Modifikationen an diesem Gerät, die nicht ausdrücklich von der Partei genehmigt wurden Die für die Einhaltung der Vorschriften verantwortlichen Personen können zum Erlöschen der Berechtigung des Benutzers zum Betrieb des Ausrüstung .

BEWAHREN SIE DIESE ANWEISUNGEN AUF

FCC-Informationen

ACHTUNG: Änderungen oder Modifikationen, die nicht ausdrücklich von der Partei genehmigt wurden Konformitätsverantwortung kann zum Erlöschen der Berechtigung des Benutzers zum Betrieb des Ausrüstung!

Dieses Gerät entspricht Teil 15 der FCC-Bestimmungen. Der Betrieb unterliegt die folgenden beiden Bedingungen:

- 1) Dieses Produkt kann schädliche Störungen verursachen.
- 2) Dieses Produkt muss alle Störungen akzeptieren, einschließlich Störungen, die zu unerwünschtem Betrieb führen können.

ACHTUNG: Änderungen oder Modifikationen an diesem Produkt, die nicht ausdrücklich von der für die Einhaltung verantwortlichen Partei genehmigt werden, kann zum Erlöschen der Berechtigung zum Betrieb des Produkts.

Hinweis: Dieses Produkt wurde getestet und entspricht den Grenzwerten für ein digitales Gerät der Klasse B gemäß Teil 15 der FCC-Regeln. Diese Grenzwerte sind so konzipiert, dass sie einen angemessenen Schutz gegen schädliche Störungen bieten in einer Wohnanlage.

Dieses Produkt erzeugt und verwendet Hochfrequenzenergie und kann diese auch ausstrahlen.

Wenn die Installation und Verwendung nicht gemäß den Anweisungen erfolgt, kann dies zu Störungen des Funkverkehrs. Es gibt jedoch keine

garantieren, dass bei einer bestimmten Installation keine Störungen auftreten. Wenn dies

Das Produkt verursacht keine Störungen beim Radio- oder Fernsehempfang.

Empfang, der durch Aus- und Einschalten des Produkts überprüft werden kann,

Der Benutzer wird aufgefordert, die Störung durch eine oder mehrere der folgenden Maßnahmen zu beheben:

folgende Maßnahmen. •

Richten Sie die Empfangsantenne neu aus oder stellen Sie sie

woanders auf. • Vergrößern Sie den Abstand zwischen Produkt und Empfänger. • Schließen

Sie das Produkt an eine Steckdose an, die zu einem anderen Stromkreis gehört als der, an den das Produkt angeschlossen ist
der Receiver ist angeschlossen.

• Wenden Sie sich an den Händler oder einen erfahrenen Radio-/Fernsehtechniker für Hilfe.

Richtige Entsorgung



Dieses Produkt unterliegt den Bestimmungen der europäischen Richtlinie 2012/19/EG. Das Symbol einer durchgestrichenen Mülltonne durch bedeutet, dass das Produkt einer getrennten Entsorgung unterliegt Sammlung in der Europäischen Union. Dies gilt für das Produkt

und alle mit diesem Symbol gekennzeichneten Zubehörteile. Als solche gekennzeichnete Produkte dürfen nicht mit dem normalen Hausmüll entsorgt werden, sondern müssen in einer Sammelstelle für das Recycling von elektrischen und elektronischen Geräten

1. Produktinformationen

Das Handbuch enthält Vorsichtsmaßnahmen und Hinweise zur Auswahl des Benutzertyps. Installation, Parametrierung, Inbetriebnahme vor Ort, Fehlerdiagnose und tägliche Wartung und Instandhaltung

1.1 Wechselrichterserie

	AT901-Serie			Bremswiderstand	
Modell	Adaptiver Motor		Ausgabe Aktuell:A	IN	Ohm
	KW	HP			
22 901-7K5G1	7.5	10	34,0	600	40

1.2 Produktspezifikation

Projekt		Standard
Basic Funktion	System	Stromvektor-Universalfrequenzumsetzer
	Fahren	Mit hoher Effizienz aus Leistung und Funktion
	Maximalleistung	Vektorsteuerung: 0-500 Hz
	Frequenz	V/F-Steuerung: 0 – 3200 Hz.
	Träger	0,5 kHz – 16 kHz
	Frequenz	Die Trägerfrequenz kann eingestellt werden
	Frequenz	0,5 kHz – 16 kHz
	Auflösung	Simulationseinstellung: ±0,025 %
	Auflösung Regelungsmodus:	Offene Vektorregelung (SVC)

Projekt		Standard
		V/F-Steuerung
	Anlaufdrehmoment	Typ-G-Modus: 0,3 Hz/150 % (SVC).
		Typ-P-Modus: 0,3 Hz/100 % 1:100
	Bereich von ADJ	(SVC) $\pm 0,5$ %
	Stabile Geschwindigkeit	(SVC)
	Überlastfähigkeit	Typ G:150 % Nennstrom für 120 s; 180 % für 1T0ypse P:120
		Kapazität % Nennstrom für 60 s; 150 % für 3Aautomatische
	Drehmomentanstieg	Drehmomenterhöhung; MTharneauawl
	V/F-Kurve	taoyrsq:usetrianicgrhetalsinee::0m.1u%lti--p3o0i.n0t%;
	Kurve Acc/ Dec-Modus	Resekundäre V/F-Kurve (1,2,3,4,5,6,10,30 und 2) der S-Kurve, vier Beschleunigungs-/Verzögerungszeiten, Beschleunigungs-/Verzögerungszeitbereich 0,0-6500,0 s
	Gleichstrombremsung	Bremsfrequenz: 0,00 Hz – Maximalfrequenz; Bremszeit: 0,0 s – 36,0 s Bremsstromwert: 0,0 % – 100,0 %
	Gesetzliche Kontrolle	Jog-Frequenzbereich: 0,00 Hz – 50,00 Hz;
		Beschleunigungs- und Verzögerungszeit: 0,0 s – 6500,0 s.
	Bis zu 16 Segmentgeschwindigkeitsläufe mit integrierter SPS oder Steuerung	
	Terminal eingebauter PID	Es kann leicht realisieren die Prozesssteuerung geschlossener Regelkreis
	AVR-Funktion: Wenn die Eingangsspannung schwankt, kann die	
	Stallkontrolle	Ausgangsspannung automatisch konstant gehalten werden. Strom und Spannung werden automatisch begrenzt, um häufiges Auslösen aufgrund von Überspannung zu verhindern.
	Schneller Strom Begrenzung	Minimieren Sie den Überstromfehler und schützen Sie den normalen Betrieb des Frequenzumrichters
	Drehmomentgrenze	Automatische Drehmomentbegrenzung während des Betriebs.
	und Kontrolle	Automatische Abschaltung des Motors, wenn ein Überstrom festgestellt wird.
	Sofortige Stromversorgung, um eine häufige Ausstromausfall zu verhindern.	
	Überwachung der Stromversorgung erforderlich.	
Betrieb	Befehl	Bedienfeld, Bedienterminal, Serielle Schnittstelle, kann auf
	Quelle	verschiedene Arten umgeschaltet werden

Projekt		Standard
	Frequenz Quelle	Panelpotentiometer, Nummer angegeben, externer analoger Spannungs-/Stromeingang und serieller Port-Eingang. Kann auf verschiedene Arten umgeschaltet werden
	Eingangsanschlüsse:	Fünf digitale Eingangsanschlüsse, 1
		analoger Mengen-Eingangsanschluss;
		Ein 0–10-V-Spannungs- oder 0–20-mA-Stromeingang;
	Ausgabe Terminal	1 digitaler Ausgangsanschluss
		1 Relaisausgangsklemme (TA, TB, TC)
		1 analoger Ausgangsanschluss, unterstützt 0-10 V oder 0-20 mA Spannungsausgang
	Schutz Funktion	Erkennung von Kurzschlüssen beim Einschalten des Motors, Schutz vor Phasenverlust am Eingang und Ausgang, Überstromschutz, Überspannungsschutz, Unterspannungsschutz, Überhitzungsschutz und Überlastschutz usw.
Schleife Die Umwelt	Ort verwenden	Innenbereich, keine direkte Sonneneinstrahlung, kein Staub, keine ätzenden oder brennbaren Gase, kein Ölnebel, kein Dampf, kein Wasser oder Salz usw.
	Über dem Meer Ebene	unter 1000m 2C116699
	Umgebung Temperatur	-10 °C bis +40 °C (Umgebungstemperatur ist 40 °C bis 50 °C, bitte verringern Sie die Menge)
	Luftfeuchtigkeit	Weniger als 95 % relative Luftfeuchtigkeit, wasserfreie Kondensation
	vibrieren	Weniger als 5,9 m/s (0,6 g)

1.3 Beschreibung der Steuerschleife und des Hauptschleifenanschlusses

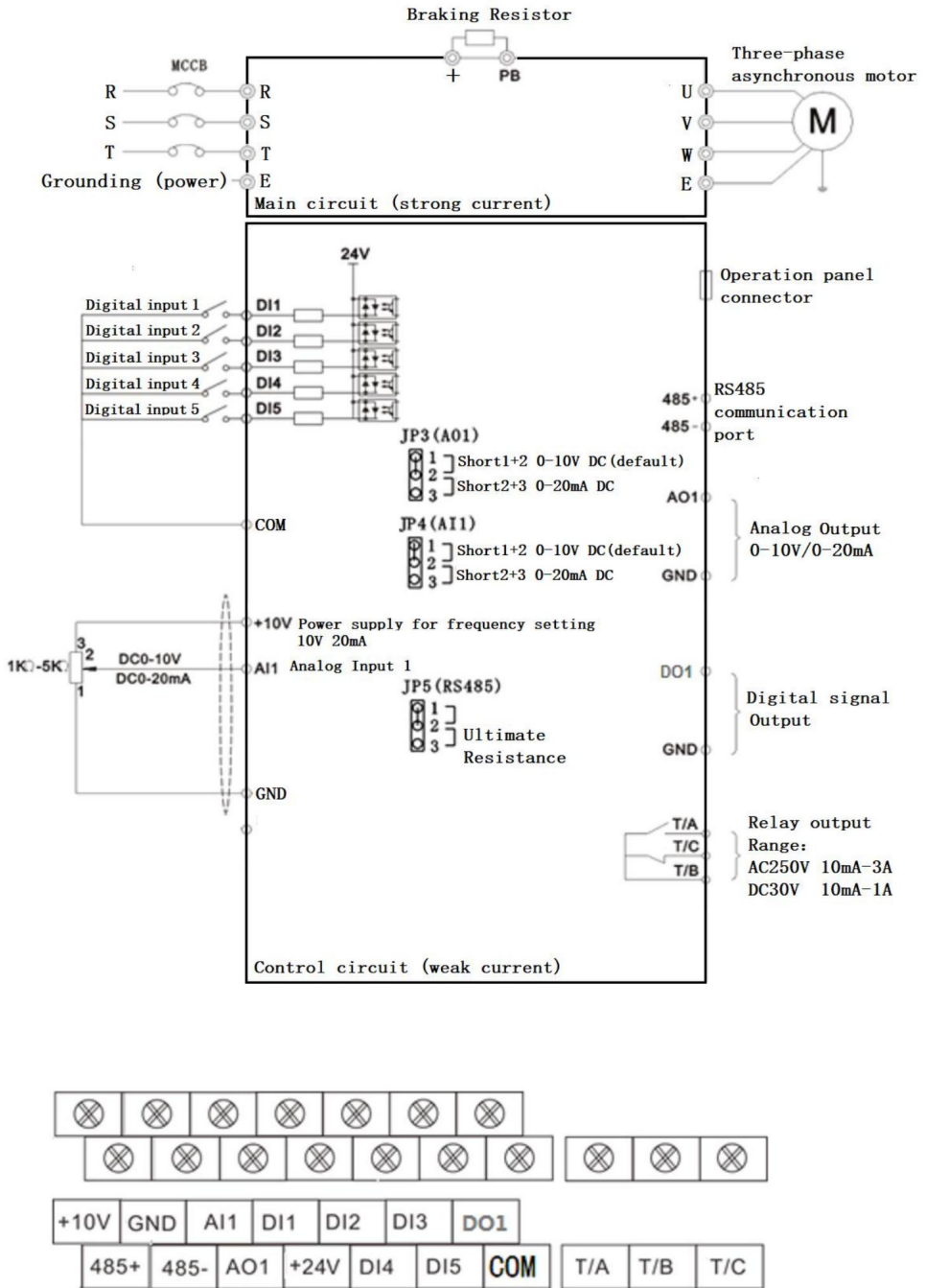


Abbildung 1-3-1 0,75-11,0 kW Schaltplan Steuerklemmenbeschreibung

2. Bedienung und Anzeige

Beschreibung der Funktionsanzeigelampe

• Hz: Frequenzanzeige-Kontrollleuchte

• V: Spannungsanzeigelampe

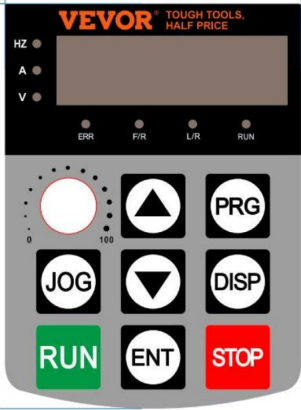
• A: Stromanzeigelampe

• ERR: Störungsanzeigelampe

• F / R: Vorwärts- und Rückwärtskontrollleuchte

• L / R: Kontrollleuchte für Kommunikationssteuerung

• RUN: Betriebskontrollleuchte



Schlüsselsymbol	Name	Funktionsdeklaration
PRG	Programmierung Schlüssel	Menü betreten oder verlassen, mit Parameter Änderung
HNO	Bestimmen Sie die Schlüssel	Rufen Sie das Menü auf und bestätigen Sie die Parametereinstellung
•	Obere Taste	Inkrementieren von Daten- oder Funktionscodes
•	Ab-Taste	Abnehmende Daten- oder Funktionscodes
ANZEIGE	Umschalttaste	Wählen Sie das Parametermodifizierbit und die Inhalt anzeigen
LAUFEN	Führen Sie den Schlüssel aus	Starten Sie den Wechselrichter unter der Tastatur Betriebsart
STOPPEN	Stop-/Reset-Taste Betrieb	stoppen/reseten,
JOGGEN	Jog-Taste	Beschränkt auf den Funktionscode P08.01

Legen Sie die Parametermethode fest:

1. Drücken Sie die Taste **PRG** , um P 0.00 anzuzeigen. 2. Wählen

Sie mit den Tasten • • und **DISP** die zu ändernde Parameternummer aus.

Mit der **ENTER**- Taste wird der Parameter eingegeben.

3. • • und **DISP** Tasten ändern Parameterwerte, **ENTER** Taste Parameter speichern, 4. Wenn Sie andere Parameter
ändern müssen, wiederholen Sie 2,3, Schritte, wie Änderung

Nach Abschluss der Arbeiten kehren Sie mit der Taste **PRG** zur Frequenzschnittstelle zurück .

3. Übersichtstabelle der Funktionsparameter:

P00, Überwachungsgruppe			
P00.00	Lauffrequenz	0,00 ÷ 320,00 Hz (P01.22 = 2) –	
P00.01	Stellen Sie die Frequenz ein	0,0 ÷ 3200,0 Hz (P01.22 = 1) -	
P00.02	Sammelschienenenspannung (V)	0,0 V ÷ 3000,0 V	-
P00.03	Ausgangsspannung (V)	0 V bis 1140 V	-
P00.04	Ausgangsstrom (A)	0,00 A bis 655,35 A	-
P00.05	Ausgangsleistung (kW)	0 ÷ 32767	-
P00.06	Ausgangsdrehmoment (%)	-200,0 % ÷ 200,0 %	-
P00.07	OF-Eingangszustand	0 ÷ 32767	-
P00.08	DO-Ausgangszustand	0 ÷ 1023	-
P00.09	AI1 Spannung (V)	0,01 V	-
P00.10 AI2	Spannung (V) oder Strom (mA)	0,00 V ÷ 10,57 V 0,00 mA ÷ 20,00 mA	-
P00.12	Zählwert	0 ÷ 65535	-
P00.13	Längenwert	0 ÷ 65535	-
P00.14	Drehzahlanzeige laden	0 ÷ 65535	-
P00.15	PID-Einstellung	0 ÷ 65535	-
P00.16	PID-Rückmeldung	0 ÷ 65535	-
P00.17	SPS-Stufe	0 ÷ 65535	-
P00.18	Pulseingangsfrequenz	0 ~ 100 kHz	-
P00.19	Rückkopplungsgeschwindigkeit (Hz)	-320,00 Hz ~ 320,00 Hz	-
P00.20	Verbleibende Laufzeit	-3200,0 Hz ~ 3200,0 Hz 0,0 ÷ 6500,0 Min	-
P00.21	AI1 Spannung vor der Korrektur	0,000 V ÷ 10,570 V	-
P00.22	AI2 Spannung/Strom vor Korrektur	0,000 V ÷ 10,570 V 0,000 mA ÷ 20,000 mA	-
P00.24	Lineargeschwindigkeit	0 ÷ 65535 m/Min	-
P00.25	Aktuelle Leistung Zeit	0 bis 6500 Min	-
P00.26	Aktuelle Laufzeit	0,0 ÷ 6500,0 Min	-
P00.28	Kommunikationseinstellungen	-100,00 % ÷ 100,00 %	-

P00.30	Frequenz X Anzeige	0,00 Hz bis 500,00 Hz	-
P00.31	Frequenz Y Anzeige	0,00 Hz bis 500,00 Hz	-
P00.32	Einen beliebigen Speicheradresswert anzeigen	0 ÷ 65535	-
P00.35	Zieldrehmoment, (%)	0,0° ÷ 359,9°	-
P00.37	Leistungsfaktor Winkel		-
P00.39	Zielspannung der VF-Trennung	0 V ~ Motornennspannung	-
P00.40	Ausgangsspannung der VF-Trennung	0 V ~ Motornennspannung	-
P00.41	Statusanzeige des IN-Eingangs	-	-
P00.42	DO-Eingangsstatusanzeige	-	-
P00.43	DI-Funktion Statusanzeige 1	(Funktion 01. Funktion 40)-	-
P00.44	DI-Funktionsstatus optische Anzeige 2	(Funktion 41. Funktion 80)-	-
P00-45	Fehlermeldung	-	-
P00-59	Stellen Sie die Häufigkeit (%) ein.	-100,00 % ÷ 100,00 %	-
P00-60	Ausführungshäufigkeit (%)	-100,00 % ÷ 100,00 %	-
P00-61	Wechselrichterzustand	0 ÷ 65535	-

•—veränderbarer Parameter unter allen Bedingungen •—nicht veränderbarer Parameter im Ausführungsstatus •—der aktuell erkannte Parameter, nicht veränderbar				
FC	Name	Bereich festlegen	Fabrik Wert	ändern
P01 Basische funktionelle Gruppe				
P01.00	G/P-Typ	1: Typ G (konstante Drehmomentbelastung Modell) 2: Typ P (Lüfter und Wasserpumpe Modell)	1 ÷	
P01.01	1. Motorsteuerung Modus	0: Geschwindigkeitssensorloser Vektor Kontrolle 2: V/F-Steuerungsmodell	2 ÷	
P01.02	Betrieb Befehl	0: Befehl zum Ausführen über das Bedienfeld Kanal („L/R“-Leuchten aus)	0 ÷	

	Kanal	1: Terminal Run-Kanal („L/R“ leuchtet) 2: Kommunikationsbefehl Kanal (L/R“-Lichter blinken)		
P01.03	Hauptfrequenz Quelle X	0: Digital eingestellt (voreingestellte Frequenz P01.08, Tastenfeld $\ddot{y}/\ddot{y}$, Stromausfall) 1: Digitaleinstellung (voreingestellte Frequenz P01.08, Tastenfeld $\ddot{y}/\ddot{y}$, Speicher für Leistungsabfall) 2: AI1 Analog-Set (0–10$\ddot{y}$V); 3: AI2 Analog-Set (0–10$\ddot{y}$V oder 20$\ddot{y}$mA); 4: Panel-Potentiometer; 5: Impuls-Set (0–50$\ddot{y}$kHz DI5); 6: Mehrstufiger Geschwindigkeitslauf-Set 7: Einfaches PLC-Set; 8: PID-Regelung eingestellt; 9: Kommunikationssatz.	4 $\ddot{y}$	
P01.04	Sekundärfrequenzquelle UND	Wie P01.03 (Hauptfrequenzquelle X) eingestellt	0 $\ddot{y}$	
P01.05	Auswahl einschränken auf Y bei Frequenzüberlagerung	0: Im Vergleich zur $\ddot{y}$P01.10$\ddot{y}$ Maximalfrequenz 1: Relativ zur Frequenzquelle X	0 $\ddot{y}$	
P01.06	Grenze von Y, wenn Frequenzüberlagerung	0 % $\ddot{y}$ 150 %	100 % $\ddot{y}$	
P01.07	Frequenzquelle	Eine Ziffer: Frequenzquellenauswahl 0: Hauptfrequenzquelle X 1: Haupt- und Nebenbetrieb	00	

		Ergebnisse (Operationsbeziehung wird durch zehn Ziffern bestimmt) 2: Hauptfrequenz X und Sekundärfrequenz Y-Schalter 3: Umschalten zwischen Hauptfrequenz X und Main und Ergebnisse der Sekundäroperation 4: Die Frequenz Y wechselt mit Haupt- und Nebenbetrieb Ergebnisse Zehn Ziffern: Frequenzoperationsbeziehung von X und Y 0: X+Y 1: X-Y 2: Maximum von beiden, 3: Das Minimum von beiden.		
P01.08	Präpositionshäufigkeit	0,00 Hz ÷ Maximale Frequenz ÷ P01.10	50,00 Hz	÷
P01.09	Laufrichtung	0: Konstante Richtung, 1: Gegenrichtung	0 ÷	
P01.10	Maximale Ausgangsfrequenz	Vektor: 50,00 Hz ~ 500,00 Hz V/F: 50,00 Hz ÷ 2000,00 Hz	50,00 Hz	÷
P01.11	Obere Grenzfrequenz Quelle	0: ÷ P01.12 ÷ Einstellung 1: AI1 Einstellung 2: AI2 Einstellung 3: AI3 Einstellung 4: Impulseinstellung (0 ÷ 50 KHZ DI5); 5: Kommunikations-Setup	0 ÷	
P01.12	Obere Grenzfrequenz	÷ P01.14 ÷ ÷ P01.10	50,00 Hz	÷
P01.13	Oberer Grenzwert für Frequenzbias	0,00 Hz ÷ ÷ P01.10	0,00 Hz ÷	

P01.14	Untergrenze Frequenz	0,00 Hz ÷ P01.12	0,00 Hz ÷	
P01.15	Trägerfrequenz	0,5 kHz ÷ 16,0 kHz	Für Modell ÷	
P01.16	Trägerfrequenz Mit der Temperatur anpassen	0: Nein, 1: Ja	1 ÷	
P01.17	Beschleunigungszeit 1	0,00 s – 650,00 s (P01.19 = 2) 0,0 s ÷ 6500,0 s (P01.19 = 1)	Für Modell	÷
P01.18	Verzögerungszeit 1	0 s bis 65000 s (P01.19 = 0) Referenzfrequenz P01.25		÷
P01.19	Zeiteinheit von Beschleunigung und Verzögerungszeit	0:1 Sekunden 1: 0,1 Sekunden 2: 0,01 Sekunden	1 ÷	
P01.21	Bias-Frequenz der Frequenz Y bei Überlagerung	0,00 Hz ÷ Maximale Ausgangsfrequenz P01.10	0,00 Hz ÷	
P01.22	Auflösung von Frequenz	Auflösung aller Frequenzen Befehle.	2 ÷	
P01.23	Ausschalten Speicher für Digitale Frequenzeinstellung	0: Kein Speicher 1: Speicher	0 ÷	
P01.24	Auswahl der Motorparametergruppe	0: Motorparametergruppe 1, 1: Motorparametergruppe 2.	0 ÷	
P01.25	Referenz Häufigkeit von Beschleunigung und Verzögerungszeit	0: Maximale Frequenz P01.10 ÷ 1: Einstellfrequenz 2: 100Hz	0 ÷	
P01.26	Laufzeit Frequenzanweisung AUF/AB	0: Betriebsfrequenz, 1: Frequenz einstellen	0 ÷	

	Benchmark			
P01.27	Befehlsquelle gebündelt Frequenzquelle	Einstellige Zahl: Häufigkeit der Befehlsbindung im Bedienfeld Quellenauswahl 0: Keine Bindung 1: Digitales Set 2:A11 3:A12 4:A13 5: Impulssatz (0÷50KHZ DI5); 6: Mehrsegmentgeschwindigkeit; 7: Einfache SPS 8: PID-Wert 9: Kommunikationsset Zehnstellige Zahl: Quelle der Terminalbefehlsbindungs-frequenz Auswahl 100-stellig: Kommunikationsbefehl Bindung Frequenzquellenauswahl Tausenderstelle: Automatisches Ausführen der Bindungsfrequenzquelle Auswahl	0000 ÷	
P02 Asynchronmotor Parametergruppe 1				
P02.00	Motortyp	0: gewöhnlicher Asynchronmotor, 1: Asynchronmotor mit variabler Frequenz	0 ÷	
P02.01	Nennleistung von Motor	0,1 kW ÷ 400,0 kW	Nach zur Modell Von den Wechselrichter	÷
P02.02	Nennspannung von Motor	1 V bis 2000 V		÷
P02.03	Bemessungsstrom von Motor	0,01 A bis 655,35 A (Wechselrichterleistung ≤55kW) 0,1A~6553,5A (Wechselrichterleistung > 55kW)		÷

P02.04	Nennfrequenz des Motors	0,01 Hz – Maximale Ausgangsfrequenz $\ddot{y}$ P01.10 $\ddot{y}$		$\ddot{y}$
P02.05	Nennndrehzahl von Motor	1 U/min $\ddot{y}$ 65535 U/min		$\ddot{y}$
P02.06	Statorwiderstand des Motors	0,001 $\ddot{y}$ $\ddot{y}$ 65,535 $\ddot{y}$ (Wechselrichterleistung $\leq$ 55 kW) 0,0001 $\ddot{y}$ $\ddot{y}$ 6,5535 $\ddot{y}$ (Wechselrichterleistung > 55 kW) 0,001 $\ddot{y}$ $\ddot{y}$	Tuning Parameter	$\ddot{y}$
P02.07	Rotorwiderstand des Motors	65,535 $\ddot{y}$ (Wechselrichterleistung $\leq$ 55 kW) 0,0001 $\ddot{y}$ $\ddot{y}$ 6,5535 $\ddot{y}$ (Wechselrichterleistung > 55 kW) 0,01 mH $\ddot{y}$ 655,35		$\ddot{y}$
P02.08	Dichtheit des Motors	mH (Wechselrichterleistung $\leq$ 55kW) 0,001 mAh bis 65,535 mH (Wechselrichterleistung > 55		$\ddot{y}$
P02.09	Gegenseitiger Widerstand des Motors	kW) 0,1 mH $\ddot{y}$ 6553,5 mH (Wechselrichterleistung $\leq$ 55 kW) 0,01 mH $\ddot{y}$ 655,35 mH (Wechselrichterleistung > 55kW)		$\ddot{y}$
P02.10	Leerlaufstrom von der Motor	0,01 A $\ddot{y}$ P02.03 (Wechselrichterleistung $\leq$ 55 kW) 0,1 A bis P02.03 (Umrichterleistung		$\ddot{y}$
P02.37	Tuning-Auswahl	> 55kW) 0: Kein Betrieb 1: Optimierung bei Motorstillstand 1 2: Dynamische Optimierung des Motors 3: Optimierung bei Motorstillstand 2	0 $\ddot{y}$	
P03 Vektorregelungsparameter der Motorgruppe 1				
P03.00	Drehzahlregler proportional 1	1 bis 100	30 $\ddot{y}$	

P03.01	Drehzahlregler- Integrationszeit 1	0,01 s ÷ 10,00 s	0,50 s ÷	
P03.02	Schaltfrequenz 1	0,00 ÷ P03.05	5,00 Hz ÷	
P03.03	Drehzahlregler proportional 2	1 bis 100	20 ÷	
P03.04	Geschwindigkeitsregler-Integrationszeit 2	0,01 s ÷ 10,00 s	1,00 s ÷	
P03.05	Schaltfrequenz 2	P03.02 ÷ Maximale Ausgangsfrequenz P01.10	10,00 Hz ÷	
P03.06	Vektorsteuerung von die Schaltverstärkung	50 % ÷ 200 %	100 % ÷	
P03.07	SVC- Drehmomentfilterzeit Konstanten	0,000 s ÷ 0,100 s	0,050 s ÷	
P03.09	Drehmoment-Obergrenze Quelle unter Drehzahlregelung Modus	0: P03.10 Einstellung 1: AI1; 2: AI2; 3: AI3; 4: Impulssatz (DI5); 5: Kommunikationseinstellungen; 6: MIN (AI1, AI2) 7: MAX (AI1, AI2)	0 ÷	
P03.10	Obere Drehmomentgrenze unter Drehzahl Steuermodus	0,0 % ÷ 200,0 %	150,0 % ÷	
P03.13	Proportionaler Gewinn von Erregung Verordnung	0 ÷ 60000	2000 ÷	
P03.14	Integraler Verstärkungsgewinn der Anregung Verordnung	0 ÷ 60000	1300 ÷	
P03.15	Proportionalverstärkung	0 ÷ 60000	2000 ÷	

	von			
	Drehmomentregelung			
P03.16	Integralverstärkung der Drehmomentregelung	0 ÷ 60000	1300 ÷	
P04 V/F-Steuerparameter				
P04.00 VF-Kurveneinstellung		0: lineare Kurve V/ F 1: Mehrpunktkurve V/F 2: Kurve 1 mit abnehmendem Drehmoment (quadratische Kurve) 3: Kurve 2 mit abnehmendem Drehmoment (1,2 Leistung) 4: Kurve 2 mit abnehmendem Drehmoment (1,4 Leistung) 6: Kurve 2 mit abnehmendem Drehmoment (1,6 Leistung) 8: Kurve 2 mit abnehmendem Drehmoment (1,8 Leistung) 10: VF vollständig getrennter Modus 11: VF-Halbtrennungsmodus 0,0	0 ÷	
P04.01	Einstellung der	% (Automatisches Hubdrehmoment); 0,1 % bis 30,0 %	Nach Modell ÷	
P04.02		0,00 Hz ÷ Maximale Ausgangsfrequenz ÷ P01.10 ÷	50,00 Hz ÷	
P04.03	Drehmomentverstärkung	0,00 Hz ÷ ÷ P04.05 ÷	0,00 Hz ÷	
P04.04	Abschaltpunkt der	0,0 % ÷ 100,0 %	0,0 % ÷	
P04.05	Drehmomentverstärkung Mehrpunkt-	÷ P04.03 ÷ ÷ P04.07 ÷	0,00 Hz ÷	
P04.06	V/F-Frequenz 1 Mehrpunkt-V/F-Spannung 1 Mehrpunkt-V/F-Frequenz 2 Mehrpunkt-V/F-Spannung 2	0,0 % ÷ 100,0 %	0,0 % ÷	

P04.18	Überstromstillstand Aktionssstrom	50 % ÷ 200 %	150 % ÷	
P04.19	Unterdrückung von Überstromstillstand	0: Deaktivieren, 1: Aktivieren.	1	÷
P04.20	Unterdrückungsgewinn von Über aktueller Stand	0 ÷ 100	20 ÷	
P04.21	Entschädigung Koeffizient von Aktion Über aktueller Stand	50 % ÷ 200 %	50 % ÷	
P04.22	Überspannungs-Blockier- Aktionsspannung	650,0 V – 800,0 V	760,0 V ÷	
P04.23	Unterdrückung von Überspannungs-Blockier-	0: Deaktivieren, 1: Aktivieren.	1 ÷	
P04.24	Frequenzverstärkung der Unterdrückung von Überspannungs-Blockier-	0 ÷ 100	30 ÷	
P04.25	Spannungsverstärkung der Unterdrückung von Überspannungs-Blockier-Spannungsverstärkung	0 ÷ 100	30 ÷	
P04.26	Maximaler Anstieg Frequenzgrenze für Überspannungsstillstand	0 ÷ 50 Hz	5 Hz ÷	
P05-Gruppe, Eingabeparameter				
P05.00	DI1-Klemme Funktion	0: Keine Funktion; 1: Vorwärtslauf (FWD) oder Läuft; 2: Rückwärtslauf (REV) oder Vorwärts-/Rückwärtsschalter 3: Dreidraht-Laufsteuerung 4: Vorwärts-Jog-Steuerung (FJOG) 5: Rückwärts-Jog-Steuerung (RJOG)	1	÷

		6: Frequenzerhöhung (Klemme nach oben) 7: Frequenz verringern (Klemme NACH UNTEN) 8: Freie Abschaltsteuerung 9: Externer Reset-Signaleingang (RST) 10: Betrieb unterbrechen; 11: Externer Fehler, normalerweise offener (NO) Eingang 12: Mehrfachgeschwindigkeit 1 13: Mehrfachgeschwindigkeit 2 14: Mehrfachgeschwindigkeit 3 15: Mehrfachgeschwindigkeit 4 16: ACC/DEC-Zeitauswahl 1 (TT1) 17: ACC/DEC-Zeitauswahl 2 (TT2) 18: Frequenzquellenschalter 19: UP/ DOWN Frequenz Null löschen (Terminal, Tastatur) 20: Befehlsschalter ausführen Klemme 1 21: VFD ACC/DEC verbieten 22: PID-Regelung Pause 23: PLC-Zustand zurückgesetzt 24: Pendelfrequenz Pause 25: Zählereingang 26: Zähler zurückgesetzt 27: Längenzähleingang 28: Längenrücksetzung 29: Drehmomentregelung deaktivieren 30: Impulseinstellung (nur DI5 kann eingestellt werden, P05.04=30) 31: Reserviert; 32: Gleichstrombremsung sofort; 33: Externer Fehlereingang (normalerweise	
--	--	--	--

		geschlossen ÷ NC ÷ 34: Frequenzänderung Ermöglicht 35: PID-Eingangssignal umgekehrt; 36: Außenparkplatz Terminal 1 37: Befehlsschalter ausführen Terminal 2 38: PID-Integral-Pause; 39: Frequenz X schaltet mit der voreingestellten Frequenz 40: Frequenz Y schaltet mit der voreingestellten Frequenz 41: Motorauswahl Klemme 1 43: Der PID-Parameterschalter 44: Benutzerdefinierter Fehler 1 45: Benutzerdefinierter Fehler 2 46: Schalter für Drehzahlregelung/ Drehmomentregelung 47: Not-Halt 48: Außenparkplatz Terminal 2 49: Langsame Gleichstrombremsung 50: Laufzeit gelöscht; 51: Zweidrahtsteuerung / Dreidrahtsteuerung Steuerschalter 52: Umkehrsperre;		
P05.01	DI2-Anschluss Funktionalität		4 ÷	
P05.02	DI3-Klemme Funktionalität		9 ÷	
P05.03	DI4-Klemme Funktionalität		12 ÷	
P05.04	DI5-Klemme Funktion (nur DI5 kann		13 ÷	

	Einstellung Puls Funktion, P05.04=30)			
P05.10 DI-Filterzeit		0,000 s ÷ 1,000 s	0,010s ÷	
P05.11	Terminalsteuerung Modus	0: Zweidraht-Steuerungsmodus 1, 1: Zweidraht-Steuerung Modus 2, 2: Dreidraht-Steuerung Modus 1, 3: Dreidraht-Steuermodus 2.	0 ÷	
P05.12	Frequenz Einstellschritt Größe	0,001 Hz/s – 65,535 Hz/s	1,00 Hz/s ÷	
P05.13	Min. KI-Einsatz Kurve 1	0,00 V ÷ P05.15	0,00 V ÷	
P05.14	Entsprechend Wert der AI-Kurve 1er Min. Eingang	-100,0 % ÷ +100,0 %	0,0 % ÷	
P05.15	Max. Eingang von AI Kurve 1	P05.13 ÷ +10,00 V	10,00 V ÷	
P05.16	Entsprechend Wert der AI-Kurve 1er Max.	-100,0 % ÷ +100,0 %	100,0 % ÷	
P05.17	Eingang AI Kurve 1 Filterung Zeit	0,00 s ÷ 10,00 s	0,10 s ÷	
P05.18	Min. der KI-Kurve 2. Eingang	0,00 V ÷ P05.20	0,00 V ÷	
P05.19	Entsprechend Wert der AI-Kurve 2er Min. Eingang	-100,0 % ÷ +100,0 %	0,0 % ÷	
P05.20	Max. Eingang von AI2	P05.18 ÷ +10,00 V	10,00 V ÷	
P05.21	Entsprechend Wert der AI-Kurve 2er Max. Eingang	-100,0 % ÷ +100,0 %	100,0 % ÷	

P05.22	AI-Kurve 2-Filterung Zeit	0,00 s ÷ 10,00 s	0,10 s ÷	
P05.23	Min. der KI-Kurve 3. Eingang	-10,00 V ÷ P05.25	-10,00 V ÷	
P05.24	Entsprechend Wert der AI-Kurve 3er Min. Eingang	-100,0 % ÷ +100,0 %	0,0 % ÷	
P05.25	Max. Eingang von AI Kurve 3	P05.23 ÷ +10,00 V	10,00 V ÷	
P05.26	Entsprechend Wert der AI-Kurve 3's Max. Eingang	-100,0 % ÷ +100,0 %	100,0 % ÷	
P05.27	AI Kurve 3 Filterung Zeit	0,00 s ÷ 10,00 s	0,10 s ÷	
P05.28	Min. Wert von Impulseingang	-10,00 V ÷ P05.25	0,00 V ÷	
P05.29	Entsprechend Wert von Pulse Min. Eingabe	-100,0 % ÷ +100,0 %	0,0 % ÷	
P05.30	Max. Wert von Impulseingang	P05.23 ÷ +10,00 V	10,00 V ÷	
P05.31	Entsprechend Wert von Pulse Max.	-100,0 % ÷ +100,0 %	100,0 % ÷	
P05.32	Eingangsimpulsfilterung Zeit	0,00 s ÷ 10,00 s	0,10 s ÷	
P05.33	AI-Kurvenauswahl	Einzelbit: AI1-Kurvenauswahl 1: Ich habe 1 Hure (14:00 Uhr, siehe P05.13 ~ P05.16.) 2: Ich habe 2 Huren (14:00 Uhr, siehe P05.18 ~ P05.21.) 3: Ich habe 3 Huren (14:00 Uhr, siehe P05.23 ~ P05.26.)	321 ÷	

		4: Ich habe 4 Huren (16:00 Uhr, siehe P24.00÷P24.07) 5: Ich habe Huren 4 (16:00 Uhr, siehe P24.08÷P24.15) Zehn Bit: AI2-Kurvenauswahl (dasselbe wie Einzelbit 1–5) Hundert Bit: AI3-Kurvenauswahl (das gleiche wie oben)		
P05.34	Die KI ist unten das Minimum Eingangseinstellung Auswahl	Einzelbit: AI1 unter Min.- Eingangseinstellung 0: Entsprechender Wert von Min.-Eingang 1: 0,0 % Zehn Bit: AI2 unter Min. Eingangseinstellung (dasselbe wie Einzelbit 1–2) Hunderterbit: AI3 unter Min. Eingangseinstellung (wie oben)	000 ÿ	
P05.35 DI1	Verzögerungszeit	0,0 s ÿ 3600,0 s	0,0s ÿ	
P05.36 DI2	Verzögerungszeit	0,0 s ÿ 3600,0 s	0,0s ÿ	
P05.37 DI3	Verzögerungszeit	0,0 s ÿ 3600,0 s	0,0s ÿ	
P05.38	Klemme DI1-DI5 gültig Modusauswahl	0: Hohes effektives Niveau, 1: Niedriges effektives Niveau Einzelbit: DI1; Zehn Bit: DI2; Hunderterbit: DI3; Tausend Bit: DI4, Zehntausend Bit: DI5	00000 ÿ	
P05.39	Klemme DI6-DI7 gültig Modusauswahl	0: Hohe Wirksamkeit, 1: Niedrig Niveau effektiv Einzelbit: DI6,	00000 ÿ	

		Zehn Bit: DI7		
P06-Gruppe, Ausgabeparameter				
P06.01	DO1-Ausgang Funktionsauswahl	0: Kein Ausgang 1:	0 ÿ	
P06.02	Steuerplatine Relais (TA-TB-TC) Funktion Auswahl	Betriebsanzeige; 2: Fehlerausgang (für freien Abschaltfehler) 3: Frequenzpegel-Erkennungssignal 1 (P14T1) 4: Frequenzankunftsanzeige (FAR) 5: VFD- Nullumdrehzahlbetrieb (beim Betrieb) 6: Motorüberlastung Frühwarnung 7: Wechselrichterüberlastung Frühwarnung 8: Der Set Count kommt 9: Der angegebene Zählerstand ist erreicht 10: Länge erreicht 11: Der PLC-Zyklus ist abgeschlossen 12: Kumulierte Laufzeit kommt an 13: Frequenzbegrenzung 14: Drehmomentbegrenzung 15: Betriebsbereit 16: AI1 > AI2 17: Ausgangsfrequenz erreicht Obergrenze Limit 18: Ausgangsfrequenz erreicht Untergrenze (beim Betrieb) 19: Unterdruck-Statusausgabe 20: Kommunikationseinstellung 21: Standort ist abgeschlossen (reserviert) -	2 ÿ	

		22: Standortnähe (reserviert) 23: Stillstand 2 (wird auch beim Herunterfahren ausgegeben) 24: Kumulierte Einschaltzeit kommt an 25: Frequenzpegel-Erkennungssignal 2 (P14T2) 26: Ausgangsfrequenz 1 erreicht 27: Ausgangsfrequenz 2 erreicht 28: Ausgangsstrom 1 erreicht 29: Ausgangsstrom 2 erreicht 30: Regulär erreicht 31: Eingangssignal Al1 überschritten 32: Lastabfall 33: VFD-Rückwärtslauf 34: Nullstromzustand 35: Das Power-Modul Temperatur erreicht 36: Ausgangsstrom außerhalb des Grenzwertes 37: Ausgangsfrequenz erreicht Untergrenze (Abschaltung auch Ausgang) 38: Fehlerausgang (alle Fehler) 39: Motorüberhitzung Vorwarnung 40: Diese Laufzeit wird erreicht 41: Fehlerausgang (für freie Abschaltfehler und kein Unterdruckausgang)		
P06.07	Auswahl der AO1-Ausgangsfunktion	0: Betriebsfrequenz, 1: Eingestellte Frequenz	0 ÿ	
P06.08	Auswahl der AO2-Ausgangsfunktion	2: Ausgangsstrom, 3: Ausgangsdrehmoment, 4: Ausgangsleistung, 5: Ausgangsspannung,	1 ÿ	

		6: Eingangspulsfrequenz. 7:AI1 8:AI2 9:AI3 10: Länge 11: Zählwert 12: Kommunikationseinstellung, 13: Motordrehzahl 14: Ausgangsstrom. (100,0 % Entspricht 1000,0A) 15: Ausgangsspannung (100,0% Entspricht 1000,0 V) 16: Motorausgangsdrehmoment (Prozentsatz des tatsächlichen Wertes bezogen auf die Motorleistung) 17: VFD-Ausgangsdrehmoment (Prozentsatz des tatsächlichen Wertes relativ zur VFD-Bewertung)		
P06.10	AO1 Null-Bias Koeffizient	-100,0 % ÷ +100,0 %	0,0 % ÷	
P06.11	AO1-Verstärkung	-10,00 ÷ +10,00	1,00 ÷	
P06.12	AO2 Null-Bias Koeffizient	-100,0 % ÷ +100,0 %	0,0 % ÷	
P06.13	AO2-Verstärkung	-10,00 ÷ +10,00	1,00 ÷	
P06.17	DO-Ausgangsverzögerung Zeit	0,0 s ÷ 3600,0 s	0,0s ÷	
P06.18	RELAY-Ausgang Verzögerungszeit	0,0 s ÷ 3600,0 s	0,0s ÷	
P06.19	RELAY2-Ausgang Verzögerungszeit	0,0 s ÷ 3600,0 s	0,0s ÷	
P06.22	DO-Ausgang gültig Statusauswahl	0: Positive Logik, 1: Anti-Logik Einzelbit: DO Zehn Bit: RELAY1	00000 ÷	

		Hundert Bit: RELAY2		
P07-Gruppe, Start- und Stopp-Steuerungsparameter				
P07.00 Startmodus		0: Direktstart 1: Beginnen Sie mit der Geschwindigkeitsverfolgung 2: Gleichstrombremsung + Start mit Startfrequenz	0 ÷	
P07.01	Geschwindigkeitsverfolgung Verfahren	0: Beginnen Sie mit dem Herunterfahren Frequenz 1: Beginnen Sie mit der Arbeitsfrequenz 2: Beginnen Sie mit dem Maximum Frequenz	0 ÷	
P07.02	Geschwindigkeit der Geschwindigkeitsverfolgung	1 bis 100	20 ÷	
P07.03 Startfrequenz		0,00 Hz bis 10,00 Hz	0,00 Hz ÷	
P07.04	Start-Häufigkeit Haltezeit	0,0 s ÷ 100,0 s	0,0s ÷	
P07.05	DC-Bremsstrom beim Start	0 % ÷ 100 %	0 % ÷	
P07.06	DC-Bremszeit bei Start-up	0,0 s bis 100,0 s	0,0s ÷	
P07.07	Beschleunigen Und Verzögerungsmodus	0: linearer Acc/Dec-Modus 1: S-Kurve Beschleunigungs-/Verzögerungsmodus A 2: S-Kurve Beschleunigungs-/Verzögerungsmodus B	0 ÷	
P07.08	Zeitverhältnis von Start Segment in S Kurve	0,0 % ÷ 100,0 % - P07.09 ÷	30,0 % ÷	
P07.09	Zeitverhältnis von Start Segment in S Kurve	0,0 % ÷ 100,0 % - P07.08 ÷	30,0 % ÷	

P07.10	Stoppmodus	0: Abbremsen bis zum Stillstand 1: Ausrollen bis zum Stillstand	0 ÷	
P07.11	Frequenz Schwellenwert von DC Bremsen	0,00 Hz ~ Maximalfrequenz. ÷P01.10÷	0,00 Hz ÷	
P07.12	DC-Bremsverzögerung Zeit	0,0 s ÷ 100,0 s	0,0s ÷	
P07.13	DC-Bremsstrom	0 % ÷ 100 %	0 % ÷	
P07.14	DC-Bremszeit bei stoppen	0,0 s ÷ 100,0 s	0,0s ÷	
P07.15	Gleichstrombremse Auslastungsgrad	0 % ÷ 100 %	100 % ÷	
P07.18	Geschwindigkeitsverfolgung aktuell	30 % ÷ 200 %		÷
P08 Gruppe Tastaturen und Anzeigeparameter				
P08.01	M-Tastenfunktion	0: Die M-Taste ist ungültig 1: Umschalten zwischen Remote Steuerung (Terminal- oder Kommunikationssteuerung) und Bedienfeldsteuerung, wenn ÷P01.02÷ =1 oder 2 2: FWD/REV-Schalter 3: FJOG (Vorwärts-Jog-Steuerung) 4: RJOG (Rückwärts-Jog-Steuerung)	0 ÷	
P08.02	STOPP/RESET Tastenfunktion	0: Die STOP/RES-Taste Nur gültig im Panel-Steuerungsmodus 1: Die Taste STOP/RES gültig	1 ÷	
P08.03	LED zeigt Parameter 1 an Betriebsstatus	0000÷FFFF Bit00: Lauffrequenz 1 (Hz) Bit01: Frequenzeinstellung (Hz) Bit02: Busspannung (V)	1F ÷	

		Bit03: Ausgangsspannung (V) Bit04: Ausgangsstrom (A) Bit05: Ausgangsleistung (kW) Bit06: Ausgangsdrehmoment (%) Bit07: DI-Eingangsstatus Bit08: DO-Ausgangsstatus Bit09: AI1 Spannung (V) Bit10: AI2 Spannung (V) Bit11: AI3 Spannung (V) Bit12: Zählwert Bit13: Längenwert Bit14: Drehzahlanzeige laden Bit15: PID-Einstellungen		
P08.04	LED zeigt Parameter 2in an Betriebsstatus	0000yFFFF Bit00: PID-Rückmeldung Bit01: PLC-Stufe Bit02: PULS Eingangsfrequenz (kHz) Bit03: Lauffrequenz 2 (Hz) Bit04: Restlaufzeit Bit05: AI1-korrigierte Frontspannung (V) Bit06: AI2-korrigierte Frontspannung (V) Bit07: AI3-korrigierte Frontspannung (V) Bit08: Leitungsgeschwindigkeit Bit09: Aktuelle Leistung Zeit (Stunde) Bit10: Aktuelle Laufzeit (Min) Bit11: PULSE Eingangsfrequenz (Hz) Bit12: Kommunikationseinstellung Wert	0 y	

		Bit13: Encoder-Rückkopplungsgeschwindigkeit (Hz) Bit14: Hauptfrequenz X Anzeige (Hz) Bit15: Sekundärfrequenz Y Anzeige (Hz)		
P08.05	LED-Anzeigen Parameter in Stop Status	0000yFFFF Bit00: Eingestellte Frequenz (Hz) Bit01: Busspannung (V) Bit02: DI-Eingangsstatus Bit03: DO-Ausgangsstatus Bit04: AI1 Spannung (V) Bit05: AI2 Spannung (V) Bit06: AI3 Spannung (V) Bit07: Zählwert Bit08: Längenwert Bit09: PLC-Stufe Bit10: Geschwindigkeit laden Bit11: PID-Einstellungen Bit12: PULS Eingangsfrequenz (kHz)	33 y	
P08.06	Ladegeschwindigkeit Anzeigefaktor	0,0001 y 6,5000	1,0000 y	
P08.07	Leistungsmodul Temperatur	0,0y y 100,0y	-	•
P08.08	Produktnummer	-	-	•
P08.09	Kumulativ Laufzeit	0 Std. – 65.535 Std.	-	•
P09 Gruppe, Zusatzfunktion				
P09.00	Tippfrequenz	0,00 Hz ~ Maximalfrequenz. yP01.10y	2,00 Hz y	
P09.01	Jog-Beschleunigungszeit	0,0 s y 6500,0 s	20,0s y	

P09.02	Jog Dec-Zeit	Empfohlene Zeit: 0,4 bis 4,0 kW	20,0s ÿ	
P09.03	Beschleunigungszeit 2	5,5 ~ 30,0 kW 37,0 ÿ 132,0 kW, 40,0 Sek.	15,0	ÿ
P09.04	Verzögerungszeit 2	160,0ÿ 630,0KW 60,0S		ÿ
P09.05	Beschleunigungszeit 3			ÿ
P09.06	Verzögerungszeit 3			ÿ
P09.07	Beschleunigungszeit 4			ÿ
P09.08	Verzögerungszeit 4			ÿ
P09.09 Sprungfrequenz 1		0,00 Hz ~ Maximalfrequenz. ÿP01.10ÿ	0,00 Hz ÿ	
P09.10 Sprungfrequenz 2			0,00 Hz ÿ	
P09.11	Sprungfrequenz. Reichweite		0,01 Hz ÿ	
P09.12	Positiv und Umgekehrter Tod Zeit	0,0 s ÿ 3000,0 s	0,0s ÿ	
P09.13	Umkehren Frequenz Erlaubnis	0: Erlaubt; 1: Verbieten	0 ÿ	
P09.14	Wenn die Einstellung Frequenz ist niedriger als die untere Grenze von Freq.	0: Betrieb mit niedrigerer Grenzfrequenz 1: Stopp 2: Stillstandsbetrieb	0 ÿ	
P09.15	Drop-Steuerung	0,00 Hz bis 10,00 Hz	0,00 Hz ÿ	
P09.16	Einstellung kumulative Leistung zur Ankunftszeit	0h ÿ 65000h	0h ÿ	

P09.17	Einstellung kumulativ	0h ÷ 65000h	0h ÷	
P09.18	Laufende Ankunft Startschutz	0: Ungeschützt;	0 ÷	
P09.19	Frequenz Erkennungswert 1 (P14T1)	0,00 Hz ~ Maximalfrequenz. ÷P01.10÷	50,00 Hz	÷
P09.20	Verzögerungswert der Frequenzerkennung (P14T1)	0,0 % ~ 100,0 % (P14T1-Niveau)	5,0 % ÷	
P09.21	Frequenz erreicht die Erkannte Breite	0,0 % ~ 100,0 % (Maximale Frequenz)	0,0 % ÷	
P09.22	Frequenzsprungfunktion Während Acc und Dez.	0: Ungültig, 1: gültig	0 ÷	
P09.25	Schaltfrequenz von Beschleunigungszeit 1 und Zeit 2	0,00 Hz ~ Maximalfrequenz. ÷P01.10÷	0,00 Hz ÷	
P09.26	Schaltfrequenz von Verzögerungszeit 1 und Zeit 2	0,00 Hz ~ Maximalfrequenz. ÷P01.10÷	0,00 Hz ÷	
P09.27	Terminal Jog- Priorität	0: Ungültig, 1: gültig	0 ÷	
P09.28	Frequenz Erkennungswert 2 (P14T2)	0,00 Hz ~ Maximalfrequenz	50,00 Hz	÷
P09.29	Verzögerungswert der Frequenzerkennung (P14T2)	0,0 % ~ 100,0 % (P14T2-Niveau)	5,0 % ÷	
P09.30	Beliebige Ankunfts-frequenz	0,00 Hz ~ Maximalfrequenz	50,00 Hz	÷

	Erkennungswert 1			
P09.31	Beliebige Ankunfts-frequenz erkannte Breite 1	0,0 % ~ 100,0 % (Maximale Frequenz)	0,0 % ÷	
P09.32	Beliebige Ankunfts-frequenz Erkennungswert 2	0,00 Hz ~ Maximalfrequenz	50,00 Hz	÷
P09.33	Beliebige Ankunfts-frequenz erkannte Breite 2	0,0 % ~ 100,0 % (Maximale Frequenz)	0,0 % ÷	
P09.34	Nullstrom Erkennungsstufe	0,0 % ÷ 300,0 % 100,0% entspricht dem Motornennstrom	5,0 % ÷	
P09.35	Verzögerungszeit von Stromerkennung	0,01 s ÷ 600,00 s	0,10 s ÷	
P09.36	Aktueller Wert von Ausgabe über aktuell	0,0 % (Nicht erkannt) 0,1 % ~ 300,0 % (Motornennstrom)	200,0 % ÷	
P09.37	Verzögerungszeit von Ausgabe über Stromerkennung	0,00 s ÷ 600,00 s	0,00 s ÷	
P09.38	Beliebiger Ankunftsstrom 1	0,0 % ~ 300,0 % (Motornennstrom)	100,0 % ÷	
P09.39	Willkürliche Ankunft aktuelle 1 Breite	0,0 % ~ 300,0 % (Motornennstrom)	0,0 % ÷	
P09.40	Willkürliche Ankunft aktuell 2	0,0 % ~ 300,0 % (Motornennstrom)	100,0 % ÷	
P09.41	Willkürliche Ankunft Strom 2 Breite	0,0 % ~ 300,0 % (Motornennstrom)	0,0 % ÷	
P09.42	Timerfunktion Auswahl	0: Ungültig, 1: gültig	0 ÷	
P09.43	Timerlaufzeit	0: P09.44 Einstellung,	0 ÷	

	Auswahl	1: AI1 2: AI2 3: AI3 Analoger Eingangsbereich entspricht P09.44		
P09.44	Zeitgeber läuft Zeit	0,0 Min. ÷ 6500,0 Min	0,0Min ÷	
P09.45	Unterer Grenzwert für den Schutzwert der Eingangsspannung AI1	0,00 V ÷ P09.46	3,10 V ÷	
P09.46	AI1	P09.45 ÷ 10,00 V	6,80 V ÷	
P09.47		0 ÷ 100 ÷ Eingangsspannungsschutzwert Obergrenze Übertemperaturschutz Wert	75 ÷	
P09.48	Kühlgebläse Kontrolle	0: Lüfter läuft während VDF läuft 1: Immer in Betrieb, wenn Strom An;	0 ÷	
P09.49	Weckfrequenz	Ruhezustandsfrequenz (P09.51) ~ Maximalfrequenz P01.10	0,00 Hz ÷	
P09.50	Weckverzögerung Zeit	0,0 s ÷ 6500,0 s	0,0s ÷	
P09.51 Schlafhäufigkeit		0,00 Hz ~ Weckfrequenz P09.49	0,00 Hz ÷	
P09.52 Einschlafverzögerungszeit		0,0 s ÷ 6500,0 s	0,0s ÷	
P09.53	Ankunftszeit dieses Betrieb	0,0 ÷ 6500,0 Min	0,0Min ÷	
P09.54	Korrekturfaktor der Ausgangsleistung	0,00 % ÷ 200,0 %	100,0 % ÷	
P10 Gruppe Fehler und Schutz				

P10.00	Motorüberlastung Schutz	0: Deaktivieren, 1: Aktivieren	1	ÿ
P10.01	Motorüberlastung Schutzgewinn	0,20 ÿ 10,00	1,00 ÿ	
P10.02	Motorüberlastung Frühwarnung Faktor	50 – 100 %	80 % ÿ	
P10.07	Kurzschluss zu Erdungsschutz beim Einschalten	0: Deaktivieren, 1: Aktivieren	1 ÿ	
P10.08	Bremseinheit Startspannung	650,0 V – 800,0 V	690 V ÿ	
P10.09	Automatischer Fehler Resetzeiten	0 ÿ 20	0 ÿ	
P10.10	Aktion ausführen Auswahl während automatischer Fehler zurücksetzen	0: Keine Aktion 1: Aktion	0 ÿ	
P10.11	Intervall für Automatischer Fehler zurücksetzen	0,1 s ÿ 100,0 s	1,0s ÿ	
P10.12	Eingangsphasenausfallschutz/ Leistungsrelais- Einzugsschutz	Einzelbit: Schutz vor Phasenverlust am Eingang 0: Deaktivieren, 1: Aktivieren Zehn Bit: Leistungsrelais- Anzugsschutz 0: Deaktivieren, 1: Aktivieren	11 ÿ	
P10.13	Schutz vor Phasenverlust am Ausgang	0: Deaktivieren, 1: Aktivieren	1	ÿ
P10.14	Erstmaliger Misserfolg Typ	0: Kein Fehler 1: (Reserviert)		•

P10.15	Zweiter Misserfolg Typ	2: Überstrom im Acc-Prozess 3: Überstrom im Dec-Prozess 4: Überstrom im Dauerbetrieb Geschwindigkeit 5: Überspannung im Acc-Prozess 6: Überspannung im Dec-Prozess 7: Überspannung bei konstanter Geschwindigkeit 8: Pufferwiderstand überlastet 9: Unterspannung 10: VFD-Überlastung 11: Motorüberlastung 12: Eingangsphasenverlust 13: Ausgangsphasenverlust 14: Leistungsmodul ist überhitzt 15: Externer Fehler 16: Kommunikationsausnahme 17: Leistungsrelais ist anormal 18: Abnormale Stromerkennung 19: Die Motorabstimmung ist abnormal 21: Parameter lesen und schreiben Ausnahme 22: Andere Hardware anormal 23: Motor Kurzschluss nach Masse 26: Laufzeitankunft 27: Benutzerspezifischer Fehler 1 28: Benutzerspezifischer Fehler 2 29: Die Einschaltzeit ist gekommen 30: Lastabfall 31: Laufzeit-PID-Feedback geht verloren 40: Zeitüberschreitung der Schnelldurchflussgrenze 41: Motor während des Betriebs schalten 42: Drehzahlabweichung zu groß		•
P10.16	Dritter (jüngster) Fehlertyp			•

		43: Motordrehzahl zu hoch		
P10.17	Häufigkeit beim dritten (jüngsten) Ausfall			•
P10.18	Aktuell bei der dritter (letzter) Fehler			•
P10.19	Busspannung beim dritten (letzten) Fehler			•
P10.20	Eingangsanschluss Status am dritten (aktuellste) Versagen			•
P10.21	Ausgangsanschluss Status am dritten (aktuellste) Versagen			•
P10.22	Der Wechselrichter Status am dritten (aktuellste) Versagen			•
P10.23	Einschaltdauer für der dritte (jüngste) Misserfolg			•
P10.24	Laufzeit für die dritter (letzter) Fehler			•
P10.27	Frequenz an der zweiter Fehler			•
P10.28	Aktuell bei der zweiter Fehler			•

P10.29	Busspannung am zweiter Fehler			•
P10.30	Eingangsanschluss Status für die zweiter Fehler			•
P10.31	Ausgangsanschluss Status bei der zweiter Fehler			•
P10.32	Der Wechselrichter Status bei der zweiter Fehler			•
P10.33	Einschaltdauer für der zweite Misserfolg			•
P10.34	Laufzeit für die zweiter Fehler			•
P10.37	Frequenz an der erster Misserfolg			•
P10.38	Strom am ersten Versagen			•
P10.39	Busspannung beim ersten Ausfall			•
P10.40	Eingangsanschluss Status auf der ersten Versagen			•
P10.41	Ausgabe des Klemmenstatus am ersten Versagen			•
P10.42	Der Wechselrichter Status auf der ersten Versagen			•
P10.43	Einschaltdauer für der erste Misserfolg			•
P10.44	Laufzeit für die			•

	erster Misserfolg			
P10.47	Fehlerschutz Aktion Auswahl 1	Einzelbit: Motorüberlastung (Err11) Zehn Bit: Eingangsphasenverlust, (Err12) Hundert Bit: Ausgangsphasenverlust, (Err13) Tausend Bit: Externer Fehler (Err15) Zehntausend Bit: Kommunikationsausnahme (Err16) 0: Ausrollen bis zum Stopp; 1: Stoppen durch Stoppmodus	00000 ý	
P10.48	Fehlerschutz Aktion Auswahl 2	ýP07.10ý 2: Weiterlaufen; Einzelbit/ Hundertbit/Tausendbit: (Reserviert) 10 Bit: Parameter lesen und Schreibausnahme (Err21) Zehntausend Bit: Laufzeit Ankunft (Err26) 0: Auslaufen bis zum Stopp; 1: Stopp durch Stoppmodus	00000 ý	
P10.49	Fehlerschutz Aktion Auswahl 3	ýP07.10ý Einzelbit: Benutzerdefinierter Fehler 1 (Err27) Zehn Bit:: Benutzerspezifischer Fehler 2 (Err28) Hundert Bit: Einschaltzeit kommt an (Err29) Tausend Bit: Lastabfall (Err30) 0: Auslaufen bis zum Stillstand; 1: Stoppen durch Stoppmodus ýP07.10ý 2: Auf 7 % der Nennfrequenz des Motors springen und weiterlaufen lassen, dann zur eingestellten Frequenz zurückkehren	00000 ý	

		Lastrückgewinnung Zehntausend Bit: PID-Rückmeldung Verlust (Err31) 0: Ausrollen bis zum Stillstand; 1: Anhalten durch Stopppmodus ÿP07.10ÿ 2:		
P10.50	Auswahl der Fehlerschutzmaßnahmen	Weiterlaufen; Einzelbit: Drehzahlabweichung zu groß (Err42) 10 Bit: Motordrehzahl zu hoch (Err43) Hundert Bit: (Reserviert) Tausend Bit: Drehzahlrückmeldungsfehler (Err52) 0: Ausrollen bis zum Stillstand; 1: Stopp durch Stopppmodus ÿP07.10ÿ 2:	00000 ÿ	
P10.54	Bei Fehler die Frequenzauswahl weiter ausführen	Weiterlaufen; 0: Die aktuelle Frequenz 1: Die eingestellte Frequenz 2: Betrieb mit der oberen Grenzfrequenz 3: Betrieb mit der unteren Grenzfrequenz 4: Betrieb mit anormaler Reserve Frequenz	0 ÿ	
P10.55	Abnormale Reserve Frequenz	0,0 % ~ 100,0 % (100,0 % entspricht der maximalen Frequenz ÿP01.10ÿ)	100,0 % ÿ	
P10.59	Sofortige Leistung ohne Unterbrechung	0: Ungültig 1: Reduzieren Sie die Geschwindigkeit; 2: Verzögerungsstopp	0 ÿ	
P10.60	Die Pause Beurteilungsspannung von Instant Power Non-Stop	80,0 % ÿ 100,0 % (Standard-Busspannung)	90,0 % ÿ	
P10.61	Spannungswiederkehr Urteilszeitpunkt von Sofortige Leistung	0,00 s ÿ 100,00 s	0,50 s ÿ	

	ununterbrochen			
P10.62	Die Beurteilungsspannung von Instant Power Non-Stop	60,0 % – 100,0 % (Standard-Busspannung)	80,0 % ÷	
P10.71	Gewinn von Instant Leistung ohne Unterbrechung	0 ÷ 100	40 ÷	
P10.72	Integral Koeffizient von Sofortige Leistung ohne Unterbrechung	0 ÷ 100	30 ÷	
P10.73	Verzögerungszeit von sofortiger Leistung ohne Unterbrechung	0 ÷ 300,0 s	20,0s ÷	
P10.63	Lastabfallschutz Auswahl	0: Ungültig, 1: gültig	0 ÷	
P10.64	Lastabfall-Erkennungspegel	0,0 ÷ 100,0 %	10,0 % ÷	
P10.65	Lastabfall Erkennungszeit	0,0–60,0 s	1,0s ÷	
P10.67	Überdrehzahl Erkennungswert	0,0 % – 50,0 % (Max. Frequenz ÷P01.10÷)	20,0 % ÷	
P10.68	Überdrehzahl-Erkennungszeit	0,0 s: Nicht erkennbar 0,1–60,0 s	1,0s ÷	
P10.69	Die Erkennung Wert für Geschwindigkeit Abweichung zu groß	0,0 % – 50,0 % (Max. Frequenz ÷P01.10÷)	20,0 % ÷	
P10.70	Die Erkennung Zeit für Geschwindigkeit Abweichung zu groß	0,0 s: 0,1 ~ 60,0 s	5,0s ÷	

P11 Gruppe PID-Funktion				
P11.00	PID-Eingangskanal	0: P11.01 Einstellung 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: Impulseinstellung (DI5) 5: Kommunikationseinstellungen 6: Mehrstufige Geschwindigkeit 7: Tastatur-Encoder-Einstellungen	0 ÷	
P11.01	Einstellung des digitalen Referenzeingangs	0,0 ÷ 10,00	3,00 ÷	
P11.02	PID-Rückmeldung Kanal	0: AI1 1: AI2 2: AI3 3: AI1-AI2 4: Impulseinstellung (DI5) 5: Kommunikationseinstellungen 6: AI1 + AI2 7: MAX (AI1 , AI2) 8: MIN ÷ AI1 , AI2 ÷	0 ÷	
P11.03	PID-Polarität	0: Positive Richtung, 1: Negative Richtung	0 ÷	
P11.04	PID-Bereich Rückmeldung	0 ÷ 100,00 kg	10,00 ÷	
P11.05	Proportionale Verstärkung KP02	0,0 ÷ 100,0	20,0 ÷	
P11.06	Integrationszeit Ti1	0,01 s ÷ 10,00 s	2,00 s ÷	
P11.07	Vorhaltzeit Td1	0,000 s ÷ 10,000 s	0,000 s ÷	
P11.08	PID-Umkehr Grenzfrequenz	0,00 ~ Maximale Frequenz	2,00 Hz ÷	
P11.09	Die Grenze der PID Abweichung	0,0 % ÷ 100,0 %	1,0 % ÷	

P11.10	Differenzialbegrenzer von PID	0,00 % ÷ 100,00 %	0,10 % ÷	
P11.11	Änderungszeit des PID-Eingangssignals	0,00 ÷ 650,00 s	0,00 s ÷	
P11.12	PID-Rückmeldung Filterzeit	0,00 ÷ 60,00 s	0,00 s ÷	
P11.13	Die PID- Ausgangsfiterzeit	0,00 ÷ 60,00 s	0,00 s ÷	
P11.15	Proportionale Verstärkung KP03	0,0 ÷ 100,0	20,0 ÷	
P11.16	Integrationszeit Ti2	0,01 s ÷ 10,00 s	2,00 s ÷	
P11.17	Vorhaltzeit Td2	0,000 s ÷ 10,000 s	0,000 s ÷	
P11.18	Der PID Parameterumschaltung Bedingungen	0: Kein Schalter 1: Schalter über die DI-Klemme 2: Automatische Umschaltung nach die Abweichung	0 ÷	
P11.19	Der PID Parameterumschaltung Abweichung 1	0,0 % ÷ P11,20	20,0 % ÷	
P11.20	Der PID Parameterumschaltung Abweichung 2	P11,19 ÷ 100,0 %	80,0 % ÷	
P11.21	Anfangswert des PID	0,0 % ÷ 100,0 %	0,0 % ÷	
P11.22	Haltezeit von PID-Anfang	0,00 ÷ 650,00 s	0,00 s ÷	
P11.23	Maximale positive Abweichung von Zwei Ausgabe	0,00 % ÷ 100,00 %	1,00 % ÷	

P11.24	Maximale Abweichung Abweichung von Zwei Ausgabe	0,00 % ÷ 100,00 %	1,00 % ÷	
P11.25	Die PID- Integraleigenschaft	Einzelbit: Integraltrennung 0: Ungültig, 1: gültig Zehn Bit: wenn die Frequenz stößt an die Grenzen 0: Integralregelung fortsetzen, 1: Integralregelung stoppen	00 ÷	
P11.26	PID-Rückmeldung Verlusterkennung Werte	0,1 % bis 100,0 % (0,0 %: Keine Erkennung)	0,0 % ÷	
P11.27	PID-Rückmeldung Verlusterkennung Zeit	0,0 s ÷ 20,0 s	0,0s ÷	
P11.28	Der PID abschalten Betrieb	0: Stopp ohne PID-Betrieb, 1: Stopp mit PID-Betrieb	0 ÷	
P12-Gruppe -Schwingfrequenz, Feste Länge und Zählen				
P12.00	Modus der Swing- Frequenzeinstellung	0: Relativ zur Zentrale Frequenz ÷P01.07÷ 1: Relativ zur Max-Frequenz ÷P01.10÷	0 ÷	
P12.01	Bereich der Swing-Frequenz	0,0 % ÷ 100,0 %	0,0 % ÷	
P12.02	Der Bereich der Sprungfrequenz	0,0 % ÷ 50,0 %	0,0 % ÷	
P12.03	Zyklus der Schwungfrequenz	0,1 s bis 3000,0 s	10,0s ÷	
P12.04	Anstiegszeit von Swing- Frequenz-Dreieckswelle	0,1 % ÷ 100,0 %	50,0 % ÷	

P12.05	Länge einstellen	0 m ÷ 65.535 m	1000 m ÷	
P12.06	Tatsächliche Länge	0 m ÷ 65.535 m	0m ÷	
P12.07	Anzahl der Impulse pro Meter	0,1 ÷ 6553,5	100,0 ÷	
P12.08	Einstellen der Anzahl Wert	1 – 65.535	1000 ÷	
P12.09	Gibt den Zählwert an	1 – 65.535	1000 ÷	
P13-Gruppe Mehrstufige Geschwindigkeit, einfache SPS				
P13.00	Mehrstufige Geschwindigkeit 0 (MS0)	-100,0 % ÷ 100,0 % (Maximale Frequenz ÷ P01.10÷)	0,0 % ÷	
P13.01	Mehrstufige Geschwindigkeit 1 (MS1)		0,0 % ÷	
P13.02	Mehrstufige Geschwindigkeit 2 (MS2)		0,0 % ÷	
P13.03	Mehrstufige Geschwindigkeit 3 (MS3)		0,0 % ÷	
P13.04	Mehrstufige Geschwindigkeit 4 (MS4)		0,0 % ÷	
P13.05	Mehrstufige Geschwindigkeit 5 (MS5)		0,0 % ÷	
P13.06	Mehrstufige Geschwindigkeit 6 (MS6)		0,0 % ÷	
P13.07	Mehrstufige Geschwindigkeit 7 (MS7)		0,0 % ÷	
P13.08	Mehrstufige Geschwindigkeit 8 (MS8)		0,0 % ÷	
P13.09	Mehrstufige Geschwindigkeit 9 (MS9)		0,0 % ÷	
P13.10	Mehrstufige Geschwindigkeit 10 (MS10)		0,0 % ÷	

P13.11	Mehrstufige Geschwindigkeit 11 (MS11)		0,0 % $\ddot{y}$	
P13.12	Mehrstufige Geschwindigkeit 12 (MS12)		0,0 % $\ddot{y}$	
P13.13	Mehrstufige Geschwindigkeit 13 (MS13)		0,0 % $\ddot{y}$	
P13.14	Mehrstufige Geschwindigkeit 14 (MS14)		0,0 % $\ddot{y}$	
P13.15	Mehrstufige Geschwindigkeit 15 (MS15)		0,0 % $\ddot{y}$	
P13.16	Einfacher SPS-Betriebsmodus	0: Ende der Einzeloperation 1: Endwert am Ende der Einzeloperation 2: Immer Rad fahren	0 $\ddot{y}$	
P13.17	Speicherung des Betriebszustands der SPS nach dem Ausschalten	Einzelbit: bei Stromausfall Zehn Bit: Wann Stopp 0: Nicht speichern 1: Speichern.	00 $\ddot{y}$	
P13.18	Mehrstufige Geschwindigkeit 0 Laufzeit	0,0 s (h) – 6553,5 s (h)	0,0 s (h) $\ddot{y}$	
P13.19	Acc/Dec-Zeit von MS 0	0 $\ddot{y}$ 3	0 $\ddot{y}$	
P13.20	Mehrstufige Geschwindigkeit 1 Laufzeit	0,0 s (h) – 6553,5 s (h)	0,0 s (h) $\ddot{y}$	
P13.21	Acc/Dec-Zeit von MS 1	0 $\ddot{y}$ 3	0 $\ddot{y}$	
P13.22	Mehrstufige Geschwindigkeit 2 Laufzeit	0,0 s (h) – 6553,5 s (h)	0,0 s (h) $\ddot{y}$	
P13.23	Acc/Dec-Zeit von MS 2	0 $\ddot{y}$ 3	0 $\ddot{y}$	
P13.24	Mehrstufige Geschwindigkeit 3 Laufzeit	0,0 s (h) – 6553,5 s (h)	0,0 s (h) $\ddot{y}$	
P13.25 Beschleunigungs-/Verzögerungszeit von		0 $\ddot{y}$ 3	0 $\ddot{y}$	

	MS 3			
P13.26	Mehrstufige Geschwindigkeit 4 Laufzeit	0,0 s (h) – 6553,5 s (h)	0,0 s (h) $\ddot{y}$	
P13.27	Acc/Dec-Zeit von MS 4	0 $\ddot{y}$ 3	0 $\ddot{y}$	
P13.28	Mehrstufige Geschwindigkeit 5 Laufzeit	0,0 s (h) – 6553,5 s (h)	0,0 s (h) $\ddot{y}$	
P13.29	Acc/Dec-Zeit von MS 5	0 $\ddot{y}$ 3	0 $\ddot{y}$	
P13.30	Mehrstufige Geschwindigkeit 6 Laufzeit	0,0 s (h) – 6553,5 s (h)	0,0 s (h) $\ddot{y}$	
P13.31	Acc/Dec-Zeit von MS 6	0 $\ddot{y}$ 3	0 $\ddot{y}$	
P13.32	Mehrstufige Geschwindigkeit 7 Laufzeit	0,0 s (h) – 6553,5 s (h)	0,0 s (h) $\ddot{y}$	
P13.33	Acc/Dec-Zeit von MS 7	0 $\ddot{y}$ 3	0 $\ddot{y}$	
P13.34	Mehrstufige Geschwindigkeit 8 Laufzeit	0,0 s (h) – 6553,5 s (h)	0,0 s (h) $\ddot{y}$	
P13.35	Acc/Dec-Zeit von MS 8	0 $\ddot{y}$ 3	0 $\ddot{y}$	
P13.36	Mehrstufige Geschwindigkeit 9 Laufzeit	0,0 s (h) – 6553,5 s (h)	0,0 s (h) $\ddot{y}$	
P13.37	Acc/Dec-Zeit von MS 9	0 $\ddot{y}$ 3	0 $\ddot{y}$	
P13.38	Mehrstufige Geschwindigkeit 10 Laufzeit	0,0 s (h) – 6553,5 s (h)	0,0 s (h) $\ddot{y}$	
P13.39	Acc/Dec-Zeit von MS 10	0 $\ddot{y}$ 3	0 $\ddot{y}$	
P13.40	Mehrstufige Geschwindigkeit 11 Laufzeit	0,0 s (h) – 6553,5 s (h)	0,0 s (h) $\ddot{y}$	
P13.41	Acc/Dec-Zeit von MS 11	0 $\ddot{y}$ 3	0 $\ddot{y}$	

P13.42	Mehrstufige Geschwindigkeit 12 Laufzeit	0,0 s (h) – 6553,5 s (h)	0,0 s (h) $\ddot{y}$	
P13.43	Acc/Dec-Zeit von MS 12	0 $\ddot{y}$ 3	0 $\ddot{y}$	
P13.44	Mehrstufige Geschwindigkeit 3 Laufzeit	0,0 s (h) – 6553,5 s (h)	0,0 s (h) $\ddot{y}$	
P13.45	Acc/Dec-Zeit von MS 3	0 $\ddot{y}$ 3	0 $\ddot{y}$	
P13.46	Mehrstufige Geschwindigkeit 14 Laufzeit	0,0 s (h) – 6553,5 s (h)	0,0 s (h) $\ddot{y}$	
P13.47	Acc/Dec-Zeit von MS 14	0 $\ddot{y}$ 3	0 $\ddot{y}$	
P13.48	Mehrstufige Geschwindigkeit 15 Laufzeit	0,0 s (h) – 6553,5 s (h)	0,0 s (h) $\ddot{y}$	
P13.49	Acc/Dec-Zeit von MS 15	0 $\ddot{y}$ 3	0 $\ddot{y}$	
P13,50	Einheit der Beschleunigung/ Verzögerung der mehrstufigen Geschwindigkeit Zeit	0: s (Sekunden) 1: h (Stunden)	0 $\ddot{y}$	
P13.51	Signalquelle von Mehrstufige Geschwindigkeit 0 (MS0)	0: Parameter $\ddot{y}$ P13.00 $\ddot{y}$ 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: Impuls (DI5) 5: PID 6: Häufigkeit der Präposition $\ddot{y}$ P01.08 $\ddot{y}$ 7: Kann mit der Taste $\ddot{y}$ / $\ddot{y}$ geändert werden	0 $\ddot{y}$	
P14 Gruppe RS485 Kommunikationsparameter				
P14.00	Baudrateneinstellung für RS485	Einzelbit: MODBUS 0: 300 BPS 1: 600 BPS 2: 1200 BPS 3: 2400 BPS 4: 4800 BPS 5: 9600 BPS 6: 19200 BPS 7: 38400 BPS	5 $\ddot{y}$	

		8: 57600 BPS 9: 115200 BPS		
P14.01	MODBUS-Daten Format	0: Keine Prüfung (8.N-2) 1: Paritätsprüfung (8.E-1) 2: Ungerades Schach (8.O-1) 3: Keine Prüfung (8.N-1)	0 ÿ	
P14.02 Lokale Adresse		0: Broadcast-Adresse 1: 247: (MODBUS)	1	ÿ
P14.03	MODBUS Reaktionsverzögerung	0 ÿ 20 ms	2 ÿ	
P14.04	Timeout-Zeit von RS485	0,0: Ungültig 0,1 ~ 60,0 s	0,0 ÿ	
P14.05	MODBUS Protokollauswahl	0: Nicht-Standard-MODBUS Protokoll 1: Standard-MODBUS-Protokoll	1	ÿ
P14.06	Aktuell Auflösung von 485 lesen	0:0,01 A 1:0,1 A	0 ÿ	
P15-Gruppe Spezielle Parameter für die Wasserversorgung mit konstantem Druck				
15,00 €	Einfaches Makro- Debugging Funktion	0: Keine Funktion 1: Ein Antrieb für zwei Pumpen 2: Wasserversorgung in der Gebäudegemeinschaft 3: Hotelwasserversorgung 4: Löschwasserversorgung	0	ÿ
P15.01	Aufwachen Druck	5: Druckerhöhungspumpe 6: Tiefenwasserpumpe 0 ~ 2,50 kg ÿ KG (1 kg = 0,1 MPa)	0 ~ 2,50 kg ÿ	Ruhedruck ÿ P15.01
P15.02	Verzögerungszeit von Aufwachen	0,0 s bis 6500,0 s	0s ÿ	
P15.03 Schlafdruck		Weckdruck ÿ P15.01 ÿ ~ Druckmessbereich (0,1 MPa)	3,50 kg ÿ	

P15.04	Einschlafverzögerungszeit	0,0 s bis 6500,0 s	60,0s ÿ	
P15.05	Druck Proportionalenkung	0: Deaktivieren; 1: Aktivieren	1	ÿ
P15.06	Aufwachen Druck Unterschied	0 ~ 100,0 Bar (kg, 0,1 MPa)	0,50 kg ÿ	
P15.07	Schlafdruckunterschied	0 ~ 100,0 Bar (kg)	0,50 kg ÿ	
P15.08	Überdruck- Alarmwert	0,00 ~ Druckmessbereich KG (1KG=0,1Mpa=1Bar)	9,00 kg ÿ	
P15.09	Verzögerungszeit von Überdruck Alarm	0-6553,5S	0,0S ÿ	
P15.10	Niederdruck Alarmwert	0,00 ~ Druckmessbereich KG (1KG=0,1Mpa=1Bar) Der Parameter aktiviert den Alarm bei Unterdruckerreichung.	0,0 kg ÿ	
P15.11	Niederdruckalarm- Verzögerungszeit	0-6553,5S	20,0S ÿ	
P15.12	Wasseraufnahme Anlaufdruck	0~Druckmessbereich KG Öffnen Sie die Start- Stopp-Steuerung der Wasserzufuhr über P01.02=3 Der Wasserzulauf muss Stromsensor des AI2 Für den Spannungssensor ändern Sie den AI2-Jumper	3,00 kg	ÿ
P15.13	Einlassabschaltung Druck	0~Druckmessbereich KG (Bar)	3,20 kg ÿ	
P15.14	Anzahl der Hilfspumpen	0 bis 3	0 ÿ	
P15.15	Wartezeit von Hilfspumpe	0~1000,0S	60,0S ÿ	

	schaltet ein			
P15.16	Wartezeit für den Hilfspumpenschalter	0~1000,0S	5,0S ÿ	
P15.17	RO1 Relais EIN Frequenzeinstellung	0~50Hz Wenn der Wert erreicht ist, Relais wird eingeschaltet	50,00 ÿ	
P15.18	RO1 Relais AUS Frequenzeinstellung	0~50Hz Wenn der Wert erreicht ist, Relais wird AUS	30,00 ÿ	
P15.19	Signalquelle von Wasserstand Regler	0: Funktion ist ungültig 1: AI1 2: AI2 3: AI3 P15.19=1~3 ,Die (P15.20,P15.21,P15.22,P15.23) Einstellung ist gültig, P15.19=0, Parameter ungültig. 0,0 –	0 ÿ	
P15.20	Schlafventil für der Wasserstand Regler	100,0 % Das Signal ist kleiner als dieser Parameter, weiter ÿP15.21ÿ Zeit, Ruhezustand und Warnung bei vollem Wasserstand (ErrH)	25,0 % ÿ	
P15.21	Voller Wasserstand Verzögerung	0~1000,0S Verzögerung von ÿP15.20ÿ Zeiteinstellung.	6,0S ÿ	
P15.22	Wasser leer Verzögerung für Wasser Niveauregler	0~1000,0S Wenn im Zustand „Wasserstandwarnung“ (ErrH) das Signal des Wasserstandsreglers größer als P15.20 ist und die folgenden ÿP15.22ÿ-Male wiederholt werden, wird die „Wasserstandwarnung“ gelöscht und der Normalzustand wiederhergestellt. Zustand.	60,0S ÿ	

P15.23	Beurteilungswert für Hydrauliksondenschaden (Wasserstandsregler)	0,0 %: Ungültige Funktion. 0,1-100,0%: wenn Wasserstand Das Reglersignal ist größer als in P15.23 angegeben (E.TSF). Fehler und Abschaltung	0,0 % ÷	
P15.24	Schutz vor Wassermangel Funktion	0: Deaktivieren; 1: Aktivieren und anhand von Frequenz	0 ÷	
P15.25	Wassermangel Fehlerprüfwert	und Druck beurteilen 0,00 ÷ Einstellwert KG (Bar/0,1 MPa) Gültig, wenn P15.19 = 1. Der Wassermangel wird festgestellt, wenn die Rückmeldung Wert ist kleiner als dieser Wert	0,50 ÷	
P15.26	Schutz vor Wassermangel Erkennung Frequenz	0-50,00 Hz Gültig, wenn P15.19 = 1 ist, wenn die Betriebsfrequenz ist größer oder gleich dieser Frequenz und der Druck ist kleiner oder gleich 15,25. Beurteilen Sie den Wassermangel.	50,00 ÷	
P15.27	Verzögerungszeit des Wassermangelschutzes Erkennung	0-6553,5S Verzögerungszeit für Wassermangel- Fehleralarm – Beurteilung.	10 ÷	
P15.28	(Bar/0,1Mpa) des eingehenden Wassers	0-Druckmessbereich KG Effektiver Druck	3,00 ÷	
P15.29	Einlaufendes Wasser Erkennungszeit	0-9999S Zeit für einlaufendes Wasser Erkennung	20,0S ÷	
P15.30	Wasserleck und neu starten Abweichungsbetrag	0-Druckmessbereich KG (Bar/0,1 MPa)	0	÷

P15.31	Wasserleck und starten Sie dann die Rückgabewert	0: Druckmessbereich KG (Bar/0,1 MPa)	0 : :	
P15.32	Wasserleck und starten Sie dann die Rückgabewert Erkennungszeit	0: KEINE Funktion 0.1.10.0S	2,0S : :	
P15.33	Schlafmodus	0: Deaktivieren 1: Schlafen, wenn der Druck größer als der Schlafdruck ist; 2: Schlafen, wenn die Lauffrequenz kleiner als die Schlaffrequenz ist (betroffen von P15.29) 3: Schlafen, wenn der Druck höher als der Schlafdruck und die Lauffrequenz geringer als die Schlaffrequenz ist.	0 :	: :
P15.34	Frequenz der Sleep-Ausgabe	0~P01.12	20,0 Hz : :	
P17-Gruppe Funktionales Codemanagement				
P17.00	Benutzerkennwort	0 : 65535	0 : :	
P17.01	Parameter Initialisierung	0: Keine Operation 01: Werksparemeter wiederherstellen, ausgenommen Motorparameter 02: Datensatzinformationen löschen	0 : :	
P17.04	Die Funktion Code ändert die Eigenschaften	0: Modifizierbar 1: Nicht änderbar	0 : :	
P18-Gruppe Drehmomentregelungsparameter				
P18.00	Drehzahl-/ Drehmoment-Regelmodus	0: Geschwindigkeitsregelung, 1: Drehmomentregelung	0 : :	

P18.01	Drehmomenteinstellung Quellenauswahl unter Drehmoment Steuermodus	0: Digitale Einstellungen 1: (P18.03) 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: PLUSE-Einstellung 5: Kommunikationseinstellung 6: MIN (AI1, AI2) 7: MAX (AI1, AI2)	0 ÷	
P18.03	Digitale Einstellung im Drehmomentkontrollmodus	-200,0 % ÷ 200,0 % (P18.01=0) 150,0 % ÷		
P18.05	Der Max Vorwärtsfrequenz für Drehmomentregler	0,00 Hz ÷ Max. Frequenz ÷ P01.10 ÷ 50,00 Hz ÷		
P18.06	Der Max Rückwärtsfrequenz für Drehmomentregler	0,00 Hz ÷ Max. Frequenz ÷ P01.10 ÷ 50,00 Hz ÷		
P18.07	Drehmomentregelung Acc-Zeit	0,00 s ÷ 65000 s	0,00 s ÷	
P18.08	Drehmomentregelung Dez Zeit	0,00 s ÷ 65000 s	0,00 s ÷	
P23-Gruppe Regelloptimierungsparameter				
23,00 €	Obere Grenzfrequenz für DPWM-Schalter	5,00 Hz ÷ Max. Frequenz ÷ P01.10 ÷ 8,00 Hz ÷		
P23.01	PWM-Modulation Modus	0: Asynchrone Modulation, 1: Synchrone Modulation	0 ÷	
P23.03	Zufällige PWM Tiefe	0: Ungültiges zufälliges PWM 1 ÷ 10: Zufällige Tiefe der PWM- Trägerfrequenz	0 ÷	
P23.04	Schneller Durchfluss Begrenzung	0: Deaktivieren, 1: Aktivieren	1 ÷	

P23.06	Unterspannung Wert Einstellung	200,0 V – 2200,0 V	350 V ÷	
P23.09	Überdruck Werteinstellung	200,0 V – 2200,0 V	270 V ÷	
P23.10	Automatischer Träger Frequenzänderung bei niedrige Frequenz	0: Deaktivieren, 1: Aktivieren	1 ÷	
P23.11	Nullgeschwindigkeit laufende Ausgabe Kontrolle	0: Deaktivieren, 1: Aktivieren	1 ÷	
P23.12	Sensibilität von Leistungsphasenverlust Schutz	0÷30,0 %	13,0 % ÷	
P24-Gruppen-AI-Kurveneinstellung				
24,00 €	Minimaler Input der KI Kurve 4	-10,00 V÷P24,02	0,00 V ÷	
P24.01	Entsprechend Verhältnis von P24,00	-100,0 % bis +100,0 %	0,0 % ÷	
P24.02	Drehen 1 der Ich habe Huren 4	P24.00÷P24.04	3,00 V ÷	
P24.03	Entsprechend Verhältnis von P24.02	-100,0 % bis +100,0 %	30,0 % ÷	
P24.04	Drehen 2 der Ich habe Huren 4	P24.02 – P24.06	6,00 V ÷	
P24.05	Entsprechend Verhältnis von P24.04	-100,0 % bis +100,0 %	60,0 % ÷	
P24.06	Max. Eingangsleistung des Ich habe Huren 4	P24.06÷+10.00V	10,00 V ÷	

P24.07	Entsprechend Verhältnis von P24.06	-100,0 % bis +100,0 %	100,0 % $\ddot{y}$	
P24.08	Minimaler Input der KI Kurve 5	-10,00 V $\ddot{y}$ P24,10	-10,00 V $\ddot{y}$	
P24.09	Entsprechend Verhältnis von P24.08	-100,0 % bis +100,0 %	-100,0 % $\ddot{y}$	
P24.10	1. Geburtstag der KI Kurve 5	P24.08 – P24.12	-3,00 V $\ddot{y}$	
P24.11	Entsprechend Verhältnis von P24.10	-100,0 % $\ddot{y}$ 100,0 %	-30,0 % $\ddot{y}$	
P24.12	2. Geburtstag die KI-Kurve 5	Teil 24.10 bis Teil 24.14	3,00 V $\ddot{y}$	
P24.13	Entsprechend Verhältnis von P24.12	-100,0 % $\ddot{y}$ 100,0 %	30,0 % $\ddot{y}$	
P24.14	Max. Eingabe von die KI-Kurve 5	P24.12 $\ddot{y}$ +10.00V	10,00 V $\ddot{y}$	
P24.15	Entsprechend Verhältnis von P24.14	-100,0 % $\ddot{y}$ 100,0 %	100,0 % $\ddot{y}$	
P24.24	Sprungpunkt von der AI1	-100,0 % $\ddot{y}$ 100,0 %	0,0 % $\ddot{y}$	
P24.25	Sprungweite von der AI1	0,0 % bis 100,0 %	0,5 % $\ddot{y}$	
P24.26	Sprungpunkt von der AI2	-100,0 % $\ddot{y}$ 100,0 %	0,0 % $\ddot{y}$	
P24.27	Sprungweite von der AI2	0,0 % bis 100,0 %	0,5 % $\ddot{y}$	

P24.28	Sprungpunkt von der AI3	-100,0 % ÷ 100,0 %	0,0 % ÷	
P24.29	Sprungweite von der AI3	0,0 % bis 100,0 %	0,5 % ÷	
P30-Gruppenkorrektur für die AI und AO				
30,00 €	AI1 gemessen Spannung 1	0,500 V – 4,000 V	Fabrik Korrektur	÷
P30.01	AI1 Anzeigespannung 1	0,500 V – 4,000 V	Werkskorrektur	÷
P30.02	AI1 gemessen Spannung 2	6,000 V – 9,999 V	Werkskorrektur	÷
P30.03	AI1 Anzeigespannung 2	6,000 V – 9,999 V	Werkskorrektur	÷
P30.04	AI2 gemessen Spannung 1	0,500 V – 4,000 V	Fabrik Korrektur	÷
P30.05	AI2 Anzeigespannung 1	0,500 V – 4,000 V	Fabrik Korrektur	÷
P30.06	AI2 gemessen Spannung 2	6,000 V – 9,999 V	Fabrik Korrektur	÷
P30.07	AI2 Anzeigespannung 2	6,000 V – 9,999 V	Fabrik Korrektur	÷
P30.08	AI3 gemessen Spannung 1	-9,999 V ÷ – 10,000 V	Fabrik Korrektur	÷
P30.09	AI3 Anzeigespannung 1	-9,999 V ÷ – 10,000 V	Fabrik Korrektur	÷
P30.10	AI3 gemessen Spannung 2	-9,999 V ÷ – 10,000 V	Werkskorrektur	÷

P30.11	AI3 Anzeigespannung 2	-9,999 V – 10,000 V	Fabrik Korrektur	✓
P30.12	AO1 Zielspannung 1	0,500 V – 4,000 V	Fabrik Korrektur	✓
P30.13	AO1 Gemessen	0,500 V – 4,000 V	Werkskorrektur	✓
P30.14	Spannung 1 AO1 Zielspannung 2	6,000 V – 9,999 V	Werkskorrektur	✓
P30.15	AO1 Gemessen	6,000 V – 9,999 V	Fabrik Korrektur	✓
P30.16	Spannung 2 AO2 Zielspannung 1	0,500 V – 4,000 V	Fabrik Korrektur	✓
P30.17	AO2 Gemessen	0,500 V – 4,000 V	Fabrik Korrektur	✓
P30.18	Spannung 1 AO2 Zielspannung 2	6,000 V – 9,999 V	Fabrik Korrektur	✓
P30.19	AO2 Gemessen	6,000 V – 9,999 V	Fabrik Korrektur	✓

Spannung 2

4. Störungsmeldung und Gegenmaßnahmen

Zeigt den Fehlernamen an		Mögliche Fehlerursache	Fehlerbehebung
Fehler01	Schutz des Leistungsmoduls	Motorleistung zu hoch oder Kurzschluss in der Verkabelung oder Leistungsmodul beschädigt	Entfernen Sie das Motorkabel und starten Sie den Motor erneut. Wenn ein Problem auftritt, reparieren Sie den Wechselrichter
Err02	Unterspannungsfehler	Die Eingangsspannung ist anormal oder das Leistungsrelais ist nicht aktiviert oder die Spannungserkennung	Überprüfen Sie die Versorgungsspannung oder wenden Sie sich an den Hersteller.

		Fehler	
Fehler31	Überspannung beim Beschleunigen	Die Eingangsspannung ist anormal	Überprüfen Sie die Eingangsstromversorgung
		Neustart, wenn der Motor dreht	Eingestellt auf Start nach Gleichstrombremsung
Err32	Überspannung beim Abbremsen	Die Verzögerungszeit ist zu kurz	Verlängern Sie die Verzögerungszeit
		Die Eingangsspannung ist anormal	Überprüfen Sie die Eingangsstromversorgung
Fehler33	Überspannung bei konstanter Drehzahl	Die Eingangsspannung ist anormal	Überprüfen Sie die Eingangsstromversorgung
Fehler60	Wechselrichterüberlastung	Falsche Einstellung der V/F-Kurve oder des Drehmoments.	Passen Sie die V/F-Kurve und den Drehmoment-Boost-Wert an
		Niedrige Eingangsspannung.	Überprüfen Sie die Versorgungsspannung
		Die Beschleunigungszeit ist zu kurz	Verlängern Sie die Beschleunigungszeit
		Die Motorlast ist zu hoch	Wählen Sie einen leistungsstärkeren Wechselrichter
Err61	Überstrom während der Beschleunigung	Die Beschleunigungszeit ist zu kurz	Verlängern Sie die Beschleunigungszeit

		Die Wechselrichterleistung ist zu gering	Wechselrichter mit hoher Leistung auswählen
		Falsche Einstellung der V/F-Kurve oder des Drehmoments.	Passen Sie die V/F-Kurve oder den Drehmoment-Boost-Betrag an
Fehler62	Überstrom während der Verzögerung	Die Verzögerungszeit ist zu kurz	Verlängern Sie die Verzögerungszeit
		Die Wechselrichterleistung ist zu gering	Wählen Sie den Wechselrichter mit hoher Leistung
Fehler63	Überstrom bei konstanter Drehzahl	Niedrige Eingangsspannung.	Überprüfen Sie die Versorgungsspannung
		Motorstillstand oder Laständerung ist zu groß	Überprüfen Sie die Last
		Die Wechselrichterleistung ist zu gering	Wählen Sie einen leistungsstärkeren Wechselrichter
Err64	Motorüberlastung	Falsche Einstellung der V/F-Kurve oder des Drehmoments.	Passen Sie die V/F-Kurve oder den Drehmoment-Boost-Wert an
		Niedrige Eingangsspannung.	Überprüfen Sie die Versorgungsspannung
		Motorstillstand oder Laständerung ist zu groß	Überprüfen Sie die Last
		Der Motorüberlastschutzkoeffizient ist nicht richtig eingestellt	Stellen Sie den Motorüberlastschutzkoeffizienten richtig ein

Fehler65	Welle für Welle strombegrenzender Fehler	Das Gleiche gilt für den Motor Überlast	Das Gleiche gilt für den Motor Überlast
Err40	Hardwarefehler	Wasser, Insekten usw.	Neustart kann nicht wieder aufgenommen werden zurück zur Fabrik Reparatur
Fehler41	EEPROM R/W-Fehler	EEPROM-Anhängerkupplung	Wenden Sie sich an den Hersteller
Err42	Stromausfall kontrollieren	Die Eingangsstromversorgung liegt nicht im Spezifikationsbereich	Passen Sie die Spannung an die Spezifikationsanforderungen an
Err46	Aktueller Erkennungsfehler	Fehler im Stromabtakkreis	Wenden Sie sich an den Hersteller
		Fehler im Antriebsschaltkreis	Wenden Sie sich an den Hersteller
Fehler11	Externer Geräteausfall 1	Externer Fehlereingang Klemme 1 ist geschlossen	Den externen Fehleranschluss abklemmen und den Fehler beheben (achten Sie darauf, die Ursache zu ermitteln).
Err12	Kommunikation und Misserfolg	485 Kommunikation fehlgeschlagen	Überprüfen Sie die 485-Verbindung
Err13	Die kumulierte Laufzeit kommt an	Die kumulierte Laufzeit erreicht den eingestellten Wert	Datensatz löschen durch Parameterinitialisierungsfunktion
Fehler15	Externer Geräteausfall 2	Externer Fehlereingang Klemme 2 ist geschlossen	Den externen Fehleranschluss abklemmen und den Fehler beheben (achten Sie darauf, die Ursache zu ermitteln).
Err16	Die Einschaltzeit ist gekommen	Die kumulierte Einschaltdauer erreicht den eingestellten Wert	Parameterinitialisierungsfunktion Datensätze löschen

Err17	Kontakt-/Relaisfehler	Fehler am Eingangsanschluss des externen Geräts	Den externen Fehleranschluss abklemmen und den Fehler beheben (achten Sie darauf, die Ursache zu ermitteln).
Err08	Leistungsmodul überhitzt	Schlechter Kühlerlüfter oder überhitzte Umgebungstemperatur	Überprüfen Sie den Lüfter oder die Wärmeableitung oder warten Sie, bis er abgekühlt ist, und versuchen Sie es erneut.
Err90	Motorfehler zur Laufzeit schalten	Schlechter Kontakt der Motorleitung oder des Schalters zwischen Motor und Wechselrichter	Der Wechselrichter muss direkt an den Motor angeschlossen werden, um zu prüfen, ob die Motorleitung locker ist
Fehler91	Erdschlussfehler	Erdschluss	Erdungsleitung abklemmen (auf die Ursache achten)
Fehler92	Eingangsphasenverlust	Eingangsstromleitung prüfen	Wenden Sie sich an den Hersteller
Fehler93	Phasenverlust am Ausgang	Verlust der Ausgangsstromleitung oder ein Phasenkreis zur Erkennung von Strom ist abnormal	Überprüfen Sie die Ausgangsspannung und die Ausgangsstromleitung.
Err94	Motor-Überdrehzahlfehler	Die Motordrehzahl übersteigt die normale Drehzahl	Prüfen Sie, ob die Last über andere Leistungsquellen verfügt.
Err95	Geschwindigkeitsabweichungsfehler	Der Geschwindigkeitsunterschied ist zu groß im Vergleich zur normalen Geschwindigkeit	Überprüfen Sie die Motorlast
Fehler96	PID-Rückkopplungsverlust zur Laufzeit	Schlechter Kontakt mit dem PID-Sensorsignal	Überprüfen Sie das Sensorsignal
Fehler97	Lastabfallfehler	Motorleitung ist getrennt	Überprüfen Sie die Motorleitung
Fehler98	Übertemperatur des Motors	Der Motor überhitzt	Motortemperatur prüfen

Fehler99	Motortuning Fehler	Die Motorparameter sind nicht festgelegt nach das Typenschild oder die Motorleitung ist in schlechtem Kontakt	Stellen Sie den Motor Parameter nach das Typenschild und Überprüfen Sie die Leitung von der Wechselrichter zum Motor
ErrH1	Wasser Mangel	Wassermangel	Auf Wassermangel prüfen
ErrH2	Volles Wasser Vorwarnung	Das Wasser ist voll	Normales Wasser wiederherstellen Druck
ErrH3	Hochwasser Druck Versagen	Fehler beim erzwungenen Herunterfahren	Zu hohes Wasser Druck, überprüfen Sie die Wasserdruck

5. Setup-Beschreibung

Wenn P17.00 auf einen Wert ungleich 0 eingestellt ist, wird das Parameterschutzpasswort ist eingestellt. Vor dem Ändern der Parameter müssen Sie das Passwort eingeben.

Das Passwort muss aufgehoben und P17.00 auf 0 gesetzt werden.

Das Parametermenü im benutzerdefinierten Parametermodus ist kein Passwort geschützt.

Die Gruppen P01–P23 sind Basisfunktionsparameter, die Gruppen P00 sind Überwachungsfunktionsparameter.

Die Symbole in der Funktionstabelle werden wie folgt beschrieben: „ÿ“: Der eingestellte Wert dieses Parameters kann geändert werden, wenn der Wechselrichter Stopp- und Betriebszustand;

„ÿ“: Der eingestellte Wert dieses Parameters kann nicht geändert werden, wenn der Wechselrichter befindet sich im laufenden

Zustand; "•": Der Wert des Parameters ist der tatsächlich erkannte Datensatzwert und kann nicht geändert

werden; "•": Es bedeutet, dass der Parameter der "Herstellerparameter" ist und beschränkt auf die Herstellereinstellung, die den Benutzer an der Bedienung hindert.

In China hergestellt

VEVOR[®]
TOUGH TOOLS, HALF PRICE

Technischer Support und E-Garantie-Zertifikat
www.vevor.com/support

VEVOR[®]

TOUGH TOOLS, HALF PRICE

Supporto tecnico e certificato di garanzia elettronica www.vevor.com/support

Invertitore

MODELLO:AT1-7500X

Continuiamo a impegnarci per fornirvi strumenti a prezzi competitivi.

"Risparmia la metà", "Metà prezzo" o qualsiasi altra espressione simile da noi utilizzata rappresenta solo una stima del risparmio che potresti ottenere acquistando determinati utensili con noi rispetto ai principali marchi principali e non significa necessariamente coprire tutte le categorie di utensili da noi offerti. Ti ricordiamo gentilmente di verificare attentamente quando effettui un ordine con noi se stai effettivamente risparmiando la metà rispetto ai principali marchi principali.

VEVOR[®]
TOUGH TOOLS, HALF PRICE

Invertitore

MODELLO:AT1-7500X



HAI BISOGNO DI AIUTO? CONTATTACI!

Hai domande sul prodotto? Hai bisogno di supporto tecnico? Non esitare a contattarci:

Supporto

**tecnico e certificato di garanzia elettronica [www.vevor.com/
support](http://www.vevor.com/support)**

Questa è l'istruzione originale, si prega di leggere attentamente tutte le istruzioni del manuale prima di utilizzare. VEVOR si riserva una chiara interpretazione del nostro manuale utente. L'aspetto del prodotto sarà soggetto al prodotto ricevuto. Vi preghiamo di perdonarci se non vi informeremo di nuovo se ci sono aggiornamenti tecnologici o software sul nostro prodotto.

IMPORTANTI MISURE DI SICUREZZA



Leggere tutte le avvertenze di sicurezza, le istruzioni, le illustrazioni e specifiche fornite con questo inverter. La mancata osservanza di tutte le istruzioni elencate di seguito possono causare scosse elettriche, incendi e/o lesioni gravi.

AVVERTIMENTO :

Questa apparecchiatura è un dispositivo ad alta tensione, si prega di non tentare di smontare questa apparecchiatura in qualsiasi momento per evitare pericoli. Dopo che un dispositivo guasto, se l'interruttore esterno non riesce a riavviare il dispositivo, contattare il rivenditore per la gestione.

ATTENZIONE: PERICOLO DI SCOSSE ELETTRICHE E INCENDIO!

1. La mancata osservanza di questa istruzione potrebbe causare un guasto elettrico, incendio ed elettrocuzione.
2. NON SMONTARE.
3. Non immergere l'inverter.
4. Non collegare due o più trasformatori in parallelo
5. Collegare l'alimentatore direttamente a una presa GFCI per ambienti umidi.
6. Non utilizzare una prolunga
7. L'installazione di questo inverter e del relativo cablaggio deve essere eseguita da personale qualificato elettricista in conformità con tutti i codici elettrici applicabili.

AVVERTIMENTO :

Cambiamenti o modifiche a questa unità non espressamente approvati dalla parte responsabile della conformità potrebbe invalidare l'autorità degli utenti di operare il attrezzatura .

SALVA QUESTE ISTRUZIONI

Informazioni FCC

ATTENZIONE: Cambiamenti o modifiche non espressamente approvati dalla parte responsabile della conformità potrebbe invalidare l'autorità dell'utente di utilizzare il attrezzatura!

Questo dispositivo è conforme alla Parte 15 delle Norme FCC. Il funzionamento è soggetto a le due condizioni seguenti:

- 1) Questo prodotto può causare interferenze dannose.
- 2) Questo prodotto deve accettare qualsiasi interferenza ricevuta, inclusa interferenze che potrebbero causare un funzionamento indesiderato.

ATTENZIONE: Cambiamenti o modifiche a questo prodotto non espressamente approvato dalla parte responsabile della conformità potrebbe invalidare l'utente autorità di utilizzare il prodotto.

Nota: questo prodotto è stato testato e ritenuto conforme ai limiti per un dispositivo digitale di Classe B ai sensi della Parte 15 delle Norme FCC, Questi limiti sono progettati per fornire una protezione ragionevole contro interferenze dannose in un'installazione residenziale.

Questo prodotto genera, utilizza e può irradiare energia a radiofrequenza e se non installato e utilizzato secondo le istruzioni, può causare interferenza dannosa alle comunicazioni radio. Tuttavia, non vi è alcuna garantire che non si verifichino interferenze in una particolare installazione. Se questo il prodotto provoca interferenze dannose alla radio o alla televisione ricezione, che può essere determinata accendendo e spegnendo il prodotto, il l'utente è incoraggiato a provare a correggere l'interferenza con uno o più dei seguenti misure. ÿ

Riorientare o riposizionare l'antenna ricevente. ÿ

Aumentare la distanza tra il prodotto e il ricevitore. ÿ Collegare il prodotto a una presa su un circuito diverso da quello a cui è collegato.
il ricevitore è connesso.

ÿ Consultare il rivenditore o un tecnico radio/TV esperto per assistenza.

Smaltimento corretto



Questo prodotto è soggetto alle disposizioni della Direttiva Europea 2012/19/CE. Il simbolo raffigurante un bidone della spazzatura barrato attraverso indica che il prodotto richiede un rifiuto separato raccolto nell'Unione Europea. Ciò vale per il prodotto

e tutti gli accessori contrassegnati con questo simbolo. Prodotti contrassegnati come tali non possono essere smaltiti insieme ai normali rifiuti domestici, ma devono essere portati in un punto di raccolta per il riciclaggio di apparecchiature elettriche ed elettroniche

1. Informazioni sul prodotto

Il manuale fornisce precauzioni e indicazioni per la selezione del tipo di utente, installazione, impostazione dei parametri, messa in servizio del sito, diagnosi dei guasti e manutenzione e mantenimento giornaliero

1.1 Serie inverter

Serie AT901				Resistenza di frenatura	
Modello	Motore adattivo		Produzione Corrente:A	IN	Ohm
	Chilogrammo	CV			
22 901-7K5G1	7.5	10	34.0	600	40

1.2 Specifiche del prodotto

Progetto		Standard
Di base Funzione	Sistema	Convertitore di frequenza universale vettoriale di corrente
	Guidare	con un'elevata fusione di prestazioni e funzionalità
	Modulare	Azionamento ad alta efficienza del motore a induzione
	Frequenza	Controllo vettoriale: 0-500Hz
		Controllo V/F: 0-3200Hz.
	Vettore	Da 0,5 kHz a 16 kHz
	Frequenza	La frequenza portante può essere regolata
	Frequenza	automaticamente in base al carico
	risoluzione	Impostazione digitale: 0,01-42
Funzione	risoluzione	Impostazione simulazione: ±0,025%
	Modalità di controllo	Controllo vettoriale ad anello aperto (SVC)

Progetto		Standard
		Controllo V/F
	Coppia di spunto	Modalità Tipo G: 0,3 Hz/150% (SVC).
		Modalità tipo P: 0,3 Hz/100% 1: 100
	Gamma di ADJ	(SVC) $\pm$ 0,5% (SVC)
	Velocità stabile	
	Sensore di coppia capacità	Tipo G: 150% corrente nominale 120 s; 180% per 1T0ypse P:
		120% corrente nominale per 60 s; 150% per 3A Aumento automatico
	Aumento della coppia	della coppia; MTharneauawl
	Curva V/F	taoyrsq;usetrianicgrhetalsinee;; 0m.1u%lti--p3o0i.n0t%; N
	Curva Acc/ Modalità Dec	Modalità di accelerazione e decelerazione in linea o curva a S, quattro tempi Acc/Dec, intervallo di tempo Acc/Dec 0,0-6500,0 s
	Frenatura a corrente continua	Frequenza di frenata: 0,00 Hz - Frequenza massima;
		Tempo di frenata: 0,0 s - 36,0 s Valore corrente di frenata: 0,0% -100,0%
	Controllo legale	Gamma di frequenza jog: 0,00Hz-50,00Hz;
		Tempo di accelerazione e decelerazione: 0,0 s-6500,0 s.
	Velocità fino a 16 segmenti con PLC o controllo integrati	
	PID incorporato nel terminale	Può realizzare facilmente il sistema di controllo a circuito chiuso del controllo di processo
	Funzione AVR	In caso di instabilità della tensione di ingresso, la tensione di uscita
	Controllo di stallo	può essere mantenuta automaticamente costante. La corrente e la tensione vengono limitate automaticamente per evitare frequenti interventi di sovratensione.
	Corrente veloce limitante	Ridurre al minimo il guasto da sovracorrente e proteggere il normale funzionamento del convertitore di frequenza
	Limite di coppia	Limitare automaticamente la coppia durante il funzionamento.
	Controllo Potenza Istantanea per secondi	diverente impianti scatto sovracorrente e 0,0 tempi prima di poter effettuare l'operazione.
	Comando fonte	Pannello di controllo, terminale di controllo, porta seriale, può essere commutato in più modi

Progetto		Standard
	Frequenza fonte	Potenzimetro del pannello, numero indicato, ingresso analogico esterno di tensione/corrente e ingresso della porta seriale. Può essere commutato in più modi
	Terminale di ingresso	Cinque terminali di ingresso digitali
		1 terminale di ingresso di quantità analogica;
		Un ingresso di tensione 0-10 V o di corrente 0-20 mA;
	Produzione terminale	1 terminale di uscita digitale
		1 terminale di uscita relè (TA, TB, TC)
		1 terminale di uscita analogico, che supporta l'uscita di tensione 0-10 V o 0-20 mA
	Protezione funzione	Rilevamento di cortocircuito del motore all'accensione, protezione dalla perdita di fase in ingresso e in uscita, protezione da sovracorrente, protezione da sovratensione, protezione da sottotensione, protezione da surriscaldamento e protezione da sovraccarico, ecc.
Ciclo L'ambiente	Usa il posto	Al chiuso, non esposto alla luce solare diretta, non esposto a polvere, gas corrosivi, gas combustibili, nebbia d'olio, vapore, acqua o sale, ecc.
	Sopra il mare livello	sotto i 1000m 2C116699
	Ambiente temperatura	-10ÿ ~ + 40ÿ (la temperatura ambiente è 40ÿ ~50ÿ, si prega di ridurre la quantità)
	umidità	Inferiore al 95%RH, condensazione anidra
	vibrare	Meno di 5,9 m/s (0,6 g)

1.3 Descrizione del circuito di controllo e del terminale del circuito principale

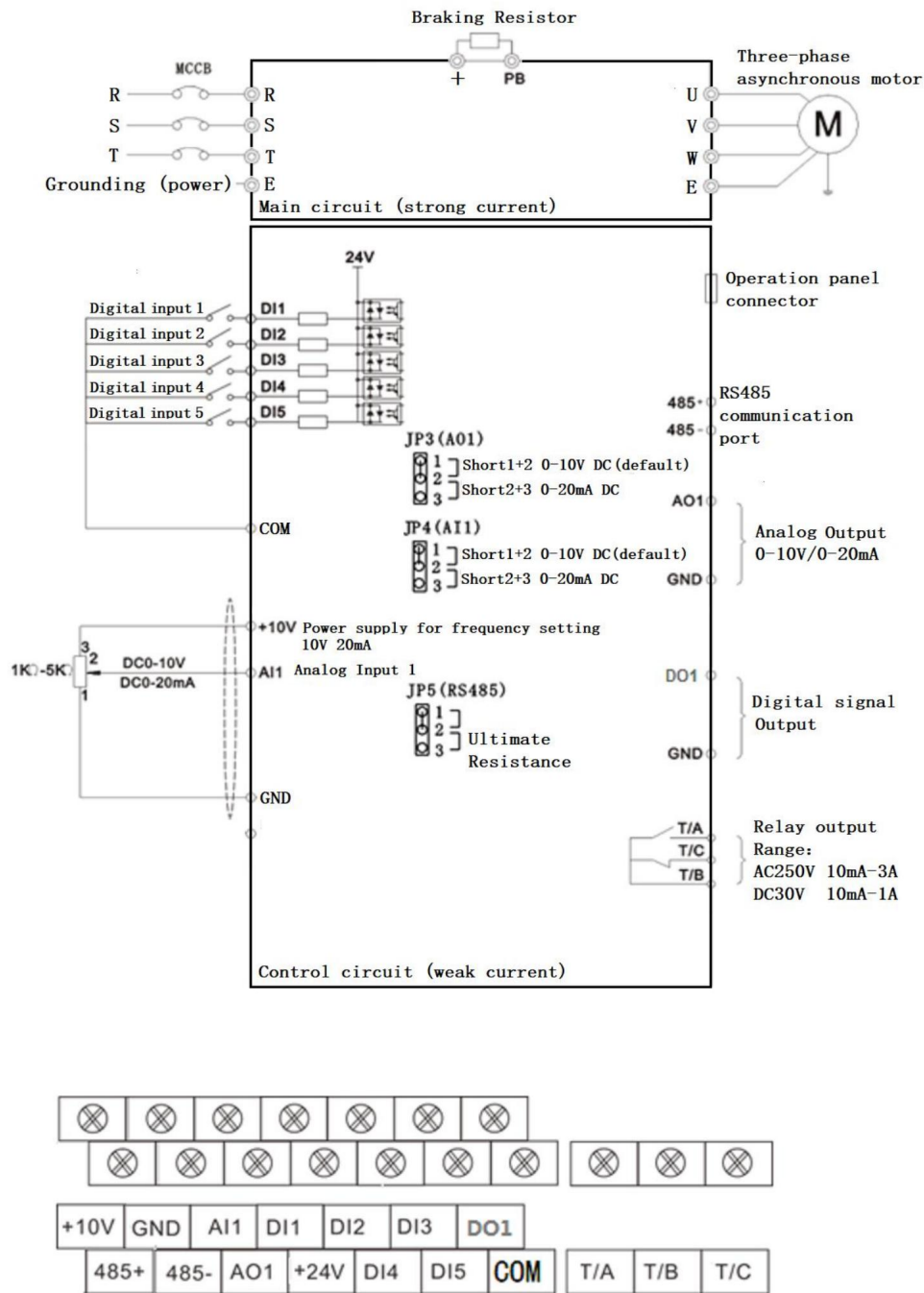


Figura 1-3-1 Schema elettrico 0,75-11,0 kW descrizione del terminale di controllo

2. Funzionamento e visualizzazione

Descrizione della spia luminosa di funzione

• Hz: Spia luminosa di visualizzazione della frequenza

• V: Spia luminosa di tensione

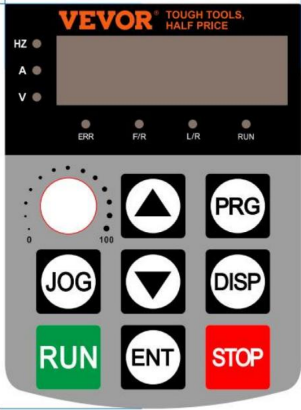
• A: Spia luminosa di corrente

• ERR: spia di segnalazione guasto

• F / R: Spia di marcia avanti e retromarcia

• L / R: Spia luminosa di controllo della comunicazione

• RUN: Spia di marcia



Simbolo chiave	Nome	Dichiarazione di funzione
PRG	Programmazione chiave	Menu entra o esce, con parametro modifica
ORL	Determinare il chiave	Entra nel menù e conferma la impostazione dei parametri
•	Tasto superiore	Incremento dei codici dati o funzione
•	Tasto giù	Diminuzione dei dati o dei codici funzione
DISP	Tasto Maiusc	Selezionare il bit modificatore del parametro e il visualizzare i contenuti
CORRERE	Esegui la chiave	Avviare l'inverter sotto la tastiera modalità di funzionamento
FERMARE	Tasto Stop/Reset Arresto	reset del funzionamento,
JOG	Tasto di spostamento	Limitato al codice funzione P08.01

Imposta il metodo del parametro:

1. Premere il tasto **PRG** per visualizzare P 0.00, 2. I tasti • • e

DISP selezionano il numero del parametro da modificare e il

Il tasto **INVIO** inserisce il parametro,

3. I tasti • • e **DISP** modificano i valori dei parametri, il tasto **ENTER** salva i parametri, 4. Se è necessario modificare altri parametri, ripetere i passaggi 2, 3, come la modifica

completamento, Ritornare all'interfaccia di frequenza utilizzando il tasto **PRG** .

3. Tabella riassuntiva dei parametri funzionali:

P00, Gruppo di monitoraggio			
P00.00	frequenza di esecuzione	0,00 ÷ 320,00HzP01.22=2÷-	
P00.01	Imposta la frequenza	0,0 ÷ 3200,0HzP01.22=1÷ -	
P00.02	Tensione della sbarra (V)	0,0 V ~ 3000,0 V	-
P00.03	Tensione di uscita (V)	Da 0 V a 1140 V	-
P00.04	Corrente di uscita (A)	0,00 A ÷ 655,35 A	-
P00.05	Potenza in uscita (kW)	0 ÷ 32767	-
P00.06	Coppia di uscita (%)	-200,0% ÷ 200,0%	-
P00.07	DI input state	0 ÷ 32767	-
P00.08	Stato di uscita DO	Da 0 a 1023	-
P00.09	Tensione AI1 (V)	0,01 V	-
P00.10 AI2	Tensione (V) o corrente (mA)	0,00 V ~ 10,57 V 0,00 mA ~ 20,00 mA	-
P00.12	conta il valore	0 ~ 65535	-
P00.13	Valore di lunghezza	0 ~ 65535	-
P00.14	Visualizzazione della velocità di carico	0 ÷ 65535	-
P00.15	Impostazione PID	0 ~ 65535	-
P00.16	Feedback PID	0 ~ 65535	-
P00.17	Fase PLC	0 ~ 65535	-
P00.18	Frequenza di ingresso degli impulsi	Da 0 a 100 kHz	-
P00.19	Velocità di feedback (Hz)	-320,00 Hz ~ 320,00 Hz	-
P00.20	Tempo di esecuzione rimanente	-3200,0 Hz ~ 3200,0 Hz 0,0 ~ 6500,0Min	-
P00.21	AI1 Tensione prima della correzione	0,000 V ~ 10,570 V	-
P00.22	AI2 Tensione/Corrente prima correzione	0,000 V ~ 10,570 V 0,000 mA ~ 20,000 mA	-
P00.24	velocità lineare	0 ÷ 65535 m/min	-
P00.25	Ora di potenza attuale	0 ÷ 6500 minuti	-
P00.26	Tempo di esecuzione attuale	0,0 ~ 6500,0Min	-
P00.28	Impostazione della comunicazione	-100,00% ÷ 100,00%	-

P00.30	Frequenza X Visualizzazione	0,00 Hz ~ 500,00 Hz	-
P00.31	Visualizzazione della frequenza Y	0,00 Hz ~ 500,00 Hz	-
P00.32	Visualizza qualsiasi valore di indirizzo di memoria	0 ~ 65535	-
P00.35	Coppia target, (%)	0,0° ~ 359,9°	-
P00.37	Fattore di potenza Angolo		-
P00.39	Tensione target di separazione VF	0V ~ Tensione nominale del motore	-
P00.40	Tensione di uscita della separazione VF	0V ~ Tensione nominale del motore	-
P00.41	Visualizzazione dello stato dell'ingresso IN	-	-
P00.42	Visualizzazione dello stato di input DO	-	-
P00.43	Visualizzazione dello stato della funzione DI 1	(funzione 01. funzione 40)-	-
P00.44	Visualizzazione dello stato della funzione DI 2	(Funzione 41. Funzione 80)-	-
P00-45	messaggio di errore	-	-
P00-59	Imposta la frequenza di (%)	-100,00% ~ 100,00%	-
P00-60	Frequenza di esecuzione (%)	-100,00% ~ 100,00%	-
P00-61	Stato dell'inverter	0 ~ 65535	-

—parametro modificabile in qualsiasi condizione

—parametro non modificabile in stato di esecuzione —

parametro effettivamente rilevato, non modificabile

FC	nome	Imposta intervallo	Fabbrica valore	modificare
P01 Gruppo funzionale di base				
P01.00	Tipo G/P	1: Tipo G (carico a coppia costante modello) 2: Tipo P (ventilatore e pompa dell'acqua modello)	1 ~	
P01.01	1. Controllo motore modalità	0: Vettore senza sensore di velocità Controllare 2: Modello di controllo V/F	2 ~	
P01.02	Operazione comando	0: Comando di esecuzione del pannello operativo canale (luci "L/R" spente)	0 ~	

	canale	1: Canale di esecuzione terminale (luci "L/R" accese) 2: Comando di comunicazione canale (luci "L/R" lampeggianti)		
P01.03	Frequenza principale fonte X	0: Set digitale (frequenza preimpostata P01.08, tasto tastiera $\ddot{y}/\ddot{y}$, perdita di potenza) 1: Set digitale (frequenza preimpostata P01.08, tasto tastiera $\ddot{y}/\ddot{y}$, memoria caduta di potenza) 2: set analogico AI1 (0-10 V); 3: set analogico AI2 (0-10 V o 20 mA); 4: potenziometro del pannello; 5: set di impulsi (0-50 KHZ DI5); 6: set di esecuzione della velocità multistadio 7: set PLC semplice; 8: Set di controllo PID; 9: Set di comunicazione.	4 $\ddot{y}$	
P01.04	Sorgente di frequenza secondaria E	Uguale al set P01.03 (sorgente di frequenza principale X)	0 $\ddot{y}$	
P01.05	Limita la selezione di Y quando la sovrapposizione di frequenza	0: Rispetto alla frequenza massima $\ddot{y}$ P01.10 1: Relativo alla sorgente di frequenza X	0 $\ddot{y}$	
P01.06	Limite di Y quando sovrapposizione di frequenza	0% $\ddot{y}$ 150%	100% $\ddot{y}$	
P01.07	Sorgente di frequenza	Cifra singola: selezione della sorgente di frequenza 0: Sorgente di frequenza principale X 1: Funzionamento principale e secondario	00	

		risultati (la relazione operativa è determinata da dieci cifre) 2: Frequenza principale X e Interruttore Y di frequenza secondaria 3: Passare tra principale frequenza X e Principale e Risultati dell'operazione secondaria 4: La frequenza Y commuta con Funzionamento principale e secondario risultati Dieci cifre: Relazione di funzionamento della frequenza di X e Y 0:X+Y 1:XY 2: Massimo dei due, 3: Il minimo dei due.		
P01.08	Frequenza delle preposizioni	0,00 Hz ÷ Frequenza massima ÷ P01.10	50,00 Hz	÷
P01.09	Direzione di marcia	0: Direzione coerente, 1: Direzione opposta	0 ÷	
P01.10	Frequenza massima di uscita	Vettore: 50,00 Hz ~ 500,00 Hz V/F: 50,00 Hz ÷ 2000,00 Hz	50,00 Hz	÷
P01.11	Frequenza limite superiore fonte	0: ÷ P01.12 ÷ Impostazione 1: AI1 Impostazione 2: AI2 Impostazione 3: AI3 Impostazione 4: Impulso impostato (0 ÷ 50 KHz DI5); 5: Impostazione della comunicazione	0 ÷	
P01.12	Frequenza limite superiore	÷ P01.14 ÷ ÷ P01.10	50,00 Hz	÷
P01.13	Limite superiore di frequenza di polarizzazione	0,00 Hz ÷ ÷ P01.10	0,00 Hz ÷	

P01.14	Limite inferiore frequenza	0,00 Hz ÷ P01.12	0,00 Hz ÷	
P01.15	Frequenza portante	Da 0,5 kHz a 16,0 kHz	Per il modello	
P01.16	Frequenza portante Regolare con la temperatura	0: No, 1: Sì	1 ÷	
P01.17	Tempo di accelerazione 1	0,00 s ÷ 650,00 s P01.19=2 0,0 s ÷ 6500,0 s P01.19=1	Per il modello	÷
P01.18	Tempo di decelerazione 1	0 s ÷ 65000 s P01.19=0 Frequenza di riferimento P01.25		÷
P01.19	Unità di tempo di Accelerazione e tempo di decelerazione	0: 1 secondi 1: 0,1 secondi 2: 0,01 secondi	1 ÷	
P01.21	Frequenza di polarizzazione della frequenza Y quando sovrapposizione	0,00 Hz ÷ Frequenza di uscita massima P01.10	0,00 Hz ÷	
P01.22	Risoluzione di Frequenza	Risoluzione di tutte le frequenze comandi.	2 ÷	
P01.23	Spegnimento memoria per Impostazione della frequenza digitale	0: Nessuna memoria 1: Memoria	0 ÷	
P01.24	Selezione del gruppo di parametri del motore	0: Gruppo parametri motore 1, 1: Gruppo parametri motore 2.	0 ÷	
P01.25	Riferimento frequenza di Accelerazione e tempo di decelerazione	0: Frequenza massima P01.10 1: Impostazione frequenza 2: 100Hz	0 ÷	
P01.26	Durata istruzione di frequenza SU/GIÙ	0: Frequenza di funzionamento, 1: Impostazione della frequenza	0 ÷	

	segno di riferimento			
P01.27	Sorgente del comando in bundle sorgente di frequenza	Cifra singola: frequenza di associazione dei comandi del pannello operativo selezione della fonte 0: Nessun legame 1: Set digitale 2:A11 3:A12 4:A13 5: Impostazione impulsi (0÷50KHZ DI5); 6: Velocità multisegmento; 7: PLC semplice 8:PID 9: Set di comunicazione Dieci cifre: sorgente di frequenza di associazione del comando terminale selezione 100 cifre: selezione della sorgente di frequenza di associazione del comando di comunicazione Cifra mille: esegue automaticamente la sorgente di frequenza di legame selezione	0000 ÿ	
P02 Gruppo parametri motore asincrono 1				
P02.00	Tipo di motore	0: Motore asincrono ordinario, 1: Motore asincrono a frequenza variabile	0 ÿ	
P02.01	Potenza nominale di motore	0,1 kW ~ 400,0 kW	Secondo al Modello Del Invertitore	ÿ
P02.02	Tensione nominale di Motore	Da 1 V a 2000 V		ÿ
P02.03	Corrente nominale di Motore	0,01 A ~ 655,35 A (Potenza inverter ≤55kW) 0,1 A ~ 6553,5 A (Potenza inverter > 55kW)		ÿ

P02.04	Frequenza nominale di motore	0,01 Hz ÷ Frequenza di uscita massima P01.10		÷
P02.05	Velocità nominale di motore	1 giri al minuto ÷ 65535 giri al minuto		÷
P02.06	Resistenza dello statore di motore	0,001 ÷ 65,535 (Potenza inverter ≤ 55kW) 0,0001 ÷ 6,5535 (Potenza inverter > 55kW) 0,001 ÷ 65,535 (Potenza inverter ≤ 55kW) 0,0001 ÷ 6,5535 (Potenza inverter > 55kW) 0,01mH ÷ 655,35mH	messa a punto Parametro	÷
P02.07	Resistenza del rotore del motore	inverter ≤ 55kW) 0,0001 ÷ 6,5535 (Potenza inverter > 55kW) 0,01mH ÷ 655,35mH		÷
P02.08	Resistenza alle perdite del motore	(Potenza inverter ≤ 55kW) 0,001Mh ~ 65,535mH (Potenza inverter > 55kW)		÷
P02.09	Resistenza reciproca del motore	0,1mH ÷ 6553,5mH (Potenza inverter ≤ 55kW) 0,01mH ~ 655,35mH (Potenza inverter > 55kW)		÷
P02.10	Corrente a vuoto di il motore	0,01 A ÷ P02,03 (Potenza inverter ≤ 55 kW) 0,1A ~ P02,03 (Potenza inverter > 55kW) 0:		÷
P02.37 Selezione della messa a punto		nessuna operazione 1: Sintonizzazione a motore fermo 1 2: Sintonizzazione dinamica del motore 3: Sintonizzazione a motore completamente fermo 2	0 ÷	
P03 Parametri di controllo vettoriale del gruppo motore 1				
P03.00	Anello di velocità proporzionale 1	Da 1 a 100	30 ÷	

P03.01	Tempo di integrazione del ciclo di velocità 1	0,01 secondi ÷ 10,00 secondi	0,50 secondi ÷	
P03.02	Frequenza di commutazione 1	0,00 ÷ P03.05	5,00 Hz ÷	
P03.03	Anello di velocità proporzionale 2	Da 1 a 100	20 ÷	
P03.04	Tempo di integrazione del ciclo di velocità 2	0,01 secondi ÷ 10,00 secondi	1.00s ÷	
P03.05	Frequenza di commutazione 2	P03.02 ÷ Frequenza di uscita massima P01.10	10,00 Hz ÷	
P03.06	Controllo vettoriale di il guadagno di spostamento	50% ÷ 200%	100% ÷	
P03.07	Tempo di filtraggio della coppia SVC costanti	0,000s ÷ 0,100s	0,050 secondi ÷	
P03.09	Limite superiore della coppia fonte sotto controllo della velocità modalità	0: Impostazione P03.10 1: AI1; 2: AI2; 3: AI3; 4: Set di impulsi (DI5); 5: Impostazione della comunicazione; 6: MINIMO (AI1, AI2) 7: MASSIMO (AI1, AI2)	0 ÷	
P03.10	Limite di coppia superiore sotto velocità modalità di controllo	0,0% ÷ 200,0%	150,0% ÷	
P03.13	Guadagno proporzionale di eccitazione regolamento	Da 0 a 60000	2000 ÷	
P03.14	Guadagno integrale di eccitazione regolamento	Da 0 a 60000	1300 ÷	
P03.15	Guadagno proporzionale	Da 0 a 60000	2000 ÷	

	Di regolazione della coppia			
P03.16	Guadagno integrale della regolazione della coppia	Da 0 a 60000	1300 $\ddot{y}$	
P04 Parametri di controllo V/F				
P04.00 Impostazione della curva VF		0: curva lineare V/F 1: Curva multipunto V/F 2: Curva di coppia decrescente 1 (curva quadrata) 3: Curva di coppia decrescente 2 (potenza 1,2) 4: Curva di coppia decrescente 2 (potenza 1,4) 6: Curva di coppia decrescente 2 (potenza 1.6) 8: Curva di coppia decrescente 2 (potenza 1,8) 10: Modalità di separazione completa VF 11: Modalità semi-separazione VF	0 $\ddot{y}$	
P04.01	Impostazione	0,0% (Coppia di sollevamento automatica); 0,1% $\ddot{y}$ 30,0%	Per modello $\ddot{y}$	
P04.02	dell'aumento di coppia Punto di	0,00 Hz $\ddot{y}$ Frequenza di uscita massima $\ddot{y}$ P01.10 $\ddot{y}$	50,00 Hz $\ddot{y}$	
P04.03	interruzione	0,00 Hz $\ddot{y}$ $\ddot{y}$ P04.05 $\ddot{y}$	0,00 Hz $\ddot{y}$	
P04.04	dell'aumento di coppia	0,0% $\ddot{y}$ 100,0%	0,0% $\ddot{y}$	
P04.05	Frequenza V/F multi- punto 1	$\ddot{y}$ P04.03 $\ddot{y}$ $\ddot{y}$ $\ddot{y}$ P04.07 $\ddot{y}$	0,00 Hz $\ddot{y}$	
P04.06	Tensione V/F multi- punto 1 Frequenza V/F multi-punto 2 Tensione V/F multi-punto 2	0,0% $\ddot{y}$ 100,0%	0,0% $\ddot{y}$	

P04.07	Frequenza V/F multi-punto 3	0.05 Motore nominale frequenza 0.04	0,00 Hz	
P04.08	Tensione V/F multi-punto 3	0,0% ÷ 100,0%	0,0% ÷	
P04.09	Controllo V/F Compensazione della frequenza di scorrimento	0,0% ÷ 200,0%	0,0% ÷	
P04.10	V/F sopra guadagno di eccitazione	Da 0 a 200	64	
P04.11	Oscillazione guadagno di soppressione per V/F	Da 0 a 100	Per modello	
P04.13	Sorgente di tensione da VF separato	0: Impostazioni digitali 0.14 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: Impostazione impulso (DI5) 5: Istruzione multipla 6: PLC semplice 7: Il PID 8: impostazione della comunicazione Nota: 100,0%, corrispondente alla tensione nominale del motore	0 ÷	
P04.14	Tensione per la separazione VF	0V ÷ Tensione nominale del motore	0V ÷	
P04.15	Tempo di salita della tensione di separazione VF	0,0 ÷ 1000,0 s Nota: tempo in cui 0 V sale a tensione nominale del	0.0s ÷	
P04.16	Tempo di separazione della tensione di DORP VF	motore 0,0 s ÷ 1000,0 s Nota: tempo in cui la tensione nominale del motore scende a 0 V	0.0s ÷	
P04.17	Modalità di spegnimento di separazione FV	0: La frequenza e la tensione scendono a 0 separatamente; 1: La frequenza diminuisce dopo il Caduta di tensione a	0 ÷	

P04.18	Stallo da sovracorrente azione corrente	50% ÷ 200%	150% ÷	
P04.19	Soppressione di Stallo da sovracorrente	0: Disabilita, 1: Abilita.	1	÷
P04.20	Guadagno di soppressione di oltre stallo attuale	Da 0 a 100	20 ÷	
P04.21	Compensazione coefficiente di azione finita stallo attuale	50% ÷ 200%	50% ÷	
P04.22	Azione di stallo da sovratensione	650,0 V ~ 800,0 V	760,0 V ÷	
P04.23	Soppressione della tensione di stallo da	0: Disabilita, 1: Abilita.	1 ÷	
P04.24	sovratensione Guadagno di frequenza della	Da 0 a 100	30 ÷	
P04.25	soppressione dello stallo da sovratensione Guadagno di tensione della soppressione dello stallo da sovratensione	Da 0 a 100	30 ÷	
P04.26	Aumento massimo limite di frequenza per Stallo da sovratensione	0 ~ 50 Hz	5 Hz ÷	

Gruppo P05, parametri di input

P05.00	Terminale DI1 funzione	0: Nessuna funzione; 1: Marcia in avanti (FWD) o Corsa; 2: Retromarcia (REV) o Interruttore avanti/indietro 3: controllo di marcia a tre fili 4: controllo di avanzamento jog (FJOG) 5: Controllo jog inverso (RJOG)	1	÷
--------	---------------------------	---	---	---

		6: Aumento di frequenza (Terminale SU) 7: Diminuzione della frequenza (Terminale GIÙ) 8: Controllo di spegnimento gratuito 9: Ingresso segnale di reset esterno (RST) 10: Sospendi operazione; 11: Ingresso normalmente aperto (NO) per guasto esterno 12: Multi-velocità 1 13: Multi-velocità 2 14: Multi- velocità 3 15: Multi-velocità 4 16: Selezione tempo ACC/DEC 1 (TT1) 17: Selezione tempo ACC/DEC 2 (TT2) 18: Interruttore sorgente di frequenza 19: SU/GIÙ Azzeramento frequenza (terminale, tastiera) 20: Esegui comando Switch terminale 1 21: VFD ACC/DEC proibito 22: Pausa controllo PID 23: Ripristino dello stato del PLC 24: Frequenza del pendolo Pausa 25: Ingresso contatore 26: Azzeramento del contatore 27: Ingresso conteggio lunghezza 28: Azzeramento lunghezza 29: Disabilita controllo coppia 30: Impostazione impulso (solo DI5 può impostare, P05.04=30) 31: Riservato; 32: Frenatura CC immediata; 33: Ingresso di guasto esterno (normalmente		
--	--	---	--	--

		chiuso, NC) 34: Modifica della frequenza Abilita 35: Segnale di ingresso PID invertito; 36: Parcheggio esterno terminal 1 37: Esegui comando Switch terminale 2 38: Pausa integrale PID; 39: La frequenza X commuta con la frequenza preimpostata 40: Frequenza Y commuta con la frequenza preimpostata 41: Morsetto selezione motore 1 43: L'interruttore dei parametri PID 44: Errore definito dall'utente 1 45: Errore definito dall'utente 2 46: Interruttore di controllo della velocità/coppia 47: Arresto di emergenza 48: Parcheggio esterno terminal 2 49: Frenata lenta in corrente continua 50: Tempo di esecuzione azzerato; 51: Controllo a due fili / Tre fili interruttore di controllo 52: Disattivazione inversione;		
P05.01	Terminale DI2 funzionale		4 ÿ	
P05.02	Terminale DI3 funzionale		9 ÿ	
P05.03	Terminale DI4 funzionale		12 ÿ	
P05.04	Terminale DI5 funzione (solo DI5 può		13 ÿ	

	impostazione impulso funzione, P05.04=30)			
P05.10	Tempo di filtraggio DI	0,000 s ÷ 1,000 s	0,010 ÷	
P05.11	Controllo terminale Modalità	0: Modalità di controllo a due fili 1, 1: Modalità di controllo a due fili 2, 2: Modalità di controllo a tre fili 1, 3: Modalità di controllo a tre fili 2.	0 ÷	
P05.12	Frequenza fase di regolazione misurare	0,001 Hz/s ÷ 65,535 Hz/s	1,00 Hz/s ÷	
P05.13	Min. immissione di AI curva 1	0,00 V ÷ P05,15	0,00 V ÷	
P05.14	Corrispondente valore della curva AI 1's Min. input	-100,0% ÷ +100,0%	0,0% ÷	
P05.15	Max. input di AI curva 1	P05.13 ÷ +10.00V	10,00 V ÷	
P05.16	Corrispondente valore della curva AI 1's Max. input AI	-100,0% ÷ +100,0%	100,0% ÷	
P05.17	curva 1 filtraggio tempo	0,00s ÷ 10,00s	0,10 secondi ÷	
P05.18	Curva AI 2 Min. ingresso	0,00 V ~ P05,20	0,00 V ÷	
P05.19	Corrispondente valore della curva AI Ingresso minimo 2	-100,0% ÷ +100,0%	0,0% ÷	
P05.20	Ingresso massimo di AI2	P05.18 ÷ +10.00V	10,00 V ÷	
P05.21	Corrispondente valore della curva AI Ingresso massimo 2	-100,0% ÷ +100,0%	100,0% ÷	

P05.22	Filtraggio della curva AI 2 tempo	0,00s ÷ 10,00s	0,10 secondi ÷	
P05.23	Curva AI 3's Min. ingresso	-10,00 V ÷ P05,25	-10,00 V ÷	
P05.24	Corrispondente valore della curva AI 3's Min. input	-100,0% ÷ +100,0%	0,0% ÷	
P05.25	Max. input di AI curva 3	P05.23 ÷ +10.00V	10,00 V ÷	
P05.26	Corrispondente valore della curva AI 3's Max. input AI	-100,0% ÷ +100,0%	100,0% ÷	
P05.27	curva 3 filtraggio tempo	0,00s ÷ 10,00s	0,10 secondi ÷	
P05.28	Valore minimo di Ingresso impulsivo	-10,00 V ÷ P05,25	0,00 V ÷	
P05.29	Corrispondente valore di Pulse Ingresso minimo	-100,0% ÷ +100,0%	0,0% ÷	
P05.30	Valore massimo di Ingresso impulsivo	P05.23 ÷ +10.00V	10,00 V ÷	
P05.31	Corrispondente valore di Pulse Filtraggio impulsi	-100,0% ÷ +100,0%	100,0% ÷	
P05.32	in ingresso massimo tempo	0,00s ÷ 10,00s	0,10 secondi ÷	
P05.33	Selezione della curva AI	Bit singolo: selezione della curva AI1 1: Ho 1 puttana (14:00, vedere P05.13 ~ P05.16.) 2: Ho 2 puttane (14:00, vedere P05.18 ~ P05.21.) 3: Ho 3 puttane (14:00, vedere P05.23 ~ P05.26.)	321 ÷	

		4: Ho 4 puttane (ore 16:00, vedere P24.00yP24.07) 5: Ho delle puttane 4 (16:00, vedere P24.08yP24.15) Dieci bit: selezione della curva AI2 (uguale a Single bit 1~5) Cento bit: selezione della curva AI3 (lo stesso di sopra)		
P05.34	L'IA è sotto il minimo impostazione di input selezione	Bit singolo: AI1 sotto l'impostazione di input min. 0: valore corrispondente dell'input min. 1: 0,0% Dieci bit: AI2 sotto l'impostazione di input minima (lo stesso di Singolo bit 1~2) Cento bit: AI3 sotto l'impostazione di input minima (uguale a quella sopra)	000 y	
P05.35	Tempo di ritardo DI1	0,0 y 3600,0 s	0.0s y	
P05.36	Tempo di ritardo DI2	0,0 y 3600,0 s	0.0s y	
P05.37	Tempo di ritardo DI3	0,0 y 3600,0 s	0.0s y	
P05.38	Terminale DI1-DI5 valido selezione della modalità	0: Livello alto efficace, 1: Livello basso efficace Singolo bit: DI1; Dieci bit: DI2; Centinaia di bit: DI3; Mille bit: DI4, Diecimila Bit: DI5	00000 y	
P05.39	Terminale DI6-DI7 valido selezione della modalità	0: Livello alto efficace, 1: Basso livello efficace Singolo bit: DI6,	00000 y	

		22: Prossimità della posizione (riservato) 23: Funzionamento a velocità zero 2 (uscita anche in caso di spegnimento) 24: Tempo di accensione accumulato arriva 25: Segnale di rilevamento del livello di frequenza 2 (P14T2) 26: Frequenza di uscita 1 raggiunta 27: Frequenza di uscita 2 raggiunta 28: Corrente di uscita 1 raggiunta 29: Corrente di uscita 2 raggiunta 30: Raggiunto regolarmente 31: Superamento del segnale di ingresso AI1 32: Caduta del carico 33: Inversione di marcia VFD 34: Stato di corrente zero 35: Il modulo di potenza temperatura arriva 36: Corrente di uscita fuori limite 37: La frequenza di uscita raggiunge il limite inferiore (spegnimento anche dell'uscita) 38: Uscita di errore (tutti gli errori) 39: Surriscaldamento motore Preallarme 40: Arriva questo tempo di esecuzione 41: Uscita di errore (gratuita errore di spegnimento e nessun sotto pressione di uscita)		
P06.07	Selezione della funzione di uscita AO1	0: Frequenza di funzionamento, 1: Frequenza impostata.	0 ÷	
P06.08	Selezione della funzione di uscita AO2	2: Corrente di uscita, 3: Coppia di uscita, 4: Potenza di uscita, 5: Tensione di uscita,	1 ÷	

		6: Frequenza impulso in ingresso. 7:AI1 8:AI2 9:AI3 10: Lunghezza 11: Valore del conteggio 12: Impostazione della comunicazione, 13: Velocità del motore 14: Corrente di uscita. (100,0% Corrispondente a 1000.0A) 15: Tensione di uscita (100,0% Corrispondente a 1000,0 V) 16: Coppia di uscita del motore (Percentuale del valore effettivo in relazione alla potenza del motore) 17: Coppia di uscita VFD (Percentuale del valore effettivo rispetto alla classificazione VFD)		
P06.10	AO1 zero-bias coefficiente	-100,0% ÷ +100,0%	0,0% ÷	
P06.11	Guadagno AO1	-10,00 ÷ +10,00	1,00 ÷	
P06.12	AO2 zero-bias coefficiente	-100,0% ÷ +100,0%	0,0% ÷	
P06.13	Guadagno AO2	-10,00 ÷ +10,00	1,00 ÷	
P06.17	Ritardo di uscita DO tempo	0,0 ÷ 3600,0 s	0.0s ÷	
P06.18	Uscita RELÈ tempo di ritardo	0,0 ÷ 3600,0 s	0.0s ÷	
P06.19	Uscita RELAY2 tempo di ritardo	0,0 ÷ 3600,0 s	0.0s ÷	
P06.22	DO output valido selezione dello stato	0: Logica positiva, 1: Anti-logica Singolo bit: DO Dieci bit: RELAY1	00000 ÷	

		Cento Bit: RELAY2		
Gruppo P07, parametri di controllo di avvio e arresto				
P07.00	Modalità di avvio	0: Avvio diretto 1: Inizia con il monitoraggio della velocità 2: Frenatura in corrente continua + avvio alla frequenza di avvio	0 ÷	
P07.01	Monitoraggio della velocità metodo	0: Inizia con lo spegnimento frequenza 1: Inizia con la frequenza di lavoro 2: Inizia al massimo frequenza	0 ÷	
P07.02	Velocità di tracciamento della velocità	Da 1 a 100	20 ÷	
P07.03	Frequenza di avvio	0,00 Hz ~ 10,00 Hz	0,00 Hz ÷	
P07.04	Frequenza di avvio tempo di attesa	0,0 ÷ 100,0 s	0.0s ÷	
P07.05	Corrente di frenata CC all'avvio	0% ÷ 100%	0% ÷	
P07.06	Tempo di frenata CC a avvio	0,0 s ~ 100,0 s	0.0s ÷	
P07.07	Accelerando E Modalità di decelerazione	0: modalità Acc/Dec lineare 1: Curva S Acc/Dec modalità A 2: Curva S Acc/Dec modalità B	0 ÷	
P07.08	Rapporto temporale di inizio segmento in S curva	0,0% ÷ 100,0% - P07.09 ÷	30,0% ÷	
P07.09	Rapporto temporale di inizio segmento in S curva	0,0% ÷ 100,0% - P07.08 ÷	30,0% ÷	

P07.10	Modalità di arresto	0yRallenta per fermarti 1yProcedi per inerzia per fermarti	0 ÿ	
P07.11	Frequenza soglia di DC freno	0,00Hz ~ Frequenza massima. ÿP01.10ÿ	0,00 Hz ÿ	
P07.12	Ritardo freno CC tempo	0,0 ÿ 100,0 s	0.0s ÿ	
P07.13	Corrente di frenatura CC	0% ÿ 100%	0% ÿ	
P07.14	Tempo di frenata CC a fermare	0,0 ÿ 100,0 s	0.0s ÿ	
P07.15	Freno CC tasso di utilizzo	0% ÿ 100%	100% ÿ	
P07.18	Monitoraggio della velocità attuale	dal 30% al 200%		ÿ
Tastiere di gruppo P08 e parametri di visualizzazione				
P08.01	Funzione tasto M	0: Il tasto M non è valido 1: Passare da remoto Controllo (controllo terminale o di comunicazione) e controllo del pannello operativo, quando ÿP01.02ÿ =1 o 2 2: Interruttore FWD/REV 3: FJOG (controllo jog in avanti) 4: RJOG (controllo jog inverso)	0 ÿ	
P08.02	ARRESTO/RESET funzione chiave	0: Il tasto STOP/RES Valido solo in modalità di controllo del pannello 1: Il tasto STOP/RES sempre valido	1 ÿ	
P08.03	Il LED visualizza il parametro 1in Stato operativo	0000yFFFF Bit00: Frequenza di esecuzione 1 (Hz) Bit01: Impostazione della frequenza (Hz) Bit02: Tensione del bus (V)	1F ÿ	

		Bit03: Tensione di uscita (V) Bit04: Corrente di uscita (A) Bit05: Potenza in uscita (kW) Bit06: Coppia di uscita (%) Bit07: stato ingresso DI Bit08: Stato dell'uscita DO Bit09: Tensione AI1 (V) Bit10: Tensione AI2 (V) Bit11: Tensione AI3 (V) Bit12: Valore del conteggio Bit13: Valore lunghezza Bit14: Visualizzazione della velocità di caricamento Bit15: Impostazioni PID		
P08.04	Il LED visualizza il parametro 2 in Stato operativo	0000yFFFF Bit00: feedback PID Bit01: Fase PLC Bit02: Frequenza di ingresso IMPULSO (kHz) Bit03: Frequenza di esecuzione 2 (Hz) Bit04: Tempo di esecuzione rimanente Bit05: AI1-tensione frontale corretta (V) Bit06: AI2-corretto tensione frontale (V) Bit07: AI3-tensione frontale corretta (V) Bit08: Velocità della linea Bit09: Tempo di alimentazione attuale (Ora) Bit10: Tempo di esecuzione corrente (min) Bit11: PULSE Frequenza di ingresso (Hz) Bit12: Impostazione della comunicazione Valore	0 y	

		Bit13: Velocità di feedback dell'encoder (Hz) Bit14: Visualizzazione della frequenza principale X (Hz) Bit15: Frequenza secondaria Y Schermo (Hz)		
P08.05	Display a LED parametro in Stop stato	0000÷FFFF Bit00: Imposta frequenza (Hz) Bit01: Tensione del bus (V) Bit02: stato ingresso DI Bit03: Stato dell'uscita DO Bit04: Tensione AI1 (V) Bit05: Tensione AI2 (V) Bit06: tensione AI3 (V) Bit07: Valore conteggio Bit08: Valore lunghezza Bit09: Fase PLC Bit10: Velocità di caricamento Bit11: Impostazioni PID Bit12: Frequenza di ingresso PULSE (chilogrammi)	33 ÷	
P08.06	Velocità di caricamento fattore di visualizzazione	0,0001 ÷ 6,5000	1.0000 ÷	
P08.07	Modulo di potenza temperatura	0,0÷ ÷ 100,0÷	-	•
P08.08	Numero del prodotto	-	-	•
P08.09	Cumulativo tempo di esecuzione	0 ore ÷ 65535 ore	-	•
Gruppo P09, funzione ausiliaria				
P09.00	Frequenza di jog	0,00Hz ~ Frequenza massima. ÷P01.10÷	2,00 Hz ÷	
P09.01	Tempo di acc. di jog	0,0 ÷ 6500,0 s	20.0 ÷	

P09.02	Tempo di jogging Dec	Tempo consigliato: 0,4 ~ 4,0 kW 7.5S 5,5 ~ 30,0 kW 15.0S 37,0 ÷ 132,0 kW 40,0 S 160,0 - 630,0 kW 60,0 S	20.0 ÷	
P09.03	Tempo di accelerazione 2		15.0	÷
P09.04	Tempo di decelerazione 2			÷
P09.05	Tempo di accelerazione 3			÷
P09.06	Tempo di decelerazione 3			÷
P09.07	Tempo di accelerazione 4			÷
P09.08	Tempo di decelerazione 4			÷
P09.09	Frequenza di salto 1	0,00Hz ~ Frequenza massima. P01.10÷	0,00 Hz ÷	
P09.10	Frequenza di salto 2		0,00 Hz ÷	
P09.11	Frequenza di salto. allineare		0,01 Hz ÷	
P09.12	Positivo e Morto inverso tempo	0,0 ÷ 3000,0 s	0.0s ÷	
P09.13	Inversione frequenza permesso	0: Consentito; Vietare 1:	0 ÷	
P09.14	Quando l'impostazione la frequenza è inferiore a il limite inferiore di frequenza	0: Esegui a una frequenza limite inferiore 1: Fermati 2: funzionamento a velocità zero	0 ÷	
P09.15	Controllo delle cadute	0,00 Hz ~ 10,00 Hz	0,00 Hz ÷	
P09.16	Collocamento potenza cumulativa	0 ore ÷ 65000 ore	0h ÷	

all'orario di arrivo

P09.17	Collocamento cumulativo	0 ore ÷ 65000 ore	0h ÷	
P09.18	arrivo in corsa Protezione partenza	0: Non protetto;	0 ÷	
P09.19	Frequenza valore di rilevamento 1 (P14T1)	0,00Hz ~ Frequenza massima. ÷P01.10÷	50,00 Hz	÷
P09.20	Valore di ritardo di rilevamento della frequenza (P14T1)	0,0% ~ 100,0% (livello P14T1)	5,0% ÷	
P09.21	Frequenza raggiunge il larghezza rilevata	0,0% ~ 100,0% (frequenza massima)	0,0% ÷	
P09.22	Funzione di salto di frequenza Durante Acc e Dicembre	0: non valido, 1: valido	0 ÷	
P09.25	Frequenza di commutazione di tempo di accelerazione 1 e tempo 2	0,00Hz ~ Frequenza massima. ÷P01.10÷	0,00 Hz ÷	
P09.26	Frequenza di commutazione di tempo di decelerazione 1 e tempo 2	0,00Hz ~ Frequenza massima. ÷P01.10÷	0,00 Hz ÷	
P09.27	Priorità Jog terminale	0: non valido, 1: valido	0 ÷	
P09.28	Frequenza valore di rilevamento 2 (P14T2)	0,00 Hz ~ Frequenza massima	50,00 Hz	÷
P09.29	Valore di ritardo di rilevamento della frequenza (P14T2)	0,0% ~ 100,0% (livello P14T2)	5,0% ÷	
P09.30	Frequenza di arrivo arbitraria	0,00 Hz ~ Frequenza massima	50,00 Hz	÷

	valore di rilevamento 1			
P09.31	Frequenza di arrivo arbitraria rilevata larghezza 1	0,0% ~ 100,0% (frequenza massima)	0,0% ÷	
P09.32	Frequenza di arrivo arbitraria valore di rilevamento 2	0,00 Hz ~ Frequenza massima	50,00 Hz	÷
P09.33	Frequenza di arrivo arbitraria larghezza rilevata 2	0,0% ~ 100,0% (frequenza massima)	0,0% ÷	
P09.34	Corrente zero livello di rilevamento	0,0% ÷ 300,0% 100,0% corrisponde alla corrente nominale del motore	5,0% ÷	
P09.35	Tempo di ritardo di Rilevamento corrente	0,01s ÷ 600,00s	0,10 secondi ÷	
P09.36	Valore attuale di uscita su attuale	0,0% (Non rilevato) 0,1% ~ 300,0% (Corrente nominale del motore)	200,0% ÷	
P09.37	Tempo di ritardo di Uscita oltre Rilevamento corrente	0,00s ÷ 600,00s	0,00 secondi ÷	
P09.38	Corrente di arrivo arbitraria 1	0,0% ~ 300,0% (Corrente nominale del motore)	100,0% ÷	
P09.39	Arrivo arbitrario larghezza corrente 1	0,0% ~ 300,0% (Corrente nominale del motore)	0,0% ÷	
P09.40	Arrivo arbitrario attuale 2	0,0% ~ 300,0% (Corrente nominale del motore)	100,0% ÷	
P09.41	Arrivo arbitrario larghezza corrente 2	0,0% ~ 300,0% (Corrente nominale del motore)	0,0% ÷	
P09.42	Funzione timer selezione	0: non valido, 1: valido	0 ÷	
P09.43	Tempo di esecuzione del timer	0: Impostazione P09.44,	0 ÷	

	selezione	1: AI1 2: AI2 3: AI3 L'intervallo di ingresso analogico corrisponde a P09.44		
P09.44	Timer in esecuzione tempo	0,0 Min ÷ 6500,0 Min	0,0 minuti ÷	
P09.45	Limite inferiore del valore di protezione della tensione di ingresso AI1	0,00 V ~ P09.46	3,10 V ÷	
P09.46	Limite superiore del valore di protezione della tensione di	P09.45 ÷ 10.00V	6,80 V ÷	
P09.47	ingresso AI1 Protezione da sovratemperatura Valore	0 ÷ 100	75 ÷	
P09.48	Ventola di raffreddamento controllare	0: ventola in funzione durante l'esecuzione del VDF 1: Sempre in funzione quando manca l'alimentazione SU;	0 ÷	
P09.49	Frequenza di sveglia	Frequenza di ibernazione (P09.51) ~ Frequenza massima P01.10	0,00 Hz ÷	
P09.50	Ritardo di sveglia tempo	0,0 ÷ 6500,0 s	0.0s ÷	
P09.51	Frequenza del sonno	0,00 Hz ~ Frequenza di riattivazione P09.49	0,00 Hz ÷	
P09.52	Tempo di ritardo del sonno	0,0 ÷ 6500,0 s	0.0s ÷	
P09.53	Orario di arrivo di questo operazione	0,0 ~ 6500,0Min	0,0 minuti ÷	
P09.54	Fattore di correzione di potenza di uscita	0,00% ÷ 200,0%	100,0% ÷	
Guasto e protezione del gruppo P10				

P10.00	Sovraccarico del motore protezione	0: Disabilita, 1: Abilita	1	ÿ
P10.01	Sovraccarico del motore guadagno di protezione	0,20 ÿ 10,00	1,00 ÿ	
P10.02	Sovraccarico del motore allerta precoce fattore	50 ÿ 100%	80% ÿ	
P10.07	Cortocircuito a protezione di terra quando si accende l'alimentazione	0: Disabilita, 1: Abilita	1 ÿ	
P10.08	Unità freno tensione di avviamento	650,0 V ~ 800,0 V	690V ÿ	
P10.09	Guasto automatico tempi di ripristino	Da 0 a 20	0 ÿ	
P10.10	Fai azione selezione durante guasto automatico reset	0: Nessuna azione 1: Azione	0 ÿ	
P10.11	Intervallo per Guasto automatico reset	0,1s ÿ 100,0s	1,0s ÿ	
P10.12	Protezione da perdita di fase di ingresso/ Protezione di trazione del relè di potenza	Bit singolo: protezione da perdita di fase di ingresso 0: Disabilita, 1: Abilita Ten Bit: Protezione di trazione del relè di potenza 0: Disabilita, 1: Abilita	11 ÿ	
P10.13	Protezione contro la perdita di fase di uscita	0: Disabilita, 1: Abilita	1	ÿ
P10.14	Primo fallimento tipo	0: Nessun errore 1: (Riservato)		•

P10.15	Secondo fallimento tipo	2: Sovracorrente nel processo Acc 3: Sovracorrente nel processo Dec 4: Sovracorrente in costante velocità 5: Sovratensione nel processo Acc 6: Sovratensione nel processo Dec 7: Sovratensione a velocità costante 8: Sovraccarico della resistenza del buffer 9: Sottotensione 10: sovraccarico VFD 11: Sovraccarico del motore 12: Perdita di fase in ingresso 13: Perdita di fase di uscita 14: Il modulo di alimentazione è surriscaldato 15: Guasto esterno 16: Eccezione di comunicazione 17: Il relè di potenza è anomalo 18: Rilevamento corrente anomala 19: La messa a punto del motore è anomala 21: Lettura e scrittura dei parametri eccezione 22: Altro hardware anomalo 23: Cortocircuito motore a terra 26: Arrivo in orario di esecuzione 27: Errore personalizzato dell'utente 1 28: Errore personalizzato dell'utente 2 29: Arriva il momento dell'accensione 30: Caricare la caduta 31: Il feedback PID in fase di esecuzione è perso 40: Timeout del limite di flusso veloce 41: Accendere il motore durante il funzionamento 42: La deviazione della velocità è troppo grande		•
P10.16	Terzo (il più recente) tipo di guasto			•

		43: Sovravelocità del motore		
P10.17	Frequenza al terzo (più recente) guasto			•
P10.18	Corrente al terzo (il più recente) guasto			•
P10.19	Tensione del bus al terzo (più recente) guasto			•
P10.20	Terminale di ingresso stato al terzo (più recente) fallimento			•
P10.21	Terminale di uscita stato al terzo (più recente) fallimento			•
P10.22	L'inverter stato al terzo (più recente) fallimento			•
P10.23	Tempo di accensione per il terzo (il più recente) fallimento			•
P10.24	Tempo di esecuzione per il terzo (il più recente) fallimento			•
P10.27	Frequenza al secondo fallimento			•
P10.28	Corrente al secondo fallimento			•

P10.29	Tensione del bus al secondo errore			•
P10.30	Terminale di ingresso stato per il secondo fallimento			•
P10.31	Terminale di uscita stato al secondo fallimento			•
P10.32	L'inverter stato al secondo fallimento			•
P10.33	Tempo di accensione per il secondo fallimento			•
P10.34	Tempo di esecuzione per il secondo fallimento			•
P10.37	Frequenza al primo fallimento			•
P10.38	Corrente al primo fallimento			•
P10.39	Tensione del bus al primo guasto			•
P10.40	Terminale di ingresso stato al primo fallimento			•
P10.41	Stato del terminale di uscita al primo fallimento			•
P10.42	L'inverter stato al primo fallimento			•
P10.43	Tempo di accensione per il primo fallimento			•
P10.44	Tempo di esecuzione per il			•

	primo fallimento			
P10.47	Protezione da guasti azione selezione 1	Bit singolo: sovraccarico motore (Err11) Dieci bit: perdita di fase di ingresso, (Err12) Cento bit: perdita di fase di uscita, (Errore13) Thousand Bit: Errore esterno (Err15) Diecimila Bit: Eccezione di comunicazione, (Err16) 0: Arresto per inerzia; 1: Arresto in modalità StopP07.10ÿ 2: Continua a funzionare;	00000 ÿ	
P10.48	Protezione da guasti azione selezione 2	Bit singolo/Cento bit/Migliaia bit: (Riservato) Dieci bit: lettura dei parametri e eccezione di scrittura (Err21) Diecimila Bit: Tempo di esecuzione arrivo (Err26) 0: Arresto per inerzia; 1: Arresto tramite modalità StopP07.10ÿ	00000 ÿ	
P10.49	Protezione da guasti azione selezione 3	Bit singolo: Errore personalizzato dall'utente 1 (Err27) Ten Bit:: Errore personalizzato dell'utente 2 (Errore28) Cento bit: tempo di accensione arriva (Err29) Thousand Bit: Caduta di carico (Err30) 0: Arresto per inerzia; 1: Arresto tramite modalità StopP07.10ÿ 2: Salta al 7% della frequenza nominale del motore e continua a funzionare, torna alla frequenza impostata quando	00000 ÿ	

		recupero del carico Diecimila Bit: feedback PID perdita (Err31) 0: Arresto per inerzia; 1: Arresto tramite modalità StopP07.10 2: Continua a		
P10.50	Selezione azione di protezione guasti 4	funzionare; Bit singolo: Deviazione di velocità troppo grande (Err42) Ten Bit: Sovravelocità del motore (Err43) Cento Bit: (Riservato) Thousand Bit: Errore di feedback della velocità (Err52) 0: Arresto per inerzia; 1: Arresto tramite modalità StopP07.10 2: Continua a	00000 ÷	
P10.54	Continua a selezionare la frequenza in caso di errore	funzionare; 0: Frequenza corrente 1: Frequenza impostata 2: Funzionamento alla frequenza limite superiore 3: Funzionamento alla frequenza limite inferiore 4: Funzionamento con riserva anomala frequenza	0 ÷	
P10.55	Riserva anomala frequenza	0,0%~100,0% (100,0% corrisponde alla frequenza massima P01.10)	100,0% ÷	
P10.59	Potenza istantanea senza interruzioni	0: Non valido 1: Ridurre il velocità; 2: Arresto di decelerazione	0 ÷	
P10.60	La pausa tensione di giudizio di potenza istantanea senza interruzioni	80,0% ÷ 100,0% (Tensione bus standard)	90,0% ÷	
P10.61	Recupero della tensione Tempo del giudizio di Potenza istantanea	0,00s ÷ 100,00s	0,50 secondi ÷	

	non-stop			
P10.62	La tensione di giudizio della potenza istantanea non-stop	60,0% ~ 100,0% (Tensione bus standard)	80,0% ÷	
P10.71	Guadagno istantaneo potenza senza sosta	Da 0 a 100	40 ÷	
P10.72	Integrante coefficiente di Potenza istantanea senza interruzioni	Da 0 a 100	30 ÷	
P10.73	Tempo di decelerazione di potenza istantanea senza sosta	0 ~ 300,0 s	20.0 ÷	
P10.63	Protezione contro la caduta del carico selezione	0: Non valido, 1: valido	0 ÷	
P10.64	Livello di rilevamento della caduta del carico	0,0 ÷ 100,0%	10,0% ÷	
P10.65	Caduta del carico tempo di rilevamento	0,0 ~ 60,0 s	1,0s ÷	
P10.67	Eccessiva velocità valore di rilevamento	0,0% ~ 50,0% (frequenza massima ÷P01.10÷)	20,0% ÷	
P10.68	Tempo di rilevamento della velocità eccessiva	0,0 s: non rilevabile 0,1 ~ 60,0 s	1,0s ÷	
P10.69	La rilevazione valore per la velocità deviazione troppo grande	0,0% ~ 50,0% (frequenza massima ÷P01.10÷)	20,0% ÷	
P10.70	La rilevazione tempo per la velocità deviazione troppo grande	0,0s: 0,1 ~ 60,0s	5.0s ÷	

Funzione PID del gruppo P11				
P11.00	Canale di ingresso PID	0: impostazione P11.01 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: Impostazione impulso (DI5) 5: Impostazione della comunicazione 6: Velocità multistadio 7: Impostazioni dell'encoder della tastiera	0 ÷	
P11.01	Impostazione dell'ingresso di riferimento digitale	0,0 ÷ 10,00	3,00 ÷	
P11.02	Feedback PID canale	0: AI1 1: AI2 2: AI3 3: AI1-AI2 4: Impostazione impulso (DI5) 5: Impostazione della comunicazione 6: AI1+AI2 7: MASSIMO (AI1 , AI2) 8: MIN (AI1 , AI2)	0 ÷	
P11.03	Polarità PID	0: Direzione positiva, 1: Direzione negativa	0 ÷	
P11.04	Gamma di PID feedback	0 ÷ 100,00 KG	10,00 ÷	
P11.05	Guadagno proporzionale KP02	0,0 ÷ 100,0	20,0 ÷	
P11.06	Tempo di integrazione Ti1	0,01 secondi ÷ 10,00 secondi	2,00s ÷	
P11.07	Tempo derivativo Td1	0,000 s ÷ 10,000 s	0,000 secondi ÷	
P11.08	Inversione PID frequenza di taglio	0,00 ~ Frequenza massima	2,00 Hz ÷	
P11.09	Il limite del PID deviazione	0,0% ÷ 100,0%	1,0% ÷	

P11.10	Limitatore differenziale di PID	0,00% ÷ 100,00%	0,10% ÷	
P11.11	Tempo di modifica del segnale di ingresso PID	0,00 ÷ 650,00s	0,00 secondi ÷	
P11.12	Feedback PID tempo di filtraggio	0,00 ÷ 60,00 secondi	0,00 secondi ÷	
P11.13	Tempo di filtraggio dell'uscita PID	0,00 ÷ 60,00 secondi	0,00 secondi ÷	
P11.15	Guadagno proporzionale KP03	0,0 ÷ 100,0	20.0 ÷	
P11.16	Tempo di integrazione Ti2	0,01 secondi ÷ 10,00 secondi	2.00s ÷	
P11.17	Tempo derivativo Td2	0,000 s ÷ 10,000 s	0,000 secondi ÷	
P11.18	Il PID commutazione dei parametri condizioni	0: Nessun interruttore 1: Commutazione tramite terminale DI 2: Commutazione automatica secondo la deviazione	0 ÷	
P11.19	Il PID commutazione dei parametri Deviazione 1	0,0% ÷ P11.20	20,0% ÷	
P11.20	Il PID commutazione dei parametri Deviazione 2	P11.19 ÷ 100,0%	80,0% ÷	
P11.21	Valore iniziale del PID	0,0% ÷ 100,0%	0,0% ÷	
P11.22	Tempo di mantenimento di PID Iniziale	0,00 ÷ 650,00s	0,00 secondi ÷	
P11.23	Deviazione positiva massima di due produzione	0,00% ÷ 100,00%	1,00% ÷	

P11.24	Deviazione massima deviazione di due produzione	0,00% ÷ 100,00%	1,00% ÷	
P11.25	La proprietà integrale PID	Singolo bit: separazione integrale 0: non valido, 1: valido Ten Bit: quando la frequenza raggiunge i limiti 0: Continua la regolazione integrale, 1: Arresto della regolazione integrale	00 ÷	
P11.26	Feedback PID rilevamento delle perdite valori	0,1% ~ 100,0% (0,0%: Non rilevamento)	0,0% ÷	
P11.27	Feedback PID rilevamento delle perdite tempo	0,0 ÷ 20,0 s	0.0s ÷	
P11.28	Il PID fermare operazione	0: Arresto senza funzionamento PID, 1: Arresto con funzionamento PID	0 ÷	
Gruppo P12 - Frequenza di oscillazione, lunghezza fissa e conteggio				
P12.00	Modalità di impostazione della frequenza di oscillazione	0: Relativo al Centro frequenza ÷ P01.07 ÷ 1: Relativo alla frequenza massima ÷ P01.10 ÷	0 ÷	
P12.01	Gamma di frequenza di oscillazione	0,0% ÷ 100,0%	0,0% ÷	
P12.02	La gamma della frequenza di salto	0,0% ÷ 50,0%	0,0% ÷	
P12.03	Ciclo di frequenza dello swing	0,1s ÷ 3000,0s	10.0 ÷	
P12.04	Tempo di salita di onda triangolare della frequenza di oscillazione	0,1% ÷ 100,0%	50,0% ÷	

P12.05	Impostazione della lunghezza	0m ÷ 65535m	1000 metri ÷	
P12.06	Lunghezza effettiva	0m ÷ 65535m	0m ÷	
P12.07	Numero di impulsi per metro	0,1 ÷ 6553,5	100,0 ÷	
P12.08	Impostazione conteggio valore	1 ÷ 65535	1000 ÷	
P12.09	Specifica il valore del conteggio	1 ÷ 65535	1000 ÷	
Gruppo P13 Multistadio velocità, PLC semplice				
Ore 13.00	Velocità multistadio 0 (0 unità)	-100,0% ÷ 100,0% (frequenza massima ÷ P01.10)	0,0% ÷	
P13.01	Velocità multistadio 1 (MS1)		0,0% ÷	
P13.02	Velocità multistadio 2 (MS2)		0,0% ÷	
P13.03	Velocità multistadio 3 (MS3)		0,0% ÷	
P13.04	Velocità multistadio 4 (MS4)		0,0% ÷	
P13.05	Velocità multistadio 5 (MS5)		0,0% ÷	
P13.06	Velocità multistadio 6 (MS6)		0,0% ÷	
P13.07	Velocità multistadio 7 (MS7)		0,0% ÷	
P13.08	Velocità multistadio 8 (MS8)		0,0% ÷	
P13.09	Velocità multistadio 9 (MS9)		0,0% ÷	
P13.10	Velocità multistadio 10 (MS10)		0,0% ÷	

P13.11	Velocità multistadio 11 (MS11)		0,0% ÷	
P13.12	Velocità multistadio 12 (MS12)		0,0% ÷	
P13.13	Velocità multistadio 13 (MS13)		0,0% ÷	
P13.14	Velocità multistadio 14 (MS14)		0,0% ÷	
P13.15	Velocità multistadio 15 (MS15)		0,0% ÷	
P13.16	Modalità di funzionamento PLC semplice	0: Fine della singola operazione 1: Valore finale alla fine della singola operazione 2: Andare sempre in bicicletta	0 ÷	
P13.17	Salvataggio dello stato di esecuzione del PLC dopo lo spegnimento	Bit singolo: quando la potenza cala Ten Bit: quando Stop 0: Non salvare 1: Risparmio.	00 ÷	
P13.18	Velocità multistadio 0 runtime	0,0s÷h÷y6553,5s÷h÷y	0,0 secondi (ore) ÷	
P13.19	Tempo di acc/dic SM 0	0 ÷3	0 ÷	
P13.20	Velocità multistadio 1 tempo di esecuzione	0,0s÷h÷y 6553,5s÷h÷y	0,0 secondi (ore) ÷	
P13.21	Tempo di acc/dic SM 1	Da 0 a 3	0 ÷	
P13.22	Velocità multistadio 2 tempi di esecuzione	0,0s÷h÷y ÷ 6553,5s÷h÷y	0,0 secondi (ore) ÷	
P13.23	Tempo di acc/dic SM 2	Da 0 a 3	0 ÷	
P13.24	Velocità multistadio 3 runtime	0,0s÷h÷y ÷ 6553,5s÷h÷y	0,0 secondi (ore) ÷	
P13.25	Tempo di acc/dec.	Da 0 a 3	0 ÷	

	SM 3			
P13.26	Velocità multistadio 4 tempi di esecuzione	0,0sÿhÿ ÿ 6553,5sÿhÿ	0,0 secondi (ore) ÿ	
P13.27	Tempo di acc/dic SM 4	Da 0 a 3	0 ÿ	
P13.28	Velocità multistadio 5 runtime	0,0sÿhÿ ÿ 6553,5sÿhÿ	0,0 secondi (ore) ÿ	
P13.29	Tempo di acc/dic SM 5	Da 0 a 3	0 ÿ	
P13.30	Velocità multistadio 6 tempi di esecuzione	0,0sÿhÿ ÿ 6553,5sÿhÿ	0,0 secondi (ore) ÿ	
P13.31	Tempo di acc/dic SM 6	Da 0 a 3	0 ÿ	
P13.32	Velocità multistadio 7 tempi di esecuzione	0,0sÿhÿ ÿ 6553,5sÿhÿ	0,0 secondi (ore) ÿ	
P13.33	Tempo di acc/dic SM 7	Da 0 a 3	0 ÿ	
P13.34	Velocità multistadio 8 tempi di esecuzione	0,0sÿhÿ ÿ 6553,5sÿhÿ	0,0 secondi (ore) ÿ	
P13.35	Tempo di acc/dic SM 8	Da 0 a 3	0 ÿ	
P13.36	Velocità multistadio 9 tempi di esecuzione	0,0sÿhÿ ÿ 6553,5sÿhÿ	0,0 secondi (ore) ÿ	
P13.37	Tempo di acc/dic SM 9	Da 0 a 3	0 ÿ	
P13.38	Velocità multistadio 10 tempi di esecuzione	0,0sÿhÿ ÿ 6553,5sÿhÿ	0,0 secondi (ore) ÿ	
P13.39	Tempo di acc/dic SM 10	Da 0 a 3	0 ÿ	
P13.40	Velocità multistadio 11 tempi di esecuzione	0,0sÿhÿÿ6553,5sÿhÿ	0,0 secondi (ore) ÿ	
P13.41	Tempo di acc/dic SM 11	Da 0 a 3	0 ÿ	

P13.42	Velocità multistadio 12 tempi di esecuzione	0,0s÷h÷ ÷ 6553,5s÷h÷	0,0 secondi (ore) ÷	
P13.43	Tempo di acc/dic SM 12	Da 0 a 3	0 ÷	
P13.44	Velocità multistadio 3 runtime	0,0s÷h÷ ÷ 6553,5s÷h÷	0,0 secondi (ore) ÷	
P13.45	Tempo di acc/dic SM 3	Da 0 a 3	0 ÷	
P13.46	Velocità multistadio 14 tempi di esecuzione	0,0s÷h÷ ÷ 6553,5s÷h÷	0,0 secondi (ore) ÷	
P13.47	Tempo di acc/dic SM 14	Da 0 a 3	0 ÷	
P13.48	Velocità multistadio 15 tempi di esecuzione	0,0s÷h÷ ÷ 6553,5s÷h÷	0,0 secondi (ore) ÷	
P13.49	Tempo di acc/dic SM 15	Da 0 a 3	0 ÷	
P13.50	Unità di velocità multistadio Acc/Dec tempo	0: s (secondi) 1: h (ore)	0 ÷	
P13.51	Sorgente del segnale di Velocità multistadio 0 (0 unità)	0: Parametro ÷P13.00÷ 1:A11 2:A12 3:A13 4: Impulso (DI5) 5: PID 6: Frequenza preposizione ÷P01.08÷ 7: Può essere modificato con il tasto ÷/÷	0 ÷	
Parametri di comunicazione RS485 del gruppo P14				
Ore 14.00	Impostazione della velocità in baud per RS485	Singolo bit: MODBUS 0:300 BPS 1:600 BPS 2: 1200 BPS 3: 2400 BPS 4:4800BPS 5:9600BPS 6: 19200 BPS 7: 38400 BPS	5 ÷	

		8: 57600 BPS 9: 115200 BPS		
P14.01	Dati MODBUS formato	0: Nessun controllo (8.N-2) 1: Controllo di parità (8.E-1) 2: Controllo dispari (8.O-1) 3: Nessun controllo (8.N-1)	0 ÷	
P14.02	Indirizzo locale	0: indirizzo di trasmissione 1: 247 (MODBUS)	1	÷
P14.03	MODBUS Ritardo di risposta	0 ÷ 20 ms	2 ÷	
P14.04	Tempo di timeout di Tipo RS485	0.0: Non valido 0,1 ~ 60,0 s	0,0 ÷	
P14.05	MODBUS Selezione del protocollo	0: MODBUS non standard protocollo 1: Protocollo MODBUS standard	1	÷
P14.06	Attuale Risoluzione del 485 Leggere	0: 0,01A 1: 0,1 A	0 ÷	
Gruppo P15 Parametri speciali per l'approvvigionamento idrico a pressione costante				
15,00€	Semplice debug delle macro funzione	0: Nessuna funzione 1: Una unità due pompe 2: Fornitura idrica nella comunità edilizia 3: Fornitura idrica dell'hotel 4: Fornitura idrica antincendio 5: Pompa booster 6: Pompa per acque	0	÷
P15.01	Svegliati pressione	profonde 0~ Pressione di sospensione ÷ KG(1KG=0,1MPa)	P15.04 ÷ 2,50 KG ÷	
P15.02	Tempo di ritardo di Svegliati	0,0 s ~ 6500,0 s	0s ÷	
P15.03	Pressione del sonno	Pressione di riattivazione ÷ ~ Intervallo del manometro (0,1 MPa)	P15.01 ÷ 3,50 KG ÷	

P15.04	Tempo di ritardo del sonno	0,0 s ~ 6500,0 s	Anni '60 ÷	
Pagina 15.05	Pressione collegamento proporzionale	0: Disabilita; 1: Abilita	1	÷
Pagina 15.06	Svegliati pressione differenza	0~100,0Bar(Kg,0,1Mpa)	0,50 KG ÷	
P15.07	Differenza di pressione del sonno	0~100,0 Bar(Kg)	0,50 KG ÷	
Pagina 15.08	Valore di allarme sovrappressione	0,00~Intervallo del manometro KG (1KG=0,1Mpa=1Bar)	9,00 KG ÷	
P15.09	Tempo di ritardo di Sovrappressione allarme	0-6553.5S	0,0S ÷	
Pagina 15.10	Bassa pressione valore di allarme	0,00~Intervallo del manometro KG (1KG=0,1Mpa=1Bar) Il parametro apre l'allarme di raggiungimento bassa pressione.	0,0 KG ÷	
Pagina 15.11	Tempo di ritardo dell'allarme di bassa pressione	0-6553.5S	20.0S ÷	
Pagina 15.12	Assunzione di acqua pressione di avviamento	0~Intervallo manometro pressione KG Aprire il controllo avvio-arresto aspirazione acqua tramite P01.02=3 L'ingresso dell'acqua deve utilizzare il sensore di corrente dell'AI2 Per il sensore di tensione, cambiare il ponticello AI2	3,00 KG	÷
Pagina 15.13	Arresto dell'ingresso pressione	0~Intervallo manometro KG (Sbarra)	3,20 kg ÷	
Pagina 15.14	Numero di tempo di attesa	Da 0 a 3	0 ÷	
Pagina 15.15	delle pompe ausiliarie Pompa ausiliaria	0~1000,0S	60.0S ÷	

	si accende			
Pagina 15.16	Tempo di attesa per l'interruttore della pompa ausiliaria	0~1000,0S	5.0S ÿ	
Pagina 15.17	Impostazione della frequenza di attivazione del relè RO1	0~50Hz Quando raggiunge il valore, il relè si accenderà	50,00 ÿ	
Pagina 15.18	Impostazione della frequenza di spegnimento del relè RO1	0~50Hz Quando raggiunge il valore, il relè si spegnerà	30,00 ÿ	
Pagina 15.19	Sorgente del segnale di Livello dell'acqua controllore	0: La funzione non è valida 1: AI1 2: AI2 3: AI3 P15.19=1~3 ,Il (P15.20,P15.21,P15.22,P15.23) l'impostazione è valida, P15.19=0, parametri non validi. 0,0ÿ	0 ÿ	
Pagina 15.20	Valvola di sospensione per il livello dell'acqua Controllore	100,0% Il segnale è inferiore a questo parametro continuaÿP15.21ÿ tempo, Sleep e avviso di acqua piena (ErrH)	25,0% ÿ	
Pagina 15.21	Livello dell'acqua pieno ritardo	0~1000,0S Ritardo di ÿP15.20ÿ impostazione dell'ora.	6.0S ÿ	
Pagina 15.22	Ritardo di svuotamento dell'acqua per regolatore di livello	0~1000,0S Nello stato di avviso di acqua piena (ErrH), quando il segnale del controller del livello dell'acqua è maggiore di P15.20 e continua ÿP15.22ÿ volte, l'avviso di acqua piena viene cancellato e ripristinato alla normalità stato.	60.0S ÿ	

Pagina 15.23	Valore di giudizio per danni alla sonda idraulica (regolatore del livello dell'acqua)	0,0%: Funzione non valida. 0,1-100,0%: quando il livello dell'acqua il segnale del controller è maggiore di quanto mostrato da P15.23 (E.tSF) guasto e spegnimento	0,0% ÷	
Pagina 15.24	Protezione dalla carenza d'acqua funzione	0: Disattiva; 1: Abilita e valuta in base alla frequenza e alla	0 ÷	
15,25€	Carenza d'acqua valore di controllo dell'errore	pressione 0,00 ÷ Valore di impostazione KG (Bar/0,1 MPa) Valido quando P15.19=1, la carenza d'acqua è determinata quando il feedback il valore è inferiore a questo valore	0,50 ÷	
Pagina 15.26	Protezione dalla carenza d'acqua rilevamento frequenza	0~50.00HZ Valido quando P15.19=1 quando la frequenza di funzionamento è maggiore o uguale a questa frequenza e la pressione è minore o uguale a 15,25, valutare la carenza di acqua.	50,00 ÷	
Pagina 15.27	Tempo di ritardo della protezione dalla carenza d'acqua rilevamento	0-6553.5S Giudizio sul tempo di ritardo per l'allarme di guasto per mancanza d'acqua.	10 ÷	
Pagina 15.28	effettiva (Bar/0,1 MPa)	0-Intervallo manometro KG Pressione dell'acqua in entrata	3,00 ÷	
Pagina 15.29	Acqua in entrata tempo di rilevamento	0-9999S Tempo per l'arrivo dell'acqua rilevamento	20.0S ÷	
15,30€	Perdita d'acqua e ricominciare importo della deviazione	0-Intervallo manometro KG (Bar/0,1 MPa)	0	÷

Pagina 15.31	Perdita d'acqua e poi iniziare il valore di ritorno	0Intervallo manometro KG (Bar/0,1 MPa)	0 ÿ	
Pagina 15.32	Perdita d'acqua e quindi avviare il valore di ritorno tempo di rilevamento	0: NESSUNA funzione 0.1.10.0S	2.0S ÿ	
Pagina 15.33	Modalità di sospensione	0: Disabilita 1: Dormire quando la pressione è maggiore della pressione del sonno; 2: Dormire quando la frequenza di corsa è inferiore alla frequenza del sonno (influenzato da P15.29) 3: Dormire quando la pressione è maggiore della pressione del sonno e la frequenza della corsa è minore della frequenza del sonno.	0	ÿ
Pagina 15.34	Frequenza di uscita in modalità Sleep	0P01.12	Frequenza 20,0 Hz ÿ	
Gruppo P17 Gestione del codice funzionale				
P17.00	Password utente	0 ÿ 65535	0 ÿ	
P17.01	Parametro inizializzazione	0: Nessuna operazione 01: Ripristina i parametri di fabbrica, esclusi i parametri del motore 02: cancella le informazioni del record	0 ÿ	
P17.04	La funzione il codice modifica il proprietà	0: Modificabile 1: Non modificabile	0 ÿ	
Parametri di controllo della coppia del gruppo P18				
Ore 18.00	Modalità di controllo velocità/coppia	0: Controllo della velocità, 1: Controllo della coppia	0 ÿ	

P18.01	Impostazione della coppia selezione della fonte sotto coppia modalità di controllo	0: Impostazioni digitali 1: (P18.03) 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: Impostazione PLUSE 5: Impostazione della comunicazione 6: MINIMO (AI1, AI2) 7: MASSIMO (AI1, AI2)	0 ÷	
P18.03	Impostazione digitale in modalità controllo coppia	-200,0% ÷ 200,0% (P18.01=0) 150,0% ÷		
P18.05	Il massimo frequenza in avanti per Controlli di coppia	0,00Hz ÷ Frequenza massimaP01.10÷ 50,00Hz ÷		
P18.06	Il massimo frequenza inversa per Controlli di coppia	0,00Hz ÷ Frequenza massimaP01.10÷ 50,00Hz ÷		
P18.07	Controllo della coppia Tempo di acc.	0,00s ÷ 65000s	0,00 secondi ÷	
P18.08	Controllo della coppia Ora di dicembre	0,00s ÷ 65000s	0,00 secondi ÷	
Parametri di ottimizzazione del controllo del gruppo P23				
23,00€	Frequenza limite superiore per Interruttore DPWM	5,00 Hz ÷ Frequenza massimaP01.10÷ 8,00 Hz ÷		
P23.01	Modulazione PWM modalità	0: Modulazione asincrona, 1: Modulazione sincrona	0 ÷	
P23.03	PWM casuale profondità	0: PWM casuale non valido 1 ÷ 10: Profondità casuale della frequenza portante PWM	0 ÷	
P23.04	Flusso veloce limitante	0: Disabilita, 1: Abilita	1 ÷	

P23.06	Sottotensione Impostazione del valore	200,0 V ~ 2200,0 V	350V ÷	
P23.09	Sovrapressione Impostazione del valore	200,0 V ~ 2200,0 V	270V ÷	
Pagina 23.10	Trasportatore automatico variazione di frequenza a bassa frequenza	0: Disabilita, 1: Abilita	1 ÷	
Pagina 23.11	Velocità zero uscita in esecuzione controllare	0: Disabilita, 1: Abilita	1 ÷	
Pagina 23.12	Sensibilità di Perdita di fase di potenza protezione	0÷30,0%	13,0% ÷	
Impostazione della curva AI del gruppo P24				
24,00€	Input minimo dell'IA curva 4	-10,00 V÷P24,02	0,00 V ÷	
P24.01	Corrispondente rapporto di P24.00	-100,0%÷+100,0%	0,0% ÷	
P24.02	Compio 1 anno Ho delle puttane 4	Da 24,00 a 24,04 sterline	3,00 V ÷	
P24.03	Corrispondente rapporto di P24.02	-100,0%÷+100,0%	30,0% ÷	
P24.04	Compio 2 anni Ho delle puttane 4	P24.02÷P24.06	6,00 V ÷	
P24.05	Corrispondente rapporto di P24.04	-100,0%÷+100,0%	60,0% ÷	
P24.06	Ingresso massimo del Ho delle puttane 4	P24.06÷+10.00V	10,00 V ÷	

P24.07	Corrispondente rapporto di P24.06	-100,0%÷+100,0%	100,0% ÷	
P24.08	Input minimo dell'IA curva 5	-10,00 V÷P24.10	-10,00 V ÷	
P24.09	Corrispondente rapporto di P24.08	-100,0%÷+100,0%	-100,0% ÷	
24,10 €	Accensione 1 dell'IA curva 5	P24.08÷P24.12	-3,00 V ÷	
Pagina 24.11	Corrispondente rapporto di P24.10	-100,0%÷100,0%	-30,0% ÷	
Pagina 24.12	Compio 2 anni la curva AI 5	P24.10÷P24.14	3,00 V ÷	
Pagina 24.13	Corrispondente rapporto di P24.12	-100,0%÷100,0%	30,0% ÷	
Pagina 24.14	Ingresso massimo di la curva AI 5	P24.12÷+10.00V	10,00 V ÷	
Pagina 24.15	Corrispondente rapporto di P24.14	-100,0%÷100,0%	100,0% ÷	
P24.24	Punto di salto di l'AI1	-100,0%÷100,0%	0,0% ÷	
24,25€	Gamma di salto di l'AI1	0,0%÷100,0%	0,5% ÷	
Pagina 24.26	Punto di salto di l'AI2	-100,0%÷100,0%	0,0% ÷	
Pagina 24.27	Gamma di salto di l'AI2	0,0%÷100,0%	0,5% ÷	

Pagina 24.28	Punto di salto di l'AI3	-100,0%÷100,0%	0,0% ÷	
24,29 pagine	Gamma di salto di l'AI3	0,0%÷100,0%	0,5% ÷	
Correzione del gruppo P30 per AI e AO				
30,00€	AI1 Misurato tensione 1	0,500 V÷4,000 V	Fabbrica correzione	÷
30,01 sterline	AI1 visualizza tensione 1	0,500 V÷4,000 V	Correzione di fabbrica	÷
30,02 €	AI1 misurato tensione 2	6.000 V÷9.999 V	Correzione di fabbrica	÷
30,03 €	AI1 visualizza tensione 2	6.000 V÷9.999 V	Correzione di fabbrica	÷
30,04€	AI2 Misurato tensione 1	0,500 V÷4,000 V	Fabbrica correzione	÷
30,05€	AI2 visualizza tensione 1	0,500 V÷4,000 V	Fabbrica correzione	÷
30,06 pagine	AI2 misurato tensione 2	6.000 V÷9.999 V	Fabbrica correzione	÷
30,07 pagine	AI2 visualizza tensione 2	6.000 V÷9.999 V	Fabbrica correzione	÷
30,08€	AI3 Misurato tensione 1	-9,999 V÷10,000 V	Fabbrica correzione	÷
30,09€	AI3 visualizza tensione 1	-9,999 V÷10,000 V	Fabbrica correzione	÷
30,10 sterline	AI3 misurato tensione 2	-9,999 V÷10,000 V	Correzione di fabbrica	÷

Pagina 30.11	AI3 visualizzazione tensione 2	-9,999 V ÷ 10,000 V	Fabbrica correzione	ÿ
Pagina 30.12	Tensione target AO1 1	0,500 V ÷ 4,000 V	Fabbrica correzione	ÿ
Pagina 30.13	AO1 Misurato	0,500 V ÷ 4,000 V	Correzione di fabbrica	ÿ
Pagina 30.14	tensione 1 Tensione target AO1 2	6.000 V ÷ 9.999 V	Correzione di fabbrica	ÿ
30,15 sterline	AO1 Misurato	6.000 V ÷ 9.999 V	Fabbrica correzione	ÿ
Pagina 30.16	tensione 2 Tensione target AO2 1	0,500 V ÷ 4,000 V	Fabbrica correzione	ÿ
Pagina 30.17	AO2 Misurato	0,500 V ÷ 4,000 V	Fabbrica correzione	ÿ
Pagina 30.18	tensione 1 Tensione target AO2 2	6.000 V ÷ 9.999 V	Fabbrica correzione	ÿ
Pagina 30.19	AO2 Misurato	6.000 V ÷ 9.999 V	Fabbrica correzione	ÿ

tensione 2

4. Allarme di guasto e contromisure

Visualizza il nome dell'errore	Possibile causa del fallimento	Risoluzione dei problemi
Err01	Protezione del modulo di potenza La potenza del motore è troppo alta o il cablaggio è in cortocircuito o Modulo di alimentazione danneggiato	Rimuovere il filo del motore e riavviarlo. Se c'è qualche problema, riparare l'inverter
Errore02	Guasto sottotensione La tensione di ingresso è anomala o il relè di potenza non è attivato o il rilevamento della tensione	Controllare la tensione di alimentazione o rivolgersi al produttore per assistenza

		colpa	
Err31	Sovratensione durante l'accelerazione	La tensione di ingresso è anomala	Controllare l'alimentazione in ingresso
		Riavviare quando il motore gira	Impostato per l'avvio dopo la frenata in corrente continua
Errore32	Sovratensione durante la decelerazione	Il tempo di decelerazione è troppo breve	Estendere il tempo di decelerazione
		La tensione di ingresso è anomala	Controllare l'alimentazione in ingresso
Err33	Sovratensione a velocità costante	La tensione di ingresso è anomala	Controllare l'alimentazione in ingresso
Err60	Sovraccarico dell'inverter	Impostazione non corretta della curva V/F o della coppia.	Regolare la curva V/F e la quantità di coppia incrementata
		Bassa tensione di ingresso.	Controllare la tensione di alimentazione
		Il tempo di accelerazione è troppo breve	Estendere il tempo di accelerazione
		Il carico del motore è troppo pesante	Seleziona un più potente Invertitore
Errore61	Sovracorrente durante l'accelerazione	Il tempo di accelerazione è troppo breve	Estendere il tempo di accelerazione

		La potenza dell'inverter è troppo piccola	Selezionare Inverter con livello di potenza elevato
		Impostazione non corretta della curva V/F o della coppia.	Regolare la curva V/F o la quantità di aumento della coppia
Err62	Sovracorrente durante la decelerazione	Il tempo di decelerazione è troppo breve	Estendere il tempo di decelerazione
		La potenza dell'inverter è troppo piccola	Selezionare l'inverter con livello di potenza elevato
Err63	Sovracorrente a velocità costante	Bassa tensione di ingresso.	Controllare la tensione di alimentazione
		stallo del motore o mutazione del carico troppo grande	Controllare il carico
		La potenza dell'inverter è troppo piccola	Seleziona un più potente Invertitore
Errore64	Sovraccarico del motore	Impostazione non corretta della curva V/F o della coppia.	Regolare la curva V/F o la quantità di aumento della coppia
		Bassa tensione di ingresso.	Controllare la tensione di alimentazione
		stallo del motore o mutazione del carico troppo grande	Controllare il carico
		Il coefficiente di protezione da sovraccarico del motore non è impostato correttamente	Impostare correttamente il coefficiente di protezione da sovraccarico del motore

Err65	Guasto limitante la corrente onda per onda	Lo stesso vale per il motore Sovraccarico	Lo stesso vale per il motore Sovraccarico
Errore40	malfunzionamento dell'hardware	Acqua, insetti, ecc.	riavviare non è possibile riprendere la riparazione in fabbrica
Err41	Memoria EEPROM Errore R/W	Aggancio EEPROM	Richiedi un servizio al produttore
Errore42	Controllo interruzione di corrente	L'alimentazione in ingresso non rientra nell'intervallo delle specifiche	Adattare la tensione ai requisiti delle specifiche
Errore46	Errore di rilevamento della corrente	Guasto al circuito di campionamento della corrente	Richiedi un servizio al produttore
		Guasto del circuito di azionamento	Richiedi un servizio al produttore
Err11	Guasto dell'apparecchiatura esterna 1	Il terminale di ingresso di guasto esterno 1 è chiuso	Scollegare il terminale di guasto esterno e cancellare il guasto (prestare attenzione a controllare la causa)
Errore12	Comunicazione n fallimento	485 Comunicazione fallita	Controllare la connessione 485
Errore13	Arriva il tempo di esecuzione accumulato	Il tempo di esecuzione cumulativo raggiunge il valore impostato	Cancella record tramite Funzione di inizializzazione dei parametri
Err15	Guasto apparecchiatura esterna 2	Il terminale di ingresso di guasto esterno 2 è chiuso	Scollegare il terminale di guasto esterno e cancellare il guasto (prestare attenzione a controllare la causa)
Errore16	Arriva l'orario di accensione	Il tempo di accensione cumulativo raggiunge il valore impostato	La funzione di inizializzazione dei parametri cancella i record

Errore17	Guasto del contatto/relè	Guasto al terminale di ingresso dell'apparecchiatura esterna	Scollegare il terminale di guasto esterno e cancellare il guasto (prestare attenzione a controllare la causa)
Errore08	Modulo di potenza surriscaldato	Ventola di raffreddamento difettosa o temperatura ambiente surriscaldata	Controllare la ventola o la dissipazione del calore o attendere che si raffreddi per riprovare
Errore90	Guasto al motore di commutazione durante il runtime	Contatto scadente della linea del motore o dell'interruttore tra motore e inverter	L'inverter deve essere collegato direttamente al motore per verificare che la linea del motore sia allentata
Err91	Guasto di cortocircuito a terra	Cortocircuito verso terra	Scollegare la linea di terra (fare attenzione a controllare la causa)
Err92	Perdita di fase in ingresso	Controllare la linea di alimentazione in ingresso	Richiedi un servizio al produttore
Err93	Perdita di fase di uscita	perdita della linea di potenza in uscita o un circuito di fase per il rilevamento della corrente è anormale	Controllare la tensione di uscita e controllare la linea di alimentazione in uscita
Errore94	Guasto per sovravelocità del motore	La velocità del motore supera la velocità normale	Controllare se il carico ha altra potenza
Errore95	Errore di deviazione della velocità	Il divario di velocità è troppo grande rispetto alla velocità normale	Controllare il carico del motore
Err96	Perdita di feedback PID durante l'esecuzione	Scarso contatto con il segnale del sensore PID	Controllare il segnale del sensore
Err97	Guasto di caduta del carico	La linea del motore è scollegata	Controllare la linea del motore
Err98	Sovratemperatura del motore	Il motore si surriscalda	Controllare la temperatura del motore

Err99	Messa a punto del motore colpa	I parametri del motore non sono impostati secondo la targa o la la linea del motore è in cattive condizioni contatto	Impostare il motore parametri secondo la targa e controllare il cavo dal Inverter al motore
ErroreH1	Acqua carenza	Guasto per mancanza d'acqua	Controllare la mancanza di acqua
ErroreH2	Acqua piena allerta precoce	L'acqua è piena	Ripristinare l'acqua normale pressione
ErroreH3	Acqua alta pressione fallimento	Errore di arresto forzato	Acqua troppo alta pressione, controllare il pressione dell'acqua

5. Descrizione dell'installazione

Quando P17.00 è impostato su un valore diverso da 0, la password di protezione dei parametri è impostato. È necessario immettere la password prima di modificare i parametri.

Annullando la password, P17.00 dovrà essere impostato su 0.

Il menu dei parametri in modalità parametri personalizzati dall'utente non è password protetto.

Il gruppo P01-P23 è un parametro della funzione di base, il

gruppo P00 è un parametro della funzione di monitoraggio.

I simboli nella tabella delle funzioni sono descritti come segue: "y": Il valore impostato di questo parametro può essere modificato quando l'inverter è Stato di arresto e di esecuzione;

"y": il valore impostato di questo parametro non può essere modificato quando l'inverter è nello stato di esecuzione;

"*": il valore del parametro è il valore effettivo del record rilevato e non può essere modificato;

"*": significa che il parametro è il "Parametro del produttore" ed è limitato all'impostazione del produttore per impedire all'utente di azionarlo.

Made in China

VEVOR[®]
TOUGH TOOLS, HALF PRICE

Supporto tecnico e certificato di garanzia
elettronica www.vevor.com/support



Soporte técnico y certificado de garantía electrónica www.vevor.com/support

Inversor

MODELO: AT1-7500X

Seguimos comprometidos a brindarle herramientas a precios competitivos.

"Ahorre la mitad", "mitad de precio" o cualquier otra expresión similar que utilicemos solo representa una estimación del ahorro que podría obtener al comprar ciertas herramientas con nosotros en comparación con las principales marcas y no necesariamente significa que cubra todas las categorías de herramientas que ofrecemos. Le recordamos que, al realizar un pedido con nosotros, verifique cuidadosamente si realmente está ahorrando la mitad en comparación con las principales marcas.

VEVOR[®]
TOUGH TOOLS, HALF PRICE

Inversor

MODELO: AT1-7500X



¿NECESITA AYUDA? ¡CONTÁCTENOS!

¿Tiene preguntas sobre el producto? ¿Necesita asistencia técnica? No dude en ponerse en contacto con

nosotros: Asistencia técnica y certificado de garantía electrónica
www.vevor.com/support

Estas son las instrucciones originales, lea atentamente todas las instrucciones del manual antes de utilizar el producto. VEVOR se reserva una interpretación clara de nuestro manual de usuario. La apariencia del producto estará sujeta al producto que recibió. Perdónenos por no informarle nuevamente si hay actualizaciones de tecnología o software en nuestro producto.

MEDIDAS DE SEGURIDAD IMPORTANTES



Lea todas las advertencias de seguridad, instrucciones, ilustraciones y especificaciones proporcionadas con este inversor. Si no se siguen todas las

Las instrucciones que se indican a continuación pueden provocar descargas eléctricas o incendios.

y/o lesiones graves.

ADVERTENCIA :

Este equipo es un dispositivo de alto voltaje, no intente

Desmonte este equipo en cualquier momento para evitar peligros. Después de un uso del dispositivo

Fallo, si el interruptor externo no reinicia el dispositivo, comuníquese con su

Revendedor para manejo.

ADVERTENCIA: ¡PELIGRO DE DESCARGA ELÉCTRICA E INCENDIO!

1. El incumplimiento de esta instrucción podría provocar una falla eléctrica, Incendio y electrocución.

2. NO DESMONTAR .

3. No sumerja el inversor.

4. No conecte dos o más transformadores en paralelo

5. Conecte la fuente de alimentación directamente a un tomacorriente para ubicación húmeda con GFCI.

6. No utilice un cable de extensión.

7. La instalación de este inversor y el cableado relacionado debe ser realizada por un técnico calificado.

Electricista en cumplimiento con todos los códigos eléctricos aplicables.

ADVERTENCIA :

Cambios o modificaciones a esta unidad no aprobados expresamente por la parte

El responsable del cumplimiento podría anular la autoridad de los usuarios para operar el equipo .

GUARDE ESTAS INSTRUCCIONES

Información de la FCC

PRECAUCIÓN: Los cambios o modificaciones no aprobados expresamente por la parte responsable del cumplimiento podría anular la autoridad del usuario para operar el equipo!

Este dispositivo cumple con la Parte 15 de las Normas de la FCC. Su funcionamiento está sujeto a las dos condiciones siguientes:

- 1) Este producto puede causar interferencias dañinas.
- 2) Este producto debe aceptar cualquier interferencia recibida, incluyendo interferencia que pueda causar un funcionamiento no deseado.

ADVERTENCIA: Los cambios o modificaciones a este producto no expresamente aprobado por la parte responsable del cumplimiento podría anular la garantía del usuario. autoridad para operar el producto.

Nota: Este producto ha sido probado y se ha determinado que cumple con los límites un dispositivo digital de Clase B de conformidad con la Parte 15 de las Normas de la FCC. Estos límites Están diseñados para proporcionar una protección razonable contra interferencias dañinas. en una instalación residencial.

Este producto genera, utiliza y puede irradiar energía de radiofrecuencia y

Si no se instala y utiliza de acuerdo con las instrucciones, puede causar interferencias perjudiciales para las comunicaciones por radio. Sin embargo, no existe garantizar que no se produzcan interferencias en una instalación determinada. Si esto El producto causa interferencias dañinas a la radio o televisión.

recepción, que se puede determinar encendiendo y apagando el producto, la

Se recomienda al usuario que intente corregir la interferencia mediante uno o más de los siguientes métodos: siguientes medidas.

Reorientar o reubicar la antena receptora. Aumentar la distancia entre el producto y el receptor. Conectar el producto a una toma de corriente en un circuito diferente de aquel al que está conectado.

El receptor está conectado.

Consulte al distribuidor o a un técnico de radio/TV experimentado para asistencia.

Eliminación correcta



Este producto está sujeto a las disposiciones de la Directiva Europea 2012/19/CE. El símbolo que muestra un contenedor de basura cruzado a través de indica que el producto requiere un contenedor de basura separado recogida en la Unión Europea. Esto se aplica al producto

y todos los accesorios marcados con este símbolo. Productos marcados como tales No se pueden desechar con la basura doméstica normal, sino que deben llevarse a un Punto de recogida para el reciclaje de aparatos eléctricos y electrónicos

1. Información del producto

El manual proporciona precauciones y orientación para la selección del tipo de usuario. Instalación, parametrización, puesta en servicio en sitio, diagnóstico de fallas y Mantenimiento y conservación diaria

1.1 Serie de inversores

	Serie AT901			Resistencia de frenado	
Modelo	Motor adaptativo		Producción Actual:A	EN	Ohm
	KW	Capacidad de potencia			
22 901-7K5G1	7.5	10	34.0	600	40

1.2 Especificaciones del producto

Proyecto		Estándar
Básico Función	Sistema	Convertidor de frecuencia universal de vector actual
	Conducir	con alta fusión de rendimiento y función
	Activación máxima	Accionamiento de alta eficiencia del motor de inducción
	Frecuencia	Control vectorial: 0-500 Hz
		Control V/F: 0-3200Hz.
	Transportador	0,5 kHz-16 kHz
	Frecuencia	La frecuencia portadora se puede ajustar
	Frecuencia resolución	Autoregularse según la carga
	resolución	Configuración de simulación: ±0,025 %
	Modo de control	Control vectorial de lazo abierto (SVC)

Proyecto		Estándar
		Control V/F
	Par de arranque	Modo tipo G: 0,3 Hz/150 % (SVC).
		Modo tipo P: 0,3 Hz/100 % 1:100
	Rango de ADJ	(SVC) $\pm 0,5$ %
	Velocidad estable	(SVC)
	Sobrecarga capacidad	Tipo G: 150 % de corriente nominal durante 120 s; 180 %
		durante 1 T0ypse P: 120 % de corriente nominal durante 60 s; 150
	Aumento de par	% durante 3 Aumento automático del
	Curva V/F	par; Tasa de torsión MTharneueawl: usetricianicgrhetaisnee;;
	Curva Acc/ Modo Dec	Modo Acc: 0,00 m/s ² a 0,00 m/s ² de aceleración/desaceleración de F=1,5, 2, 4, 16, 64, 128 y 256 m/s ² de aceleración/desaceleración, rango de tiempo de aceleración/desaceleración 0,0-6500,0 s
	Frenado de CC	Frecuencia de freno: 0,00 Hz-Frecuencia máxima;
		Tiempo de freno: 0,0 s-36,0 s Valor de corriente de freno: 0,0 %-100,0 %
	Control legal	Rango de frecuencia de jog: 0,00 Hz-50,00 Hz;
		Tiempo de aceleración y desaceleración: 0,0 s-6500,0 s.
	Funcionamiento a velocidad de hasta 16 segmentos con un PLC o control integrado	
	terminal PID incorporado	Puede realizar fácilmente el sistema de control de circuito cerrado de control de procesos.
	Función AVR Cuando el voltaje de entrada fluctúa, el voltaje de salida se puede	
	Control de pérdida de sustentación	mantener constante automáticamente. Limita automáticamente la corriente y el voltaje para evitar disparos frecuentes por sobrevoltaje.
	Corriente rápida limitante	Minimiza las fallas por sobrecorriente y protege el funcionamiento normal del convertidor de frecuencia.
	Límite de par	Limite automáticamente el torque durante el funcionamiento.
	Energía instantánea para deenergizar instantáneamente por sobrecorriente, y cuando la falla	
	Momento	
Operante	Dominio fuente	Panel de control, terminal de control, puerto serie, se puede cambiar de varias maneras

Proyecto		Estándar
	Frecuencia fuente	Potenciometro de panel, número indicado, entrada de voltaje/corriente analógica externa y entrada de puerto serial. Se puede conmutar de múltiples maneras.
	Terminal de entrada	Cinco terminales de entrada digital 1
		terminal de entrada de cantidad analógica;
		Una entrada de voltaje de 0-10 V o corriente de 0-20 mA;
	Producción Terminal	1 terminal de salida digital
		1 terminal de salida de relé (TA, TB, TC)
		1 terminal de salida analógica, compatible con salida de voltaje de 0-10 V o 0-20 mA
	Protección función	Detección de cortocircuito en el motor encendido, protección contra pérdida de fase de entrada y salida, protección contra sobrecorriente, protección contra sobretensión, protección contra subtensión, protección contra sobrecalentamiento y protección contra sobrecarga, etc.
Bucle El medio ambiente	Lugar de uso	En interiores, sin luz solar directa, sin polvo, gases corrosivos, gases combustibles, niebla de aceite, vapor, agua o sal, etc.
	Sobre el mar nivel	Menos de 1000 m 2C116699
	Ambiente temperatura	-10 ~ + 40 (la temperatura ambiente es de 40 ~ 50 , reduzca la cantidad)
	humedad	Menos del 95 % de humedad relativa, condensación anhidra
	vibrar	Menos de 5,9 m/s (0,6 g)

1.3 Descripción del lazo de control y del terminal del lazo principal

2. Funcionamiento y visualización

Descripción de la lámpara indicadora de función

Hz: Lámpara indicadora de visualización de frecuencia

V: Lámpara indicadora de voltaje

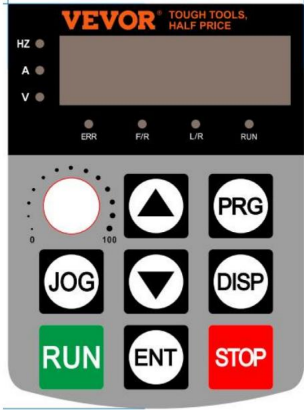
A: Lámpara indicadora de corriente

ERR: luz indicadora de falla

F / R: Lámpara indicadora de avance y retroceso

L/R: Lámpara indicadora de control de comunicación

RUN: Lámpara indicadora de funcionamiento



Símbolo de llave	Nombre	Declaración de función
PRG	Programación llave	El menú entra o sale, con parámetro modificación
	Determinar el llave	Ingresa al menú y confirma la Ajuste de parámetros
▲	Tecla superior	Incremento de datos o códigos de función
▼	Tecla abajo	Disminución de datos o códigos de función
DISP	Tecla Shift	Selecione el bit modificador de parámetro y el mostrar contenido
CORRER	Ejecutar la clave	Inicie el inversor debajo del teclado Modo de operación
DETENER	Tecla de parada/reinicio	Operación de parada/reinicio,
SACUDIDA	Tecla de desplazamiento	Limitado al código de función P08.01

Establezca el método de parámetro:

1. Pulse el botón PRG para visualizar P 0.00, 2. Las teclas ▲ ▼ y

DISP seleccionan el número de parámetro a modificar y las teclas

La tecla ENTER ingresa el parámetro,

3. Las teclas ▲ ▼ y DISP modifican los valores de los parámetros, la tecla ENTER guarda los parámetros. 4. Si necesita modificar otros parámetros, repita los pasos 2 y 3, como la modificación.

Finalización, Regresar a la interfaz de frecuencia utilizando la tecla PRG .

3. Tabla resumen de parámetros funcionales:

P00, Grupo de seguimiento				
P00.00	frecuencia de funcionamiento	0,00	320,00 Hz (P01.22=2) -	
P00.01	Establecer la frecuencia	0,0	3200,0 Hz (P01.22=1) -	
P00.02	Tensión de barra colectora (V)	0,0 V	3000,0 V	-
P00.03	Voltaje de salida (V)	0 V	1140 V	-
P00.04	Corriente de salida (A)	0,00 A	~ 655,35 A	-
P00.05	Potencia de salida (kW)	0	32767	-
P00.06	Par de salida (%)	-200,0%	200,0%	-
P00.07	DEL estado de entrada	0	32767	-
P00.08	Estado de salida DO	0	1023	-
P00.09	Voltaje AI1 (V)	0,01 V		-
P00.10 AI2	Voltaje (V) o corriente (mA)	0,00 V	10,57 V	-
		0,00 mA	20,00 mA	
P00.12	valor de conteo	0	65535	-
P00.13	Valor de longitud	0	65535	-
P00.14	Visualización de velocidad de carga	0	65535	-
P00.15	Ajuste de PID	0	65535	-
P00.16	Retroalimentación PID	0	65535	-
P00.17	Etapa del PLC	0	65535	-
P00.18	Frecuencia de entrada de pulso	0	~ 100 kHz	-
P00.19	Velocidad de retroalimentación (Hz)	-320.00Hz	320.00Hz	-
P00.20	Tiempo de ejecución restante	-3200,0 Hz	3200,0 Hz	-
		0,0	6500,0 minutos	
P00.21	Voltaje AI1 antes de la corrección	0,000 V	10,570 V	-
P00.22	Voltaje/corriente AI2 antes corrección	0,000 V	10,570 V	-
		0,000 mA	20,000 mA	
P00.24	velocidad lineal	0	65535 m/min	-
P00.25	Tiempo de potencia actual	0	6500 min	-
P00.26	Tiempo de ejecución actual	0,0	~ 6500,0 minutos	-
P00.28	Configuración de comunicación	-100,00%	100,00%	-

P00.30	Visualización de frecuencia X	0.00Hz 500.00Hz	-
P00.31	Visualización de frecuencia Y	0.00Hz 500.00Hz	-
P00.32	Ver cualquier valor de dirección de memoria	0 65535	-
P00.35	Par objetivo, (%)	0,0° 359,9°	-
P00.37	Factor de potencia Ángulo		-
P00.39	Tensión objetivo de separación de VF	0 V ~ Voltaje nominal del motor	-
P00.40	Tensión de salida de separación VF	0 V ~ Voltaje nominal del motor	-
P00.41	Pantalla de estado de entrada IN	-	-
P00.42	Visualización del estado de entrada DO	-	-
P00.43	Visualización del estado de la función DI 1	(función 01. función 40)-	-
P00.44	Visualización del estado de la función DI 2	(Función 41. Función 80)-	-
P00-45	mensaje de error	-	-
P00-59	Establezca la frecuencia de (%)	-100,00% 100,00%	-
P00-60	Frecuencia de funcionamiento (%)	-100,00% 100,00%	-
P00-61	Estado del inversor	0 65535	-

—parámetro modificable bajo cualquier condición

—parámetro no modificable en estado de ejecución •

—el parámetro detectado real, no modificable

FC	nombre	Establecer rango	Fábrica valor	modificar
P01 Grupo funcional básico				
P01.00	Tipo G/P	1: Tipo G (carga de par constante) modelo) 2: Tipo P (ventilador y bomba de agua) modelo)	1	
P01.01	1. Control del motor modo	0: Vector sin sensor de velocidad Control 2: Modelo de control V/F	2	
P01.02	Operación dominio	0: Comando de ejecución del panel de operaciones canal (luces "L/R" apagadas)	0	

	canal	1: Canal de ejecución de terminal (luces "L/R" encendidas) 2: Comando de comunicación canal (Luces "L/R" parpadeando)		
P01.03	Frecuencia principal fuente X	0: Ajuste digital (frecuencia preestablecida P01.08, tecla ▲/▼ del teclado, pérdida de potencia) 1: Conjunto digital (frecuencia preestablecida P01.08, tecla ▲/▼ del teclado, memoria de caída de potencia) 2: Conjunto analógico AI1 (0-10 V); 3: Conjunto analógico AI2 (0-10 V o 20 mA); 4: Potenciómetro de panel; 5: Conjunto de pulsos (050 KHZ DI5); 6: Conjunto de funcionamiento de velocidad multitapa 7: Conjunto de PLC simple; 8: Conjunto de control PID; 9: Conjunto de comunicación.	4	
P01.04	Fuente de frecuencia secundaria Y	Igual que P01.03 (Fuente de frecuencia principal X) configurado	0	
P01.05	Limitar la selección de Y cuando hay superposición de frecuencias	0: Comparado con la frecuencia máxima P01.10 1: Relativo a la fuente de frecuencia X	0	
P01.06	Límite de Y cuando superposición de frecuencias	0% 150%	100%	
P01.07	Fuente de frecuencia	Un solo dígito: selección de fuente de frecuencia 0: Fuente de frecuencia principal X 1: Operación principal y secundaria	00	

		resultados (la relación de operación se determina mediante diez dígitos) 2: Frecuencia principal X y Interruptor Y de frecuencia secundaria 3: Cambiar entre principal frecuencia X y Principal y Resultados de la operación secundaria 4: La frecuencia Y cambia con Operación principal y secundaria resultados Diez dígitos: Relación de operación de frecuencia de X e Y 0: X +Y 1: X -Y 2: Máximo de los dos, 3: Mínimo de los dos.		
P01.08	Frecuencia de preposición	0,00 Hz Frecuencia máxima P01.10	50,00 Hz	
P01.09	Sentido de marcha	0: Dirección consistente, 1: Dirección opuesta	0	
P01.10	Frecuencia máxima de salida	Vectorial: 50,00 Hz ~ 500,00 Hz V/F: 50.00Hz 2000.00Hz	50,00 Hz	
P01.11	Frecuencia límite superior fuente	0: P01.12 Configuración 1: A11 Configuración 2: A12 Configuración 3: A13 Configuración 4: Configuración de pulso (050KHZ DI5); 5: Configuración de comunicación	0	
P01.12	Frecuencia límite superior	P01.14 P01.10	50,00 Hz	
P01.13	Sesgo de frecuencia de límite superior	0,00 Hz P01.10	0.00Hz	

P01.14	Límite inferior frecuencia	0,00 Hz P01.12	0.00Hz	
P01.15	Frecuencia portadora	0,5 kHz 16,0 kHz	Para el modelo	
P01.16	Frecuencia portadora Ajustar con la temperatura	0: No, 1: Sí	1	
P01.17	Tiempo de aceleración 1	0,00 s 650,00 s (P01.19=2) 0,0s ~ 6500,0s P01.19=1	Para modelo	
P01.18	Tiempo de desaceleración 1	0 s 65000 s (P01.19=0) Frecuencia de referencia P01.25		
P01.19	Unidad de tiempo de Aceleración y tiempo de desaceleración	0: 1 artículos de segunda clase 1: 0,1 segundos 2: 0,01 segundos	1	
P01.21	Frecuencia de sesgo de la frecuencia Y cuando superposición	0,00 Hz Frecuencia de salida máxima P01.10	0.00Hz	
P01.22	Resolución de Frecuencia	Resolución de todas las frecuencias Comandos.	2	
P01.23	Apagar memoria para Ajuste de frecuencia digital	0: Sin memoria 1: Memoria	0	
P01.24	Selección del grupo de parámetros del motor	0: Grupo de parámetros del motor 1, 1: Grupo de parámetros del motor 2.	0	
P01.25	Referencia frecuencia de Aceleración y tiempo de desaceleración	0: Frecuencia máxima P01.10 1: Frecuencia de ajuste 2:100Hz	0	
P01.26	Tiempo de ejecución instrucción de frecuencia ARRIBA/ABAJO	0: Frecuencia de operación, 1: Ajuste de frecuencia	0	

	punto de referencia			
P01.27	Fuente de comando Atado fuente de frecuencia	Un solo dígito: frecuencia de vinculación de comandos del panel de operación selección de fuente 0: Sin vinculación 1: Conjunto digital 2:A11 3:A12 4:A13 5: Conjunto de pulsos (050 KHZ DI5); 6: Velocidad de múltiples segmentos; 7: PLC simple 8: PID 9: Conjunto de comunicación Diez dígitos: fuente de frecuencia de enlace del comando de terminal selección 100 dígitos: selección de fuente de frecuencia de enlace de comando de comunicación Mil dígitos: ejecuta automáticamente la fuente de frecuencia de enlace selección	0000	
P02 Grupo de parámetros 1 del motor asíncrono				
P02.00	Tipo de motor	0: Motor asíncrono ordinario, 1: Motor asíncrono de frecuencia variable	0	
P02.01	Potencia nominal de motor	0,1 kW 400,0 kW	De acuerdo a hacia Modelo Del Inversor	
P02.02	Tensión nominal de Motor	1 V 2000 V		
P02.03	Corriente nominal de Motor	0,01A~655,35A (Potencia del inversor <=55kW) 0.1A~6553.5A (Potencia del inversor > 55kW)		

P02.04	Frecuencia nominal de motor	0,01 Hz Frecuencia de salida máxima P01.10		
P02.05	Velocidad nominal de motor	1 rpm 65535 rpm		
P02.06	Resistencia del estator de motor	0,001 Ω 65,535 Ω (Potencia del inversor $\leq$ 55 kW) 0,0001 Ω 6,5535 Ω (Potencia del inversor $>$ 55 kW)	Sintonización Parámetro	
P02.07	Resistencia del rotor de motor	0,001 Ω 65,535 Ω (Potencia del inversor $\leq$ 55 kW) 0,0001 Ω 6,5535 Ω (Potencia del inversor $>$ 55 kW)		
P02.08	Resistencia a fugas de motor	0,01 mH 655,35 mH (Potencia del inversor $\leq$ 55kW) 0,001 Mh 65,535 mH (Potencia del inversor $>$ 55		
P02.09	Resistencia mutua de motor	kW) 0,1 mH 6553,5 mH (Potencia del inversor $\leq$ 55 kW) 0,01 mH 655,35 mH (Potencia del inversor $>$ 55kW)		
P02.10	Corriente sin carga de El motor	0,01 A P02.03 (Potencia del inversor $\leq$ 55 kW) 0,1 A P02,03 (Potencia del inversor $>$ 55		
P02.37	Selección de sintonización	kW) 0: sin funcionamiento 1: ajuste con el motor parado 1 2: ajuste dinámico del motor 3: ajuste con el motor completamente parado 2	0	
P03 Parámetros de control vectorial del grupo motor 1				
P03.00	Bucle de velocidad proporcional 1	1 100	30	

P03.01	Tiempo de integración del bucle de velocidad 1	0,01 s 10,00 s	0,50 s	
P03.02	Frecuencia de conmutación 1	0,00 P03.05	5.00Hz	
P03.03	Bucle de velocidad proporcional 2	1 100	20	
P03.04	Tiempo de integración del bucle de velocidad 2	0,01 s 10,00 s	1,00 s	
P03.05	Frecuencia de conmutación 2	P03.02 Frecuencia máxima de salida P01.10	10.00Hz	
P03.06	Control de vectores de la ganancia del cambio	50% 200%	100%	
P03.07	Tiempo de filtrado de par SVC constantes	0,000 s 0,100 s	0,050 s	
P03.09	Límite superior de par fuente bajo control de velocidad modo	0: Ajuste P03.10 1 AI1; 2AI2; 3: AI3; 4: Conjunto de pulsos (DI5); 5: Configuración de comunicación; 6: MÍN (AI1, AI2) 7: MÁXIMO (AI1, AI2)	0	
P03.10	Límite de par superior bajo velocidad modo de control	0,0% 200,0%	150,0%	
P03.13	Ganancia proporcional de excitación regulación	0 60000	2000	
P03.14	Ganancia integral de excitación regulación	0 60000	1300	
P03.15	Ganancia proporcional	0 60000	2000	

	de Regulación del par			
P03.16	Ganancia integral de regulación de par	0 60000	1300	
Parámetros de control P04 V/F				
P04.00	Ajuste de la curva VF	0: curva lineal V/F 1: Curva multipunto V/F 2: Curva de par decreciente 1 (Curva cuadrada) 3: Curva de par decreciente 2 (1,2 de potencia) 4: Curva de par decreciente 2 (1,4 de potencia) 6: Curva de par decreciente 2 (potencia 1,6) 8: Curva de par decreciente 2 (potencia 1,8) 10: Modo de separación completa VF 11: Modo de semiseparación VF	0	
P04.01	Ajuste del refuerzo	0,0 % (par de elevación automático); 0,1% 30,0%	Por modelo	
P04.02	de par Punto de corte del	0,00 Hz Frecuencia de salida máxima P01.10	50.00Hz	
P04.03	refuerzo de par	0,00 Hz P04.05	0.00Hz	
P04.04	Frecuencia V/F multipunto	0,0% 100,0%	0,0%	
P04.05	1 Voltaje V/F	P04.03 P04.07	0.00Hz	
P04.06	multipunto 1 Frecuencia V/F multipunto 2	0,0% 100,0% multipunto 2 Voltaje V/F multipunto 2	0,0%	

P04.07	Frecuencia V/F multipunto	P04.05 Potencia nominal del motor frecuencia P02.04	0.00Hz	
P04.08	3 Voltaje V/F multipunto	0,0% 100,0%	0,0%	
P04.09	3 Control V/F Compensación de frecuencia de deslizamiento	0,0% 200,0%	0,0%	
P04.10	V/F Más ganancia de excitación	0 200	64	
P04.11	Oscilación ganancia de supresión para V/F	0 100	Por modelo	
P04.13	Fuente de voltaje por VF separado	0: Ajustes digitales P04.14 1:AI1 2:AI2 3:AI3 4: Ajuste de pulso (DI5) 5: Instrucción múltiple 6: PLC simple 7: El PID 8: Configuración de comunicación Nota: 100,0 %, correspondiente al voltaje nominal del motor	0	
P04.14	Voltaje para separación VF	0 V Voltaje nominal del motor	0 V	
P04.15	Tiempo de subida de tensión de separación VF	0,0 s ~ 1000,0 s Nota: Hora en la que 0 V sube a Voltaje nominal del motor	0.0s	
P04.16	Tiempo de separación de VF por variación de voltaje	0,0 s 1000,0 s Nota: Hora en que la tensión nominal del motor alcanza los 0 V	0.0s	
P04.17	Modo de apagado de separación VF	0: La frecuencia y el voltaje caen a 0 por separado; 1: La frecuencia cae después de la Caída de tensión a	0	

P04.18	Pérdida de potencia por sobrecorriente corriente de acción	50% 200%	150%	
P04.19	Supresión de Pérdida de corriente por sobrecorriente	0: Deshabilitar, 1: Habilitar.	1	
P04.20	Ganancia de supresión de más de puesto actual	0 100	20	
P04.21	Compensación coeficiente de Acción sobre puesto actual	50% 200%	50%	
P04.22	Acción de bloqueo por sobretensión	650,0 V 800,0 V	760,0 V	
P04.23	Supresión de voltaje de bloqueo por	0: Deshabilitar, 1: Habilitar.	1	
P04.24	sobretensión Ganancia de frecuencia de supresión	0 100	30	
P04.25	de bloqueo por sobretensión Ganancia de voltaje de supresión de bloqueo por sobretensión	0 100	30	
P04.26	Aumento máximo límite de frecuencia para Bloqueo por sobretensión	0 50 Hz	5 Hz	
Grupo P05, Parámetros de entrada				
P05.00	Terminal DI1 función	0: Sin función; 1: Marcha hacia adelante (FWD) o Correr; 2: Marcha atrás (REV) o Interruptor de avance/retroceso 3: control de funcionamiento de tres cables 4: control de avance lento (FJOG) 5: Control de avance inverso (RJOG)	1	

		6: Aumento de frecuencia (terminal hacia arriba) 7: Disminución de frecuencia (terminal ABAJO) 8: Control de apagado gratuito 9: Entrada de señal de reinicio externo (RST) 10: Suspende operación; 11: Entrada normalmente abierta (NO) por falla externa 12: Multivelocidad 1 13: Multivelocidad 2 14: Multivelocidad 3 15: Multivelocidad 4 16: Selección de tiempo ACC/DEC 1 (TT1) 17: Selección de tiempo ACC/DEC 2 (TT2) 18: Interruptor de fuente de frecuencia 19: Borrado de cero de frecuencia ARRIBA/ ABAJO (terminal, teclado) 20: Ejecutar comando Cambiar terminal 1 21: VFD ACC/DEC prohibido 22: Pausa de control PID 23: Restablecimiento del estado del PLC 24: Pausa de frecuencia del péndulo 25: Entrada del contador 26: Reinicio del contador 27: Entrada de conteo de longitud 28: Reinicio de longitud 29: Deshabilitar control de torque 30: Configuración de pulso (solo DI5 puede configurarse, P05.04=30) 31: Reservado; 32: Frenado CC inmediato; 33: Entrada de falla externa (normalmente	
--	--	--	--

		cerrado, NC) 34: Modificación de frecuencia Habilita 35: Señal de entrada PID invertida; 36: Aparcamiento exterior terminal 1 37: Ejecutar comando Cambiar terminal 2 38: Pausa integral PID; 39: La frecuencia X cambia con la frecuencia preestablecida 40: La frecuencia Y cambia con la frecuencia preestablecida 41: Terminal 1 de selección de motor 43: El interruptor de parámetros PID 44: Fallo 1 definido por el usuario 45: Fallo definido por el usuario 2 46: Interruptor de control de velocidad/control de par 47: Parada de emergencia 48: Aparcamiento exterior terminal 2 49: Frenado DC lento 50: Tiempo de ejecución borrado; 51: Control de dos cables / Control de tres cables interruptor de control 52: Desactivación de inversión;		
P05.01	Terminal DI2 funcional		4	
P05.02	Terminal DI3 funcional		9	
P05.03	Terminal DI4 funcional		12	
P05.04	Terminal DI5 función (sólo DI5 puede		13	

	Ajuste de pulso función, P05.04=30)			
P05.10	Tiempo de filtrado DI	0,000 s 1,000 s	0.010s	
P05.11	Control de terminales Modo	0: Modo de control de dos cables 1, 1: Modo de control de dos cables 2, 2: Modo de control de tres cables 1, 3: Modo de control de tres cables 2.	0	
P05.12	Frecuencia paso de ajuste tamaño	0,001 Hz/s 65,535 Hz/s	1,00 Hz/s	
P05.13	Entrada mínima de IA curva 1	0,00 V P05,15	0,00 V	
P05.14	Correspondiente Valor de la curva de IA 1's Entrada mínima	-100,0% +100,0%	0,0%	
P05.15	Entrada máxima de IA curva 1	P05.13 +10,00 V	10,00 V	
P05.16	Correspondiente Valor de la curva de IA Curva de IA de	-100,0% +100,0%	100.0%	
P05.17	entrada máxima de 1 filtrado tiempo	0,00 s 10,00 s	0,10 s	
P05.18	Curva AI 2 Mín. aporte	0,00 V P05,20	0,00 V	
P05.19	Correspondiente Valor de la curva de IA Entrada mínima de 2	-100,0% +100,0%	0,0%	
P05.20	Entrada máxima de AI2	P05.18 +10.00 V	10,00 V	
P05.21	Correspondiente Valor de la curva de IA Entrada máxima de 2	-100,0% +100,0%	100.0%	

P05.22	Filtrado de curva 2 de IA tiempo	0,00 s 10,00 s	0,10 s	
P05.23	Curva AI 3 Mín. aporte	-10,00 V P05.25	-10,00 V	
P05.24	Correspondiente Valor de la curva de IA 3's Entrada mínima	-100,0% +100,0%	0,0%	
P05.25	Entrada máxima de IA curva 3	P05.23 +10,00 V	10,00 V	
P05.26	Correspondiente Valor de la curva de IA Curva de AI de	-100,0% +100,0%	100.0%	
P05.27	entrada máxima de 3 filtraciones tiempo	0,00 s 10,00 s	0,10 s	
P05.28	Valor mínimo de Entrada de pulso	-10,00 V P05.25	0,00 V	
P05.29	Correspondiente Valor del pulso Entrada mínima	-100,0% +100,0%	0,0%	
P05.30	Valor máximo de Entrada de pulso	P05.23 +10,00 V	10,00 V	
P05.31	Correspondiente Valor del pulso Filtrado de	-100,0% +100,0%	100.0%	
P05.32	pulsos de entrada máx. tiempo	0,00 s 10,00 s	0,10 s	
P05.33	Selección de curva AI	Bit único: selección de curva AI1 1: tengo 1 putas (2 p.m., ver P05.13 ~ P05.16.) 2: tengo 2 putas (14 h, ver P05.18 ~ P05.21.) 3: tengo 3 putas (2 p.m., ver P05.23 ~ P05.26.)	321	

		4: tengo 4 putas (16:00 h, ver P24.00P24.07) 5: tengo putas 4 (16:00 horas, ver P24.08P24.15) Diez bits: selección de curva AI2 (igual que bit único 1~5) Cien bits: selección de curva AI3 (lo mismo que arriba)		
P05.34	La IA está abajo El mínimo configuración de entrada selección	Bit único: AI1 por debajo del ajuste de entrada mínimo 0: Valor correspondiente de la entrada mínima 1: 0,0 % Diez bits: AI2 por debajo de la configuración de entrada mínima (lo mismo que el bit único 1 ~ 2) Cien bits: AI3 por debajo de la configuración de entrada mínima (igual que la anterior)	000	
P05.35	Tiempo de retardo de DI1	0,0 s ~ 3600,0 s	0.0s	
P05.36	Tiempo de retardo de DI2	0,0 s ~ 3600,0 s	0.0s	
P05.37	Tiempo de retardo de DI3	0,0 s ~ 3600,0 s	0.0s	
P05.38	Terminales DI1-DI5 válido selección de modo	0: Alto nivel de efectividad, 1: Bajo nivel de efectividad Bit único: DI1; Diez bits: DI2; Cientos de bits: DI3; Mil bits: DI4, Diez mil bits: DI5	00000	
P05.39	Terminal DI6-DI7 válido selección de modo	0: Alto nivel efectivo, 1: Bajo nivel efectivo Bit único: DI6,	00000	

		Diez bits: DI7		
Grupo P06, Parámetros de salida				
P06.01	Salida DO1 selección de funciones	0: Sin salida 1: Indicador de	0	
P06.02	Tablero de control Relé (TA-TB-TC) Función Selección	funcionamiento; 2: Salida de falla (para falla de apagado libre) 3: Señal de detección de nivel de frecuencia 1 (P14T1) 4: Indicador de llegada de frecuencia (FAR) 5: Funcionamiento a velocidad cero del VFD (en funcionamiento) 6: Alerta temprana de sobrecarga del motor 7: Sobrecarga del inversor Alerta temprana 8: Llega el conteo de conjuntos 9: Se alcanzó el recuento especificado 10: Se alcanza la longitud 11: Se completa el ciclo del PLC 12: Tiempo de ejecución acumulado llega 13: Limitación de frecuencia 14: Limitación de par 15: Listo para correr 16: AI1>AI2 17: La frecuencia de salida alcanza el límite superior límite 18: La frecuencia de salida alcanza el límite inferior (durante el funcionamiento) 19: Salida de estado bajo presión 20: Configuración de comunicación 21: La ubicación está completa (reservada) -	2	

		22: Proximidad a la ubicación (reservado) 23: Funcionamiento a velocidad cero 2 (también salida cuando se apaga) 24: Tiempo de encendido acumulado llega 25: Señal de detección de nivel de frecuencia 2 (P14T2) 26: Frecuencia de salida 1 alcanzada 27: Frecuencia de salida 2 alcanzada 28: Corriente de salida 1 alcanzada 29: Corriente de salida 2 alcanzada 30: Alcanzada regularmente 31: Desbordamiento de la señal de entrada AI1 32: Caída de carga 33: Funcionamiento inverso del VFD 34: Estado de corriente cero 35: El módulo de potencia La temperatura llega a 36: la corriente de salida está fuera del límite 37: la frecuencia de salida alcanza el límite inferior (apagado también de la salida) 38: Salida de falla (todas las fallas) 39: Sobre calentamiento del motor Alerta temprana 40: Este tiempo de funcionamiento llega 41: Salida de falla (gratis) Fallo de apagado y sin sub salida de presión)		
P06.07	Selección de la función de salida AO1	0: Frecuencia de operación, 1: Frecuencia establecida.	0	
P06.08	Selección de la función de salida AO2	2: Corriente de salida, 3: Par de salida, 4: Potencia de salida, 5: Voltaje de salida,	1	

		Cien bits: RELAY2		
Grupo P07, Parámetros de control de arranque y parada				
P07.00	Modo de arranque	0: Inicio directo 1: Comience con el seguimiento de la velocidad 2: Frenado CC + arranque en la frecuencia de arranque	0	
P07.01	Seguimiento de velocidad método	0: Comenzar con el apagado frecuencia 1: Comience con la frecuencia de trabajo 2: Empezar por el máximo frecuencia	0	
P07.02	Seguimiento de la velocidad	1 100	20	
P07.03	Frecuencia de arranque	0.00Hz 10.00Hz	0.00Hz	
P07.04	Frecuencia de inicio tiempo de espera	0,0 s ~ 100,0 s	0.0s	
P07.05	Corriente de freno de CC al inicio	0% 100%	0%	
P07.06	Tiempo de frenado de CC en puesta en marcha	0,0 s ~ 100,0 s	0.0s	
P07.07	Acelerador y Modo de desaceleración	0: modo de aceleración/deceleración lineal 1: Curva S Modo Aceleración/Deceleración A 2: Curva S Modo Aceleración/Deceleración B	0	
P07.08	Relación de tiempo de inicio segmento en S curva	0,0% 100,0%-P07.09	30,0%	
P07.09	Relación de tiempo de inicio segmento en S curva	0,0% 100,0%-P07.08	30,0%	

P07.10	Modo de parada	0: desacelera hasta detenerse 1: avanza por inercia hasta detenerse	0	
P07.11	Frecuencia umbral de CC freno	0,00 Hz ~ Frecuencia máxima. P01.10	0.00Hz	
P07.12	Retardo de frenado de CC tiempo	0,0 s ~ 100,0 s	0.0s	
P07.13	Corriente de freno de CC	0% 100%	0%	
P07.14	Tiempo de frenado de CC en detener	0,0 s ~ 100,0 s	0.0s	
P07.15	Freno de CC tasa de utilización	0% 100%	100%	
P07.18	Seguimiento de velocidad actual	30% 200%		
Parámetros de visualización y teclados del grupo P08				
P08.01	Función de la tecla M	0: La tecla M no es válida 1: Cambiar entre control remoto Control (Terminal o Control de comunicación) y Control del panel de operación, cuando P01.02 = 1 o 2 2: Interruptor FWD/REV 3: FJOG (Control de avance lento) 4: RJOE (Control de avance inverso)	0	
P08.02	DETENER/REINICIAR función clave	0: La tecla STOP/RES Sólo es válida en el modo de control del panel 1: La tecla STOP/RES Siempre válido	1	
P08.03	El LED muestra el parámetro 1in Estado de la operación	0000FFFF Bit00: Frecuencia de funcionamiento 1 (Hz) Bit01: Ajuste de frecuencia (Hz) Bit02: Voltaje del bus (V)	1er piso	

		Bit03: Voltaje de salida (V) Bit04: Corriente de salida (A) Bit05: Potencia de salida (kW) Bit06: Par de salida (%) Bit07: estado de la entrada DI Bit08: Estado de salida DO Bit09: Voltaje AI1 (V) Bit10: Tensión AI2 (V) Bit11: Tensión AI3 (V) Bit12: Valor de conteo Bit13: Valor de longitud Bit14: Visualización de la velocidad de carga Bit15: Configuración PID		
P08.04	El LED muestra el parámetro 2in Estado de la operación	0000FFFF Bit00: retroalimentación PID Bit01: Etapa del PLC Bit02: Frecuencia de entrada de PULSO (kHz) Bit03: Frecuencia de funcionamiento 2 (Hz) Bit04: Tiempo de ejecución restante Bit05: AI1: voltaje frontal corregido (V) Bit06: Tensión frontal corregida por AI2 (V) Bit07: Tensión frontal corregida por AI3 (V) Bit08: Velocidad de línea Bit09: Tiempo de potencia actual (Hora) Bit10: Tiempo de ejecución actual (min) Bit11:PULSO Frecuencia de entrada (Hz) Bit12: Configuración de comunicación Valor	0	

		Bit13: Velocidad de retroalimentación del codificador (Hz) Bit14: Visualización de frecuencia principal X (Hz) Bit15: Frecuencia secundaria Y Pantalla (Hz)		
P08.05	Pantallas LED parámetro en Stop estado	0000FFFF Bit00: Establecer frecuencia (Hz) Bit01: Voltaje del bus (V) Bit02: estado de la entrada DI Bit03: Estado de salida DO Bit04: Voltaje AI1 (V) Bit05: Voltaje AI2 (V) Bit06: tensión AI3 (V) Bit07: Valor de conteo Bit08: Valor de longitud Bit09: Etapa del PLC Bit10: Velocidad de carga Bit11: Configuración PID Bit12: Frecuencia de entrada de PULSO (kHz)	33	
P08.06	Velocidad de carga factor de visualización	0,0001 6,5000	1.0000	
P08.07	Módulo de potencia temperatura	0,0 100,0	-	•
P08.08	Número de producto	-	-	•
P08.09	Acumulativo tiempo de ejecución	0 h 65535 h	-	•
Grupo P09, función auxiliar				
P09.00	Frecuencia de jog	0,00 Hz ~ Frecuencia máxima. P01.10	2.00Hz	
P09.01	Tiempo de aceleración de jog	0,0 s ~ 6500,0 s	20.0s	

P09.02	Tiempo de jogging Dec	Tiempo recomendado: 0,4~4,0 KW 7,5 segundos 5.5~30.0KW 15.0S 37,0 132,0 KW 40,0 s 160,0 630,0 KW 60,0 s	20.0s	
P09.03	Tiempo de aceleración 2		15.0	
P09.04	Tiempo de desaceleración 2			
P09.05	Tiempo de aceleración 3			
P09.06	Tiempo de desaceleración 3			
P09.07	Tiempo de aceleración 4			
P09.08	Tiempo de desaceleración 4			
P09.09	Frecuencia de salto 1	0,00 Hz ~ Frecuencia máxima. P01.10	0.00Hz	
P09.10	Frecuencia de salto 2		0.00Hz	
P09.11	Frecuencia de salto. rango		0,01 Hz	
P09.12	Positivo y Muerto al revés tiempo	0,0 s ~ 3000,0 s	0.0s	
P09.13	Contrarrestar frecuencia permiso	0: Permitido; 1: Prohibir	0	
P09.14	Cuando la configuración La frecuencia es menor que el límite inferior de frecuencia.	0: Funciona a una frecuencia límite inferior 1: Detenerse 2: funcionamiento a velocidad cero	0	
P09.15	Control de caída	0.00Hz 10.00Hz	0.00Hz	
P09.16	Configuración poder acumulativo	0 h 65 000 h	0h	

a la hora de llegada

P09.17	Configuración acumulativo	0 h 65 000 h	0h	
marcha P09.18	Llegada en Protección de arranque	0: Desprotegido;	0	
P09.19	Frecuencia valor de detección 1 (P14T1)	0,00 Hz ~ Frecuencia máxima. P01.10	50,00 Hz	
P09.20	Valor de retardo de detección de frecuencia (P14T1)	0,0% ~ 100,0% (nivel P14T1)	5,0%	
P09.21	Frecuencia alcanza el Ancho detectado	0,0% ~ 100,0% (Frecuencia máxima)	0,0%	
P09.22	Función de salto de frecuencia Durante Acc y Dic.	0: no válido, 1: válido	0	
P09.25	Frecuencia de conmutación de tiempo de aceleración 1 y tiempo 2	0,00 Hz ~ Frecuencia máxima. P01.10	0.00Hz	
P09.26	Frecuencia de conmutación de tiempo de desaceleración 1 y tiempo 2	0,00 Hz ~ Frecuencia máxima. P01.10	0.00Hz	
P09.27	Prioridad de jog de terminal	0: no válido, 1: válido	0	
P09.28	Frecuencia valor de detección 2 (P14T2)	0,00 Hz ~ Frecuencia máxima	50,00 Hz	
P09.29	Valor de retardo de detección de frecuencia (P14T2)	0,0 % ~ 100,0 % (nivel P14T2)	5,0%	
P09.30	Frecuencia de llegada arbitraria	0,00 Hz ~ Frecuencia máxima	50,00 Hz	

	valor de detección 1			
P09.31	Frecuencia de llegada arbitraria detectada ancho 1	0,0% ~ 100,0% (Frecuencia máxima)	0,0%	
P09.32	Frecuencia de llegada arbitraria valor de detección 2	0,00 Hz ~ Frecuencia máxima	50,00 Hz	
P09.33	Frecuencia de llegada arbitraria Ancho detectado 2	0,0% ~ 100,0% (Frecuencia máxima)	0,0%	
P09.34	Corriente cero nivel de detección	0,0% 300,0% 100,0% corresponde a la corriente nominal del motor	5,0%	
P09.35	Tiempo de retardo de Detección de corriente	0,01 s 600,00 s	0,10 s	
P09.36	Valor actual de salida sobre actual	0,0 % (no detectado) 0,1 % ~ 300,0 % (corriente nominal del motor)	200,0%	
P09.37	Tiempo de retardo de Salida terminada Detección de corriente	0,00 s 600,00 s	0,00 s	
P09.38	Corriente de llegada arbitraria 1	0,0 % ~ 300,0 % (corriente nominal del motor)	100.0%	
P09.39	Llegada arbitraria Ancho actual 1	0,0 % ~ 300,0 % (corriente nominal del motor)	0,0%	
P09.40	Llegada arbitraria actual 2	0,0 % ~ 300,0 % (corriente nominal del motor)	100.0%	
P09.41	Llegada arbitraria Ancho actual 2	0,0 % ~ 300,0 % (corriente nominal del motor)	0,0%	
P09.42	Función de temporizador selección	0: no válido, 1: válido	0	
P09.43	Tiempo de ejecución del temporizador	0: ajuste P09.44,	0	

	selección	1: AI1 2: AI2 3: AI3 El rango de entrada analógica corresponde a P09.44		
P09.44	Temporizador en marcha tiempo	0,0 min ~ 6500,0 min	0,0 minutos	
P09.45	Límite inferior del valor de protección de voltaje de entrada AI1	0,00 V P09.46	3,10 V	
P09.46	Límite superior del valor de protección de voltaje de entrada AI1	P09.45 10,00 V	6,80 V	
P09.47	Valor de protección de sobretensión	0 100	75	
P09.48	Ventilador de enfriamiento control	0: Ventilador en funcionamiento durante la ejecución del VDF 1: Siempre funcionando cuando hay energía en;	0	
P09.49	Frecuencia de despertar	Frecuencia de hibernación (P09.51) ~ Frecuencia máxima P01.10	0.00Hz	
P09.50	Retraso en el despertar tiempo	0,0 s ~ 6500,0 s	0.0s	
P09.51	Frecuencia del sueño	0,00 Hz ~ Frecuencia de activación P09.49	0.00Hz	
P09.52	Tiempo de retardo de sueño	0,0 s ~ 6500,0 s	0.0s	
P09.53	Hora de llegada de este operación	0,0 ~ 6500,0 minutos	0,0 minutos	
P09.54	Factor de corrección de potencia de salida	0,00% 200,0%	100.0%	
Grupo P10 Falla y protección				

P10.00	Sobrecarga del motor protección	0: Deshabilitar, 1: Habilitar	1	
P10.01	Sobrecarga del motor ganancia de protección	0,20 10,00	1.00	
P10.02	Sobrecarga del motor alerta temprana factor	50 100%	80%	
P10.07	Cortocircuito a protección de tierra cuando se enciende	0: Deshabilitar, 1: Habilitar	1	
P10.08	Unidad de freno voltaje de arranque	650,0 V 800,0 V	690 V	
P10.09	Falla automática tiempos de reinicio	0 20	0	
P10.10	Acción HACER selección durante Falla automática reiniciar	0: Sin acción 1: Acción	0	
P10.11	Intervalo para Falla automática reiniciar	0,1 s 100,0 s	1.0s	
P10.12	Protección contra pérdida de fase de entrada/ Protección contra tracción del relé de potencia	Bit único: protección contra pérdida de fase de entrada 0: Deshabilitar, 1: Habilitar Ten Bit: Relé de potencia con protección contra tracción 0: Deshabilitar, 1: Habilitar	11	
P10.13	Protección contra pérdida de fase de salida	0: Deshabilitar, 1: Habilitar	1	
P10.14	Primer fracaso tipo	0: Sin culpa 1: (Reservado)	-	•

P10.15	Segundo fracaso tipo	2: Sobrecorriente en el proceso Acc. 3: Sobrecorriente en el proceso Dec 4: Sobrecorriente en constante velocidad 5: Sobretensión en el proceso Acc. 6: Sobretensión en el proceso Dec 7: Sobretensión en velocidad constante 8: Sobrecarga de resistencia del buffer 9: Subtensión 10: Sobrecarga del variador de frecuencia 11: Sobrecarga del motor 12: Pérdida de fase de entrada 13: Pérdida de fase de salida 14: El módulo de potencia está sobrecalentado 15: Fallo externo 16: Excepción de comunicación 17: El relé de potencia es anormal 18: Detección de corriente anormal 19: El ajuste del motor es anormal 21: Lectura y escritura de parámetros excepción 22: Otro hardware anormal 23: Cortocircuito del motor a tierra 26: Llegada en tiempo de ejecución 27: Error personalizado de usuario 1 28: Error personalizado de usuario 2 29: Llega la hora de encendido 30: Caída de carga 31: Se pierde la retroalimentación PID en tiempo de ejecución 40: Tiempo de espera límite de flujo rápido 41: Encienda el motor durante el funcionamiento 42: La desviación de velocidad es demasiado grande	-	•
P10.16	Tercer tipo de falla (más reciente)		-	•

		43: Exceso de velocidad del motor		
P10.17	Frecuencia en el tercer fallo (más reciente)	-	-	•
P10.18	Actualidad en el Tercera falla (más reciente)	-	-	•
P10.19	Tensión del bus en la tercera falla (la más reciente)	-	-	•
P10.20	Terminal de entrada estado en el tercero (más reciente) falla	-	-	•
P10.21	Terminal de salida estado en el tercero (más reciente) falla	-	-	•
P10.22	El inversor estado en el tercero (más reciente) falla	-	-	•
P10.23	Tiempo de encendido para El tercer fracaso (el más reciente)	-	-	•
P10.24	Tiempo de ejecución para el Tercera (más reciente) falla	-	-	•
P10.27	Frecuencia en el segundo fracaso	-	-	•
P10.28	Actualidad en el segundo fracaso	-	-	•

P10.29	Tensión del bus en el segunda falla	-	-	•
P10.30	Terminal de entrada estado para el segundo fracaso	-	-	•
P10.31	Terminal de salida estado en el segundo fracaso	-	-	•
P10.32	El inversor estado en el segundo fracaso	-	-	•
P10.33	Tiempo de encendido para El segundo fracaso	-	-	•
P10.34	Tiempo de ejecución para el segundo fracaso	-	-	•
P10.37	Frecuencia en el primer fracaso	-	-	•
P10.38	Actual al primer falla	-	-	•
P10.39	Tensión del bus en el primer fallo	-	-	•
P10.40	Terminal de entrada estado en el primer falla	-	-	•
P10.41	Estado del terminal de salida en el primer momento falla	-	-	•
P10.42	El inversor estado en el primer falla	-	-	•
P10.43	Tiempo de encendido para El primer fracaso	-	-	•
P10.44	Tiempo de ejecución del	-	-	•

	primer fracaso			
P10.47	Protección contra fallas acción selección 1	Bit único: Sobrecarga del motor (Err11) Diez bits: pérdida de fase de entrada, (Err12) Cien bits: pérdida de fase de salida, (Error13) Mil Bit: Falla externa (Error15) Diez mil bits: Excepción de comunicación, (Err16) 0: Parada por inercia; 1: Parada mediante el modo de parada	00000	
P10.48	Protección contra fallas acción selección 2	P07.10 2: Sigue funcionando; Bit único/Cien bits/Mil bits: (Reservado) Diez bits: Lectura de parámetros y Excepción de escritura (Err21) Diez mil bits: tiempo de ejecución llegada (Err26) 0: Parada por inercia; 1: Parada por modo de parada P07.10	00000	
P10.49	Protección contra fallas acción selección 3	Bit único: Falla personalizada del usuario 1 (Err27) Ten Bit:: Error personalizado del usuario 2 (Err28) Cien bits: tiempo de encendido llega (Err29) Mil bits: caída de carga (Err30) 0: Parada por inercia; 1: Parada mediante el modo de Parada P07.10 2: Salta al 7 % de la frecuencia nominal del motor y sigue funcionando. La operación vuelve a la frecuencia establecida cuando	00000	

		recuperación de carga Diez mil bits: retroalimentación PID pérdida (Err31) 0: Parada por inercia; 1: Parada en modo de parada P07.10 2: Sigue funcionando;		
P10.50	Selección de acción de protección contra fallas	Bit único: Desviación de velocidad demasiado grande (Err42) Diez bits: exceso de velocidad del motor (Err43) Cien Bit: (Reservado) Mil bits: Error de retroalimentación de velocidad (Err52) 0: Parada por inercia; 1: Parada en modo de parada P07.10 2: Sigue funcionando;	00000	
P10.54	Mantener la selección de frecuencia en ejecución en caso de falla	0: La frecuencia actual 1: La frecuencia de ajuste 2: Funcionamiento en la frecuencia límite superior 3: Funcionamiento en la frecuencia límite inferior 4: Funcionamiento en reserva anormal frecuencia	0	
P10.55	Reserva anormal frecuencia	0,0%~100,0% (100,0% corresponde a la frecuencia máxima P01.10	100.0%	
P10.59	Energía instantánea sin interrupciones	0: No válido 1: Reducir la velocidad; 2: Parada de desaceleración	0	
P10.60	La pausa Voltaje de juicio de potencia instantánea sin interrupción	80,0 % 100,0 % (voltaje de bus estándar)	90,0%	
P10.61	Recuperación de voltaje Tiempo del juicio Poder instantáneo	0,00 s 100,00 s	0,50 s	

	sin escalas			
P10.62	El voltaje de juicio de potencia instantánea sin parar	60,0 % ~ 100,0 % (voltaje de bus estándar)	80,0%	
P10.71	Ganancia de Instantánea Poder sin parar	0 100	40	
P10.72	Integral coeficiente de Energía instantánea sin interrupciones	0 100	30	
P10.73	Tiempo de desaceleración de potencia instantánea sin parar	0 ~ 300,0 s	20.0s	
P10.63	Protección contra caídas de carga selección	0: No válido, 1: válido	0	
P10.64	Nivel de detección de caída de carga	0,0 100,0	10,0%	
P10.65	Caída de carga Tiempo de detección	0,0~60,0 s	1.0s	
P10.67	Exceso de velocidad Valor de detección	0,0 % ~ 50,0 % (Frecuencia máxima P01.10)	20,0%	
P10.68	Tiempo de detección de exceso de velocidad	0,0 s: no detectable 0,1~60,0 s	1.0s	
P10.69	La detección Valor para la velocidad desviación también grande	0,0 % ~ 50,0 % (Frecuencia máxima P01.10)	20,0%	
P10.70	La detección Es hora de la velocidad desviación también grande	0,0 s: 0,1 ~ 60,0 s	5.0s	

Función PID del grupo P11				
P11.00	Canal de entrada PID	0: Ajuste P11.01 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: Ajuste de pulso (DI5) 5: Configuración de la comunicación 6: Velocidad multietapa 7: Configuración del codificador del teclado	0	
P11.01	Configuración de entrada de referencia digital	0,0 10,00	3.00	
P11.02	Retroalimentación PID canal	0: AI1 1: AI2 2: AI3 3: AI1-AI2 4: Ajuste de pulso (DI5) 5: Configuración de la comunicación 6: AI1+AI2 7 MÁXIMO AI1 , AI2 8 MÍN AI1 , AI2	0	
P11.03	Polaridad PID	0: Dirección positiva, 1: Dirección negativa	0	
P11.04	Rango de PID comentario	0 100,00 kg	10.00	
P11.05	Ganancia proporcional KP02	0,0 100,0	20.0	
P11.06	Tiempo de integración Ti1	0,01 s 10,00 s	2,00 s	
P11.07	Tiempo derivado Td1	0,000 s 10,000 s	0.000s	
P11.08	Inversión de PID frecuencia de corte	0,00 ~ Frecuencia máxima	2.00Hz	
P11.09	El límite del PID desviación	0,0% 100,0%	1.0%	

P11.10	Limitador diferencial de PID	0,00% 100,00%	0,10%	
P11.11	Tiempo de cambio de señal de entrada PID	0,00 650,00 s	0,00 s	
P11.12	Retroalimentación PID tiempo de filtrado	0,00 60,00 s	0,00 s	
P11.13	El tiempo de filtrado de salida PID	0,00 60,00 s	0,00 s	
P11.15	Ganancia proporcional KP03	0,0 100,0	20.0	
P11.16	Tiempo de integración Ti2	0,01 s 10,00 s	2,00 s	
P11.17	Tiempo derivado Td2	0,000 s 10,000 s	0.000s	
P11.18	El PID cambio de parámetros condiciones	0: Sin interruptor 1: Conmutador a través del terminal DI 2: Cambio automático según La desviación	0	
P11.19	El PID cambio de parámetros Desviación 1	0,0% P11,20	20,0%	
P11.20	El PID cambio de parámetros Desviación 2	P11.19 ~ 100.0%	80,0%	
P11.21	Valor inicial del PID	0,0% 100,0%	0,0%	
P11.22	Tiempo de retención de PID inicial	0,00 650,00 s	0,00 s	
P11.23	Desviación máxima positiva de dos producción	0,00% 100,00%	1.00%	

P11.24	Desviación máxima desviación de dos producción	0,00% 100,00%	1.00%	
P11.25	La propiedad integral PID	Bit único: separación integral 0: no válido, 1: válido Ten Bit: cuando la frecuencia llega a los límites 0: Continuar la regulación integral, 1: Detener la regulación integral	00	
P11.26	Retroalimentación PID detección de pérdida valores	0,1% ~ 100,0% (0,0%: No detección)	0,0%	
P11.27	Retroalimentación PID detección de pérdida tiempo	0,0 s ~ 20,0 s	0.0s	
P11.28	El PID cerrar operación	0: Parada sin operación PID, 1: Parada con operación PID	0	
Grupo P12 - Frecuencia de oscilación, longitud fija y conteo				
P12.00	Modo de ajuste de frecuencia de oscilación	0: Relativo al centro frecuencia P01.07 1: Relativo a la frecuencia máxima P01.10	0	
P12.01	Rango de frecuencia de oscilación	0,0% 100,0%	0,0%	
P12.02	El rango de la frecuencia de salto	0,0% 50,0%	0,0%	
P12.03	Ciclo de frecuencia de oscilación	0,1 s 3000,0 s	10.0s	
P12.04	Tiempo de subida de onda triangular de frecuencia de oscilación	0,1% 100,0%	50,0%	

P12.05	Ajuste de longitud	0 m	65535 m	1000 metros	
P12.06	Longitud real	0 m	65535 m	0m	
P12.07	Número de pulsos por metro	0,1	6553,5	100.0	
P12.08	Configuración de recuento valor	1	65535	1000	
P12.09	Especifica el valor de recuento	1	65535	1000	
Grupo P13 Velocidad multietapa, PLC simple					
P13.00	Velocidad multietapa 0 (MS0)	-100,0 % 100,0 % (Frecuencia máxima P01.10)		0,0%	
P13.01	Velocidad multietapa 1 (MS1)			0,0%	
P13.02	Velocidad multietapa 2 (MS2)			0,0%	
P13.03	Velocidad multietapa 3 (MS3)			0,0%	
P13.04	Velocidad multietapa 4 (MS4)			0,0%	
P13.05	Velocidad multietapa 5 (MS5)			0,0%	
P13.06	Velocidad multietapa 6 (MS6)			0,0%	
P13.07	Velocidad multietapa 7 (MS7)			0,0%	
P13.08	Velocidad multietapa 8 (MS8)			0,0%	
P13.09	Velocidad multietapa 9 (MS9)			0,0%	
P13.10	Velocidad multietapa 10 (MS10)			0,0%	

P13.11	Velocidad multitapa 11 (MS11)		0,0%	
P13.12	Velocidad multitapa 12 (MS12)		0,0%	
P13.13	Velocidad multitapa 13 (MS13)		0,0%	
P13.14	Velocidad multitapa 14 (MS14)		0,0%	
P13.15	Velocidad multitapa 15 (MS15)		0,0%	
P13.16	Modo de operación PLC simple	0: Fin de una operación única 1: Valor final al final de una sola operación 2: Siempre pedalea	0	
P13.17	Guardado del estado de ejecución del PLC después del apagado	Bit único: cuando se produce una caída de potencia Ten Bit: cuando parar 0: No guardar 1: Ahorro.	00	
P13.18	Tiempo de ejecución de velocidad 0 en varias etapas	0,0 s (horas) 6553,5 s (horas)	0,0 s (h)	
P13.19	Tiempo de acc/dec de MS0	0 3	0	
P13.20	Velocidad multitapa 1 tiempo de ejecución	0,0 s (hora) 6553,5 s (hora)	0,0 s (h)	
P13.21	Tiempo de acc/dec de MS 1	0 3	0	
P13.22	Velocidad multitapa 2 tiempo de ejecución	0,0 s (hora) 6553,5 s (hora)	0,0 s (h)	
P13.23	Tiempo de acc/dec de MS 2	0 3	0	
P13.24	Tiempo de ejecución de velocidad 3 en varias etapas	0,0 s (hora) 6553,5 s (hora)	0,0 s (h)	
P13.25	Tiempo de aceleración/desaceleración de	0 3	0	

	MS 3			
P13.26	Velocidad multietapa 4 tiempo de ejecución	0,0 s (hora) 6553,5 s (hora)	0,0 s (h)	
P13.27	Tiempo de acc/dec de MS 4	0 3	0	
P13.28	Tiempo de ejecución de velocidad 5 en varias etapas	0,0 s (hora) 6553,5 s (hora)	0,0 s (h)	
P13.29	Tiempo de acc/dec de MS 5	0 3	0	
P13.30	Velocidad multietapa 6 tiempo de ejecución	0,0 s (hora) 6553,5 s (hora)	0,0 s (h)	
P13.31	Tiempo de acc/dec de MS 6	0 3	0	
P13.32	Velocidad multietapa 7 tiempo de ejecución	0,0 s (hora) 6553,5 s (hora)	0,0 s (h)	
P13.33	Tiempo de acc/dec de MS 7	0 3	0	
P13.34	Tiempo de ejecución de 8 velocidades en varias etapas	0,0 s (hora) 6553,5 s (hora)	0,0 s (h)	
P13.35	Tiempo de acc/dec de MS 8	0 3	0	
P13.36	Velocidad multietapa 9 tiempo de ejecución	0,0 s (hora) 6553,5 s (hora)	0,0 s (h)	
P13.37	Tiempo de acc/dec de MS 9	0 3	0	
P13.38	Tiempo de ejecución de 10 velocidades en varias etapas	0,0 s (hora) 6553,5 s (hora)	0,0 s (h)	
P13.39	Tiempo de acc/dec de MS 10	0 3	0	
P13.40	Velocidad multietapa 11 tiempo de ejecución	0,0 s (horas) 6553,5 s (horas)	0,0 s (h)	
P13.41	Tiempo de acc/dec de manuscrito 11	0 3	0	

P13.42	Velocidad multietapa 12 tiempo de ejecución	0,0 s (hora) 6553,5 s (hora)	0,0 s (h)	
P13.43	Tiempo de acc/dec de MS 12	0 3	0	
P13.44	Tiempo de ejecución de velocidad 3 en varias etapas	0,0 s (hora) 6553,5 s (hora)	0,0 s (h)	
P13.45	Tiempo de acc/dec de MS 3	0 3	0	
P13.46	Velocidad multietapa 14 tiempo de ejecución	0,0 s (hora) 6553,5 s (hora)	0,0 s (h)	
P13.47	Tiempo de acc/dec de Manuscrito 14	0 3	0	
P13.48	Velocidad multietapa 15 tiempo de ejecución	0,0 s (hora) 6553,5 s (hora)	0,0 s (h)	
P13.49	Tiempo de acc/dec de manuscrito 15	0 3	0	
P13.50	Unidad de aceleración/ desaceleración de velocidad multietapa tiempo	0: s (segundos) 1: h (horas)	0	
P13.51	Fuente de señal de Velocidad multietapa 0 (MS0)	0: Parámetro P13.00 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: Pulso (DI5) 5: PID 6: Frecuencia de preposición P01.08 7: Se puede modificar con la tecla ▲/▼	0	
Parámetros de comunicación RS485 del grupo P14				
P14.00	Configuración de la velocidad en baudios para RS485	Bit único: MODBUS 0:300 BPS 1:600 BPS 2: 1200 BPS 3: 2400 BPS 4:4800 BPS 5:9600 BPS 6: 19200 BPS 7: 38400 BPS	5	

		8: 57600 BPS 9: 115200 BPS		
P14.01	Datos MODBUS formato	0: Sin verificación (8.N-2) 1: Comprobación de paridad (8.E-1) 2: Cheque impar (8.O-1) 3: Sin verificación (8.N-1)	0	
P14.02	Dirección local	0dirección de transmisión 1247(MODBUS)	1	
P14.03	Modbus Retraso en la respuesta	0 20 ms	2	
P14.04	Tiempo de espera de RS485	0.0: No válido 0,1 ~ 60,0 s	0.0	
P14.05	Modbus Selección de protocolo	0: MODBUS no estándar protocolo 1: Protocolo MODBUS estándar	1	
P14.06	Actual Resolución de 485 leer	00,01 A 1:0,1 A	0	
Grupo P15 Parámetros especiales para suministro de agua a presión constante				
P15.00	Depuración de macros sencilla función	0: Sin función 1: Una unidad impulsa dos bombas 2: Suministro de agua en la comunidad del edificio 3: Suministro de agua del hotel 4: Suministro de agua contra incendios 5: Bomba de refuerzo 6:	0	
P15.01	Despertar presión	Bomba de agua profunda 0 ~ Presión de reposo P15.04 kg (1 kg = 0,1 MPa)	2,50 kg	
P15.02	Tiempo de retardo de Despertar	0,0 s~6500,0 s	0s	
P15.03	Presión del sueño	Presión de activación P15.01 ~ Rango del manómetro (0,1 Mpa)	3,50 kg	

P15.04	Tiempo de retardo de suspensión	0,0 s~6500,0 s	60.0s	
P15.05	Presión enlace proporcional	0: Deshabilitar; 1: Habilitar	1	
P15.06	Despertar presión diferencia	0~100.0bar (kilogramos, 0.1Mpa)	0,50 kg	
P15.07	Diferencia de presión durante el sueño	0~100,0 barras (kilogramos)	0,50 kg	
P15.08	Valor de alarma de sobrepresión	Rango de manómetro de 0,00 ~ KG (1 KG = 0,1 Mpa = 1 bar)	9,00 kg	
P15.09	Tiempo de retardo de Presión demasiada alarma	0-6553.5S	0.0S	
P15.10	Baja presión valor de alarma	Rango de manómetro de 0,00 ~ KG (1 KG = 0,1 Mpa = 1 bar) El parámetro abre la alarma de alcance de baja presión.	0,0 kg	
P15.11	Tiempo de retardo de alarma de baja presión	0-6553.5S	20.0S	
P15.12	Ingesta de agua presión de arranque	0~Rango del manómetro KG Abra el control de inicio y parada de la entrada de agua a través de P01.02=3 La entrada de agua debe utilizar el sensor de corriente del AI2 Para el sensor de voltaje, cambie el puente AI2	3,00 kg	
P15.13	Cierre de entrada presión	0~Rango del manómetro KG (Bar)	3,20 kg	
P15.14	Número de tiempo de espera	0 ~ 3	0	
P15.15	de bombas auxiliares Bomba auxiliar	0~1000.0S	60.0S	

	se enciende			
P15.16	Tiempo de espera para el interruptor de la bomba auxiliar	0~1000.0S	5.0S	
P15.17	Ajuste de frecuencia de encendido del relé RO1	0 ~ 50 Hz Cuando alcanza el valor, el El relé se encenderá	50,00	
P15.18	Ajuste de frecuencia de apagado del relé RO1	0 ~ 50 Hz Cuando alcanza el valor, el El relé se apagará	30,00	
P15.19	Fuente de señal de Nivel del agua controlador	0: La función no es válida 1: AI1 2: AI2 3: AI3 P15.19=1~3 ,El La configuración (P15.20, P15.21, P15.22, P15.23) es válida, P15.19=0, parámetros no	0	
P15.20	Válvula para dormir para El nivel del agua Controlador	válidos. 0,0100,0 % La señal es menor que este parámetro. Continúa el tiempo P15.21 , advertencia de suspensión y agua llena (ErrH)	25,0%	
P15.21	Nivel de agua completo demora	0~1000.0S Retraso de P15.20 ajuste de hora	6.0S	
P15.22	Retraso por vaciado de agua para agua controlador de nivel	0~1000.0S En el estado de advertencia de agua llena (ErrH), cuando la señal del controlador de nivel de agua es mayor que P15.20 y continúa P15.22 veces, la advertencia de agua llena se borra y se restablece a la normalidad. estado.	60.0S	

P15.23	Valor de juicio por daño de sonda hidráulica (controlador de nivel de agua)	0.0% : Función no válida. 0,1100,0%: cuando el nivel del agua La señal del controlador es mayor que la que muestra el P15.23 (E.tSF) Falla y apagado	0,0%	
P15.24	Protección contra la escasez de agua función	0: Desactivar; 1: Activar y juzgar por frecuencia y	0	
P15.25	Escasez de agua Valor de comprobación de fallas	presión 0,00 Valor de ajuste KG (Bar/0,1 Mpa) Válido cuando P15.19=1, La escasez de agua se determina cuando la retroalimentación El valor es menor que este valor	0,50	
P15.26	Protección contra la escasez de agua detección frecuencia	050.00HZ Válido cuando P15.19=1 cuando la frecuencia de operación es mayor o igual a esta frecuencia y la presión es menor o igual a 15,25, juzgue la escasez de agua.	50,00	
P15.27	Tiempo de retardo de la protección contra escasez de agua detección	06553,5 s Tiempo de retardo para la evaluación de la alarma de falla por falta de agua.	10	
P15.28	efectiva (Bar/0,1 Mpa)	0Rango del manómetro KG Presión del agua entrante	3.00	
P15.29	Agua entrante Tiempo de detección	0~9999S Hora de entrada del agua detección	20.0S	
P15.30	Fuga de agua y reiniciar cantidad de desviación	Rango de manómetro de 0 a KG (bar/0,1 Mpa)	0	

P15.31	Fuga de agua y luego empezar el valor de retorno	Rango de manómetro de 0 a KG (bar/0,1 Mpa)	0	
P15.32	Fuga de agua y luego arranca el valor de retorno Tiempo de detección	0: SIN función 0.1.10.0S	2.0S	
P15.33	Modo de suspensión	0: Deshabilitar 1: Dormir cuando la presión es mayor que la presión del sueño; 2: Dormir cuando la frecuencia de funcionamiento es menor que la frecuencia del sueño (afectada por P15.29) 3: Duerma cuando la presión sea mayor que la presión del sueño y la frecuencia de carrera sea menor que la frecuencia del sueño.	0	
P15.34	Frecuencia de salida del sueño	0~P01.12	20,0 Hz	
Grupo P17 Gestión de código funcional				
P17.00	Contraseña de usuario	0 65535	0	
P17.01	Parámetro inicialización	0: Sin operación 01: Restaurar parámetros de fábrica, excluyendo parámetros del motor 02: borrar información de registro	0	
P17.04	La función El código modifica el propiedades	0: modificable 1: No modificable	0	
Parámetros de control de par del grupo P18				
P18.00	Modo de control de velocidad/par	0: Control de velocidad, 1: Control de par	0	

P18.01	Ajuste del par de torsión selección de fuente bajo par modo de control	0: Ajustes digitales 1: (P18.03) 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: Configuración PLUSE 5: Configuración de comunicación 6: MÍN (AI1, AI2) 7: MÁXIMO (AI1, AI2)	0	
P18.03	Configuración digital en el modo de control de par	-200,0% 200,0% (P18.01=0)	150,0%	
P18.05	El máximo frecuencia de avance para Controles de par	0,00 Hz Frecuencia máxima	P01.10 50,00 Hz	
P18.06	El máximo frecuencia inversa para Controles de par	0,00 Hz Frecuencia máxima	P01.10 50,00 Hz	
P18.07	Control de par Tiempo de acc	0,00 s 65 000 s	0,00 s	
P18.08	Control de par Hora de diciembre	0,00 s 65 000 s	0,00 s	
Parámetros de optimización del control del grupo P23				
P23.00	Frecuencia límite superior para Conmutador DPWM	5,00 Hz Frecuencia máxima	P01.10 8,00 Hz	
P23.01	Modulación PWM modo	0: Modulación asincrónica, 1: Modulación sincrónica	0	
P23.03	PWM aleatorio profundidad	0: PWM aleatorio no válido 1 10: Profundidad aleatoria de la frecuencia portadora PWM	0	
P23.04	Flujo rápido limitante	0: Deshabilitar, 1: Habilitar	1	

P23.06	Subtensión Ajuste de valor	200,0 V 2200,0 V	350 V	
P23.09	Presión demasiada Configuración de valores	200,0 V 2200,0 V	270 V	
P23.10	Portador automático cambio de frecuencia en baja frecuencia	0: Deshabilitar, 1: Habilitar	1	
P23.11	Velocidad cero salida en ejecución control	0: Deshabilitar, 1: Habilitar	1	
P23.12	Sensibilidad de Pérdida de fase de potencia protección	030,0%	13,0%	
Ajuste de la curva AI del grupo P24				
P24.00	Entrada mínima de la IA curva 4	-10,00 V P24.02	0,00 V	
P24.01	Correspondiente proporción de P24.00	-100,0 % +100,0 %	0,0%	
P24.02	Cumpliendo 1 año tengo putas 4	P24.00 P24.04	3,00 V	
P24.03	Correspondiente relación de P24.02	-100,0 % +100,0 %	30,0%	
P24.04	Cumpliendo 2 años tengo putas 4	P24.02P24.06	6,00 V	
P24.05	Correspondiente relación de P24.04	-100,0 % +100,0 %	60,0%	
P24.06	Entrada máxima de la tengo putas 4	P24,06+10,00 V	10,00 V	

P24.07	Correspondiente relación de P24.06	-100,0 %	+100,0 %	100.0%	
P24.08	Entrada mínima de la IA curva 5	-10,00 V	P24,10	-10,00 V	
P24.09	Correspondiente relación de P24.08	-100,0 %	+100,0 %	-100,0%	
P24.10	Cumpliendo 1 año de la IA curva 5	P24.08	P24.12	-3,00 V	
P24.11	Correspondiente relación de P24,10	-100,0%	100,0%	-30,0%	
P24.12	Cumpliendo 2 años La curva de IA 5	P24.10	P24.14	3,00 V	
P24.13	Correspondiente relación de P24,12	-100,0%	100,0%	30,0%	
P24.14	Entrada máxima de La curva de IA 5	P24,12+10,00 V		10,00 V	
P24.15	Correspondiente relación de P24,14	-100,0%	100,0%	100.0%	
P24.24	Punto de salto de EI AI1	-100,0%	100,0%	0,0%	
P24.25	Rango de salto de EI AI1	0,0%	100,0%	0,5%	
P24.26	Punto de salto de EI AI2	-100,0%	100,0%	0,0%	
P24.27	Rango de salto de EI AI2	0,0%	100,0%	0,5%	

P24.28	Punto de salto de el AI3	-100,0%	100,0%	0,0%	
P24.29	Rango de salto de el AI3	0,0%	100,0%	0,5%	
Corrección del grupo P30 para la IA y la AO					
P30.00	AI1 Medido voltaje 1	0,500 V	4,000 V	Fábrica corrección	
P30.01	Voltaje de pantalla 1 de AI1	0,500 V	4,000 V	Corrección de fábrica	
P30.02	AI1 medido voltaje 2	6.000 V	9.999 V	Corrección de fábrica	
P30.03	Voltaje de pantalla AI1 2	6.000 V	9.999 V	Corrección de fábrica	
P30.04	AI2 medido voltaje 1	0,500 V	4,000 V	Fábrica corrección	
P30.05	Voltaje de pantalla 1 de AI2	0,500 V	4,000 V	Fábrica corrección	
P30.06	AI2 medido voltaje 2	6.000 V	9.999 V	Fábrica corrección	
P30.07	Voltaje de pantalla 2 de AI2	6.000 V	9.999 V	Fábrica corrección	
P30.08	AI3 medido voltaje 1	-9,999 V	10,000 V	Fábrica corrección	
P30.09	Voltaje de pantalla 1 de AI3	-9,999 V	10,000 V	Fábrica corrección	
P30.10	AI3 medido voltaje 2	-9,999 V	10,000 V	Corrección de fábrica	

P30.11	Voltaje de pantalla AI3 2	-9,999 V	10,000 V	Fábrica corrección	
P30.12	Voltaje objetivo 1 de AO1	0,500 V	4,000 V	Fábrica corrección	
P30.13	AO1 Medurado	0,500 V	4,000 V	Corrección de fábrica	
P30.14	voltaje 1 Voltaje objetivo 2 del AO1	6.000 V	9.999 V	Corrección de fábrica	
P30.15	AO1 Medurado	6.000 V	9.999 V	Fábrica corrección	
P30.16	voltaje 2 Voltaje objetivo 1 de AO2	0,500 V	4,000 V	Fábrica corrección	
P30.17	AO2 Medurado	0,500 V	4,000 V	Fábrica corrección	
P30.18	voltaje 1 Voltaje objetivo AO2 2	6.000 V	9.999 V	Fábrica corrección	
P30.19	AO2 Medurado	6.000 V	9.999 V	Fábrica corrección	

voltaje 2

4. Alarma de avería y contramedidas

Muestra el nombre de la falla	Posible causa de falla	Solución de problemas
Error01	Protección del módulo de potencia La potencia del motor es demasiado alta o hay un cortocircuito en el cableado. Módulo de potencia dañado	Retire el cable del motor y vuelva a encenderlo. Si hay algún problema, repare el inversor.
Error 02	Fallo de subtensión El voltaje de entrada es anormal o el relé de potencia no está activado o la detección de voltaje	Verifique el voltaje de la fuente de alimentación o busque servicio del fabricante.

		falla	
Err31	Sobretensión durante la aceleración	El voltaje de entrada es anormal	Compruebe la fuente de alimentación de entrada
		Reiniciar cuando el motor gira	Listo para arrancar después del frenado con CC
Err32	Sobretensión durante la desaceleración	El tiempo de desaceleración es demasiado corto	Ampliar el tiempo de desaceleración
		El voltaje de entrada es anormal	Compruebe la fuente de alimentación de entrada
Err33	Sobretensión a velocidad constante	El voltaje de entrada es anormal	Compruebe la fuente de alimentación de entrada
Err60	Sobrecarga del inversor	Ajuste incorrecto de la curva V/F o del torque.	Ajuste la curva V/F y la cantidad de refuerzo de par
		Voltaje de entrada bajo.	Compruebe el voltaje de la fuente de alimentación
		El tiempo de aceleración es demasiado corto	Ampliar el tiempo de aceleración
		La carga del motor es demasiado pesada	Seleccione una más potente Inversor
Error 61	Sobrecorriente durante la aceleración	El tiempo de aceleración es demasiado corto	Ampliar el tiempo de aceleración

		La potencia del inversor es demasiado pequeña	Seleccione inversor con alto nivel de potencia
		Ajuste incorrecto de la curva V/F o del torque.	Ajuste la curva V/F o la cantidad de refuerzo de par
Err62	Sobrecorriente durante la desaceleración	El tiempo de desaceleración es demasiado corto	Ampliar el tiempo de desaceleración
		La potencia del inversor es demasiado pequeña	Seleccione el inversor con alto nivel de potencia
Err63	Sobrecorriente a velocidad constante	Voltaje de entrada bajo.	Compruebe el voltaje de la fuente de alimentación
		El motor se detiene o la mutación de carga es demasiado grande	Compruebe la carga
		La potencia del inversor es demasiado pequeña	Seleccione una más potente Inversor
Error 64	Sobrecarga del motor	Ajuste incorrecto de la curva V/F o del torque.	Ajuste la curva V/F o la cantidad de refuerzo de par
		Voltaje de entrada bajo.	Compruebe el voltaje de la fuente de alimentación
		El motor se detiene o la mutación de carga es demasiado grande	Compruebe la carga
		El coeficiente de protección de sobrecarga del motor no está configurado correctamente	Ajuste correctamente el coeficiente de protección de sobrecarga del motor

Err65	Falla limitadora de corriente onda a onda	Lo mismo con el motor Sobrecarga	Lo mismo con el motor Sobrecarga
Err40	Mal funcionamiento del hardware	Agua, insectos, etc.	reiniciar no puede reanudar la reparación de fábrica
Err41	Memoria EEPROM Falla de R/W	Enganche de EEPROM	Busque un servicio del fabricante
Error 42	Control de fallo de alimentación	La fuente de alimentación de entrada no está dentro del rango de especificación	Ajuste el voltaje a los requisitos de especificación.
Error 46	Fallo de detección de corriente	Falla en el circuito de muestreo de corriente	Busque un servicio del fabricante
		Fallo del circuito de accionamiento	Busque un servicio del fabricante
Err11	Fallo de equipo externo 1	El terminal 1 de entrada de falla externa está cerrado	Desconecte el terminal de falla externa y elimine la falla (preste atención para verificar la causa)
Error 12	Comunicación n fracaso	485 Falló la comunicación	Compruebe la conexión 485
Error 13	Llega el tiempo de ejecución acumulado	El tiempo de ejecución acumulado alcanza el valor establecido	Borrar registro por Función de inicialización de parámetros
Err15	Fallo de equipo externo 2	El terminal 2 de entrada de falla externa está cerrado	Desconecte el terminal de falla externa y elimine la falla (preste atención para verificar la causa)
Error 16	Llega la hora de encendido	El tiempo de encendido acumulado alcanza el valor establecido	Función de inicialización de parámetros: borrar registros

Error 17	Fallo de contacto/relé	Falla en el terminal de entrada del equipo externo	Desconecte el terminal de falla externa y elimine la falla (preste atención para verificar la causa)
Error 08	Módulo de potencia sobrecalentado	Ventilador de refrigeración defectuoso o temperatura ambiente sobrecalentada	Verifique el ventilador o la disipación de calor o espere a que se enfríe para volver a intentarlo.
Err90	Fallo del motor de conmutación en tiempo de funcionamiento	Mal contacto de la línea del motor o interruptor entre el motor y el inversor	El inversor debe estar conectado directamente al motor para verificar que la línea del motor esté suelta
Err91	Falla de cortocircuito a tierra	Cortocircuito a tierra	Desconectar la línea de tierra (prestar atención para verificar la causa)
Err92	Pérdida de fase de entrada	Compruebe la línea de alimentación de entrada	Busque un servicio del fabricante
Err93	Pérdida de fase de salida	Pérdida de línea de potencia de salida o un circuito de fase para detectar que la corriente es anormal	Verifique el voltaje de salida y verifique la línea de alimentación de salida
Error 94	Fallo por exceso de velocidad del motor	La velocidad del motor excede la velocidad normal	Compruebe si la carga tiene otra potencia
Error 95	Fallo de desviación de velocidad	La diferencia de velocidad es demasiado grande que la velocidad normal.	Compruebe la carga del motor
Err96	Pérdida de retroalimentación PID en tiempo de ejecución	Mal contacto con la señal del sensor PID	Compruebe la señal del sensor
Err97	Falla de caída de carga	La línea del motor está desconectada	Compruebe la línea del motor
Err98	Sobrettemperatura del motor	El motor se sobrecalienta	Comprobar la temperatura del motor

Err99	Puesta a punto del motor falla	Los parámetros del motor no se establecen de acuerdo a la placa de identificación o la línea del motor está en mal estado. contacto	Ajuste el motor parámetros según La placa de identificación y Comprueba el cable desde el Inversor al motor
ErrH1	Agua escasez	Falla por escasez de agua	Comprobar falta de agua
ErrH2	Agua llena advertencia temprana	El agua esta llena	Restaurar el agua normal presión
ErrH3	Agua alta presión falla	Fallo de apagado forzado	Demasiado agua alta presión, comprobar la presión del agua

5. Descripción de la configuración

Cuando P17.00 se establece en un valor distinto de 0, la contraseña de protección del parámetro está configurado. Debe ingresar la contraseña antes de modificar los parámetros.

Cancele la contraseña y P17.00 deberá establecerse en 0.

El menú de parámetros en el modo de parámetros personalizados del usuario no tiene contraseña protegido.

El grupo P01P23 es un parámetro de función básica, el grupo P00 es un parámetro de función de monitoreo.

Los símbolos en la tabla de funciones se describen de la siguiente manera:

" "": El valor establecido de este parámetro se puede cambiar cuando el inversor está

Estado de parada y

funcionamiento; " "": El valor establecido de este parámetro no se puede cambiar cuando el inversor está en estado de ejecución;

"•": El valor del parámetro es el valor de registro detectado real y no se puede cambiar; "***":

Significa que el parámetro es el "Parámetro del fabricante" y es

limitado a la configuración del fabricante para prohibir al usuario operar.

Hecho en china

VEVOR[®]
TOUGH TOOLS, HALF PRICE

Soporte técnico y certificado de garantía
electrónica www.vevor.com/support

VEVOR[®]

TOUGH TOOLS, HALF PRICE

Wsparcie techniczne i certyfikat gwarancji elektronicznej www.vevor.com/support

Falownik

MODEL:AT1-7500X

Nadal staramy się oferować Państwu narzędzia w konkurencyjnych cenach.

„Oszczędź połowę”, „Połowa ceny” lub inne podobne wyrażenia używane przez nas stanowią jedynie szacunkowe oszczędności, jakie możesz uzyskać, kupując u nas określone narzędzia w porównaniu z głównymi markami i niekoniecznie oznaczają one objęcie wszystkich kategorii narzędzi oferowanych przez nas. Uprzejmie przypominamy, aby dokładnie sprawdzić, czy składając u nas zamówienie faktycznie oszczędzasz połowę w porównaniu z głównymi markami.

VEVOR[®]
TOUGH TOOLS, HALF PRICE

Falownik

MODEL:AT1-7500X



POTRZEBUJESZ POMOCY? SKONTAKTUJ SIĘ Z NAMI!

Masz pytania dotyczące produktu? Potrzebujesz wsparcia technicznego? Skontaktuj się z nami: Wsparcie

techniczne i certyfikat E-Gwarancji www.vevor.com/support

To jest oryginalna instrukcja, przed użyciem należy uważnie przeczytać wszystkie instrukcje. VEVOR zastrzega sobie jasną interpretację naszej instrukcji obsługi. Wygląd produktu będzie zależał od produktu, który otrzymałeś. Prosimy o wybaczenie, że nie poinformujemy Cię ponownie, jeśli w naszym produkcie pojawią się jakiekolwiek aktualizacje technologiczne lub oprogramowania.

WAŻNE ZABEZPIECZENIA



Przeczytaj wszystkie ostrzeżenia dotyczące bezpieczeństwa, instrukcje, ilustracje i specyfikacje dostarczone z tym falownikiem. Nieprzestrzeganie wszystkich poniższych instrukcji mogą spowodować porażenie prądem, pożar i/lub poważne obrażenia.

OSTRZEŻENIE:

To urządzenie jest urządzeniem wysokiego napięcia, nie należy podejmować prób jego podłączania. rozmontuj ten sprzęt w dowolnym momencie, aby uniknąć niebezpieczeństwa. Po urządzeniu awarii, jeśli zewnętrzny przełącznik nie uruchomi ponownie urządzenia, skontaktuj się z odsprzedawcą do obsługi.

OSTRZEŻENIE: RYZYKO PORAŻENIA PRĄDEM ELEKTRYCZNYM I POŻARU!

1. Niedostosowanie się do tej instrukcji może spowodować awarię elektryczną, pożar i porażenie prądem.
2. NIE ROZMONTOWYWAĆ.
3. Nie zanurzaj falownika.
4. Nie należy łączyć równolegle dwóch lub więcej transformatorów.
5. Podłącz zasilacz bezpośrednio do gniazdka GFCI w miejscu narażonym na wilgoć.
6. Nie używaj przedłużacza
7. Instalację tego falownika i związanego z nim okablowania musi wykonać wykwalifikowany elektryk zgodnie ze wszystkimi obowiązującymi normami elektrycznymi.

OSTRZEŻENIE:

Zmiany lub modyfikacje tej jednostki, które nie zostały wyraźnie zatwierdzone przez stronę odpowiedzialną za zgodność może unieważnić uprawnienia użytkownika do korzystania z usługi sprzęt .

ZAPISZ TE INSTRUKCJE

Informacje FCC

UWAGA: Zmiany lub modyfikacje, na które strona nie wyraziła wyrażnej zgody odpowiedzialny za zgodność może unieważnić prawo użytkownika do korzystania z urządzenia sprzęt!

To urządzenie jest zgodne z częścią 15 przepisów FCC. Eksploatacja podlega następujące dwa warunki:

- 1) Produkt ten może powodować szkodliwe zakłócenia.
- 2) Produkt ten musi akceptować wszelkie odbierane zakłócenia, w tym: zakłócenia mogące powodować niepożądane działanie.

OSTRZEŻENIE: Zmiany lub modyfikacje tego produktu nie są wyraźnie zabronione. zatwierdzone przez stronę odpowiedzialną za zgodność może unieważnić prawa użytkownika upoważnienie do obsługi produktu.

Uwaga: Ten produkt został przetestowany i uznany za zgodny z limitami urządzenie cyfrowe klasy B zgodnie z częścią 15 przepisów FCC. Niniejsze ograniczenia są zaprojektowane tak, aby zapewnić rozsądną ochronę przed szkodliwymi zakłóceniami w instalacji mieszkaniowej.

Ten produkt generuje, wykorzystuje i może emitować energię o częstotliwości radiowej, jeśli nie zostanie zainstalowany i użyty zgodnie z instrukcją, może spowodować szkodliwe zakłócenia w komunikacji radiowej. Nie ma jednak gwarantuje, że w konkretnej instalacji nie wystąpią żadne zakłócenia. Jeśli to produkt powoduje szkodliwe zakłócenia w odbiorze sygnału radiowego lub telewizyjnego odbiór, który można ustalić poprzez wyłączenie i włączenie produktu,

Użytkownik jest zachęcany do podjęcia próby skorygowania zakłóceń za pomocą jednego lub więcej z następujących sposobów:

następujące środki

ostrożności. Zmień orientację lub położenie anteny

odbiorczej. Zwiększ odległość między produktem a odbiornikiem. Podłącz

produkt do gniazdka w innym obwodzie niż ten, do którego jest podłączony.

Odbiornik jest podłączony.

W celu uzyskania informacji skontaktuj się ze sprzedawcą lub doświadczonym technikiem radio-telewizyjnym. pomoc.

Prawidłowa utylizacja



Niniejszy produkt podlega postanowieniom Dyrektywy Europejskiej 2012/19/WE. Symbol przedstawiający przekreślony kosz na śmieci przez wskazuje, że produkt wymaga oddzielnego składowania zbiórka w Unii Europejskiej. Dotyczy produktu

i wszystkie akcesoria oznaczone tym symbolem. Produkty oznaczone jako takie nie wolno wyrzucać razem z normalnymi odpadami domowymi, lecz należy je oddać do punktu zbiórki odpadów. punkt zbiórki urządzeń elektrycznych i elektronicznych do recyklingu

1. Informacje o produkcie

W instrukcji podano środki ostrożności i wskazówki dotyczące wyboru typu użytkownika, instalacja, ustawianie parametrów, uruchomienie obiektu, diagnostyka usterek i codzienna konserwacja i utrzymanie

1.1 Seria inwerterów

Seria AT901				Rezystor hamowania	
Model	Silnik adaptacyjny		Wyjście Aktualny:A	W	Om
	KW	HP			
22 901-7K5G1	7,5	10	34,0	600	40

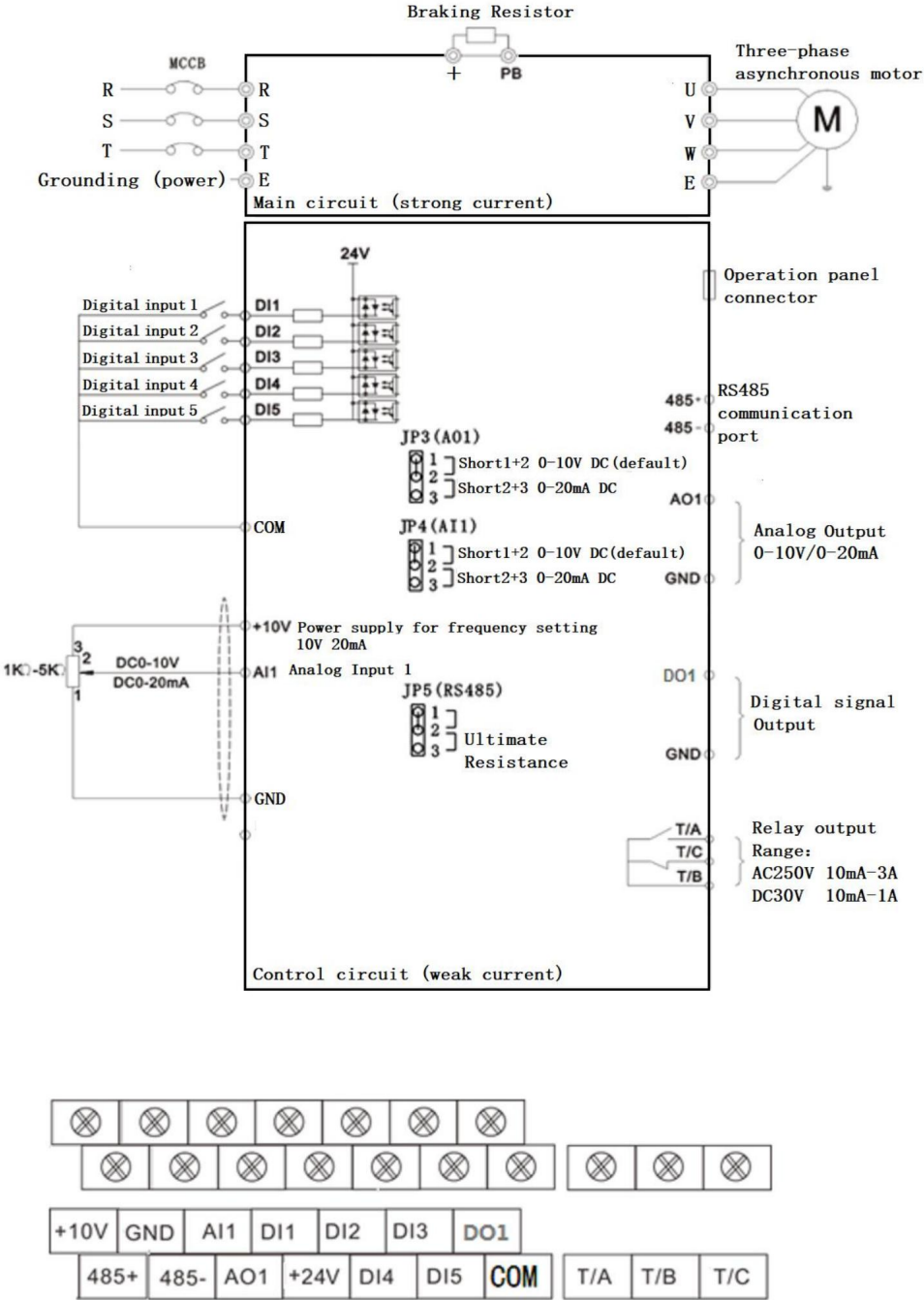
1.2 Specyfikacja produktu

Projekt		Standard
Podstawowy Funkcjonować	System	Uniwersalny przetwornik częstotliwości wektora prądu
	Prowadzić	wzrost w połączeniu z wydajnością i funkcjonalności.
	Wydajność	Sterowanie wektorowe: 0-500Hz
	Częstotliwość	Sterowanie V/F: 0-3200Hz.
	Przewoźnik	0,5KHz-16KHz
	Częstotliwość	Częstotliwość nośna może być regulowana
	Częstotliwość	automatycznie w zakresie 0-14
	rezolucja	Ustawienie symulacji: ±0,025%
	rezolucja Tryb sterowania	Sterowanie wektorowe w pętli otwartej (SVC)

Projekt		Standard
		Sterowanie V/F
	Moment początkowy	Tryb typu G: 0,3 Hz/150% (SVC).
		Tryb typu P: 0,3 Hz/100% 1:100(SVC)
	Zakres ADJ	±0,5%(SVC)
	Prędkość	
	Prędkość pojemność	Typ G: 150% prądu znamionowego 120 s; 180% przez 1T0ypse P:
		120% prądu znamionowego przez 60 s; 150% przez 3Aautomatyczny
	Wzrost momentu obrotowego	wzrost momentu obrotowego;
	Krzywa V/F	MTharneauawl taoyrsq: sinusoida gregoriańska: 0m.1u%lti--
	Krzywa Acc/ Tryb dekompresyjny	Przyspieszanie/zwalnianie: 0,1 lub 0,2 s, cztery czasy przyspieszania/zwalniania, zakres czasu przyspieszania/zwalniania 0,0-6500,0 s
	Hamowanie prądem stałym	Częstotliwość hamowania: 0,00 Hz - częstotliwość maksymalna; Czas hamowania: 0,0 s - 36,0 s Wartość prądu hamowania: 0,0% -100,0%
	Kontrola prawna	Zakres częstotliwości biegu: 0,00 Hz-50,00 Hz;
		Czas przyspieszania i zwalniania: 0,0 s-6500,0 s.
	Do 16 przebiegów segmentowych z wbudowanym sterownikiem PLC lub sterowaniem	
	wbudowany PID terminala	Można łatwo zrealizować proces sterowania systemem sterowania w pętli zamkniętej
	Funkcja AVR	Gdy występują wahania napięcia wejściowego, napięcie wyjściowe może być automatycznie utrzymywane na stałym poziomie
	Kontrola przeciągnięcia	Automatyczne ograniczenie prądu i napięcia zapobiega częstym wyzwaniom przepięciowym.
	Szybki prąd ograniczający	Zminimalizuj awarię nadmiernego prądu i chroń normalną pracę przetwornicy częstotliwości
	Ograniczenie momentu obrotowego	Automatyczne ograniczenie momentu obrotowego podczas pracy.
	Kontrola	Natychmiastowa moc zapobiega częstemu przegrzewaniu się i uszkodzeniom
	Chronometraż	
Operacyjny	Rozkaz źródło	Panel sterowania, terminal sterowania, port szeregowy, można przełączać na wiele sposobów

Projekt		Standard
	Częstotliwość źródło	Potencjometr panelowy, podana liczba, zewnętrzne wejście analogowe napięcia/prądu i wejście portu szeregowego. można przełączać na wiele sposobów
	Zacisk wejściowy	Pięć cyfrowych zacisków wejściowych, 1
		zacisk wejściowy wielkości analogowej;
		Jedno wejście napięciowe 0-10 V lub prądowe 0-20 mA;
	Wyjście Terminal	1 cyfrowy terminal wyjściowy
		1 zacisk wyjściowy przekaźnika (TA,TB,TC)
		1 analogowy terminal wyjściowy, obsługujący napięcie wyjściowe 0-10 V lub 0-20 mA
	Ochrona funkcyjować	Wykrywanie zwarcia silnika podczas włączania, ochrona przed zanikiem fazy wejściowej i wyjściowej, ochrona przed nadmiernym prądem, ochrona przed przepięciem, ochrona przed zbyt niskim napięciem, ochrona przed przegrzaniem i ochrona przed przeciążeniem itp.
Pętla Środowisko	Użyj miejsca	W pomieszczeniu, bez bezpośredniego światła słonecznego, kurzu, gazów żrących, gazów palnych, mgły olejowej, pary, wody lub soli itp.
	Ponad morzem poziom	poniżej 1000m 2C116699
	Otoczenia temperatura	-10°C ~ + 40°C (temperatura otoczenia wynosi 40°C ~50°C, należy zmniejszyć wartość)
	wilgotność	Poniżej 95% RH, kondensacja bezwodna
	wibrować	Mniej niż 5,9 m/s (0,6 g)

1.3 Opis pętli sterowania i zacisku pętli głównej



Rysunek 1-3-1 Schemat okablowania 0,75-11,0 kW Opis zacisku sterującego

2. Obsługa i wyświetlacz

Opis lampki kontrolnej funkcji

Hz: Lampka kontrolna wyświetlacza częstotliwości

V: Kontrolka napięcia

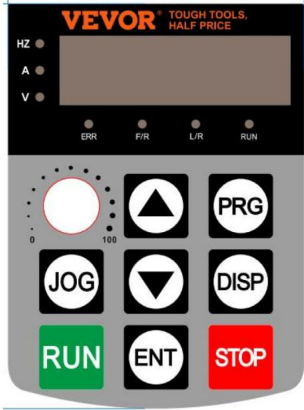
A: Kontrolka prądu

ERR: kontrolka usterki

F / R: Kontrolka jazdy do przodu i do tyłu

L / R: Kontrolka kontroli komunikacji

RUN: Kontrolka pracy



Symbol klucza	Nazwa	Deklaracja funkcji
PRG	Programowanie klawisz	Wejście do menu lub wyjście z niego z parametrem modyfikacja
laryngologia	Określić klawisz	Wejdz do menu i potwierdź ustawianie parametrów
	Górny klawisz	Zwiększenie danych lub kodów funkcji
	Klawisz w dół	Malejące dane lub kody funkcji
WYŚWIETLAĆ	Klawisz Shift	Wybierz bit modyfikatora parametru i wyświetl zawartość
URUCHOMIĆ	Uruchom klucz	Uruchom falownik pod klawiaturą tryb pracy
ZATRZYMYWAĆ SIĘ	Klawisz Stop/Reset	Zatrzymanie/resetowanie operacji,
BIEC TRUCHTEM	Klawisz jog	Ograniczone do kodu funkcji P08.01

Ustaw metodę parametru:

1. Naciśnij przycisk PRG , aby wyświetlić P 0,00, 2. Za pomocą

przycisków i DISP wybierz numer parametru, który chcesz zmodyfikować, a następnie

Klawisz ENTER wprowadza parametr,

3. Klawisze i DISP modyfikują wartości parametrów, klawisz ENTER zapisuje parametry. 4. Jeśli konieczna jest modyfikacja innych parametrów, powtórz kroki 2, 3, takie jak modyfikacja

zakończenie, Powrót do interfejsu częstotliwości za pomocą klawisza PRG .

3. Tabela podsumowująca parametry funkcjonalne:

P00, Grupa monitorująca				
P00.00	częstotliwość biegu	0,00	320,00 Hz (P01.22=2) -	
P00.01	Ustaw częstotliwość	0,0	3200,0 Hz (P01.22=1) -	
P00.02	Napięcie szyny zbiorczej (V)	0,0 V	3000,0 V	-
P00.03	Napięcie wyjściowe (V)	0 V	1140 V	-
P00.04	Prąd wyjściowy (A)	0,00A ~ 655,35A		-
P00.05	Moc wyjściowa (kW)	0	32767	-
P00.06	Moment wyjściowy (%)	-200,0%	200,0%	-
P00.07	Stan wejściowy OF	0	32767	-
P00.08	Stan wyjścia DO	0	1023	-
P00.09	Napięcie AI1 (V)	0,01 V		-
P00.10 AI2	Napięcie (V) lub prąd (mA)	0,00 V 0,00 mA	10,57 V 20,00 mA	-
P00.12	wartość liczbowa	0	65535	-
P00.13	Wartość długości	0	65535	-
P00.14	Wyświetlacz prędkości ładowania	0	65535	-
P00.15	Ustawienie PID	0	65535	-
P00.16	Sprężenie zwrotne PID	0	65535	-
P00.17	Etap PLC	0	65535	-
P00.18	Częstotliwość wejściowa impulsu	0 ~ 100kHz		-
P00.19	Prędkość sprzężenia zwrotnego (Hz)	-320,00 Hz ~ 320,00 Hz		-
P00.20	Pozostały czas wykonania	-3200,0 Hz ~ 3200,0 Hz 0,0 ~ 6500,0 Min		-
P00.21	AI1 Napięcie przed korektą	0,000 V	10,570 V	-
P00.22	AI2 Napięcie/Prąd przed korekta	0,000 V 0,000 mA	10,570 V 20,000 mA	-
P00.24	prędkość liniowa	0	65535 m/min	-
P00.25	Aktualny czas zasilania	0	6500 minut	-
P00.26	Aktualny czas trwania	0,0 ~ 6500,0 Min		-
P00.28	Ustawienia komunikacji	-100,00%	100,00%	-

P00.30	Częstotliwość X Wyświetlacz	0,00 Hz ~ 500,00 Hz	-
P00.31	Częstotliwość Y Wyświetlacz	0,00 Hz ~ 500,00 Hz	-
P00.32	Wyświetl dowolną wartość adresu pamięci	0 65535	-
P00.35	Docelowy moment obrotowy (%)	0,0° 359,9°	-
P00.37	Współczynnik mocy Kąt		-
P00.39	Docelowe napięcie rozdzielające VF	0V ~ Napięcie znamionowe silnika	-
P00.40	Napięcie wyjściowe separacji VF	0V ~ Napięcie znamionowe silnika	-
P00.41	Wyświetlanie stanu wejścia IN	-	-
P00.42	Wyświetlacz stanu wejścia DO	-	-
P00.43	Wyświetlacz statusu funkcji DI 1	(funkcja 01. funkcja 40)-	-
P00.44	Wyświetlacz wizualny stanu funkcji DI 2	(Funkcja 41. Funkcja 80)-	-
P00-45	komunikat o błędzie	-	-
P00-59	Ustaw częstotliwość (%)	-100,00% 100,00%	-
P00-60	Częstotliwość biegu (%)	-100,00% 100,00%	-
P00-61	Stan inwertera	0 65535	-

—parametr modyfikowalny w dowolnych warunkach

—niemodyfikowalny parametr w stanie działania •

—rzeczywisty wykryty parametr, niemodyfikowalny

FC	nazwa	Ustaw zakres	Fabryka wartość	modyfikować
P01 Podstawowa grupa funkcyjna				
P01.00	Typ G/P	1: Typ G (stały moment obciążenia) model) 2: Typ P (wentylator i pompa wodna) model)	1	
P01.01	1. Sterowanie silnikiem tryb	0: Prędkość bezczujnikowa Wektor Kontrola 2: Model sterowania V/F	2	
P01.02	Działanie rozkaz	0: polecenie uruchomienia panelu operacyjnego kanał (światła „L/R” wyłączone)	0	

	kanal	1: Kanał końcowy (światła „L/R” włączone) 2: Polecenie komunikacyjne kanal (Migające światła „L/R”)		
P01.03	Główna częstotliwość źródło X	0: Zestaw cyfrowy (ustawiona częstotliwość P01.08, klawisz / na klawiaturze, zanik zasilania) 1: Zestaw cyfrowy (ustawiona wstępnie częstotliwość P01.08, klawisz / na klawiaturze, pamięć spadku mocy) 2: Zestaw analogowy AI1 (0-10 V); 3: Zestaw analogowy AI2 (0-10 V lub 20 mA); 4: Potencjometr panelowy; 5: Zestaw impulsów (050 KHZ DI5); 6: Zestaw prędkości wielostopniowej 7: Zestaw prostego PLC; 8: Zestaw sterowania PID; 9: Zestaw komunikacyjny.	4	
P01.04	Źródło częstotliwości wtórnej I	Tak samo jak w ustawieniu P01.03 (główne źródło częstotliwości X)	0	
P01.05	Ogranicz wybór Y, gdy następuje superpozycja częstotliwości	0: W porównaniu do P01.10 Maksymalna częstotliwość 1: W stosunku do źródła częstotliwości X	0	
P01.06	Granica Y, gdy superpozycja częstotliwości	0% 150%	100%	
P01.07	Źródło częstotliwości	Pojedyncza cyfra: Wybór źródła częstotliwości 0: Główne źródło częstotliwości X 1: Operacja główna i pomocnicza	00	

		wyniki (relacja operacji jest określana przez dziesięć cyfr) 2: Główna częstotliwość X i Przelącznik częstotliwości wtórnej Y 3: Przelączanie między głównymi częstotliwość X i Main i Wyniki operacji wtórnych 4: Częstotliwość Y przełącza się z Operacja główna i pomocnicza wyniki Dziesięć cyfr: Częstotliwość relacji operacyjnej X i Y 0:X+Y 1:X-Y 2: Maksimum z Dwojga, 3: Minimum z Dwojga.		
P01.08	Częstotliwość przyimków	0,00 Hz Maksymalna częstotliwość P01.10	50,00 Hz	
P01.09	Kierunek biegu	0: Spójny kierunek, 1: Przeciwny kierunek	0	
P01.10	Maksymalna częstotliwość wyjściowa	Wektor: 50,00 Hz ~ 500,00 Hz P/F: 50,00 Hz 2000,00 Hz	50,00 Hz	
P01.11	Górna częstotliwość graniczna źródło	0: P01.12 Ustawienia 1: AI1 Ustawienia 2: AI2 Ustawienia 3: AI3 Ustawienia 4: Ustawienie impulsu (050KHZ DI5); 5: Ustawienia komunikacji	0	
P01.12	Górna częstotliwość graniczna	P01.14 P01.10	50,00 Hz	
P01.13	Górna granica częstotliwości odchylenia	0,00 Hz P01.10	0,00 Hz	

P01.14	Dolna granica częstotliwość	0,00 Hz P01.12	0,00 Hz	
P01.15	Częstotliwość nośna	0,5 kHz 16,0 kHz	Dla modelu	
P01.16	Częstotliwość nośna Dostosuj za pomocą temperatury	0: Nie, 1: Tak	1	
P01.17	Czas przyspieszania 1	0,00 s 650,00 s (P01.19=2) 0,0 s 6500,0 s P01.19=1	Dla modelu	
P01.18	Czas zwalniania 1	0 s 65000 s (P01.19 = 0) Częstotliwość odniesienia P01.25		
P01.19	Jednostka czasu Przyspieszenie i czas zwalniania	0:1 towary drugiej jakości 1: 0,1 sekundy 2: 0,01 sekundy	1	
P01.21	Częstotliwość polaryzacji częstotliwości Y, gdy nałożenie	0,00 Hz Maksymalna częstotliwość wyjściowa P01.10	0,00 Hz	
P01.22	Rozdzielczość Częstotliwość	Rozdzielczość wszystkich częstotliwości polecenia.	2	
P01.23	Wyłączenie zasilania pamięć dla Ustawienie częstotliwości cyfrowej	0: Brak pamięci 1: Pamięć	0	
P01.24	Wybór grupy parametrów silnika	0: Grupa parametrów silnika 1, 1: Grupa parametrów silnika 2.	0	
P01.25	Odniesienie częstotliwość Przyspieszenie i czas zwalniania	0: Maksymalna częstotliwość P01.10 1: Ustawianie częstotliwości 2: 100Hz	0	
P01.26	Czas wykonania instrukcja częstotliwości GÓRA/DÓŁ	0: Częstotliwość operacji, 1: Ustawianie częstotliwości	0	

	reper			
P01.27	Źródło polecenia w pakiecie źródło częstotliwości	Pojedyncza cyfra: Częstotliwość wiązania poleceń panelu operacyjnego wybór źródła 0: Brak wiązania 1: Zestaw cyfrowy 2:AI1 3:AI2 4:AI3 5: Zestaw impulsów (050KHZ DI5); 6: Prędkość wielu segmentów; 7: Prosty PLC 8:PID 9: Zestaw komunikacyjny Dziesięć cyfr: Źródło częstotliwości wiązania polecenia terminala wybór 100 cyfr: wybór źródła częstotliwości wiązania poleceń komunikacyjnych Cyfra tysiąca: automatyczne uruchomienie źródła częstotliwości wiążącej wybór	0000	
P02 Grupa parametrów silnika asynchronicznego 1				
P02.00	Typ silnika	0: Zwykły silnik asynchroniczny, 1: Silnik asynchroniczny o zmiennej częstotliwości	0	
P02.01	Moc znamionowa silnik	0,1 kW 400,0 kW	Według do Model Z Falownik	
P02.02	Napięcie znamionowe Silnik	1V 2000V		
P02.03	Prąd znamionowy Silnik	0,01A ~ 655,35A (Moc falownika <=55kW) 0,1 A ~ 6553,5 A (Moc falownika > 55kW)		

P02.04	Częstotliwość znamionowa silnikowy	0,01 Hz Maksymalna częstotliwość wyjściowa P01.10		
P02.05	Prędkość znamionowa silnik	1 obr./min 65535 obr./min		
P02.06	Rezystancja stojana silnikowy	0,001Ω 65,535Ω (Moc falownika ≤55kW) 0,0001Ω 6,5535Ω (Moc falownika >55kW) 0,001Ω	Strojenie Parametr	
P02.07	Opór wirnika Silnikowy	65,535Ω (Moc falownika ≤55kW) 0,0001Ω 6,5535Ω (Moc falownika >55kW) 0,01mH 655,35mH		
P02.08	Odporność na przeciekanie Silnikowy	(Moc falownika ≤55kW) 0,001Mh 65,535mH (Moc falownika > 55 kW) 0,1		
P02.09	Wzajemny opór Silnikowy	mH 6553,5 mH (Moc falownika ≤55 kW) 0,01mH 655,35mH (Moc falownika > 55kW)		
P02.10	Prąd jałowy Silnik	0,01 A P02.03 (Moc falownika ≤55 kW) 0,1 A P02.03 (Moc falownika > 55 kW)		
P02.37 Wypór strojenia		0: brak działania 1: Strojenie przy silniku nieruchomym 1 2: Strojenie dynamiczne silnika 3: Strojenie przy silniku całkowicie nieruchomym 2	0	
P03 Parametry sterowania wektorowego grupy silników 1				
P03.00	Pętla prędkości proporcjonalna 1	1 100	30	

P03.01	Czas integracji pętli prędkości 1	0,01 sek. 10,00 sek.	0,50 sek.	
P03.02	Częstotliwość przełączania 1	0,00 P03.05	5,00 Hz	
P03.03	Pętla prędkości proporcjonalna 2	1 100	20	
P03.04	Czas integracji pętli prędkości 2	0,01 sek. 10,00 sek.	1,00 sek.	
P03.05	Częstotliwość przełączania 2	P03.02 Maksymalna częstotliwość wyjściowa P01.10	10,00 Hz	
P03.06	Kontrola wektorowa wzmocnienie zmiany biegów	50% 200%	100%	
P03.07	Czas filtrowania momentu obrotowego SVC stałe	0,000 s 0,100 s	0,050 sek.	
P03.09	Górny limit momentu obrotowego źródło poniżej kontrola prędkości tryb	0: Ustawienie P03.10 1: AI1; 2: AI2; 3: AI3; 4: Zestaw impulsów (DI5); 5: Ustawienia komunikacji; 6: MIN (AI1, AI2) 7: MAKS. (AI1, AI2)	0	
P03.10	Górny limit momentu obrotowego przy prędkości tryb sterowania	0,0% 200,0%	150,0%	
P03.13	Proporcjonalny zysk pobudzenie regulacja	0 60000	2000	
P03.14	Całkowity zysk wzbudzenia regulacja	0 60000	1300	
P03.15	Wzmocnienie proporcjonalne	0 60000	2000	

	Z			
	regulacja momentu obrotowego			
P03.16	Całkowite wzmocnienie regulacji momentu obrotowego	0 60000	1300	
P04 Parametry sterowania V/F				
P04.00 Ustawienie krzywej VF		0: krzywa liniowa V/F 1: Krzywa wielopunktowa V/F 2: Krzywa malejącego momentu obrotowego 1 (krzywa kwadratowa) 3: Malejąca krzywa momentu obrotowego 2 (moc 1,2) 4: Malejąca krzywa momentu obrotowego 2 (moc 1,4) 6: Malejąca krzywa momentu obrotowego 2 (moc 1,6) 8: Malejąca krzywa momentu obrotowego 2 (moc 1,8) 10: Tryb całkowitego oddzielenia VF 11: Tryb półseparacji VF 0,0%	0	
P04.01	Ustawienie wzmocnienia momentu	(automatyczny moment podnoszenia); 0,1%30,0%	Według modelu	
P04.02	obrotowego Punkt odcinka	0,00 Hz Maksymalna częstotliwość wyjściowa P01.10	50,00 Hz	
P04.03	wzmocnienia momentu obrotowego	0,00 Hz P04.05	0,00 Hz	
P04.04	Wielopunktowe V/F Częstotliwość 1	0,0% 100,0%	0,0%	
P04.05	Wielopunktowe V/F Napięcie 1	P04.03 P04.07	0,00 Hz	
P04.06	Wielopunktowe V/F Częstotliwość 2 Wielopunktowe V/F Napięcie 2	0,0% 100,0%	0,0%	

P04.07	Wielopunktowa	P04.05 Moc znamionowa silnika częstotliwość P02.04	0,00 Hz	
P04.08	częstotliwość V/F 3 Wielopunktowa	0,0% 100,0%	0,0%	
P04.09	częstotliwość V/F 3 Sterowanie V/ F Kompensacja częstotliwości poślizgu	0,0% 200,0%	0,0%	
P04.10	V/F ponad wzmocnienie wzbudzenia	0 200	64	
P04.11	Oscylacja wzmocnienie tłumienia dla V/F	0 100	Według modelu	
P04.13	Źródło napięcia przez Oddzielony VF	0: Ustawienia cyfrowe P04.14 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: Ustawienie pulsu (DI5) 5: Instrukcja wielokrotna 6: Prosty PLC 7: PID 8: komunikacja Ustawienie Uwaga: 100,0%, co odpowiada znamionowemu napięciu silnika	0	
P04.14	Napięcie do separacji VF	0V Napięcie znamionowe silnika	0V	
P04.15	Czas narastania napięcia separacji VF	0,0 s ~ 1000,0 s Uwaga: Czas, w którym 0 V wzrasta do napięcie znamionowe silnika.	0,0 s	
P04.16	Czas drop napięcia separacji VF	0,0 s 1000,0 s Uwaga: Czas, gdy napięcie znamionowe silnika spadnie do 0 V	0,0 s	
P04.17	Tryb wyłączania separacji VF	0: Częstotliwość i napięcie spadają do 0 osobno; 1: Częstotliwość spada po Spadek napięcia do 0 -	0	

P04.18	Przeciążenie prądowe prąd akcji	50% 200%	150%	
P04.19	Tłumienie Przeciążenie prądowe	0: Wyłącz, 1: Włącz.	1	
P04.20	Zysk tłumienia wynosi ponad obecne stoisko	0 100	20	
P04.21	Odszkodowanie współczynnik akcja Ponad obecne stoisko	50% 200%	50%	
P04.22	Działanie przebiecia	650,0 V 800,0 V	760,0 V	
P04.23	napięcia Tłumienie	0: Wyłącz, 1: Włącz.	1	
P04.24	przebiecia Tłumienie Wzmocnienie	0 100	30	
P04.25	częstotliwości przebiecia Tłumienie Wzmocnienie napięcia przebiecia	0 100	30	
P04.26	Maksymalny wzrost ograniczenie częstotliwości dla Zatrzymanie spowodowane przebieciem	0 50 Hz	5Hz	

Grupa P05, Parametry wejściowe

P05.00	Zacisk DI1 funkcjonować	0: Brak funkcji; 1: Jazda do przodu (FWD) lub Działanie; 2: Bieg wsteczny (REV) lub Przełącznik przód/tył 3: sterowanie trójprzewodowe 4: sterowanie biegiem do przodu (FJOG) 5: Sterowanie biegiem wstecznym (RJOG)	1	
--------	----------------------------	---	---	--

		6: Zwiększenie częstotliwości (zacisk UP) 7: Zmniejszenie częstotliwości (Terminal DOWN) 8: Bezpłatna kontrola wyłączenia 9: Wejście sygnału resetu zewnątrznego (RST) 10: Zawieszenie pracy; 11: Zewnętrzny błąd, wejście normalnie otwarte (NO) 12: Wielobiegowe 1 13: Wielobiegowe 2 14: Wielobiegowe 3 15: Wielobiegowe 4 16: Wybór czasu ACC/DEC 1 (TT1) 17: Wybór czasu ACC/DEC 2 (TT2) 18: Przełącznik źródła częstotliwości 19: GÓRA/DÓŁ Zerowanie częstotliwości (zacisk, klawiatura) 20: Uruchom polecenie Switch terminal 1 21: Zakaz ACC/DEC VFD 22: Pauza sterowania PID 23: Resetowanie stanu PLC 24: Częstotliwość wahadła Pauza 25: Wejście licznika 26: Resetowanie licznika 27: Wejście licznika długości 28: Resetowanie długości 29: Wyłączanie sterowania momentem obrotowym 30: Ustawienie impulsu (tylko DI5 może ustawić, P05.04=30) 31: Zarezerwowane; 32: Natychmiastowe hamowanie prądem stałym; 33: Zewnętrzny sygnał wejściowy błędu (normalnie		
--	--	---	--	--

		zamknięte, NC) 34: Modyfikacja częstotliwości Umożliwia 35: Odwrócony sygnał wejściowy PID; 36: Zewnętrzny terminal parkingowy 1 37: Uruchom polecenie Switch terminal 2 38: Pauza całej PID; 39: Częstotliwość X przełącza się z częstotliwością ustawioną fabrycznie 40: Częstotliwość Y przełącza się z częstotliwością ustawioną fabrycznie 41: Zacisk wyboru silnika 1 43: Przełącznik parametrów PID 44: Błąd zdefiniowany przez użytkownika 1 45: Błąd zdefiniowany przez użytkownika 2 46: Przełącznik kontroli prędkości/ momentu obrotowego 47: Zatrzymanie awaryjne 48: Zewnętrzny terminal parkingowy 2 49: Powolne hamowanie prądem stałym 50: Czas wykonania wyczyszczony; 51: Sterowanie dwuprzewodowe / trójprzewodowe przełącznik sterujący 52: Wyłącz cofanie;		
P05.01	Zacisk DI2 funkcjonalny		4	
P05.02	Zacisk DI3 funkcjonalny		9	
P05.03	Zacisk DI4 funkcjonalny		12	
P05.04	Zacisk DI5 funkcjonować (tylko DI5 może		13	

	ustawienie pulsu funkcja, P05.04=30)			
P05.10	Czas filtrowania DI	0,000 s 1,000 s	0,010 s	
P05.11	Kontrola terminala Tryb	0: Tryb sterowania dwuprzewodowego 1, 1: Tryb sterowania dwuprzewodowego 2, 2: Tryb sterowania trójprzewodowego 1, 3: Tryb sterowania trójprzewodowego 2.	0	
P05.12	Częstotliwość krok regulacyjny rozmiar	0,001 Hz/sek. 65,535 Hz/sek.	1,00 Hz/sekundę	
P05.13	Min. wejście AI krzywa 1	0,00 V P05.15	0,00 V	
P05.14	Odpowiedni wartość krzywej AI 1 Min. wejście	-100,0% +100,0%	0,0%	
P05.15	Maks. wejście AI krzywa 1	P05.13 +10,00 V	10,00 V	
P05.16	Odpowiedni wartość krzywej AI Maksymalna wartość 1	-100,0% +100,0%	100,0%	
P05.17	wejścia krzywej AI 1 filtrowania czas	0,00 sek. 10,00 sek.	0,10 sek.	
P05.18	Min. krzywa AI 2 wejście	0,00 V P05.20	0,00 V	
P05.19	Odpowiedni wartość krzywej AI 2 Min. wejście	-100,0% +100,0%	0,0%	
P05.20	Maksymalne wejście AI2	P05.18 +10,00 V	10,00 V	
P05.21	Odpowiedni wartość krzywej AI Maksymalne wejście 2	-100,0% +100,0%	100,0%	

P05.22	Filtrowanie krzywej AI 2 czas	0,00 sek. 10,00 sek.	0,10 sek.	
P05.23	Min. krzywa AI 3 wejście	-10,00 V P05.25	-10,00 V	
P05.24	Odpowiedni wartość krzywej AI 3 Min. wejście	-100,0% +100,0%	0,0%	
P05.25	Maks. wejście AI krzywa 3	P05.23 +10,00 V	10,00 V	
P05.26	Odpowiedni wartość krzywej AI Maksymalna krzywa	-100,0% +100,0%	100,0%	
P05.27	wejściowa AI 3 3 filtrowanie czas	0,00 sek. 10,00 sek.	0,10 sek.	
P05.28	Wartość min. Wejście impulsowe	-10,00 V P05.25	0,00 V	
P05.29	Odpowiedni wartość impulsu Min. wejście	-100,0% +100,0%	0,0%	
P05.30	Maksymalna wartość Wejście impulsowe	P05.23 +10,00 V	10,00 V	
P05.31	Odpowiedni wartość impulsu Maksymalne	-100,0% +100,0%	100,0%	
P05.32	wejście Filtrowanie impulsów czas	0,00 sek. 10,00 sek.	0,10 sek.	
P05.33 Wybór krzywej AI		Pojedynczy bit: wybór krzywej AI1 1: Mam 1 dziwki (14:00, patrz P05.13 ~ P05.16.) 2: Mam 2 dziwki (14:00, patrz P05.18 ~ P05.21.) 3: Mam 3 dziwki (14:00, patrz P05.23 ~ P05.26.)	321	

		4: Mam 4 dziwki (16:00, patrz P24.00P24.07) 5: Mam dziwki 4 (16:00, patrz P24.08P24.15) Dziesięć bitów: wybór krzywej AI2 (tak samo jak pojedynczy bit 1~5) Sto bitów: wybór krzywej AI3 (to samo co powyżej)		
P05.34	AI jest poniżej minimalny ustawienia wejściowe wybór	Pojedynczy bit: AI1 poniżej Ustawienie min. wejścia 0: Wartość odpowiadająca min. wejściu 1: 0,0% Dziesięć bitów: AI2 poniżej Minimalne ustawienie wejściowe (takie samo jak pojedynczy bit 1~2) Sto bitów: AI3 poniżej Minimalne ustawienie wejściowe (takie samo jak powyżej)	000	
P05.35	Czas opóźnienia DI1	0,0 s ~ 3600,0 s	0,0 s	
P05.36	Czas opóźnienia DI2	0,0 s ~ 3600,0 s	0,0 s	
P05.37	Czas opóźnienia DI3	0,0 s ~ 3600,0 s	0,0 s	
P05.38	Zacisk DI1-DI5 ważny wybór trybu	0: Wysoki poziom skuteczności, 1: Niski poziom skuteczności Pojedynczy bit: DI1; Dziesięć bitów: DI2; Bit setny: DI3; Tysiąc bitów: DI4, Dziesięć tysięcy bitów: DI5	00000	
P05.39	Zacisk DI6-D17 ważny wybór trybu	0: Wysoki poziom skuteczności, 1: Niski poziom skuteczny Pojedynczy bit: DI6,	00000	

		Dziesięć bitów: DI7		
Grupa P06, Parametry wyjściowe				
P06.01	Wyjście DO1 wybór funkcji	0: Brak wyjścia 1: Wskaźnik pracy; 2: Wyjście błędu (do bezpłatnego wyłączenia błędu) 3: Sygnał wykrywania poziomu częstotliwości 1 (P14T1) 4: Wskaźnik przybycia częstotliwości (FAR) 5: Praca VFD przy zerowej prędkości (podczas pracy) 6: Przeciążenie silnika Wczesne ostrzeganie 7: Przeciążenie falownika Wczesne ostrzeganie 8: Nadchodzi Set Count 9: Osiągnięto określoną liczbę 10: Osiągnięto długość 11: Cykl PLC jest zakończony 12: Łączny czas trwania przybywa 13: Ograniczanie częstotliwości 14: Ograniczenie momentu obrotowego 15: Gotowy do uruchomienia 16: AI1>AI2 17: Częstotliwość wyjściowa osiąga górną granicę limit 18: Częstotliwość wyjściowa osiąga dolny limit (podczas pracy) 19: Wyjście stanu pod ciśnieniem 20: Ustawienie komunikacji 21: Lokalizacja jest kompletna (zarezerwowana) - 25 -	0	
P06.02	Płyta sterownicza Przełącznik (TA-TB-TC) Funkcjonować Wybór		2	

		22: Bliskość lokalizacji (zarezerwowana) 23: Praca z prędkością zerową 2 (również wyjście po wyłączeniu) 24: Łączny czas włączenia przybywa 25: Sygnał wykrywania poziomu częstotliwości 2 (P14T2) 26: Osiągnięto częstotliwość wyjściową 1 27: Osiągnięto częstotliwość wyjściową 2 28: Osiągnięto prąd wyjściowy 1 29: Osiągnięto prąd wyjściowy 2 30: Osiągnięto regularnie 31: Przekroczenie sygnału wejściowego AI1 32: Spadek obciążenia 33: Odwrotna praca VFD 34: Stan zerowego prądu 35: Moduł zasilania temperatura osiąga 36: Prąd wyjściowy poza limitem 37: Częstotliwość wyjściowa osiąga dolny limit (wyłączenie również wyjście) 38: Wyjście błędu (wszystkie błędy) 39: Przegrzanie silnika Wczesne ostrzeżenie 40: Nadchodzi ten czas pracy 41: Wyjście błędu (bezpłatne) błąd wyłączenia i brak pod (ciśnienie wyjściowe)		
P06.07	Wybór funkcji wyjścia AO1	0: Częstotliwość operacyjna, 1: Częstotliwość zadana.	0	
P06.08	Wybór funkcji wyjścia AO2	2: Prąd wyjściowy, 3: Moment wyjściowy, 4: Moc wyjściowa, 5: Napięcie wyjściowe,	1	

		6: Częstotliwość impulsów wyjściowych. 7: AI1 8: AI2 9: AI3 10: Długość 11: Wartość liczbowa 12: Ustawienia komunikacji, 13: Prędkość silnika 14: Prąd wyjściowy. (100,0% Odpowiada 1000,0A) 15: Napięcie wyjściowe (100,0% (Odpowiada 1000,0 V) 16: Moment wyjściowy silnika (Procent wartości rzeczywistej w stosunku do mocy silnika) 17: Moment obrotowy wyjściowy VFD (Procent wartości rzeczywistej w stosunku do mocy znamionowej VFD)		
P06.10	AO1 z zerowym odchyleniem współczynnik	-100,0% +100,0%	0,0%	
P06.11	Wzmocnienie AO1	-10,00 +10,00	1,00	
P06.12	AO2 z zerowym odchyleniem współczynnik	-100,0% +100,0%	0,0%	
P06.13	Wzmocnienie AO2	-10,00 +10,00	1,00	
P06.17	Opóźnienie wyjścia DO czas	0,0 s ~ 3600,0 s	0,0 s	
P06.18	Wyjście przekaźnikowe czas opóźnienia	0,0 s ~ 3600,0 s	0,0 s	
P06.19	Wyjście RELAY2 czas opóźnienia	0,0 s ~ 3600,0 s	0,0 s	
P06.22	Wyjście DO jest prawidłowe wybór statusu	0: Logika dodatnia, 1: Antylogika Pojedynczy bit: DO Dziesięć bitów: RELAY1	00000	

		Sto bitów: RELAY2		
Grupa P07, parametry sterowania Start i Stop				
P07.00	Tryb uruchamiania	0: Start bezpośredni 1: Zaczynij od śledzenia prędkości 2: Hamowanie prądem stałym + start przy częstotliwości początkowej	0	
P07.01	Śledzenie prędkości metoda	0: Rozpocznij od wyłączenia częstotliwość 1: Zaczynij od częstotliwości roboczej 2: Zaczynij od maksimum częstotliwość	0	
P07.02	Prędkość śledzenia prędkości	1 100	20	
P07.03	Częstotliwość początkowa	0,00 Hz ~ 10,00 Hz	0,00 Hz	
P07.04	Częstotliwość początkowa czas utrzymania	0,0 s ~ 100,0 s	0,0 s	
P07.05	Prąd hamowania DC przy uruchomieniu	0% 100%	0%	
P07.06	Czas hamowania prądem stałym przy uruchomienie	0,0 s ~ 100,0 s	0,0 s	
P07.07	Przyspieszenie I Tryb zwalniania	0: liniowy tryb przyspieszania/zwalniania 1: Krzywa S Tryb przyspieszania/zwalniania A 2: Krzywa S Tryb przyspieszania/zwalniania B	0	
P07.08	Współczynnik czasu startu segment w S krzywa	0,0% 100,0%-P07.09	30,0%	
P07.09	Współczynnik czasu startu segment w S krzywa	0,0% 100,0%-P07.08	30,0%	

P07.10	Tryb zatrzymania	0: Zwalnij, aby się zatrzymać 1: Zwolnij, aby się zatrzymać	0	
P07.11	Częstotliwość próg DC hamulec	0,00 Hz ~ Maksymalna częstotliwość. P01.10	0,00 Hz	
P07.12	Opóźnienie hamowania prądem stałym czas	0,0 s ~ 100,0 s	0,0 s	
P07.13	Prąd hamowania DC	0% 100%	0%	
P07.14	Czas hamowania prądem stałym przy zatrzymywaniu się	0,0 s ~ 100,0 s	0,0 s	
P07.15	Hamulec DC wskaźnik wykorzystania	0% 100%	100%	
P07.18	Śledzenie prędkości aktualny	30% 200%		
Klawiatury grupy P08 i parametry wyświetlania				
P08.01	Funkcja klucza M	0: Klawisz M jest nieprawidłowy 1: Przełączanie między trybem zdalnym Sterowanie (sterowanie terminalem lub komunikacją) i sterowanie panelem operacyjnym, gdy P01.02 =1 lub 2 2: Przełącznik FWD/REV 3: FJOG (sterowanie ruchem do przodu) 4: RJOG (sterowanie biegiem wstecznym)	0	
P08.02	STOP/RESET funkcja kluczowa	0: Klawisz STOP/RES. Ważny tylko w trybie sterowania panelem. 1: Przycisk STOP/RES Zawsze ważny	1	
P08.03	Parametr wyświetlacza LED 1in Status operacji	0000FFFF Bit00: Częstotliwość robocza 1 (Hz) Bit01: Ustawianie częstotliwości (Hz) Bit02: Napięcie magistrali (V)	1 piętro	

		Bit03: Napięcie wyjściowe (V) Bit04: Prąd wyjściowy (A) Bit05: Moc wyjściowa (kW) Bit06: Moment wyjściowy (%) Bit07: Stan wejścia DI Bit08: Status wyjścia DO Bit09: napięcie AI1 (V) Bit10: napięcie AI2 (V) Bit11: napięcie AI3 (V) Bit12: Wartość liczbowa Bit13: Wartość długości Bit14: Wyświetlanie prędkości ładowania Bit15: Ustawienia PID		
P08.04	Parametr wyświetlacza LED 2in Status operacji	0000FFFF Bit00: sprzężenie zwrotne PID Bit01: Etap PLC Bit02: Częstotliwość wejściowa IMPULSU (kHz) Bit03: Częstotliwość pracy 2 (Hz) Bit04: Pozostały czas wykonania Bit05:AI1-skorygowane napięcie przednie (W) Bit06:AI2-skorygowane napięcie przednie (W) Bit07:AI3-skorygowane napięcie przednie (W) Bit08: Prędkość linii Bit09: Aktualny czas mocy (Godzina) Bit10: Bieżący czas wykonania (min) Bit11: Częstotliwość wejściowa PULSE (Hz) Bit12: Ustawienia komunikacji Wartość	0	

		Bit13: Prędkość sprzężenia zwrotnego enkodera (Hz) Bit14: Główny wyświetlacz częstotliwości X (Hz) Bit15: Częstotliwość wtórna Y Wyświetlacz (Hz)		
P08.05	Wyświetlacze LED parametr w Stop status	0000FFFF Bit00: Ustaw częstotliwość (Hz) Bit01: Napięcie magistrali (V) Bit02: Stan wejścia DI Bit03: Status wyjścia DO Bit04: napięcie AI1 (V) Bit05: napięcie AI2 (V) Bit06: Napięcie AI3 (V) Bit07: Wartość liczbowa Bit08: Wartość długości Bit09: Etap PLC Bit10: Prędkość ładowania Bit11: Ustawienia PID Bit12: Częstotliwość wejściowa PULSE (kHz)	33	
P08.06	Prędkość ładowania współczynnik wyświetlania	0,0001 6,5000	1,0000	
P08.07	Moduł zasilania temperatura	0,0°C 100,0°C	-	•
P08.08	Numer produktu	-	-	•
P08.09	Łączny czas trwania	0h 65535h	-	•
Grupa P09, funkcja pomocnicza				
P09.00	Częstotliwość biegu próbnego	0,00 Hz ~ Maksymalna częstotliwość. P01.10	2,00 Hz	
P09.01	Czas przyspieszania Jog	0,0 s ~ 6500,0 s	Lata 20.0	

P09.02	Czas na jogging	Zalecany czas:	Lata 20.0	
P09.03	Czas przyspieszania 2	0.4 4.0KW 7,5 sek. 5.5 30.0KW 15,0 S 37,0 132,0 kW 40,0 s 160,0 630,0 kW 60,0 sek.	15,0	
P09.04	Czas zwalniania 2			
P09.05	Czas przyspieszania 3			
P09.06	Czas zwalniania 3			
P09.07	Czas przyspieszania 4			
P09.08	Czas zwalniania 4			
P09.09	Częstotliwość przeskoku 1	0,00 Hz ~ Maksymalna częstotliwość. P01.10	0,00 Hz	
P09.10	Częstotliwość przeskoku 2		0,00 Hz	
P09.11	Częstotliwość przeskoku. zakres		0,01 Hz	
P09.12	Pozytywne i Odwróć martwego czas	0,0 s ~ 3000,0 s	0,0 s	
P09.13	Odwracać częstotliwość pozwolenie	0: Dozwolone; 1: Zakazać	0	
P09.14	Kiedy ustawienie częstotliwość jest niższa niż dolna granica częstotl.	0: Uruchom przy niższej częstotliwości granicznej 1: Zatrzymaj się 2: praca przy zerowej prędkości	0	
P09.15	Kontrola upuszczania	0,00 Hz ~ 10,00 Hz	0,00 Hz	
P09.16	Ustawienie moc skumulowana	0h 65000h	0h	

o godzinie przyjazdu

P09.17	Ustawienie łączny	0h 65000h	0h	
P09.18	przybycie biegu Ochrona startu	0: Niezabezpieczony;	0	
P09.19	Częstotliwość wartości wykrywania 1 (P14T1)	0,00 Hz ~ Maksymalna częstotliwość. P01.10	50,00 Hz	
P09.20	Wartość opóźnienia wykrywania częstotliwości (P14T1)	0,0% ~ 100,0% (poziom P14T1)	5,0%	
P09.21	Częstotliwość dociera do wykryta szerokość	0,0% ~ 100,0% (maksymalna częstotliwość)	0,0%	
P09.22	Funkcja przeskakiwania częstotliwości Podczas Accom i Grudzień	0: Nieprawidłowy, 1: prawidłowy	0	
P09.25	Częstotliwość przełączania czas przyspieszania 1 i czas 2	0,00 Hz ~ Maksymalna częstotliwość. P01.10	0,00 Hz	
P09.26	Częstotliwość przełączania czas zwalniania 1 i czas 2	0,00 Hz ~ Maksymalna częstotliwość. P01.10	0,00 Hz	
P09.27	Priorytet Jog terminala	0: Nieprawidłowy, 1: prawidłowy	0	
P09.28	Częstotliwość wartości wykrywania 2 (P14T2)	0,00 Hz ~ Maksymalna częstotliwość	50,00 Hz	
P09.29	Wartość opóźnienia wykrywania częstotliwości (P14T2)	0,0% ~ 100,0% (poziom P14T2)	5,0%	
P09.30	Dowolna częstotliwość przyłotów	0,00 Hz ~ Maksymalna częstotliwość	50,00 Hz	

	wartość wykrywania 1			
P09.31	Wykryto dowolną częstotliwość przybycia, szerokość 1	0,0% ~ 100,0% (maksymalna częstotliwość)	0,0%	
P09.32	Dowolna częstotliwość przylotów wartość wykrywania 2	0,00 Hz ~ Maksymalna częstotliwość	50,00 Hz	
P09.33	Dowolna częstotliwość przylotów wykryto szerokość 2	0,0% ~ 100,0% (maksymalna częstotliwość)	0,0%	
P09.34	Prąd zerowy poziom wykrywania	0,0% 300,0% 100,0% odpowiada znamionowemu prądowi silnika	5,0%	
P09.35	Czas opóźnienia Wykrywanie prądu	0,01 sek. 600,00 sek.	0,10 sek.	
P09.36	Obecna wartość wyjście ponad aktualny	0,0% (Nie wykryto) 0,1% ~ 300,0% (prąd znamionowy silnika)	200,0%	
P09.37	Czas opóźnienia Wyjście ponad Wykrywanie prądu	0,00 sek. 600,00 sek.	0,00 sek.	
P09.38	Arbitralny prąd przybycia 1	0,0% ~ 300,0% (prąd znamionowy silnika)	100,0%	
P09.39	Arbitralne przybycie bieżąca szerokość 1	0,0% ~ 300,0% (prąd znamionowy silnika)	0,0%	
P09.40	Arbitralne przybycie obecny 2	0,0% ~ 300,0% (prąd znamionowy silnika)	100,0%	
P09.41	Arbitralne przybycie bieżąca szerokość 2	0,0% ~ 300,0% (prąd znamionowy silnika)	0,0%	
P09.42	Funkcja timera wybór	0: Nieprawidłowy, 1: prawidłowy	0	
P09.43	Czas działania timera	0: Ustawienie P09.44,	0	

	wybór	1: AI1 2: AI2 3: AI3 Zakres wejścia analogowego odpowiada P09.44		
P09.44	Timer uruchomiony czas	0,0 Min. ~ 6500,0 Min	0,0 minuty	
P09.45	Dolna granica wartości zabezpieczenia napięcia wejściowego AI1	0,00 V P09.46	3,10 V	
P09.46	Wartość górnego limitu zabezpieczenia napięcia wejściowego	P09.45 10,00 V	6,80 V	
P09.47	AI1 Zabezpieczenie przed przegrzaniem Wartość	0°C 100°C	75°C	
P09.48	Wentylator chłodzący kontrola	0: Wentylator pracuje podczas działania VDF 1: Zawsze działa, gdy zasilanie jest włączone NA;	0	
P09.49	Częstotliwość wybudzania	Częstotliwość hibernacji (P09.51) ~ Maksymalna częstotliwość P01.10	0,00 Hz	
P09.50	Opóźnienie wybudzania czas	0,0 s ~ 6500,0 s	0,0 s	
P09.51	Częstotliwość snu	0,00 Hz ~ Częstotliwość wybudzania P09.49	0,00 Hz	
P09.52	Czas opóźnienia uśpienia	0,0 s ~ 6500,0 s	0,0 s	
P09.53	Czas przybycia tego działanie	0,0 ~ 6500,0 Min	0,0 minuty	
P09.54	Współczynnik korekcji Moc wyjściowa	0,00% 200,0%	100,0%	
Grupa P10 Błąd i ochrona				

P10.00	Przeciążenie silnika ochrona	0: Wyłącz, 1: Włącz	1	
P10.01	Przeciążenie silnika zysk ochrony	0,20 10,00	1,00	
P10.02	Przeciążenie silnika wczesne ostrzeżenie czynnik	50 100%	80%	
P10.07	Zwarcie do ochrona uziemienia po włączeniu zasilania	0: Wyłącz, 1: Włącz	1	
P10.08	Jednostka hamulcowa napięcie początkowe	650,0 V 800,0 V	690V	
P10.09	Automatyczna usterka czasy resetowania	0 20	0	
P10.10	Zrób działanie wybór podczas automatyczna usterka nastawić	0: Brak akcji 1: Akcja	0	
P10.11	Interwał dla Automatyczna usterka nastawić	0,1 sek. 100,0 sek.	1,0 s	
P10.12	Zabezpieczenie przed utrata fazy wejściowej/ Zabezpieczenie przed wciągnięciem przekątnika mocy	Pojedynczy bit: ochrona przed utratą fazy wejściowej 0: Wyłącz, 1: Włącz Dziesięć bitów: zabezpieczenie przekątnika mocy przed wciągnięciem 0: Wyłącz, 1: Włącz	11	
P10.13	Zabezpieczenie przed utrata fazy wyjściowej	0: Wyłącz, 1: Włącz	1	
P10.14	Pierwsza porażka typ	0: Brak błędu 1: (Zarezerwowane)	-	.

P10.15	Druga porażka typ	2: Nadmierny prąd w procesie Acc 3: Nadmiar prądu w procesie grudniowym 4: Nadmiar prądu przy stałym natężeniu prędkość 5: Przepięcie w procesie Acc 6: Przepięcie w procesie dekompresyjnym 7: Przepięcie przy stałej prędkości 8: Przeciążenie rezystancji bufora 9: Pod napięcie 10: Przeciążenie VFD 11: Przeciążenie silnika 12: Utrata fazy wejściowej 13: Utrata fazy wyjściowej 14: Moduł zasilania jest przegrzany 15: Błąd zewnętrzny 16: Wyjątek komunikacyjny 17: Przekaznik zasilania jest nieprawidłowy 18: Wykrywanie nieprawidłowego prądu 19: Strojenie silnika jest nieprawidłowe 21: Odczyt i zapis parametrów wyjątek 22: Inne nieprawidłowe działanie sprzętu 23: Zwarcie silnika do masy 26: Przybycie w czasie wykonywania 27: Błąd użytkownika niestandardowy 1 28: Błąd użytkownika niestandardowy 2 29: Nadchodzi czas włączenia zasilania 30: Zrzut ładunku 31: Utracono sprzężenie zwrotne PID w czasie pracy 40: Szybki limit przepływu przekroczył limit czasu 41: Przełączanie silnika podczas pracy 42: Odchylenie prędkości jest zbyt duże	-	•
P10.16	Trzeci (najnowszy) typ usterki		-	•

		43: Nadmierna prędkość obrotowa silnika		
P10.17	Częstotliwość trzeciej (najnowszej) awarii	-	-	•
P10.18	Aktualny w trzecia (najnowsza) usterka	-	-	•
P10.19	Napięcie magistrali przy trzeciej (najnowszej) awarii	-	-	•
P10.20	Zacisk wejściowy status na trzecim (najnowsze) awaria	-	-	•
P10.21	Zacisk wyjściowy status na trzecim (najnowsze) awaria	-	-	•
P10.22	Falownik status na trzecim (najnowsze) awaria	-	-	•
P10.23	Czas włączenia zasilania dla trzecia (najnowsza) awaria	-	-	•
P10.24	Czas trwania dla trzecia (najnowsza) awaria	-	-	•
P10.27	Częstotliwość w druga porażka	-	-	•
P10.28	Aktualny w druga porażka	-	-	•

P10.29	Napięcie magistrali przy drugi błąd	-	-	•
P10.30	Zacisk wejściowy status dla druga porażka	-	-	•
P10.31	Zacisk wyjściowy status w druga porażka	-	-	•
P10.32	Falownik status w druga porażka	-	-	•
P10.33	Czas włączenia zasilania dla druga porażka	-	-	•
P10.34	Czas trwania dla druga porażka	-	-	•
P10.37	Częstotliwość w pierwsza porażka	-	-	•
P10.38	Aktualny na pierwszym awaria	-	-	•
P10.39	Napięcie magistrali przy pierwszej awarii	-	-	•
P10.40	Zacisk wejściowy status na pierwszym miejscu awaria	-	-	•
P10.41	Stan terminala wyjściowego na pierwszym awaria	-	-	•
P10.42	Falownik status na pierwszym miejscu awaria	-	-	•
P10.43	Czas włączenia zasilania dla pierwsza porażka	-	-	•
P10.44	Czas trwania dla	-	-	•

	pierwsza porażka			
P10.47	Ochrona przed awariami działanie wybór 1	Pojedynczy bit: Przeciążenie silnika (Err11) Dziesięć bitów: utrata fazy wejściowej (Err12) Sto bitów: utrata fazy wyjściowej, (Błąd 13) Tysiąc bitów: błąd zewnętrzny (Błąd 15) Dziesięć tysięcy bitów: Wyjątek komunikacyjny (Err16) 0: Zatrzymanie na biegu jałowym; 1: Zatrzymanie w trybie zatrzymania P07.10	00000	
P10.48	Ochrona przed awariami działanie wybór 2	2: Kontynuowanie jazdy; Pojedynczy bit/Sto bitów/Tysiąc bitów: (Zarezerwowane) Dziesięć bitów: odczyt parametrów i wyjątek zapisu (Err21) Dziesięć tysięcy bitów: czas wykonania przybycie (Err26) 0: Zatrzymanie na biegu jałowym; 1: Zatrzymanie w trybie zatrzymania	00000	
P10.49	Ochrona przed awariami działanie wybór 3	P07.10 Pojedynczy bit: Niestandardowy błąd użytkownika 1 (Err27) Dziesięć bitów:: Błąd użytkownika niestandardowy 2 (Błąd 28) Sto bitów: czas włączenia przybywa (Err29) Tysiąc bitów: spadek obciążenia (Err30) 0: Zatrzymanie na biegu jałowym; 1: Zatrzymanie w trybie zatrzymania P07.10 2: Przejście do 7% częstotliwości znamionowej silnika i kontynuacja pracy, powrót do częstotliwości zadanej, gdy	00000	

		odzyskiwanie obciążenia Dziesięć tysięcy bitów: sprzężenie zwrotne PID strata (Err31) 0: Zatrzymanie na biegu jałowym; 1: Zatrzymanie w trybie Stop P07.10 2:		
P10.50	Wybór działania zabezpieczającego przed awarią 4	Kontynuowanie jazdy; Pojedynczy bit: Odchylenie prędkości jest zbyt duże (Err42) Dziesięć bitów: Nadmierna prędkość silnika (Err43) Sto bitów: (Zarezerwowane) Dziesięć bitów: błąd sprzężenia zwrotnego prędkości (Err52) 0: Zatrzymanie na biegu jałowym; 1: Zatrzymanie w trybie zatrzymania P07.10	00000	
P10.54	Kontynuuj wybór częstotliwości w przypadku awarii	2: Kontynuowanie pracy; 0: Bieżąca częstotliwość 1: Ustawiona częstotliwość 2: Praca przy górnej częstotliwości granicznej 3: Praca przy dolnej częstotliwości granicznej 4: Praca przy nieprawidłowej rezerwie częstotliwość	0	
P10.55	Rezerwa nienormalna częstotliwość	0,0%~100,0% (100,0% odpowiada maksymalnej częstotliwości P01.10	100,0%	
P10.59	Natychmiastowa moc bez przerwy	0: Nieprawidłowy 1: Zmniejsz prędkość; 2: Zatrzymanie zwalniania	0	
P10.60	Pauza napięcie osądu natychmiastowej mocy bez przerwy	80,0% 100,0% (Standardowe napięcie magistrali)	90,0%	
P10.61	Odzyskiwanie napięcia Czas sądu Natychmiastowa moc	0,00 sek. 100,00 sek.	0,50 sek.	

	nieprzerwanie			
P10.62	Napięcie osądu natychmiastowej mocy non-stop	60,0% ~ 100,0% (Standardowe napięcie magistrali)	80,0%	
P10.71	Zysk natychmiastowy moc nieprzerwana	0 100	40	
P10.72	Całka współczynnik Natychmiastowa moc bez przerwy	0 100	30	
P10.73	Czas zwalniania natychmiastowej mocy bez przerwy	0 ~ 300,0 s	20.0s	
P10.63	Zabezpieczenie przed upadkiem ładunku wybór	0: Nieprawidłowy, 1: ważny	0	
P10.64	Poziom wykrywania upadku ładunku	0,0 100,0	10,0%	
P10.65	Zrzut ładunku czas wykrycia	0,0 ~ 60,0 s	1,0 s	
P10.67	Przekroczenie prędkości wartość wykrywania	0,0% ~ 50,0% (Maksymalna częstotliwość P01.10)	20,0%	
P10.68	Czas wykrywania przekroczenia prędkości	0,0 s: Niewykrywalne 0,1 ~ 60,0 s	1,0 s	
P10.69	Wykrywanie wartość dla prędkości odchylenie też duży	0,0% ~ 50,0% (Maksymalna częstotliwość P01.10)	20,0%	
P10.70	Wykrywanie czas na prędkość odchylenie też duży	0,0 s: 0,1 ~ 60,0 s	5,0 s	

Funkcja PID grupy P11				
P11.00	Kanał wejściowy PID	0: Ustawienie P11.01 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: Ustawienie pulsu (DI5) 5: Ustawienia komunikacji 6: Prędkość wielostopniowa 7: Ustawienia kodera klawiatury	0	
P11.01	Ustawienie wejścia odniesienia cyfrowego	0,0–10,00	3,00	
P11.02	Sprężenie zwrotne PID kanał	0: AI1 1: AI2 2: AI3 3: AI1-AI2 4: Ustawienie pulsu (DI5) 5: Ustawienia komunikacji 6: AI1+AI2 7: MAKS. (AI1 , AI2) 8: MIN AI1 , AI2	0	
P11.03	Polaryzacja PID	0: Kierunek pozytywny, 1: Kierunek negatywny	0	
P11.04	Zakres PID informacja zwrotna	0 100,00 kg	10,00	
P11.05	Wzmocnienie proporcjonalne KP02	0,0 100,0	20,0	
P11.06	Czas integracji Ti1	0,01 sek. 10,00 sek.	2,00 sek.	
P11.07	Czas pochodny Td1	0,000 s 10,000 s	0,000 s	
P11.08	Odwrócenie PID częstotliwość odcięcia	0,00 ~ Maksymalna częstotliwość	2,00 Hz	
P11.09	Granica PID odchylenie	0,0% 100,0%	1,0%	

P11.10	Ogranicznik różnicowy PID	0,00% 100,00%	0,10%	
P11.11	Czas zmiany sygnału wejściowego PID	0,00 650,00 sek.	0,00 sek.	
P11.12	Sprężenie zwrotne PID czas filtrowania	0,00 60,00 sek.	0,00 sek.	
P11.13	Czas filtrowania wyjścia PID	0,00 60,00 sek.	0,00 sek.	
P11.15	Wzmocnienie proporcjonalne KP03	0,0 100,0	20,0	
P11.16	Czas integracji Ti2	0,01 sek. 10,00 sek.	2,00 sek.	
P11.17	Czas pochodny Td2	0,000 s 10,000 s	0,000 s	
P11.18	PID-y przełączanie parametrów warunki	0: Brak przełącznika 1: Przełączanie za pomocą terminala DI 2: Automatyczne przełączanie zgodnie z odchylenie	0	
P11.19	PID-y przełączanie parametrów Odchylenie 1	0,0% P11.20	20,0%	
P11.20	PID-y przełączanie parametrów Odchylenie 2	P11.19 100,0%	80,0%	
P11.21	Wartość początkowa PID	0,0% 100,0%	0,0%	
P11.22	Czas utrzymywania Początkowy PID	0,00 650,00 sek.	0,00 sek.	
P11.23	Maksymalne dodatnie odchylenie dwóch wyjście	0,00% 100,00%	1,00%	

P11.24	Maksymalne odchylenie odchylenie dwóch wyjście	0,00% 100,00%	1,00%	
P11.25	Własność całkowita PID	Pojedynczy bit: Separacja całkowita 0: Nieprawidłowy, 1: prawidłowy Dziesięć bitów: gdy częstotliwość osiąga granice 0: Kontynuuj regulację całkowitą, 1: Zatrzymaj regulację całkowitą	00	
P11.26	Sprzężenie zwrotne PID wykrywanie strat wartości	0,1% ~ 100,0% (0,0%: Nie wykryto)	0,0%	
P11.27	Sprzężenie zwrotne PID wykrywanie strat czas	0,0 s ~ 20,0 s	0,0 s	
P11.28	PID-y zamknięcie działanie	0: Zatrzymanie bez działania PID, 1: Zatrzymaj działanie PID	0	
Grupa P12 - Częstotliwość wahań, Stała długość i Liczenie				
P12.00	Tryb ustawiania częstotliwości Swing	0: Względem środka częstotliwość P01.07 1: W stosunku do częstotliwości maksymalnej P01.10	0	
P12.01	Zakres częstotliwości wahań	0,0% 100,0%	0,0%	
P12.02	Zakres częstotliwości skoku	0,0% 50,0%	0,0%	
P12.03	Cykl częstotliwości wahań	0,1 sek. 3000,0 sek.	10,0 s	
P12.04	Czas narastania częstotliwość wahadłowa fali trójkątnej	0,1% 100,0%	50,0%	

P12.05	Ustawianie długości	0m 65535m	1000m	
P12.06	Rzeczywista długość	0m 65535m	0m	
P12.07	Liczba impulsów na metr	0,1 6553,5	100,0	
P12.08	Ustawienie liczby wartości	1 65535	1000	
P12.09	Określa wartość liczbową	1 65535	1000	
Grupa P13 Prędkość wielostopniowa, prosty PLC				
P13.00	Prędkość wielostopniowa 0 (MS0)	-100,0% 100,0% (Maksymalna częstotliwość P01.10)	0,0%	
P13.01	Prędkość wielostopniowa 1 (MS1)		0,0%	
P13.02	Prędkość wielostopniowa 2 (MS2)		0,0%	
P13.03	Prędkość wielostopniowa 3 (MS3)		0,0%	
P13.04	Prędkość wielostopniowa 4 (MS4)		0,0%	
P13.05	Prędkość wielostopniowa 5 (MS5)		0,0%	
P13.06	Prędkość wielostopniowa 6 (MS6)		0,0%	
P13.07	Prędkość wielostopniowa 7 (MS7)		0,0%	
P13.08	Prędkość wielostopniowa 8 (MS8)		0,0%	
P13.09	Prędkość wielostopniowa 9 (MS9)		0,0%	
P13.10	Prędkość wielostopniowa 10 (MS10)		0,0%	

P13.11	Prędkość wielostopniowa 11 (MS11)		0,0%	
P13.12	Prędkość wielostopniowa 12 (MS12)		0,0%	
P13.13	Prędkość wielostopniowa 13 (MS13)		0,0%	
P13.14	Prędkość wielostopniowa 14 (MS14)		0,0%	
P13.15	Prędkość wielostopniowa 15 (MS15)		0,0%	
P13.16	Prosty tryb działania PLC	0: Koniec pojedynczej operacji 1: Wartość końcowa na końcu pojedynczej operacji 2: Zawsze jedź na rowerze	0	
P13.17	Zapisywanie stanu pracy PLC po wyłączeniu zasilania	Pojedynczy bit: gdy zaniknie zasilanie Ten Bit: kiedy Stop 0: Nie zapisano 1: Oszczędzanie.	00	
P13.18	Prędkość wieloetapowa 0 czasu pracy	0,0 s godz. 6553,5 s godz.	0,0 sek. (godz.)	
P13.19	Czas przyspieszania/zwalniania MS 0	0 3	0	
P13.20	Prędkość wielostopniowa 1 czas wykonania	0,0 s godz. 6553,5 s godz.	0,0 sek. (godz.)	
P13.21	Czas przyspieszania/zwalniania MS 1	0 3	0	
P13.22	Prędkość wielostopniowa 2 czas wykonania	0,0 s godz. 6553,5 s godz.	0,0 sek. (godz.)	
P13.23	Czas przyspieszania/zwalniania MS 2	0 3	0	
P13.24	Prędkość wielostopniowa 3 czasu pracy	0,0 s godz. 6553,5 s godz.	0,0 sek. (godz.)	
P13.25	Czas przyspieszania/zwalniania	0 3	0	

	MS 3			
P13.26	Prędkość wielostopniowa 4 czas wykonania	0,0 s godz.	6553,5 s godz.	0,0 sek. (godz.)
P13.27	Czas przyspieszania/zwalniania MS 4	0	3	0
P13.28	Prędkość wielostopniowa 5- stopniowy czas pracy	0,0 s godz.	6553,5 s godz.	0,0 sek. (godz.)
P13.29	Czas przyspieszania/zwalniania MS 5	0	3	0
P13.30	Prędkość wielostopniowa 6 czas wykonania	0,0 s godz.	6553,5 s godz.	0,0 sek. (godz.)
P13.31	Czas przyspieszania/zwalniania MS 6	0	3	0
P13.32	Prędkość wielostopniowa 7 czas wykonania	0,0 s godz.	6553,5 s godz.	0,0 sek. (godz.)
P13.33	Czas przyspieszania/zwalniania MS 7	0	3	0
P13.34	Prędkość wielostopniowa 8, czas pracy	0,0 s godz.	6553,5 s godz.	0,0 sek. (godz.)
P13.35	Czas przyspieszania/zwalniania MS 8	0	3	0
P13.36	Prędkość wielostopniowa 9 czas wykonania	0,0 s godz.	6553,5 s godz.	0,0 sek. (godz.)
P13.37	Czas przyspieszania/zwalniania MS 9	0	3	0
P13.38	Prędkość wielostopniowa 10 czas pracy	0,0 s godz.	6553,5 s godz.	0,0 sek. (godz.)
P13.39	Czas przyspieszania/zwalniania MS 10	0	3	0
P13.40	Prędkość wielostopniowa 11 czas wykonania	0,0 s godz.	6553,5 s godz.	0,0 sek. (godz.)
P13.41	Czas przyspieszania/zwalniania MS 11	0	3	0

P13.42	Prędkość wielostopniowa 12 czas pracy	0,0 s godz. 6553,5 s godz.	0,0 sek. (godz.)	
P13.43	Czas przyspieszania/zwalniania MS 12	0 3	0	
P13.44	Prędkość wielostopniowa 3 czasy pracy	0,0 s godz. 6553,5 s godz.	0,0 sek. (godz.)	
P13.45	Czas przyspieszania/zwalniania MS 3	0 3	0	
P13.46	Prędkość wielostopniowa 14 czas wykonania	0,0 s godz. 6553,5 s godz.	0,0 sek. (godz.)	
P13.47	Czas przyspieszania/zwalniania MS 14	0 3	0	
P13.48	Prędkość wielostopniowa 15 czas wykonania	0,0 s godz. 6553,5 s godz.	0,0 sek. (godz.)	
P13.49	Czas przyspieszania/zwalniania MS 15	0 3	0	
P13,50	Jednostka prędkości wielostopniowej Acc/Dec czas	0: s (sekundy) 1: h (godziny)	0	
P13.51	Źródło sygnału Prędkość wielostopniowa 0 (MS0)	0: Parametr P13.00 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: Puls (DI5) 5: PID 6: Częstotliwość prepozycji P01.08 7: Można ją modyfikować za pomocą klawiszy /	0	
Parametry komunikacji RS485 grupy P14				
P14.00	Ustawienie szybkości transmisji dla RS485	Pojedynczy bit: MODBUS 0:300BPS 1:600BPS 2: 1200BPS 3: 2400BPS 4:4800BPS 5:9600BPS 6:19200BPS 7:38400BPS	5	

		8:57600BPS 9:115200BPS		
P14.01	Dane MODBUS format	0: Brak kontroli (8.N-2) 1: Kontrola parzystości (8.E-1) 2: Nieparzysta kontrola (8.O-1) 3: Brak kontroli (8.N-1)	0	
P14.02	Adres lokalny	0: adres rozgłoszeniowy 1247: (MODBUS)	1	
P14.03	MODBUS Opóźnienie odpowiedzi	0 20 ms	2	
P14.04	Czas przekroczenia limitu czasu RS485	0.0: Nieprawidłowy 0,1 ~ 60,0 s	0,0	
P14.05	MODBUS Wybór protokołu	0: Niestandardowy MODBUS protokół 1: Standardowy protokół MODBUS	1	
P14.06	Aktualny Uchwała 485 Czytać	0:0,01 A 1:0,1 A	0	
Grupa P15 Parametry specjalne dla stałego ciśnienia wody zasilającej				
15,00 zł	Proste debugowanie makr funkcjonować	0: Brak funkcji 1: Jeden napęd, dwie pompy 2: Zaopatrzenie w wodę w budynku wspólnotowym 3: Zaopatrzenie w wodę hotelową 4: Zaopatrzenie w wodę przeciwpożarową 5: Pompa	0	
P15.01	Budzić się ciśnienie	wspomagająca 6: Pompa wody głębokiej 0- KG(1KG=0,1Mpa)	Ciśnienie snu 2,50 KG	P15.04
P15.02	Czas opóźnienia Budzić się	0,0 s ~ 6500,0 s	0s	
P15.03	Ciśnienie snu	Obudź ciśnienie P15.01 ~ Zakres manometru (0,1Mpa)	3,50 KG	

P15.04	Czas opóźnienia uśpienia	0,0 s ~ 6500,0 s	Lata 60.	
P15.05	Ciśnienie sprężenie proporcjonalne	0: Wyłącz; 1: Włącz	1	
P15.06	Budzić się ciśnienie różnica	0 ~ 100,0 barów (kg, 0,1 MPa)	0,50 kg	
P15.07	Różnica ciśnienia snu	0 ~ 100,0 barów (kg)	0,50 kg	
P15.08	Wartość alarmu nadciśnienia	0,00~Zakres manometru KG (1KG=0,1Mpa=1Bar)	9,00 kg	
P15.09	Czas opóźnienia Nadciśnienie alarm	0-6553.5S	0,0 S	
P15.10	Niskie ciśnienie wartość alarmowa	0,00~Zakres manometru KG (1KG=0,1Mpa=1Bar) Parametr ten uruchamia alarm niskiego ciśnienia.	0,0 kg	
P15.11	Czas opóźnienia alarmu niskiego ciśnienia	0-6553.5S	20,0 S	
P15.12	Pobór wody ciśnienie początkowe	0~Zakres manometru KG Otwórz sterowanie start-stop dopływu wody za pomocą P01.02=3 Dopływ wody musi być wykonany z czujnik prądu AI2 W przypadku czujnika napięcia należy zmienić zwórkę AI2	3,00 kg	
P15.13	Zamknięcie wlotu ciśnienie	0~Zakres manometru KG (Bar)	3,20 KG	
P15.14	Liczba czas oczekiwania	0~3	0	
P15.15	pomp pomocniczych Pompa pomocnicza	0 ~ 1000,0 S	60,0 S	

	włącza się			
P15.16	Czas oczekiwania na załączenie pompy pomocniczej	0 ~ 1000,0 S	5,0 S	
P15.17	Ustawienie częstotliwości włączania przełącznika RO1	0~50 Hz Po osiągnięciu wartości Przełącznik zostanie włączony	50,00	
P15.18	Ustawienie częstotliwości wyłączenia przełącznika RO1	0~50 Hz Po osiągnięciu wartości Przełącznik zostanie wyłączony	30,00	
P15.19	Źródło sygnału Poziom wody kontroler	0: Funkcja jest nieprawidłowa 1: AI1 2: AI2 3: AI3 P15.19=1~3 , Ustawienie (P15.20, P15.21, P15.22, P15.23) jest prawidłowe, P15.19=0, parametry nie	0	
P15.20	Zawór do spania dla Poziom wody Kontroler	są prawidłowe. 0,0100,0% Sygnał jest mniejszy niż ten parametr kontynuuj P15.21 czas, ostrzeżenie o uśpieniu i pełnym nawodnieniu (ErrH)	25,0%	
P15.21	Pełny poziom wody opóźnienie	0 ~ 1000,0 S Opóźnienie P15.20 ustawienie czasu.	6,0 S	
P15.22	Opóźnienie opróżnienia wody dla wody regulator poziomu	0 ~ 1000,0 S W stanie ostrzeżenia o pełnym poziomie wody (ErrH), gdy sygnał kontrolera poziomu wody jest większy niż P15.20 i więcej razy P15.22 , ostrzeżenie o pełnym poziomie wody znika i powraca do normy państwo.	60,0 S	

P15.23	Wartość osądu dla uszkodzenia sondy hydraulicznej (sterownik poziomu wody)	0,0%: Funkcja nieprawidłowa. 0,1100,0%: gdy poziom wody sygnał kontrolera jest większy niż pokaz P15.23 (E.tSF) błąd i wyłączenie	0,0%	
P15.24	Ochrona przed niedoborem wody funkcjonować	0: Wyłączyć; 1: Włączyć i ocenić według częstotliwości i ciśnienia	0	
P15.25	Niedobór wody wartość kontrolna błęd	0,00 Wartość ustawienia KG (Bar/0,1Mpa) Ważne, gdy P15.19=1. Niedobór wody jest określany, gdy sprzężenie zwrotne wartość jest mniejsza od tej wartości	0,50	
P15.26	Ochrona przed niedoborem wody wykrywanie częstotliwość	0 ~ 50,00 Hz Ważne, gdy P15.19=1, gdy Częstotliwość pracy jest większa lub równa tej częstotliwości, a ciśnienie jest mniejsze lub równe 15,25.Ocenić niedobór wody.	50,00	
P15.27	Opóźnienie czasu ochrony przed niedoborem wody wykrywanie	0-6553,5 sek. Opóźnienie alarmu o niedoborze wody Ocena.	10	
P15.28	ciśnienie (Bar/0,1Mpa)	Zakres manometru 0KG Efektywne wody dopływającej	3,00	
P15.29	Woda dopływająca czas wykrycia	09999S Czas na wodę dopływającą wykrywanie	20,0 S	
P15.30	Wyciek wody i uruchom ponownie kwota odchylenia	Zakres manometru 0KG (Bar/0,1Mpa)	0	

P15.31	Wyciek wody a następnie rozpocznij wartość zwracana	Zakres manometru 0KG (Bar/ 0,1Mpa)	0	
P15.32	Wyciek wody i następnie rozpoczęcie wartość zwracana czas wykrycia	0: Brak funkcji 0.1.10.0S	2,0S	
P15.33	Tryb uśpienia	0: Wyłącz 1: Sen, gdy ciśnienie jest większe od ciśnienia snu; 2: Sen, gdy częstotliwość biegu jest mniejsza od częstotliwości snu (na co wpływa P15.29) 3: Sen, gdy presja jest większa od presji snu, a częstotliwość biegania jest mniejsza od częstotliwości snu.	0	
P15.34	Częstotliwość wyjścia snu	0P01.12	20,0 Hz	
Grupa P17 Zarządzanie kodem funkcjonalnym				
P17.00	Hasło użytkownika	0 65535	0	
P17.01	Parametr inicjalizacja	0: Brak operacji 01: Przywróć parametry fabryczne, z wyłączeniem parametrów silnika 02: Wyczyść informacje o rekordzie	0	
P17.04	Funkcja kod modyfikuje Właściwości	0: Można modyfikować 1: Nie można modyfikować	0	
Grupa P18 Parametry sterowania momentem obrotowym				
P18.00	Tryb sterowania prędkością/ momentem obrotowym	0: Kontrola prędkości, 1: Kontrola momentu obrotowego	0	

P18.01	Ustawienie momentu obrotowego wybór źródła pod momentem obrotowym tryb sterowania	0: Ustawienia cyfrowe 1: (P18.03) 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: Ustawienie PLUSE 5: Ustawienia komunikacji 6: MIN (AI1, AI2) 7: MAKS. (AI1, AI2)	0	
P18.03	Ustawienia cyfrowe w trybie kontroli momentu obrotowego	-200,0% 200,0% (P18.01=0) 150,0%		
P18.05	Maksym częstotliwość do przodu Sterowanie momentem obrotowym	0,00 Hz Maksymalna częstotliwość	P01.10	50,00 Hz
P18.06	Maksym odwrotna częstotliwość dla Sterowanie momentem obrotowym	0,00 Hz Maksymalna częstotliwość	P01.10	50,00 Hz
P18.07	Kontrola momentu obrotowego Czas akcesu	0,00 s 65000 s	0,00 sek.	
P18.08	Kontrola momentu obrotowego Czas grudniowy	0,00 s 65000 s	0,00 sek.	
Grupa P23 Parametry optymalizacji sterowania				
23,00 zł	Górna granica częstotliwości dla Przełącznik DPWM	5,00 Hz Maksymalna częstotliwość	P01.10	8,00 Hz
P23.01	Modulacja PWM tryb	0: Modulacja asynchroniczna, 1: Modulacja synchroniczna	0	
P23.03	Losowy PWM głębokość	0: Nieprawidłowy losowy PWM 1 10: Losowa głębokość częstotliwości nośnej PWM	0	
P23.04	Szybki przepływ ograniczający	0: Wyłącz, 1: Włącz	1	

P23.06	Pod napięcie Ustawienie wartości	200,0 V 2200,0 V	350 V	
P23.09	Nadciśnienie Ustawienie wartości	200,0 V 2200,0 V	270 V	
P23.10	Automatyczny nośnik zmiana częstotliwości przy niska częstotliwość	0: Wyłącz, 1: Włącz	1	
P23.11	Prędkość zerowa bieżące wyjście kontrola	0: Wyłącz, 1: Włącz	1	
P23.12	Wrażliwość Utrata fazy mocy ochrona	0-30,0%	13,0%	
Ustawienie krzywej AI grupy P24				
24,00 zł	Minimalne wejście AI krzywa 4	-10,00 VP24,02	0,00 V	
P24.01	Odpowiedni stosunek P24,00	-100,0%+100,0%	0,0%	
P24.02	Obrót 1 z Mam dziwki 4	24,00-24,04 zł	3,00 V	
P24.03	Odpowiedni stosunek P24,02	-100,0%+100,0%	30,0%	
P24.04	Obrót 2 z Mam dziwki 4	P24.02P24.06	6,00 V	
P24.05	Odpowiedni stosunek P24,04	-100,0%+100,0%	60,0%	
P24.06	Maksymalne wejście Mam dziwki 4	P24.06+10,00 V	10,00 V	

P24.07	Odpowiedni stosunek P24,06	-100,0%+100,0%	100,0%	
P24.08	Minimalne wejście AI krzywa 5	-10,00 VP24,10	-10,00 V	
P24.09	Odpowiedni stosunek P24,08	-100,0%+100,0%	-100,0%	
P24.10	Obrót 1 AI krzywa 5	P24.08P24.12	-3,00 V	
P24.11	Odpowiedni stosunek P24,10	-100,0%100,0%	-30,0%	
P24.12	Obrót 2 z krzywa AI 5	P24.10P24.14	3,00 V	
P24.13	Odpowiedni stosunek P24,12	-100,0%100,0%	30,0%	
P24.14	Maksymalne wejście krzywa AI 5	P24.12+10,00 V	10,00 V	
P24.15	Odpowiedni stosunek P24,14	-100,0%100,0%	100,0%	
P24.24	Punkt skoku AI1	-100,0%100,0%	0,0%	
P24.25	Zakres skoku AI1	0,0%100,0%	0,5%	
P24.26	Punkt skoku AI2	-100,0%100,0%	0,0%	
P24.27	Zakres skoku AI2	0,0%100,0%	0,5%	

P24.28	Punkt skoku AI3	-100,0%100,0%	0,0%	
P24.29	Zakres skoku AI3	0,0%100,0%	0,5%	
Korekta grupy P30 dla AI i AO				
30,00 zł	AI1 Zmierzono napięcie 1	0,500 V4,000 V	Fabryka korekta	
P30.01	AI1 wyświetla napięcie 1	0,500 V4,000 V	Korekta fabryczna	
P30.02	Zmierzono AI1 napięcie 2	6,000 V9,999 V	Korekta fabryczna	
P30.03	AI1 wyświetla napięcie 2	6,000 V9,999 V	Korekta fabryczna	
P30.04	Zmierzono AI2 napięcie 1	0,500 V4,000 V	Fabryka korekta	
P30.05	Napięcie wyświetlacza AI2 1	0,500 V4,000 V	Fabryka korekta	
P30.06	Zmierzono AI2 napięcie 2	6,000 V9,999 V	Fabryka korekta	
P30.07	Napięcie wyświetlacza AI2 2	6,000 V9,999 V	Fabryka korekta	
P30.08	AI3 Zmierzono napięcie 1	-9,999 V10,000 V	Fabryka korekta	
P30.09	Napięcie wyświetlacza AI3 1	-9,999 V10,000 V	Fabryka korekta	
P30.10	Zmierzono AI3 napięcie 2	-9,999 V10,000 V	Korekta fabryczna	

P30.11	Napięcie wyświetlacza AI3 2	-9,999 V10,000 V	Fabryka korekta	
P30.12	Napięcie docelowe AO1 1	0,500 V4,000 V	Fabryka korekta	
P30.13	AO1 Wymierzony	0,500 V4,000 V	Korekta fabryczna	
P30.14	napięcie 1 Napięcie docelowe AO1 2	6,000 V9,999 V	Korekta fabryczna	
P30.15	AO1 Wymierzony	6,000 V9,999 V	Fabryka korekta	
P30.16	napięcie 2 Napięcie docelowe AO2 1	0,500 V4,000 V	Fabryka korekta	
P30.17	AO2 Wymierzony	0,500 V4,000 V	Fabryka korekta	
P30.18	napięcie 1 Napięcie docelowe AO2 2	6,000 V9,999 V	Fabryka korekta	
P30.19	AO2 Wymierzony	6,000 V9,999 V	Fabryka korekta	

napięcie 2

4. Alarm awarii i środki zaradcze

Wyświetla nazwę błędu	Możliwa przyczyna awarii		Rozwiązywanie problemów
Błąd01	Ochrona modułu zasilania	Moc silnika jest zbyt wysoka lub nastąpiło zwarcie w okablowaniu lub Uszkodzony moduł zasilania	Odłącz przewód silnika i uruchom go ponownie. Jeśli jest jakiś problem, napraw falownik
Błąd02	Błąd podnapięciowy	Napięcie wejściowe jest nieprawidłowe lub przełącznik zasilania nie jest włączony lub nie można wykryć napięcia.	Sprawdź napięcie zasilania lub skontaktuj się z serwisem producenta

		wada	
Błąd31	Nadmierne napięcie podczas przyspieszania	Napięcie wejściowe jest nieprawidłowe	Sprawdź zasilanie wejściowe
		Uruchom ponownie, gdy silnik zacznie się obracać	Ustawiony do uruchomienia po hamowaniu prądem stałym
Błąd32	Nadmierne napięcie podczas zwalniania	Czas zwalniania jest zbyt krótki	Wydłuż czas zwalniania
		Napięcie wejściowe jest nieprawidłowe	Sprawdź zasilanie wejściowe
Błąd33	Nadmierne napięcie przy stałej prędkości	Napięcie wejściowe jest nieprawidłowe	Sprawdź zasilanie wejściowe
Błąd60	Przeciążenie falownika	Nieprawidłowe ustawienie krzywej V/F lub momentu obrotowego.	Dostosuj krzywą V/F i wartość wzmocnienia momentu obrotowego
		Niskie napięcie wejściowe.	Sprawdź napięcie zasilania
		Czas przyspieszania jest zbyt krótki	Wydłuż czas przyspieszania
		Obciążenie silnika jest zbyt duże	Wybierz mocniejszy Falownik
Błąd 61	Nadmiar prądu podczas przyspieszania	Czas przyspieszania jest zbyt krótki	Wydłuż czas przyspieszania

		Moc falownika jest zbyt mała	Wybierz falownik o wysokim poziomie mocy
		Nieprawidłowe ustawienie krzywej V/F lub momentu obrotowego.	Dostosuj krzywą V/F lub wartość wzmocnienia momentu obrotowego
Błąd62	Nadprąd podczas zwalniania	Czas zwalniania jest zbyt krótki	Wydłuż czas zwalniania
		Moc falownika jest zbyt mała	Wybierz falownik o wysokim poziomie mocy
Błąd63	Nadprąd przy stałej prędkości	Niskie napięcie wejściowe.	Sprawdź napięcie zasilania
		zatrzymanie silnika lub mutacja obciążenia jest zbyt duża	Sprawdź obciążenie
		Moc falownika jest zbyt mała	Wybierz mocniejszy Falownik
Błąd 64	Przeciążenie silnika	Nieprawidłowe ustawienie krzywej V/F lub momentu obrotowego.	Dostosuj krzywą V/F lub wartość wzmocnienia momentu obrotowego
		Niskie napięcie wejściowe.	Sprawdź napięcie zasilania
		zatrzymanie silnika lub mutacja obciążenia jest zbyt duża	Sprawdź obciążenie
		Współczynnik zabezpieczenia przeciążeniowego silnika nie jest ustawiony prawidłowo	Ustaw poprawnie współczynnik zabezpieczenia przeciążeniowego silnika

Błąd65	Błąd ograniczający prąd fala po fali	Tak samo z silnikiem Przeciążać	Tak samo z silnikiem Przeciążać
Błąd 40	awaria sprzętu	Woda, owady itp.	ponowne uruchomienie nie może wznowić naprawy do ustawień fabrycznych
Błąd 41	EEPROM Błąd odczytu/zapisu	Zaczep EEPROM	Skorzystaj z serwisu producenta
Błąd42	Kontrola awarii zasilania	Zasilanie wejściowe nie mieści się w zakresie specyfikacji	Dostosuj napięcie do wymagań specyfikacji
Błąd46	Błąd wykrywania prądu	Błąd obwodu pobierania próbek prądu	Skorzystaj z serwisu producenta
		Awaria obwodu napędowego	Skorzystaj z serwisu producenta
Błąd 11	Awaria sprzętu zewnętrznego 1	Zacisk wejściowy usterki zewnętrznej 1 jest zamknięty	Odłącz zacisk usterki zewnętrznej i usuń usterkę (zwróć uwagę na jej przyczynę)
Błąd 12	Błąd komunikacji	485 Komunikacja nie powiodła się	Sprawdź połączenie 485
Błąd 13	Zgromadzony czas wykonania jest już dostępny	Łączny czas pracy osiąga wartość zadaną	Wyczyść rekord według Funkcja inicjalizacji parametrów
Błąd 15	Awaria sprzętu zewnętrznego 2	Zacisk wejściowy usterki zewnętrznej 2 jest zamknięty	Odłącz zacisk usterki zewnętrznej i usuń usterkę (zwróć uwagę na jej przyczynę)
Błąd 16	Czas na zasilanie nadchodzi	Łączny czas włączenia mocy osiąga ustawioną wartość	Funkcja inicjalizacji parametrów wyczyść rekordy

Błąd 17	Awaria styku/ przełącznika	Błąd zacisku wejściowego urządzenia zewnętrznego	Odłącz zacisk usterki zewnętrznej i usuń usterkę (zwróć uwagę na jej przyczynę)
Błąd08	Przegrzany moduł zasilania	Wadliwy wentylator chłodzący lub przegrzane otoczenie	Sprawdź wentylator lub odprowadzanie ciepła lub poczekaj na ostygnięcie, aby spróbować ponownie
Błąd 90	Błąd przełączania silnika w czasie pracy	Słaby kontakt linii silnika lub przełącznika między silnikiem a falownikiem	Falownik musi być bezpośrednio podłączony do silnika, aby sprawdzić, czy przewód silnika jest luźny
Błąd91	Zwarcie doziemne	Zwarcie doziemne	Odłącz przewód uziemiający (zwróć uwagę na przyczynę)
Błąd92	Utrata fazy wejściowej	Sprawdź linię zasilania wejściowego	Skorzystaj z serwisu producenta
Błąd93	Utrata fazy wyjściowej	utrata mocy wyjściowej linii lub obwód fazowy do wykrywania prądu jest nieprawidłowy	Sprawdź napięcie wyjściowe i sprawdź linię zasilania wyjściowego
Błąd94	Awaria nadmiernej prędkości obrotowej silnika	Prędkość silnika przekracza normalną prędkość	Sprawdź, czy obciążenie ma inne zasilanie
Błąd95	Błąd odchylenia prędkości	Różnica prędkości jest zbyt duża w porównaniu do normalnej prędkości	Sprawdź obciążenie silnika
Błąd96	Utrata sprzężenia zwrotnego PID w czasie pracy	Słaby kontakt z sygnałem czujnika PID	Sprawdź sygnał czujnika
Błąd97	Błąd rozładowania	Linia silnika jest odłączona	Sprawdź linię silnika
Błąd98	Silnik przegrzany	Silnik się przegrzewa	Sprawdź temperaturę silnika

Błąd99	Strojenie silnika woda	Parametry silnika nie są ustawione zgodnie z tabliczka znamionowa lub linia samochodowa jest w złym stanie kontakt	Ustaw silnik parametry według tabliczka znamionowa i sprawdź przewód od Falownik do silnika
Błąd H1	Woda brak	Niedobór wody awaria	Sprawdź, czy nie brakuje wody
Błąd H2	Pełna woda wczesne ostrzeżenie	Woda jest pełna	Przywróć normalną wodę ciśnienie
Błąd H3	Wysoka woda ciśnienie awaria	Wymuszone wyłączenie nie powiodło się	Za wysoka woda ciśnienie, sprawdź ciśnienie wody

5. Opis konfiguracji

Gdy parametr P17.00 jest ustawiony na wartość różną od 0, hasło ochrony parametru jest ustawione. Musisz wprowadzić hasło przed modyfikacją parametrów.

Anuluj hasło i ustaw P17.00 na 0.

Menu parametrów w trybie niestandardowych parametrów użytkownika nie jest chronione hasłem chroniony.

Grupa P01P23 to podstawowy parametr funkcji, grupa

P00 to parametr funkcji monitorującej.

Symbole w tabeli funkcji są opisane w następujący sposób: „ ”:

Wartość ustawioną tego parametru można zmienić, gdy falownik jest

Stan zatrzymania i pracy;

„ ”: Ustawionej wartości tego parametru nie można zmienić, gdy falownik jest w trybie pracy.

jest w stanie uruchomionym;

„*”: Wartość parametru jest rzeczywistą wykrytą wartością rekordu i

nie można zmienić; „*”:

Oznacza to, że parametr jest „Parametrem producenta” i jest

ograniczone do ustawień producenta uniemożliwiających użytkownikowi korzystanie z urządzenia.

VEVOR[®]
TOUGH TOOLS, HALF PRICE

Wsparcie techniczne i certyfikat gwarancji
elektronicznej www.vevor.com/support



Technische ondersteuning en e-garantiecertificaat www.vevor.com/support

Omvormer

MODEL:AT1-7500X

Wij streven er voortdurend naar om u gereedschappen tegen concurrerende prijzen te leveren.

"Save Half", "Half Price" of andere soortgelijke uitdrukkingen die wij gebruiken, geven alleen een schatting weer van de besparingen die u kunt behalen door bepaalde gereedschappen bij ons te kopen in vergelijking met de grote topmerken en betekent niet noodzakelijkerwijs dat alle categorieën gereedschappen die wij aanbieden, worden gedekt.

Wij herinneren u eraan om zorgvuldig te controleren of u daadwerkelijk de helft bespaart in vergelijking met de grote topmerken wanneer u een bestelling bij ons plaatst.

VEVOR[®]
TOUGH TOOLS, HALF PRICE

Omvormer

MODEL:AT1-7500X



HULP NODIG? NEEM CONTACT MET ONS OP!

Heeft u vragen over het product? Heeft u technische ondersteuning nodig? Neem dan gerust contact met

ons op: **Technische ondersteuning en E-garantiecertificaat**
www.vevor.com/support

Dit is de originele instructie, lees alle handleidingen zorgvuldig door voordat u het product gebruikt. VEVOR behoudt zich een duidelijke interpretatie van onze gebruikershandleiding voor. Het uiterlijk van het product is afhankelijk van het product dat u hebt ontvangen. Vergeef ons dat we u niet opnieuw zullen informeren als er technologie- of software-updates voor ons product zijn.

BELANGRIJKE VEILIGHEIDSMATREGELEN



Lees alle veiligheidswaarschuwingen, instructies, illustraties en specificaties die bij deze omvormer worden geleverd. Als u niet alle De onderstaande instructies kunnen leiden tot een elektrische schok of brand. en/of ernstig letsel.

WAARSCHUWING:

Dit apparaat is een apparaat met een hoog voltage. Probeer het niet te gebruiken. demonteer deze apparatuur op elk gewenst moment om gevaar te voorkomen. Nadat een apparaat Als de externe schakelaar het apparaat niet opnieuw kan opstarten, neem dan contact op met uw wederverkoper voor afhandeling.

WAARSCHUWING: GEVAAR VOOR ELEKTRISCHE SCHOKKEN EN BRAND!

1. Het niet naleven van deze instructie kan leiden tot een elektrische storing, brand en elektrocutie.
2. NIET DEMONTEREN.
3. Dompel de omvormer niet onder.
4. Sluit niet twee of meer transformatoren parallel aan
5. Sluit de voeding rechtstreeks aan op een stopcontact met aardlekschakelaar voor vochtige ruimtes.
6. Gebruik geen verlengsnoer
7. De installatie van deze omvormer en de bijbehorende bedrading moet worden uitgevoerd door gekwalificeerde vakmensen. elektriciens die voldoet aan alle toepasselijke elektrische voorschriften.

WAARSCHUWING:

Wijzigingen of aanpassingen aan deze eenheid die niet uitdrukkelijk door de partij zijn goedgekeurd verantwoordelijk voor naleving kan de bevoegdheid van de gebruiker om de apparatuur .

BEWAAR DEZE INSTRUCTIES

FCC-informatie

LET OP: Wijzigingen of aanpassingen die niet uitdrukkelijk door de partij zijn goedgekeurd verantwoordelijk voor naleving kan de bevoegdheid van de gebruiker om de apparatuur!

Dit apparaat voldoet aan Deel 15 van de FCC-regels. De werking is onderworpen aan de volgende twee voorwaarden:

- 1) Dit product kan schadelijke interferentie veroorzaken.
- 2) Dit product moet alle ontvangen interferentie accepteren, inclusief storingen die een ongewenste werking kunnen veroorzaken.

WAARSCHUWING: Wijzigingen of aanpassingen aan dit product die niet uitdrukkelijk zijn goedgekeurd door de partij die verantwoordelijk is voor naleving, kan de gebruikersrechten ongeldig verklaren bevoegdheid om het product te bedienen.

Let op: Dit product is getest en voldoet aan de limieten voor een digitaal apparaat van klasse B volgens Deel 15 van de FCC-regels. Deze limieten zijn ontworpen om redelijke bescherming te bieden tegen schadelijke interferentie in een residentiële installatie.

Dit product genereert, gebruikt en kan radiofrequentie-energie uitstralen, en indien niet geïnstalleerd en gebruikt in overeenstemming met de instructies, kan dit leiden tot schadelijke interferentie van radiocommunicatie. Er is echter geen garanderen dat er geen interferentie zal optreden in een bepaalde installatie. Als dit product veroorzaakt schadelijke interferentie met radio of televisie ontvangst, die kan worden bepaald door het product uit en aan te zetten, de De gebruiker wordt aangemoedigd om te proberen de interferentie door een of meer van de volgende maatregelen. y

Heroriënteer of verplaats de ontvangstantenne. y Vergroot de afstand tussen het product en de ontvanger. y Sluit het product aan op een stopcontact op een ander circuit dan dat waarop het product is aangesloten.

De ontvanger is aangesloten.

y Raadpleeg de dealer of een ervaren radio-/tv-technicus voor bijstand.

Correcte verwijdering



Dit product is onderworpen aan de bepalingen van de Europese richtlijn 2012/19/EG. Het symbool met een doorgestreepte kliko door geeft aan dat het product gescheiden afval nodig heeft inzameling in de Europese Unie. Dit geldt voor het product

en alle accessoires die met dit symbool zijn gemarkeerd. Producten die als zodanig zijn gemarkeerd mag niet bij het normale huisvuil worden gegooid, maar moet naar een afvalverwerkingsbedrijf worden gebracht. inzamelpunt voor recycling van elektrische en elektronische apparaten

1. Productinformatie

De handleiding biedt voorzorgsmaatregelen en richtlijnen voor de selectie van het gebruikerstype, installatie, parameterinstelling, inbedrijfstelling ter plaatse, foutdiagnose en dagelijks onderhoud en onderhoud

1.1 Omvormerserie

AT901-serie				Remweerstand	
Model	Adaptieve motor		Uitvoer Huidig:A	IN	Ohm
	KW	PK			
22 901-7K5G1	7.5	10	34.0	600	40

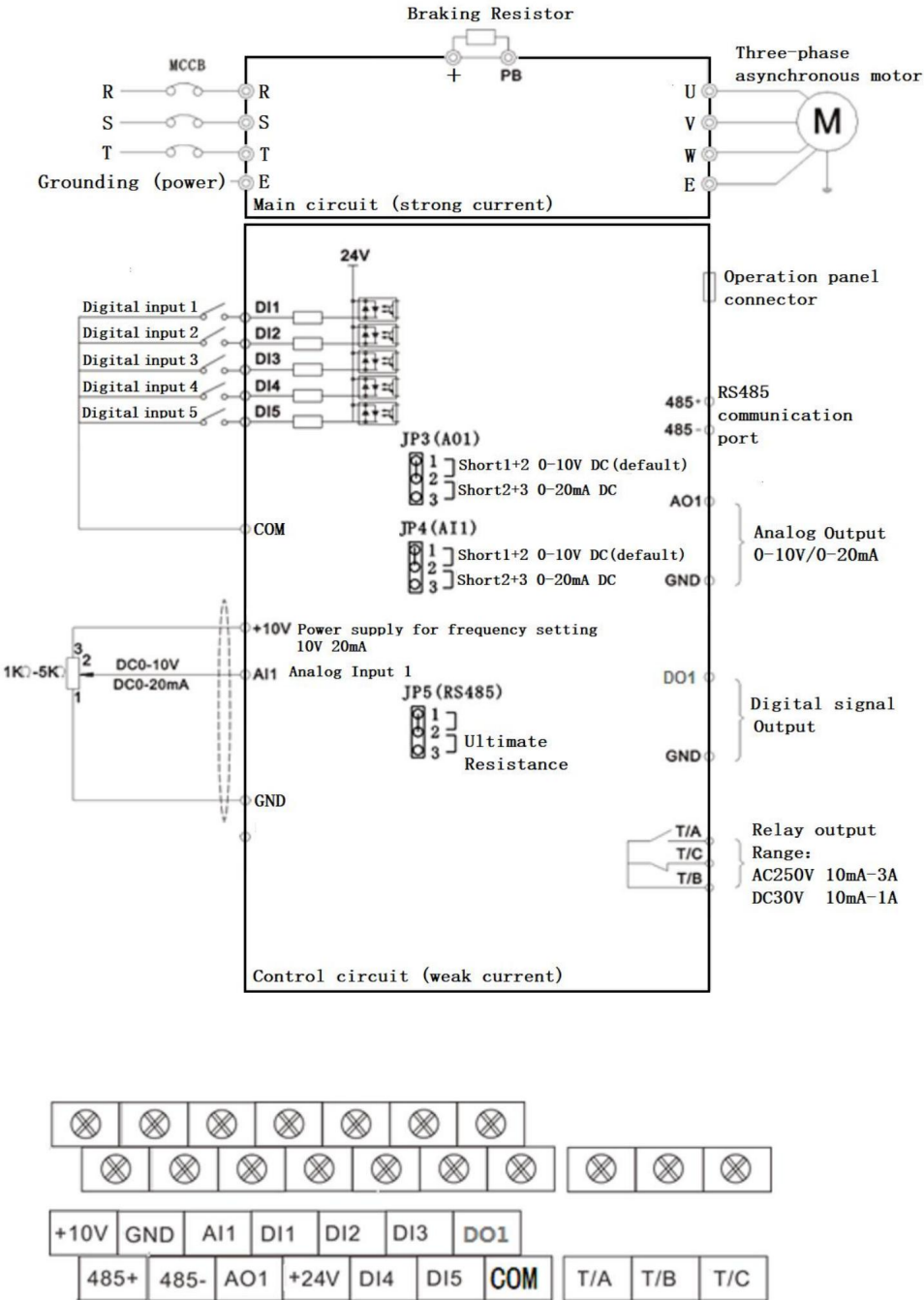
1.2 Productspecificatie

Project		Standaard
Basis Functie	Systeem	Stroomvector universele frequentieomvormer
	Drijfveer	Met een hoog niveau van combinatie van prestatie en functie.
	Maximale Frequentie	Vectorbesturing: 0-500Hz V/F-regeling: 0-3200Hz.
	Drager Frequentie	0,5 kHz - 16 kHz De draagfrequentie kan worden aangepast
	Frequentie oplossing	Automatisch volgens de belasting Digitale schakeling, 0-1 Hz
	oplossing	Simulatie-instelling: $\pm 0,025\%$
	Besturingsmodus	Open-loop vectorregeling (SVC)

Project		Standaard
		V/F-regeling
	Startkoppel	Type-G-modus: 0,3 Hz/150% (SVC).
		Type-P-modus: 0,3 Hz/100% 1/100
	Bereik van ADJ	(SVC) $\pm 0,5\%$
	Stabiele snelheid	(SVC)
	Overbelasting capaciteit	Type G: 150% nominale stroom 120s; 180% voor 1T0type
		P: 120% nominale stroom voor 60s; 150% voor 3Aautomatische
	Koppelstijging	koppolverhoging; MTharneauawl
	V/F-curve	taoyrsq:usetrianicgrhetalsinee::0m.1u%lti-p3o0i.n0t%;
	Bocht Acc/ Dec-modus	Nijse cinaue v-accclvriet en deceleratiemods, vier Acc/ Dec-tijden, Acc/Dec-tijdsbereik 0,0-6500,0s
	DC-remmen	Remfrequentie: 0,00 Hz - Maximale frequentie; Remtijd: 0,0 s - 36,0 s Remstroomwaarde: 0,0% -100,0%
	Juridische controle	Jog-frequentiebereik: 0,00 Hz-50,00 Hz;
		Acc & Dec tijd: 0,0s-6500,0s.
	Tot 16 segmentsnelheidsruns met een ingebouwde PLC of besturing	
	terminal ingebouwde PID	Het kan eenvoudig het gesloten-lusregelsysteem voor procesbesturing realiseren
	AVR-functie	Wanneer de ingangsspanning trilt, kan de uitgangsspanning automatisch constant worden gehouden. De stroom en spanning worden automatisch beperkt om frequente overspanningsuitval te voorkomen.
Bediening	Snelle stroom beperkend	Minimaliseer de overstroomfout en bescherm de normale werking van de frequentieomvormer
	Koppellimiet	Beperkt automatisch het koppel tijdens bedrijf. Direct vermogen
	en controle	om frequente overstroom van de broekstroom Wanneer de stroom
	Tijdsinst.	om de stroom toevoer automatisch beperkt.
Bediening	Commando bron	Bedieningspaneel, bedieningsterminal, seriële poort, kan op meerdere manieren worden geschakeld

Project		Standaard
	Frequentie bron	Paneelpotentiometer, Nummer gegeven, Externe analoge spannings-/stroomingang en seriële poortingang. Kan op meerdere manieren worden geschakeld
	Ingangsaansluiting	Vijf digitale ingangsaansluitingen 1
		analoge grootheidsingangsaansluiting;
		Eén 0-10V spanning of 0-20mA stroomingang;
	Uitvoer Terminal	1 digitale uitgangsaansluiting
		1 relaisuitgangsklem (TA, TB, TC)
		1 analoge uitgangsaansluiting, ondersteunt 0-10V of 0-20mA spanningsuitgang
	Bescherming functie	Detectie van kortsluiting bij het inschakelen van de motor, beveiliging tegen verlies van in- en uitgangsfase, beveiliging tegen overstroom, beveiliging tegen overspanning, beveiliging tegen onderspanning, beveiliging tegen oververhitting en beveiliging tegen overbelasting, enz.
Lus De omgeving	Gebruik plaats	Binnen, geen direct zonlicht, geen stof, corrosief gas, brandbaar gas, olienevel, stoom, water of zout, enz.
	Boven zee niveau	onder 1000m 2C116699
	Omgeving temperatuur	-10ÿ ~ + 40ÿ (omgevingstemperatuur is 40ÿ ~50ÿ, verlaag de hoeveelheid)
	vochtigheid	Minder dan 95% RV, watervrije condensatie
	trillen	Minder dan 5,9 m/s (0,6 g)

1.3 Beschrijving van de regelkring en de hoofdlusklem



Figuur 1-3-1 0,75-11,0 kW bedradingsschema beschrijving besturingsaansluiting

2. Bediening en weergave

Functie-indicatielampje beschrijving

• Hz: Frequentieweergave-indicatielampje

• V: Spanningsindicatielampje

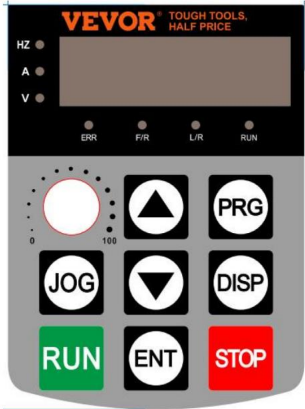
• A: Stroomindicatielampje

• ERR: storingsindicatielampje

• F / R: Vooruit- en achteruitrij-indicatielampje

• L / R: Communicatiecontrole-indicatielampje

• RUN: Indicatielampje voor rijden



Sleutel symbool	Naam	Functiedeclaratie
PRG	Programmeren sleutel	Menu gaat in of uit, met parameter wijziging
KNO	Bepaal de sleutel	Ga naar het menu en bevestig de parameterinstelling
•	Bovenste toets	Toename van gegevens- of functiecodes
•	Omlaag-toets	Verminderende data- of functiecodes
DISP	Shift-toets	Selecteer de parametermodifieerbit en de inhoud weergeven
LOOP	Voer de sleutel uit	Start de omvormer onder het toetsenbord werkingsmodus
STOP	Stop/Reset-toets Stop/reset-bewerking,	
JOGGEN	Jog-toets	Beperkt tot de P08.01-functiecode

Stel de parametermethode in:

1. Druk op de **PRG**- knop om P 0,00 weer te geven. 2. Met

de toetsen • • en **DISP** selecteert u het parameternummer dat u wilt wijzigen en de

Met de **ENTER**- toets gaat u naar de parameter,

3. Met de toetsen • • en **DISP** kunt u de parameterwaarden wijzigen, met de toets **ENTER** slaat u de parameters op, 4. Als u andere parameters wilt wijzigen, herhaalt u de stappen 2 en 3, zoals wijziging voltooiing, Keer terug naar de frequentie-interface met behulp van de **PRG**- toets.

3. Samenvattende tabel van functionele parameters:

P00, Monitoringgroep			
P00.00	loopfrequentie	0,00 ÷ 320,00 Hz (P01.22 = 2) -	
P00.01	Stel de frequentie in	0,0 ÷ 3200,0 Hz (P01.22 = 1) -	
P00.02	Busbarspanning (V)	0,0V ÷ 3000,0V	-
P00.03	Uitgangsspanning (V)	0V ÷ 1140V	-
P00.04	Uitgangsstroom (A)	0,00A~655,35A	-
P00.05	Uitgangsvermogen (kW)	0 ÷ 32767	-
P00.06	Uitgangskoppel (%)	-200,0% ÷ 200,0%	-
P00.07	OF ingangstatus	0 ÷ 32767	-
P00.08	DO-uitvoerstatus	0 ÷ 1023	-
P00.09	AI1-spanning (V)	0,01V	-
P00.10	AI2 Spanning (V) of stroom (mA)	0,00V ÷ 10,57V 0,00mA ÷ 20,00mA	-
P00.12	telwaarde	0 ÷ 65535	-
P00.13	Lengte waarde	0 ÷ 65535	-
P00.14	Weergave laadsnelheid	0 ÷ 65535	-
P00.15	PID-instelling	0 ÷ 65535	-
P00.16	PID-feedback	0 ÷ 65535	-
P00.17	PLC-fase	0 ÷ 65535	-
P00.18	Puls-ingangsfrequentie	0 ~ 100 kHz	-
P00.19	Feedbacksnelheid (Hz)	-320,00 Hz~320,00 Hz	-
P00.20	Resterende looptijd	-3200,0Hz~3200,0Hz	-
P00.21	AI1 Spanning vóór correctie	0,000V ÷ 10,570V	-
P00.22	AI2 Spanning/Stroom voor correctie	0,000V ÷ 10,570V 0,000mA ÷ 20,000mA	-
P00.24	lineaire snelheid	0 ÷ 65535 m/minuut	-
P00.25	Huidige vermogenstijd	0 ÷ 6500Min	-
P00.26	Huidige looptijd	0,0 ~ 6500,0 min	-
P00.28	Communicatie-instelling	-100,00% ÷ 100,00%	-

P00.30	Frequentie X-weergave	0,00 Hz ~ 500,00 Hz	-
P00.31	Frequentie Y-weergave	0,00 Hz ~ 500,00 Hz	-
P00.32	Bekijk een willekeurige geheugenadreswaarde	0 ÷ 65535	-
P00.35	Doelkoppel, (%)	0,0° ÷ 359,9°	-
P00.37	Vermogensfactor Hoek		-
P00.39	Doelspanning van VF-scheiding	0V ~ Nominale motorspanning	-
P00.40	Uitgangsspanning van VF-scheiding	0V ~ Nominale motorspanning	-
P00.41	IN ingangstatusweergave	-	-
P00.42	Weergave van de status van de DO-ingang	-	-
P00.43	DI-functiestatusweergave 1	(functie 01. functie 40)-	-
P00.44	DI-functiestatus visuele weergave 2	(Functie 41. Functie 80)-	-
P00-45	foutmelding	-	-
P00-59	Stel de frequentie in van (%)	-100,00% ÷ 100,00%	-
P00-60	Loopfrequentie (%)	-100,00% ÷ 100,00%	-
P00-61	Omvormerstatus	0 ÷ 65535	-

÷—parameter die onder alle omstandigheden kan worden gewijzigd

÷—niet wijzigbare parameter onder runstatus •—de

werkelijk gedetecteerde parameter, niet wijzigbaar

FC	naam	Bereik instellen	Fabriek waarde	bewerken
P01 Basis functionele groep				
P01.00	G/P-type	1: Type G (constante koppelbelasting model) 2: Type P (ventilator en waterpomp model)	1 ÷	
P01.01	1. Motorbesturing modus	0: Snelheidssensorloze vector Controle 2: V/F-besturingsmodel	2 ÷	
P01.02	Bediening commando	0: Bedieningspaneel-opdracht uitvoeren kanaal ("L/R" licht uit)	0 ÷	

	kanaal	1: Terminal Run-kanaal (lampjes "L/R" branden) 2: Communicatie commando kanaal ("L/R"-lampjes knipperen)		
P01.03	Hoofdfrequentiebron X	0: Digitale instelling (vooraf ingestelde frequentie P01.08, toetsenbord $\ddot{y}/\ddot{y}$ -toets, vermogensverlies) 1: Digitale instelling (vooraf ingestelde frequentie P01.08, toetsenbord $\ddot{y}/\ddot{y}$ -toets, geheugen voor stroomuitval) 2: AI1 analoge set (0-10V); 3: AI2 analoge set (0-10V of 20mA); 4: Paneelpotentiometer; 5: Pulsset (0-50KHZ DI5); 6: Meertraps snelheidsset 7: Eenvoudige PLC-set; 8: PID-regeling ingesteld; 9: Communicatieset.	4 $\ddot{y}$	
P01.04	Secundaire frequentiebron EN	Hetzelfde als P01.03 (Hoofdfrequentiebron X) ingesteld	0 $\ddot{y}$	
P01.05	Beperk de selectie van Y wanneer frequentiesuperpositie	0: Vergeleken met de $\ddot{y}$ P01.10 Maximale frequentie 1: Relatief ten opzichte van de frequentiebron X	0 $\ddot{y}$	
P01.06	Limiet van Y wanneer frequentie superpositie	0% tot 150%	100% $\ddot{y}$	
P01.07	Frequentiebron	Enkel cijfer: Frequentiebronselectie 0: Hoofdfrequentiebron X 1: Hoofd- en secundaire werking	00	

		resultaten (bewerkingsrelatie wordt bepaald door tien cijfers) 2: Hoofdfrequentie X en Secundaire frequentie Y-schakelaar 3: Schakelen tussen hoofd- frequentie X en Hoofd- en Resultaten van secundaire operaties 4: De frequentie Y schakelt met Hoofd- en secundaire operatie resultaten Tien cijfers: Frequentie-operatierelatie van X en Y 0:X+Y 1:X-Y 2: Maximaal van de twee, 3: Minimaal twee.		
P01.08	Prepositie frequentie	0,00Hz ÷ Maximale frequentie ÷P01.10÷	50,00 Hertz	÷
P01.09	Looprichting	0: Consistente richting, 1: Tegengestelde richting	0 ÷	
P01.10	Maximale uitgangsfrequentie	Vector: 50,00Hz ~ 500,00Hz V/V: 50,00 Hz÷ 2000,00 Hz	50,00 Hertz	÷
P01.11	Bovengrensfrequentie bron	0: ÷P01.12÷ Instellen 1: AI1 instellen 2: AI2 instellen 3: AI3 instellen 4: Puls instellen (0÷50KHZ DI5); 5: Communicatie instellen	0 ÷	
P01.12	Bovengrensfrequentie	÷P01.14÷÷ ÷P01.10÷	50,00 Hertz	÷
P01.13	Bovengrens frequentiebias	0,00 Hz ÷÷P01.10÷	0,00 Hz ÷	

P01.14	Ondergrens frequentie	0,00 Hz ÷ P01.12	0,00 Hz ÷	
P01.15	Draagfrequentie	0,5 kHz ÷ 16,0 kHz	Voor Model ÷	
P01.16	Draagfrequentie Aanpassen met temperatuur	0: Nee, 1: Ja	1 ÷	
P01.17	Acceleratietijd 1	0,00s ÷ 650,00s (P01.19=2) 0,0s ~ 6500,0s (P01.19=1)	Voor Model	÷
P01.18	Vertragingstijd 1	0s ÷ 65000s (P01.19=0) Referentiefrequentie ÷ P01.25		÷
P01.19	Tijdseenheid van Versnelling en vertragingstijd	0:1 seconden 1: 0,1 seconde 2: 0,01 seconden	1 ÷	
P01.21	Voorspanningsfrequentie van frequentie Y wanneer superpositie	0,00 Hz ÷ Maximale uitgangsfrequentie ÷ P01.10	0,00 Hz ÷	
P01.22	Resolutie van Frequentie	Resolutie van alle frequenties opdrachten.	2 ÷	
P01.23	Uitschakelen geheugen voor Digitale frequentie- instelling	0: Geen geheugen 1: Geheugen	0 ÷	
P01.24	Selectie van motorparametergroep	0: Motorparametergroep 1, 1: Motorparametergroep 2.	0 ÷	
P01.25	Referentie frequentie van Versnelling en vertragingstijd	0: Maximale frequentie ÷ P01.10 1: Instelling frequentie 2: 100Hz	0 ÷	
P01.26	Looptijd frequentie- instructie OMHOOG/OMLAAG	0: Werkingsfrequentie, 1: Frequentie instellen	0 ÷	

	maatstaf			
P01.27	Bron van opdracht gebundeld frequentiebron	Enkel cijfer: frequentie van toewijzing van opdrachten aan het bedieningspaneel bronselectie 0: Geen binding 1: Digitale set 2:AI1 3:AI2 4:AI3 5: Puls ingesteld (0÷50KHZ DI5); 6: Multi-segment snelheid; 7: Eenvoudige PLC 8:PID 9: Communicatieset Tien cijfers: Terminal commando binding frequentie bron selectie 100 cijfers: communicatie commando binding frequentie bronselectie Duizendcijferig: Automatisch de bindingsfrequentiebron uitvoeren selectie	0000 ÷	
P02 Asynchrone motorparametergroep 1				
P02.00	Motortype	0: Gewone asynchrone motor, 1: Asynchrone motor met variabele frequentie	0 ÷	
P02.01	Nominaal vermogen van motor	0,1 kW ÷ 400,0 kW	Volgens naar de Model Van de Omvormer	÷
P02.02	Nominale spanning van Motor	1V ÷ 2000V		÷
P02.03	Nominale stroom van Motor	0,01A~655,35A (Omvormervermogen <=55kW) 0,1A~6553,5A (Omvormervermogen> 55kW)		÷

P02.04	Nominale frequentie van motor	0,01 Hz ÷ Maximale uitgangsfrequentie P01.10		÷
P02.05	Nominale snelheid van motor	1 tpm ÷ 65535 tpm		÷
P02.06	Statorweerstand van motor	0,001 ÷ 65,535 (omvormervermogen ≤ 55kW) 0,0001 ÷ 6,5535 (omvormervermogen > 55kW) 0,001 ÷ 65,535	Afstemmen Parameter	÷
P02.07	Rotorweerstand van Motor	(omvormervermogen ≤ 55kW) 0,0001 ÷ 6,5535 (omvormervermogen > 55kW) 0,01mH ÷ 655,35mH		÷
P02.08	Lekbestendigheid van Motor	(Omvormervermogen ≤ 55kW) 0,001 MHz ÷ 65,535 MHz (Omvormervermogen >		÷
P02.09	Wederzijdse weerstand van Motor	55kW) 0,1mH ÷ 6553,5mH (Omvormervermogen ≤ 55kW) 0,01mH ÷ 655,35mH (Omvormervermogen > 55kW)		÷
P02.10	Nullaststroom van de motor	0,01A ÷ P02.03 (Omvormervermogen ≤ 55kW) 0,1A ÷ P02.03 (Omvormervermogen		÷
P02.37 Tuning selectie		> 55kW) 0: geen werking 1: Afstemming bij stilstaande motor 1 2: Dynamische afstemming van de motor 3: Afstemming bij volledig stilstaande motor 2	0 ÷	
P03 Vectorregelparameters van motorgroep 1				
P03.00	Snelheidslus proportioneel 1	1 ÷ 100	30 ÷	

P03.01	Snelheidslus integratietijd 1	0,01s ÷ 10,00s	0,50s ÷	
P03.02	Schakelfrequentie 1	0,00 ÷ ÷P03.05÷	5,00 Hz ÷	
P03.03	Snelheidslus proportioneel 2	1 ÷ 100	20 ÷	
P03.04	Snelheidslus integratietijd 2	0,01s ÷ 10,00s	1.00s ÷	
P03.05	Schakelfrequentie 2	P03.02 ÷Maximale uitgangsfrequentie÷P01.10÷	10,00 Hz ÷	
P03.06	Vectorcontrole van de verschuivingswinst	50% ÷ 200%	100% ÷	
P03.07	SVC- koppelfiltertijd constanten	0,000s ÷ 0,100s	0,050s ÷	
P03.09	Bovengrens koppel bron onder snelheidsregeling modus	0: P03.10 instelling 1÷ AI1; 2÷AI2; 3: AI3; 4: Puls ingesteld (DI5); 5: Communicatie-instelling; 6: MIN (AI1, AI2) 7: MAX (AI1, AI2)	0 ÷	
P03.10	Bovenste koppelgrens bij snelheid controlemodus	0,0% ÷ 200,0%	150,0% ÷	
P03.13	Evenredige winst van opwinding verordening	0 ÷ 60000	2000 ÷	
P03.14	Integrale winst van excitatie verordening	0 ÷ 60000	1300 ÷	
P03.15	Proportionele winst	0 ÷ 60000	2000 ÷	

	van			
	koppelregeling			
P03.16	Integrale versterking van koppelregeling	0 ÷ 60000	1300 ÷	
P04 V/F-regelparameters				
P04.00 VF-curve-instelling		0: lineaire curve V/F 1: Multipoint curve V/F 2: Afnemende koppelcurve 1 (Kwadratische curve) 3: Afnemende koppelcurve 2 (1,2 vermogen) 4: Afnemende koppelcurve 2 (1,4 vermogen) 6: Afnemende koppelcurve 2 (1,6 vermogen) 8: Afnemende koppelcurve 2 (1,8 vermogen) 10: VF volledig scheidingsmodus 11: VF semi-scheidingsmodus 0,0%	0 ÷	
P04.01		(automatisch hefkoppel); 0,1%~30,0%	Op model ÷	
P04.02		0,00 Hz ÷ Maximale uitgangsfrequentie ÷ P01.10 ÷	50,00 Hz ÷	
P04.03		0,00 Hz ÷ ÷ P04.05 ÷	0,00 Hz ÷	
P04.04		0,0% ÷ 100,0%	0,0% ÷	
P04.05		÷ P04.03 ÷ ÷ P04.07 ÷	0,00 Hz ÷	
P04.06	Koppelhoogingsinstelling	0,0% ÷ 100,0%	0,0% ÷	Meervoudige V/F-frequentie 1 Meervoudige

P04.07	Multi-point V/F Freq.	ÿP04.05ÿ Motorclassificatie frequentie ÿP02.04ÿ	0,00 Hz ÿ	
P04.08	3 Multi-point V/F Voltage	0,0% ÿ 100,0%	0,0% ÿ	
P04.09	3 V/F-regeling Slipfrequentiecompensatie	0,0% ÿ 200,0%	0,0% ÿ	
P04.10	V/F Over excitatiewinst	0 ÿ 200	64 ÿ	
P04.11	Oscillatie onderdrukkingswinst voor V/F	0 ÿ 100	Op model ÿ	
P04.13	Spanningsbron door VF gescheiden	0: Digitale instellingen ÿP04.14ÿ 1:AI1 2:AI2 3:AI3 4: Pulsinstelling (DI5) 5: Meervoudige instructie 6: Eenvoudige PLC 7: De PID 8: Communicatie Instelling Opmerking: 100,0%, overeenkomend met de nominale motorspanning	0 ÿ	
P04.14	Spanning voor VF-scheiding	0V ÿ Nominale motorspanning	0V ÿ	
P04.15	Spanningsstijgtijd van VF-scheiding	0,0s ~ 1000,0s Let op: Tijd waarop 0V stijgt tot nominale spanning van de	0,0s ÿ	
P04.16	Spanning dorp tijd van VF scheiding	motorÿ 0,0s ÿ 1000,0s Let op: Tijd wanneer de nominale spanning van de motor is gedaald tot 0V	0,0s ÿ	
P04.17	Uitschakelmodus van VF-scheiding	0: De frequentie en de spanning dalen afzonderlijk naar 0; 1: Frequentie daalt na de Spanningsval naar 0 -	0 ÿ	

P04.18	Overstroomstoring actie stroom	50% ÷ 200%	150% ÷	
P04.19	Onderdrukking van Over huidige stilstand	0: Uitschakelen, 1: Inschakelen.	1	÷
P04.20	De winst van Suppression van Over huidige stalling	0 ÷ 100	20 ÷	
P04.21	Compensatie coëfficiënt van actie Over huidige stalling	50% ÷ 200%	50% ÷	
P04.22	Overspanningsblokkade- actiespanning	650,0V ÷ 800,0V	760,0V ÷	
P04.23	Onderdrukking van overspanningsblokkade	0: Uitschakelen, 1: Inschakelen.	1 ÷	
P04.24	Onderdrukking's Freq. versterking van overspanningsblokkade	0 ÷ 100	30 ÷	
P04.25	Onderdrukking's Spanningsversterking van overspanningsblokkade	0 ÷ 100	30 ÷	
P04.26	Maximale stijging frequentielimiet voor Overspanningsstoring	0 ÷ 50Hz	5 Hz ÷	
Groep P05, invoerparameters				
P05.00	DI1-aansluiting functie	0: Geen functie; 1: Vooruitrijdend (FWD) of Rennen; 2: Achteruitrijden (REV) of Vooruit/achteruit schakelaar 3: drie-draads loopregeling 4: vooruit-jogregeling (FJOG) 5: Achteruit jog-besturing (RJOG)	1	÷

		6: Frequentieverhoging (Terminal UP) 7: Freq. afname (Terminal OMLAAG) 8: Vrije uitschakelcontrole 9: Externe resetsignaalingang (RST) 10: Werking onderbreken; 11: Externe fout normaal open (NO) ingang 12: Meerdere snelheden 1 13: Meerdere snelheden 2 14: Meerdere snelheden 3 15: Meerdere snelheden 4 16: ACC/DEC tijdselectie 1 (TT1) 17: ACC/DEC tijd selecteren 2(TT2) 18: Frequentiebronschakelaar 19: OMHOOG/OMLAAG Freq. nul wissen (terminal, toetsenbord) 20: Opdracht uitvoeren Schakelen eindpunt 1 21: VFD ACC/DEC verbieden 22: PID-regeling Pauze 23: PLC-status reset 24: Slingerfrequentie Pauze 25: Tellingang 26: Teller resetten 27: Lengtetel-ingang 28: Lengte-reset 29: Koppelregeling uitschakelen 30: Pulsinstelling (alleen DI5 kan worden ingesteld, P05.04=30) 31: Gereserveerd; 32: DC-remmen onmiddellijk; 33: Externe foutingang (normaal gesproken		
--	--	--	--	--

		gesloten ÷ NC ÷ 34: Frequentiewijziging Maakt het mogelijk 35: PID-ingangssignaal omgekeerd; 36: Externe parkeerterminal 1 37: Opdracht uitvoeren Schakelen eindpunt 2 38: PID integrale Pauze; 39: Frequentie X schakelt met de vooraf ingestelde frequentie 40: Frequentie Y schakelt met de vooringestelde frequentie 41: Motorselectieklem 1 43: De PID-parameters schakelen 44: Door de gebruiker gedefinieerde fout 1 45: Door de gebruiker gedefinieerde fout 2 46: Snelheidsregeling / Koppelregeling schakelaar 47: Noodstop 48: Externe parkeerterminal 2 49: Langzaam at DC remmen 50: Looptijd gewist; 51: Twee-draads besturing / Drie-draads bedieningsschakelaar 52: Omkeren uitschakelen;		
P05.01	DI2-aansluiting functioneel		4 ÷	
P05.02	DI3-aansluiting functioneel		9 ÷	
P05.03	DI4-aansluiting functioneel		12 ÷	
P05.04	DI5-aansluiting functie (alleen DI5 kan		13 ÷	

	instelling Puls functie, P05.04=30)			
P05.10 DI-filt	filtertijd	0.000s ÷ 1.000s	0,010s ÷	
P05.11	Terminale controle Modus	0: Twee-draads besturingsmodus 1, 1: Twee-draads besturingsmodus 2, 2: Drie-draads besturingsmodus 1, 3: Drie-draads besturingsmodus 2.	0 ÷	
P05.12	Frequentie aanpassingsstap maat	0,001 Hz/s ÷ 65,535 Hz/s	1,00 Hz/s ÷	
P05.13	Minimale input van AI bocht 1	0,00V ÷ P05.15	0,00V ÷	
P05.14	Corresponderend waarde van AI-curve 1's Min. invoer	-100,0% ÷ +100,0%	0,0% ÷	
P05.15	Max. invoer van AI bocht 1	P05.13 ÷ +10,00V	10,00V ÷	
P05.16	Corresponderend waarde van AI-curve 1's Max. invoer	-100,0% ÷ +100,0%	100,0% ÷	
P05.17	AI-curve 1 filtering tijd	0,00s ÷ 10,00s	0,10s ÷	
P05.18	AI-curve 2's Min. invoer	0,00V ÷ P05.20	0,00V ÷	
P05.19	Corresponderend waarde van AI-curve 2's Min. invoer	-100,0% ÷ +100,0%	0,0% ÷	
P05.20	Max. invoer van AI2	P05.18 ÷ +10.00V	10,00V ÷	
P05.21	Corresponderend waarde van AI-curve 2's Max. invoer	-100,0% ÷ +100,0%	100,0% ÷	

P05.22	AI-curve 2-filtering tijd	0,00s ÷ 10,00s	0,10s ÷	
P05.23	AI-curve 3's Min. invoer	-10,00V ÷ P05.25	-10,00V ÷	
P05.24	Corresponderend waarde van AI-curve 3's Min. invoer	-100,0% ÷ +100,0%	0,0% ÷	
P05.25	Max. invoer van AI bocht 3	P05.23 ÷ +10,00V	10,00V ÷	
P05.26	Corresponderend waarde van AI-curve 3's Max. invoer	-100,0% ÷ +100,0%	100,0% ÷	
P05.27	AI-curve 3 filtering tijd	0,00s ÷ 10,00s	0,10s ÷	
P05.28	Min. waarde van Pulsingang	-10,00V ÷ P05.25	0,00V ÷	
P05.29	Corresponderend waarde van Pulse's Minimale invoer	-100,0% ÷ +100,0%	0,0% ÷	
P05.30	Maximale waarde van Pulsingang	P05.23 ÷ +10,00V	10,00V ÷	
P05.31	Corresponderend waarde van Pulse's Max. invoer	-100,0% ÷ +100,0%	100,0% ÷	
P05.32	Pulsfiltering tijd	0,00s ÷ 10,00s	0,10s ÷	
P05.33	AI-curveselectie	Enkele bit: AI1-curveselectie 1: Ik heb 1 hoeren (14.00 uur, zie P05.13 ~ P05.16.) 2: Ik heb 2 hoeren (14.00 uur, zie P05.18 ~ P05.21.) 3: Ik heb 3 hoeren (14.00 uur, zie P05.23 ~ P05.26.)	321 ÷	

		4: Ik heb 4 hoeren (16.00 uur, zie P24.00~P24.07) 5: Ik heb hoeren 4 (16.00 uur, zie P24.08~P24.15) Tien bits: AI2-curveselectie (hetzelfde als enkele bit 1~5) Honderd bit: AI3-curveselectie (hetzelfde als hierboven)		
P05.34	De AI is hieronder het minimum invoerinstelling selectie	Enkele bit: AI1 onder Min. invoerinstelling 0: Overeenkomstige waarde van Min. invoer 1: 0,0% Tien bits: AI2 onder Min. 000 ÿ invoerinstelling (hetzelfde als enkele bit 1~2) Honderd bit: AI3 onder Min. invoerinstelling (hetzelfde als hierboven)		
P05.35 DI1	vertragingstijd	0,0s ~ 3600,0s	0,0s ÿ	
P05.36 DI2	vertragingstijd	0,0s ~ 3600,0s	0,0s ÿ	
P05.37 DI3	vertragingstijd	0,0s ~ 3600,0s	0,0s ÿ	
P05.38	DI1-DI5-aansluiting geldig modusselectie	0: Hoog niveau effectief, 1: Laag niveau effectief Enkele bit: DI1; Tien bits: DI2; Honderden Bit: DI3; Duizend bits: DI4, Tienduizend Bit: DI5	00000 ÿ	
P05.39	DI6-DI17-aansluiting geldig modusselectie	0: Hoog niveau effectief, 1: Laag niveau effectief Enkele bit: DI6,	00000 ÿ	

		Tien Bit: DI7		
Groep P06, Uitvoerparameters				
P06.01	DO1-uitgang functie selectie	0: Geen uitgang 1: In bedrijf indicator; 2: Storing uitgang (voor vrije uitschakelstoring) 3: Frequentieniveaudetectiesignaal 1 (P14T1) 4: Frequentie- aankomstindicator (FAR) 5: VFD-nulsnelheid tijdens het draaien (tijdens het draaien) 6: Motor overbelasting Vroegtijdige waarschuwing 7: Omvormer overbelasting Vroegtijdige waarschuwing 8: De Set Count arriveert 9: Het opgegeven aantal is bereikt 10: Lengte is bereikt 11: De PLC-cyclus is voltooid 12: Geaccumuleerde looptijd arriveert 13: Frequentiebepierking 14: Koppelbegrenzing 15: Klaar om te rennen 16: AI1>AI2 17: Uitgangsfrequentie bereikt Boven beperken 18: Uitgangsfrequentie bereikt ondergrens (tijdens bedrijf) 19: Uitvoer van de onderdrukstatus 20: Communicatie-instelling 21: Locatie is voltooid (gereserveerd) - 25 -	0 ÿ	
P06.02	Controlebord Relais (TA-TB-TC) Functie Selectie		2 ÿ	

		22: Locatie nabijheid (gereserveerd) 23: Nulsnelheid 2 (ook output bij uitschakeling) 24: Geaccumuleerde inschakeltijd arriveert 25: Frequentieniveaudetectiesignaal 2 (P14T2) 26: Uitgangsfrequentie 1 bereikt 27: Uitgangsfrequentie 2 bereikt 28: Uitgangsstroom 1 bereikt 29: Uitgangsstroom 2 bereikt 30: Regelmatig bereikt 31: Ingangssignaal AI1 overschrijding 32: Belasting valt weg 33: VFD draait achteruit 34: Nulstroomstatus 35: De Power-module temperatuur bereikt 36: Uitgangsstroom buiten limiet 37: Uitgangsfrequentie bereikt ondergrens (uitschakeling ook uitgang) 38: Foutuitgang (alle fouten) 39: Oververhitting motor Vroegtijdige waarschuwing 40: Deze looptijd komt 41: Storingsuitgang (gratis) uitschakelfout en geen onderdrukuitgang)		
P06.07	Selectie van AO1-uitgangsfunctie	0: Werkingsfrequentie, 1: Instelfrequentie.	0 ÷	
P06.08	Selectie van AO2-uitgangsfunctie	2: Uitgangsstroom, 3: Uitgangskoppel, 4: Uitgangsvermogen, 5: Uitgangsspanning,	1 ÷	

		6: Ingangspulsfrequentie. 7: AI1 8: AI2 9: AI3 10: Lengte 11: Telwaarde 12: Communicatie-instelling, 13: Motorsnelheid 14: Uitgangsstroom. (100,0% Overeenkomend met 1000.0A) 15: Uitgangsspanning (100,0% (Overeenkomend met 1000,0V) 16: Motoruitgangskoppel (Percentage van de werkelijke waarde relatief ten opzichte van het motorvermogen) 17: VFD-uitgangskoppel (Percentage van de werkelijke waarde relatief ten opzichte van VFD-classificatie)		
P06.10	AO1 nul-bias coëfficiënt	-100,0% ÷ +100,0%	0,0% ÷	
P06.11	AO1-winst	-10,00 ÷ +10,00	1,00 ÷	
P06.12	AO2 nul-bias coëfficiënt	-100,0% ÷ +100,0%	0,0% ÷	
P06.13	AO2-winst	-10,00 ÷ +10,00	1,00 ÷	
P06.17	DO-uitgangsvertraging tijd	0,0s ~ 3600,0s	0,0s ÷	
P06.18	RELAIS-uitgang vertragingstijd	0,0s ~ 3600,0s	0,0s ÷	
P06.19	RELAY2-uitgang vertragingstijd	0,0s ~ 3600,0s	0,0s ÷	
P06.22	DO uitvoer geldig statusselectie	0: Positieve logica, 1: Anti-logica Enkele bit: DO Tien bit: RELAY1	00000 ÷	

		Honderd Bit: RELAY2		
Groep P07, Start- en stopbesturingsparameters				
P07.00	Startmodus	0: Directe start 1: Begin met snelheidsregistratie 2: DC-remmen + start bij startfrequentie	0 ÷	
P07.01	Snelheidsregistratie methode	0: Begin met de afsluiting frequentie 1: Begin met de werkfrequentie 2: Begin op het maximum frequentie	0 ÷	
P07.02	Snelheid van snelheidsregistratie	1 ÷ 100	20 ÷	
P07.03	Startfrequentie	0,00 Hz ~ 10,00 Hz	0,00 Hz ÷	
P07.04	Startfrequentie houd tijd vast	0,0s ~ 100,0s	0,0s ÷	
P07.05	DC-remstroom bij het opstarten	0% tot 100%	0% ÷	
P07.06	DC-remtijd bij opstarten	0,0s ~ 100,0s	0,0s ÷	
P07.07	Versnellen En Vertragende modus	0: lineaire Acc/Dec-modus 1: S-curve Acc/Dec-modus A 2: S-curve Acc/Dec-modus B	0 ÷	
P07.08	Tijdsverhouding van Start segment in S kromme	0,0%~100,0%-P07.09	30,0% ÷	
P07.09	Tijdsverhouding van Start segment in S kromme	0,0%~100,0%-P07.08	30,0% ÷	

P07.10	Stopmodus	0: Vertragen om te stoppen 1: Uitrollen om te stoppen	0 ÷	
P07.11	Frequentie drempel van DC rem	0,00Hz ~ Maximale frequentie. ÷P01.10÷	0,00 Hz ÷	
P07.12	DC-remvertraging tijd	0,0s ~ 100,0s	0,0s ÷	
P07.13	DC-remstroom	0% ÷ 100%	0% ÷	
P07.14	DC-remtijd bij stop	0,0s ~ 100,0s	0,0s ÷	
P07.15	DC-rem benuttingsgraad	0% ÷ 100%	100% ÷	
P07.18	Snelheidsregistratie huidig	30% ÷ 200%		÷
P08 Groepstoetsenborden en weergaveparameters				
P08.01	M-toetsfunctie	0: De M-sleutel is ongeldig 1: Schakelen tussen afstandsbediening Besturing (terminal- of communicatiebesturing) en bedieningspaneelbesturing, wanneer ÷P01.02÷ = 1 of 2 2: FWD/REV-schakelaar 3: FJOG (Voorwaartse jog-besturing) 4: RJOG (Reverse jog-besturing)	0 ÷	
P08.02	STOPPEN/HERSTELLEN sleutelfunctie	0: De STOP/RES-toets is alleen geldig in de paneelbesturingsmodus 1: De STOP/RES-toets Altijd geldig	1 ÷	
P08.03	LED geeft parameter 1in weer Bedrijfsstatus	0000~FFFF Bit00: Loopfrequentie 1 (Hz) Bit01: Frequentie instellen (Hz) Bit02: Busspanning (V)	1V ÷	

		Bit03: Uitgangsspanning (V) Bit04: Uitgangsstroom (A) Bit05: Uitgangsvermogen (kW) Bit06: Uitgangskoppel (%) Bit07: DI-ingangsstatus Bit08: DO-uitvoerstatus Bit09: AI1-spanning (V) Bit10: AI2-spanning (V) Bit11: AI3-spanning (V) Bit12: Telwaarde Bit13: Lengte waarde Bit14: Weergave laadsnelheid Bit15: PID-instellingen		
P08.04	LED geeft parameter 2 in weer Bedrijfsstatus	0000~FFFF Bit00: PID-feedback Bit01: PLC-fase Bit02: PULSE Ingangsfrequentie (kHz) Bit03: Loopfrequentie 2 (Hz) Bit04: resterende looptijd Bit05: AI1-gecorrigeerde frontspanning (V) Bit06: AI2-gecorrigeerde frontspanning (V) Bit07: AI3-gecorrigeerde frontspanning (V) Bit08: Lijnsnelheid Bit09: Huidige vermogenstijd (Uur) Bit10: Huidige looptijd (min) Bit11: PULSE Ingangsfrequentie (Hz) Bit12: Communicatie-instelling Waarde	0 ÿ	

		Bit13: Encoder-feedbacksnelheid (Hz) Bit14: Hoofdfrequentie X-weergave (Hz) Bit15: Secundaire frequentie Y Weergave (Hz)		
P08.05	LED-schermen parameter in Stop toestand	0000~FFFF Bit00: Frequentie instellen (Hz) Bit01: Busspanning (V) Bit02: DI-ingangsstatus Bit03: DO-uitvoerstatus Bit04: AI1-spanning (V) Bit05: AI2-spanning (V) Bit06: AI3-spanning (V) Bit07: Telwaarde Bit08: Lengtewaarde Bit09: PLC-fase Bit10: Laadsnelheid Bit11: PID-instellingen Bit12: PULSE-ingangsfrequentie (kHz)	33 ÷	
P08.06	Laadsnelheid weergavefactor	0,0001 ÷ 6,5000	1.0000 ÷	
P08.07	Vermogensmodule temperatuur	0,0 ÷ 100,0 ÷	-	•
P08.08	Productnummer	-	-	•
P08.09	Cumulatief looptijd	0u ÷ 65535u	-	•
Groep P09, hulpfunctie				
P09.00	Jogfrequentie	0,00Hz ~ Maximale frequentie. ÷P01.10÷	2,00 Hz ÷	
P09.01	Jog Acc-tijd	0,0s ~ 6500,0s	20.0s ÷	

P09.02	Jog Dec-tijd	Aanbevolen tijd: 0,4~4,0 kW 7.5S 5,5~30,0 kW 15,0S 37,0 ÷ 132,0 kW 40,0 S 160,0÷ 630,0KW 60,0S	20.0s ÷	
P09.03	Acceleratietijd 2		15.0	÷
P09.04	Vertragingstijd 2			÷
P09.05	Acceleratietijd 3			÷
P09.06	Vertragingstijd 3			÷
P09.07	Acceleratietijd 4			÷
P09.08	Vertragingstijd 4			÷
P09.09	Springfrequentie 1	0,00Hz ~ Maximale frequentie. ÷P01.10÷	0,00 Hz ÷	
P09.10	Springfrequentie 2		0,00 Hz ÷	
P09.11	Springende frequentie. bereik		0,01 Hz ÷	
P09.12	Positief en Omgekeerde dood tijd	0,0s ~ 3000,0s	0,0s ÷	
P09.13	Achteruit frequentie toestemming	0: Toegestaan; 1: Verbieden	0 ÷	
P09.14	Wanneer de instelling freq. is lager dan de ondergrens van frequentie	0: Draai op een lagere limietfrequentie 1: Stoppen 2: werking met nulsnelheid	0 ÷	
P09.15	Controle over druppelen	0,00 Hz ~ 10,00 Hz	0,00 Hz ÷	
P09.16	Instelling cumulatieve kracht	0u ÷ 65000u	0u ÷	

bij aankomst

P09.17	Instelling cumulatief	0u ÷ 65000u	0u ÷	
aankomst	lopende P09.18 Startbeveiliging	0: Onbeschermd;	0 ÷	
P09.19	Frequentie detectiewaarde 1 (P14T1)	0,00Hz ~ Maximale frequentie. ÷P01.10÷	50,00 Hertz	÷
P09.20	Frequentiedetectievertragingwaarde (P14T1)	0,0% ~ 100,0% (P14T1-niveau)	5,0% ÷	
P09.21	Frequentie bereikt de gedetecteerde breedte	0,0% ~ 100,0% (Maximale frequentie)	0,0% ÷	
P09.22	Frequentiehopping-functie Tijdens Acc en dec.	0: Ongeldig, 1: geldig	0 ÷	
P09.25	Schakelfrequentie van versnellingsstijd 1 en tijd 2	0,00Hz ~ Maximale frequentie. ÷P01.10÷	0,00 Hz ÷	
P09.26	Schakelfrequentie van vertragingstijd 1 en tijd 2	0,00Hz ~ Maximale frequentie. ÷P01.10÷	0,00 Hz ÷	
P09.27	Terminal Jog- prioriteit	0: Ongeldig, 1: geldig	0 ÷	
P09.28	Frequentie detectiewaarde 2 (P14T2)	0,00Hz ~ Maximale frequentie	50,00 Hertz	÷
P09.29	Frequentiedetectievertragingwaarde (P14T2)	0,0% ~ 100,0% (P14T2-niveau)	5,0% ÷	
P09.30	Willekeurige aankomstfrequentie	0,00Hz ~ Maximale frequentie	50,00 Hertz	÷

	detectiewaarde 1			
P09.31	Willekeurige aankomstfrequentie gedetecteerde breedte 1	0,0% ~ 100,0% (Maximale frequentie)	0,0% ÷	
P09.32	Willekeurige aankomstfrequentie detectiewaarde 2	0,00Hz ~ Maximale frequentie	50,00 Hertz	÷
P09.33	Willekeurige aankomstfrequentie gedetecteerde breedte 2	0,0% ~ 100,0% (Maximale frequentie)	0,0% ÷	
P09.34	Nulstroom detectieniveau	0,0% ÷ 300,0% 100,0% komt overeen met de nominale motorstroom	5,0% ÷	
P09.35	Vertragingstijd van Huidige detectie	0,01s ÷ 600,00s	0,10s ÷	
P09.36	Huidige waarde van uitvoer over huidig	0,0% (Niet gedetecteerd) 0,1% ~ 300,0% (Nominale motorstroom)	200,0% ÷	
P09.37	Vertragingstijd van Uitvoer over huidige detectie	0,00s ÷ 600,00s	0,00s ÷	
P09.38	Willekeurige aankomst huidige 1	0,0% ~ 300,0% (Nominale motorstroom)	100,0% ÷	
P09.39	Willekeurige aankomst huidige 1 breedte	0,0% ~ 300,0% (Nominale motorstroom)	0,0% ÷	
P09.40	Willekeurige aankomst huidige 2	0,0% ~ 300,0% (Nominale motorstroom)	100,0% ÷	
P09.41	Willekeurige aankomst huidige 2 breedte	0,0% ~ 300,0% (Nominale motorstroom)	0,0% ÷	
P09.42	Timerfunctie selectie	0: Ongeldig, 1: geldig	0 ÷	
P09.43	Timer-looptijd	0: P09.44-instelling,	0 ÷	

	selectie	1: AI1 2: AI2 3: AI3 Het analoge ingangsbereik komt overeen met de P09.44		
P09.44	Timer loopt tijd	0,0 min ~ 6500,0 min	0,0 minuut	
P09.45	AI1 ingangsspanningsbeveiligingswaarde ondergrens	0,00V ~ P09.46	3,10V	
P09.46	AI1 ingangsspanning beschermingswaarde bovengrens	P09.45 ~ 10.00V	6,80V	
P09.47	Overtemperatuurbeveiliging Waarde	0 ~ 100	75	
P09.48	Koelventilator controle	0: Ventilator draait tijdens VDF-werking 1: Altijd draaien als er stroom is op;	0	
P09.49	Wekfrequentie	Slaapstandfrequentie (P09.51) ~ Maximale frequentie P01.10	0,00 Hz	
P09.50	Vertraging bij het wakker worden tijd	0,0s ~ 6500,0s	0,0s	
P09.51	Slaapfrequentie	0,00Hz ~ Wekfrequentie P09.49	0,00 Hz	
P09.52	Slaapvertragingstijd	0,0s ~ 6500,0s	0,0s	
P09.53	Aankomsttijd van deze operatie	0,0 ~ 6500,0 min	0,0 minuut	
P09.54	Correctiefactor van Uitgangsvermogen	0,00% ~ 200,0%	100,0%	
P10 groep Fout en Bescherming				

P10.00	Motor overbelasting bescherming	0: Uitschakelen, 1: Inschakelen	1	ÿ
P10.01	Motor overbelasting beschermingswinst	0,20 ÿ 10,00	1,00 ÿ	
P10.02	Motor overbelasting vroege waarschuwing factor	50 ÿ 100%	80% ÿ	
P10.07	Kortsluiting naar aardbeveiliging bij inschakelen	0: Uitschakelen, 1: Inschakelen	1 ÿ	
P10.08	Remeenheid startspanning	650,0V ÿ 800,0V	690V ÿ	
P10.09	Automatische storing reset tijden	0 ÿ 20	0 ÿ	
P10.10	DOEN actie selectie tijdens automatische fout opnieuw instellen	0: Geen actie 1: Actie	0 ÿ	
P10.11	Interval voor Automatische storing opnieuw instellen	0,1s ÿ 100,0s	1,0s ÿ	
P10.12	Bescherming tegen verlies van ingangsfase/ Beveiliging tegen intrekken van vermogensrelais	Single Bit: Bescherming tegen verlies van ingangsfase 0: Uitschakelen, 1: Inschakelen Tien bits: bescherming tegen het intrekken van het vermogensrelais 0: Uitschakelen, 1: Inschakelen	11 ÿ	
P10.13	Bescherming tegen verlies van uitgangsfase	0: Uitschakelen, 1: Inschakelen	1	ÿ
P10.14	Eerste keer falen type	0: Geen fout 1: (Gereserveerd)		•

P10.15	Tweede mislukking type	2: Overstroom in het Acc-proces 3: Overstroom in Dec-proces 4: Overstroom bij constante snelheid 5: Overspanning in het Acc-proces 6: Overspanning in Dec-proces 7: Overspanning bij constante snelheid 8: Bufferweerstand overbelasting 9: Onderspanning 10: VFD-overbelasting 11: Motor overbelasting 12: Ingangsfase verlies 13: Uitgangsfaseverlies 14: Powermodule is oververhit 15: Externe fout 16: Communicatie-uitzondering 17: Vermogensrelais is abnormaal 18: Abnormale stroomdetectie 19: Motorafstelling is abnormaal 21: Parameter lezen en schrijven uitzondering 22: Andere hardware abnormaal 23: Motor kortsluiting naar aarde 26: Aankomst tijdens runtime 27: Gebruiker Aangepaste fout 1 28: Gebruiker aangepaste fout 2 29: De inschakeltijd is aangebroken 30: Laad drop 31: Runtime PID-feedback is verloren 40: Snelle stroomlimiet time-out 41: Schakel de motor tijdens bedrijf 42: Snelheidsafwijking is te groot		•
P10.16	Derde (meest recente) type storing			•

		43: Motor overtoerental		
P10.17	Frequentie bij de derde (meest recente) storing			•
P10.18	Stroom bij de derde (meest recente) fout			•
P10.19	Busspanning bij de derde (meest recente) storing			•
P10.20	Ingangsaansluiting status op de derde (meest recent) mislukking			•
P10.21	Uitgangsklem status op de derde (meest recent) mislukking			•
P10.22	De omvormer status op de derde (meest recent) mislukking			•
P10.23	Inschakeltijd voor de derde (meest recente) mislukking			•
P10.24	Looptijd voor de derde (meest recente) mislukking			•
P10.27	Frequentie bij de tweede mislukking			•
P10.28	Stroom bij de tweede mislukking			•

P10.29	Busspanning bij de tweede fout			•
P10.30	Ingangsaansluiting status voor de tweede mislukking			•
P10.31	Uitgangsklem status bij de tweede mislukking			•
P10.32	De omvormer status bij de tweede mislukking			•
P10.33	Inschakeltijd voor de tweede mislukking			•
P10.34	Looptijd voor de tweede mislukking			•
P10.37	Frequentie bij de eerste mislukking			•
P10.38	Stroom bij de eerste mislukking			•
P10.39	Busspanning bij de eerste storing			•
P10.40	Ingangsaansluiting status bij de eerste mislukking			•
P10.41	Status van de uitgangsterminal bij de eerste mislukking			•
P10.42	De omvormer status bij de eerste mislukking			•
P10.43	Inschakeltijd voor de eerste mislukking			•
P10.44	Looptijd voor de			•

	eerste mislukking			
P10.47	Foutbeveiliging actie selectie 1	Enkele bit: Motoroverbelasting (Err11) Tien bits: ingangsfaseverlies, (Err12) Honderd bit: Uitgangsfaseverlies, (Fout 13) Duizend bit: externe fout (Err15) Tienduizend Bit: Communicatie-uitzondering, (Err16) 0: Coast to stop; 1: Stop by Stop-modus P07.10 2: Blijf rennen; Enkele bit/	00000 y	
P10.48	Foutbeveiliging actie selectie 2	honderd bit/duizend bit: (Gereserveerd) Tien bits: Parameter lezen en schrijf uitzondering (Err21) Tienduizend Bit: Runtime aankomst (Err26) 0: Van kust tot stop; 1: Stop-by-stop-modus P07.10 2: Enkele	00000 y	
P10.49	Foutbeveiliging actie selectie 3	bit: aangepaste fout 1 door de gebruiker (Err27) Tien Bit:: Gebruiker Aangepaste fout 2 (Fout 28) Honderd bit: inschakeltijd arriveert (Err29) Duizend bit: belastingsverlies (Err30) 0: Uitrollen tot stilstand; 1: Stoppen in de stopmodus P07.10 2: Spring naar 7% van de nominale frequentie van de motor en blijf draaien, bedien de motor en keer terug naar de ingestelde frequentie wanneer	00000 y	

		laadherstel Tienduizend Bit: PID-feedback verlies (Err31) 0: Uitrollen tot stilstand; 1: Stoppen door stopmodus 0P07.10 2: Blijven		
P10.50	Selectie van foutbeveiligingsactie 4	draaien; Enkele bit: Snelheidsafwijking te groot (Err42) Tien bits: Motor overtoerental (Err43) Honderd Bit: (Gereserveerd) Duizend bit: Snelheidsfeedbackfout (Err52) 0: Uitrollen tot stilstand; 1: Stop-by-Stop-modus 0P07.10 2: Blijf draaien; 0: De	00000 0	
P10.54	Blijf de frequentieselectie uitvoeren bij een storing	huidige frequentie 1: De ingestelde frequentie 2: Draaien op de bovenste limietfrequentie 3: Draaien op de onderste limietfrequentie 4: Draaien op abnormale reserve frequentie	0 0	
P10.55	Abnormale reserve frequentie	0,0%~100,0% (100,0% komt overeen met Max freq 0P01.10 0	100,0% 0	
P10.59	Onmiddellijke stroomvoorziening zonder onderbreking	0: Ongeldig 1: Verminder de snelheid; 2: Vertragingstop	0 0	
P10.60	De Pauze oordeelsspanning van Instant power non-stop	80,0% 0 100,0% (Standaard busspanning)	90,0% 0	
P10.61	Spanningsherstel Oordeeltijd van Directe kracht	0,00s 0 100,00s	0,50s 0	

	non-stop			
P10.62	De oordeelsspanning van Instant power non-stop	60,0% ~ 100,0% (Standaard busspanning)	80,0% ÷	
P10.71	Winst van Instant stroom non-stop	0 ÷ 100	40 ÷	
P10.72	Integraal coëfficiënt van Onmiddellijke stroomvoorziening zonder onderbreking	0 ÷ 100	30 ÷	
P10.73	Vertragingstijd van Onmiddellijke kracht non-stop	0 ~ 300,0s	20,0s ÷	
P10.63	Bescherming tegen vallen van lading selectie	0: Ongeldig, 1: geldig	0 ÷	
P10.64	Detectieniveau voor ladingval	0,0 ÷ 100,0%	10,0% ÷	
P10.65	Laadval detectietijd	0,0~60,0s	1,0s ÷	
P10.67	Te hoge snelheid detectiewaarde	0,0% ~ 50,0% (Max. frequentie ÷P01.10%)	20,0% ÷	
P10.68	Detectietijd voor te hoge snelheid	0.0s: Niet detecteerbaar 0,1~60,0s	1,0s ÷	
P10.69	De detectie waarde voor Snelheid afwijking ook groot	0,0% ~ 50,0% (Max. frequentie ÷P01.10%)	20,0% ÷	
P10.70	De detectie tijd voor snelheid afwijking ook groot	0,0s: 0,1 ~ 60,0s	5,0s ÷	

P11-groep PID-functie				
P11.00	PID-ingangskanaal	0: P11.01-instelling 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: Pulsinstelling (DI5) 5: Communicatie-instelling 6: Meertraps snelheid 7: Instellingen voor toetsenbord-encoder	0 ÷	
P11.01	Instelling digitale referentie-ingang	0,0 ÷ 10,00	3,00 ÷	
P11.02	PID-feedback kanaal	0: AI1 1: AI2 2: AI3 3: AI1-AI2 4: Pulsinstelling (DI5) 5: Communicatie-instelling 6: AI1+AI2 7: MAX(AI1 , AI2) 8: MIN(AI1 , AI2)	0 ÷	
P11.03	PID-polariteit	0: Positieve richting, 1: Negatieve richting	0 ÷	
P11.04	Bereik van PID feedback	0 ÷ 100,00KG	10,00 ÷	
P11.05	Proportionele winst KP02	0,0 ÷ 100,0	20,0 ÷	
P11.06	Integratietijd Ti1	0,01s ÷ 10,00s	2.00s ÷	
P11.07	Afgeleide tijd Td1	0.000s ÷ 10.000s	0,000s ÷	
P11.08	PID-omkering afsnijfrequentie	0,00 ~ Maximale frequentie	2,00 Hz ÷	
P11.09	De limiet van PID afwijking	0,0% ÷ 100,0%	1,0% ÷	

P11.10	Differentiële begrenzer van PID	0,00% ÷ 100,00%	0,10% ÷	
P11.11	PID-ingangssignaalwijzigingstijd	0,00 ÷ 650,00s	0,00s ÷	
P11.12	PID-feedback filtertijd	0,00 ÷ 60,00s	0,00s ÷	
P11.13	De PID-uitvoerfiltertijd	0,00 ÷ 60,00s	0,00s ÷	
P11.15	Proportionele winst KP03	0,0 ÷ 100,0	20,0 ÷	
P11.16	Integratietijd Ti2	0,01s ÷ 10,00s	2.00s ÷	
P11.17	Afgeleide tijd Td2	0.000s ÷ 10.000s	0,000s ÷	
P11.18	De PID parameterschakeling voorwaarden	0: Geen schakelaar 1: Schakelen via de DI-aansluiting 2: Automatische schakelaar volgens de afwijking	0 ÷	
P11.19	De PID parameterschakeling Afwijking 1	0,0% ~ P11,20	20,0% ÷	
P11.20	De PID parameterschakeling Afwijking 2	P11,19 ~ 100,0%	80,0% ÷	
P11.21	Initiële waarde van PID	0,0% ÷ 100,0%	0,0% ÷	
P11.22	Houdtijd van PID-initiaal	0,00 ÷ 650,00s	0,00s ÷	
P11.23	Maximale positieve afwijking van twee uitvoer	0,00% ÷ 100,00%	1,00% ÷	

P11.24	Maximale afwijking afwijking van Twee uitvoer	0,00% ÷ 100,00%	1,00% ÷	
P11.25	De PID- integraaleigenschap	Enkele bit: integrale scheiding 0: Ongeldig, 1: geldig Tien Bit: wanneer de frequentie bereikt de grenzen 0: Ga door met integrale regulatie, 1: Stop integrale regulatie	00 ÷	
P11.26	PID-feedback verliesdetectie waarden	0,1% ~ 100,0% (0,0%: Geen detectie)	0,0% ÷	
P11.27	PID-feedback verliesdetectie tijd	0,0s ~ 20,0s	0,0s ÷	
P11.28	De PID afsluiten operatie	0: Stop zonder PID-werking, 1: Stop met PID-werking	0 ÷	
Groep P12 - Swingfrequentie, vaste lengte en tellen				
P12.00	Modus voor het instellen van de swingfrequentie	0: Relatief ten opzichte van de Centrale frequentie P01.07 ÷ 1: Relatief tot de maximale frequentie P01.10 ÷	0 ÷	
P12.01	Bereik van de swingfrequentie	0,0% ÷ 100,0%	0,0% ÷	
P12.02	Het bereik van de sprongfrequentie	0,0% ÷ 50,0%	0,0% ÷	
P12.03	Cyclus van swingfrequentie	0,1s ÷ 3000,0s	10,0s ÷	
P12.04	Stijgingstijd van swing freq 's driehoekige golf	0,1% ÷ 100,0%	50,0% ÷	

P12.05	Lengte instellen	0m ÷ 65535m	1000m ÷	
P12.06	Werkelijke lengte	0m ÷ 65535m	0m ÷	
P12.07	Aantal pulsen per meter	0,1 ÷ 6553,5	100,0 ÷	
P12.08	Instellen tellen waarde	1 ÷ 65535	1000 ÷	
P12.09	Geeft de telwaarde op	1 ÷ 65535	1000 ÷	
P13 groep Meertraps snelheid, eenvoudige PLC				
P13.00	Meertraps snelheid 0 (MS0)	-100,0% ÷ 100,0% (Max. frequentie ÷ P01.10÷)	0,0% ÷	
P13.01	Meertraps snelheid 1 (MS1)		0,0% ÷	
P13.02	Meertraps snelheid 2 (MS2)		0,0% ÷	
P13.03	Meertraps snelheid 3 (MS3)		0,0% ÷	
P13.04	Meertraps snelheid 4 (MS4)		0,0% ÷	
P13.05	Meertraps snelheid 5 (MS5)		0,0% ÷	
P13.06	Meertraps snelheid 6 (MS6)		0,0% ÷	
P13.07	Meertraps snelheid 7 (MS7)		0,0% ÷	
P13.08	Meertraps snelheid 8 (MS8)		0,0% ÷	
P13.09	Meertraps snelheid 9 (MS9)		0,0% ÷	
P13.10	Meertraps snelheid 10 (MS10)		0,0% ÷	

P13.11	Meertraps snelheid 11 (MS11)		0,0% ÿ	
P13.12	Meertraps snelheid 12 (MS12)		0,0% ÿ	
P13.13	Meertraps snelheid 13 (MS13)		0,0% ÿ	
P13.14	Meertraps snelheid 14 (MS14)		0,0% ÿ	
P13.15	Meertraps snelheid 15 (MS15)		0,0% ÿ	
P13.16	Eenvoudige PLC-bedieningsmodus	0: Einde van enkele bewerking 1: Eindwaarde aan het einde van de enkele bewerking 2: Altijd fietsen	0 ÿ	
P13.17	PLC-status opslaan na uitschakelen	Enkele bit: wanneer de stroom uitvalt Ten Bit: wanneer Stop 0: Niet opgeslagen 1: Opslaan.	00 ÿ	
P13.18	Meertraps snelheid 0 looptijd	0,0s (u) ~ 6553,5s (u)	0,0s (u) ÿ	
P13.19	Acc/Dec tijd van Mvg 0	0 ÿ3	0 ÿ	
P13.20	Meertraps snelheid 1 looptijd	0,0s (uur) ÿ 6553,5s (uur)	0,0s (u) ÿ	
P13.21	Acc/Dec tijd van MS1	0 ÿ 3	0 ÿ	
P13.22	Meertraps snelheid 2 looptijd	0,0s (uur) ÿ 6553,5s (uur)	0,0s (u) ÿ	
P13.23	Acc/Dec tijd van MS2	0 ÿ 3	0 ÿ	
P13.24	Meertraps snelheid 3 looptijd	0,0s (uur) ÿ 6553,5s (uur)	0,0s (u) ÿ	
P13.25	Acc/Dec tijd van	0 ÿ 3	0 ÿ	

	MS3			
P13.26	Meertraps snelheid 4 looptijd	0,0s (uur) ÷ 6553,5s (uur)	0,0s (u) ÷	
P13.27	Acc/Dec tijd van MS4	0 ÷ 3	0 ÷	
P13.28	Meertraps snelheid 5 looptijd	0,0s (uur) ÷ 6553,5s (uur)	0,0s (u) ÷	
P13.29	Acc/Dec tijd van MS5	0 ÷ 3	0 ÷	
P13.30	Meertraps snelheid 6 looptijden	0,0s (uur) ÷ 6553,5s (uur)	0,0s (u) ÷	
P13.31	Acc/Dec tijd van MS6	0 ÷ 3	0 ÷	
P13.32	Meertraps snelheid 7 looptijd	0,0s (uur) ÷ 6553,5s (uur)	0,0s (u) ÷	
P13.33	Acc/Dec tijd van MS7	0 ÷ 3	0 ÷	
P13.34	Meertraps snelheid 8 looptijd	0,0s (uur) ÷ 6553,5s (uur)	0,0s (u) ÷	
P13.35	Acc/Dec tijd van MS 8	0 ÷ 3	0 ÷	
P13.36	Meertraps snelheid 9 looptijd	0,0s (uur) ÷ 6553,5s (uur)	0,0s (u) ÷	
P13.37	Acc/Dec tijd van MS 9	0 ÷ 3	0 ÷	
P13.38	Meertrapssnelheid 10 looptijd	0,0s (uur) ÷ 6553,5s (uur)	0,0s (u) ÷	
P13.39	Acc/Dec tijd van MS 10	0 ÷ 3	0 ÷	
P13.40	Meertraps snelheid 11 looptijd	0,0s (u) ~ 6553,5s (u)	0,0s (u) ÷	
P13.41	Acc/Dec tijd van MS 11	0 ÷ 3	0 ÷	

P13.42	Meertraps snelheid 12 looptijd	0,0s (uur) ÷ 6553,5s (uur)	0,0s (u) ÷	
P13.43	Acc/Dec tijd van MS 12	0 ÷ 3	0 ÷	
P13.44	Meertraps snelheid 3 looptijd	0,0s (uur) ÷ 6553,5s (uur)	0,0s (u) ÷	
P13.45	Acc/Dec tijd van MS3	0 ÷ 3	0 ÷	
P13.46	Meertraps snelheid 14 looptijd	0,0s (uur) ÷ 6553,5s (uur)	0,0s (u) ÷	
P13.47	Acc/Dec tijd van MS 14	0 ÷ 3	0 ÷	
P13.48	Meertraps snelheid 15 looptijd	0,0s (uur) ÷ 6553,5s (uur)	0,0s (u) ÷	
P13.49	Acc/Dec tijd van MS 15	0 ÷ 3	0 ÷	
P13.50	Eenheid van meertrapssnelheid Acc/Dec tijd	0: s (seconden) 1: h (uren)	0 ÷	
P13.51	Signaalbron van Meertraps snelheid 0 (MS0)	0: Parameters ÷ P13.00 ÷ 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: Puls (DI5) 5: PID 6: Prepositiefrequentie ÷ P01.08 ÷ 7: Kan worden gewijzigd met de toets ÷ / ÷	0 ÷	
P14 groep RS485 Communicatieparameters				
P14.00	Baud rate-instelling voor RS485	Enkele bit: MODBUS 0 ÷ 300BPS 1 ÷ 600BPS 2 ÷ 1200BPS 3 ÷ 2400BPS 4: 4800BPS 5: 9600BPS 6 ÷ 19200BPS 7 ÷ 38400BPS	5 ÷	

		8y57600BPS 9y115200BPS		
P14.01	MODBUS-gegevens formaat	0: Geen controle (8.N-2) 1: Pariteitscontrole (8.E-1) 2: Oneven controle (8.O-1) 3: Geen controle (8.N-1)	0 y	
P14.02	Lokaal adres	0: uitzendadres 1y247y(MODBUS)	1	y
P14.03	MODBUS Reactievertraging	0 y 20ms	2 y	
P14.04	Time-outtijd van RS485	0.0: Ongeldig 0,1 ~ 60,0s	0,0 y	
P14.05	MODBUS Protocolselectie	0: Niet-standaard MODBUS protocol 1: Standaard MODBUS-protocol	1	y
P14.06	Huidig Resolutie van 485 lezen	0y0,01A 1y0,1A	0 y	
Groep P15 Speciale parameters voor watertoevoer met constante druk				
P15,00	Eenvoudige macro- foutopsporing functie	0: Geen functie 1: Eén aandrijving twee pompen 2: Watervoorziening in de bouwgemeenschap 3: Watervoorziening hotel 4: Brandwatervoorziening	0	y
P15.01	Wakker worden druk	5: Boosterpomp 6: Diepwaterpomp KG(1KG=0,1Mpa)	0~ Slaapdruk yP15.04y 2,50KG y	
P15.02	Vertragingstijd van Wakker worden	0,0s~6500,0s	0s y	
P15.03	Slaapdruk	Wakker worden druk yP15.01y ~ Drukmeterbereik (0,1 MPa)	3,50KG y	

P15.04	Slaapvertragingstijd	0,0s~6500,0s	60,0s ÿ	
P15.05	Druk proportionele koppeling	0: Uitschakelen; 1: Inschakelen	1	ÿ
P15.06	Wakker worden druk verschil	0 ~ 100,0 bar (kg, 0,1 MPa)	0,50KG ÿ	
P15.07	Slaap drukverschil	0 ~ 100,0 bar (kg)	0,50KG ÿ	
P15.08	Overdruk alarmwaarde	0,00~ Drukmeterbereik KG (1KG = 0,1 MPa = 1 bar)	9,00KG ÿ	
P15.09	Vertragingstijd van Overdruk alarm	0-6553.5S	0,0S ÿ	
P15.10	Lage druk alarmwaarde	0,00~ Drukmeterbereik KG (1KG = 0,1 MPa = 1 bar) De parameter opent het alarm voor lage drukbereik.	0,0KG ÿ	
P15.11	Vertragingstijd voor lagedrukalarm	0-6553.5S	20,0S ÿ	
P15.12	waterinname opstart druk	0~Manometerbereik KG Open de waterinlaat start-stopregeling via P01.02=3 De waterinlaat moet de huidige sensor van de AI2 Voor de spanningssensor verandert u de AI2-jumper	3,00KG	ÿ
P15.13	Inlaatafsluiting druk	0~ Drukmeterbereik KG (Bar)	3,20 kg ÿ	
P15.14	Aantal wachtijd	0~3	0 ÿ	
P15.15	hulppompen van Hulp pomp	0~1000,0S	60,0S ÿ	

	gaat aan			
P15.16	Wachttijd voor de hulppompschakelaar	0~1000,0S	5,0S ÿ	
P15.17	RO1 Relais AAN frequentie-instelling	0~50Hz Wanneer de waarde bereikt is, Relais zal AAN zijn	50,00 ÿ	
P15.18	RO1 Relais UIT frequentie-instelling	0~50Hz Wanneer de waarde bereikt is, Relais zal UIT gaan	30,00 ÿ	
P15.19	Signaalbron van Waterpeil regelaar	0: Functie is niet geldig 1: AI1 2: AI2 3: AI3 P15.19=1~3 ,De (P15.20,P15.21,P15.22,P15.23) instelling is geldig, P15.19=0, parameters Niet geldig. 0,0ÿ100,0%	0 ÿ	
P15.20	Slaapventiel voor het waterpeil Beheerder	Het signaal is lager dan deze parameter, ga door metÿP15.21ÿ tijd, slaap- en volwaterwaarschuwing (ErrH)	25,0% ÿ	
P15.21	Volledig waterniveau vertraging	0~1000,0S De vertraging van ÿP15.20ÿ tijdsinstelling.	6,0S ÿ	
P15.22	Water leeg vertraging voor Water niveauregelaar	0~1000,0S In de status van de waarschuwing voor vol water (ErrH), wanneer het signaal van de waterniveauregelaar groter is dan P15.20 en de waarden van ÿP15.22ÿ keer worden herhaald, is de waarschuwing voor vol water verdwenen en wordt deze hersteld naar de normale waarden. staat.	60,0S ÿ	

P15.23	Oordeelswaarde voor schade aan hydraulische sonde (waterniveau)	0,0% : Ongeldige functie. 0,1-100,0%: wanneer waterniveau controllersignaal is groter dan de P15.23-weergave (E.TSF) regelaarfout en uitschakeling	0,0% ÷	
P15.24	Bescherming tegen watertekort functie	0: Uitschakelen; 1: Inschakelen, en beoordelen	0 ÷	
P15.25	Watertekort foutcontrolewaarde	op frequentie en druk 0,00 ÷ Instelwaarde KG (Bar/0,1Mpa) Geldig wanneer P15.19=1, Het watertekort wordt bepaald wanneer de feedback waarde is kleiner dan deze waarde	0,50 ÷	
P15.26	Bescherming tegen watertekort detectie frequentie	0 ~ 50,00 Hz Geldig wanneer P15.19=1 wanneer de bedrijfsfrequentie is groter dan of gelijk aan deze frequentie, en de druk is lager dan of gelijk aan 15,25, Oordeel over watertekort.	50,00 ÷	
P15.27	Vertragingstijd van de waterschaarstebeveiliging detectie	0-6553.5S Vertragingstijd voor het alarmeren van een watertekortstoring.	10 ÷	
P15.28	(Bar/0,1Mpa) van binnenkomend water	0- Manometerbereik KG Effectieve druk	3,00 ÷	
P15.29	Inkomend water detectietijd	0~9999S Tijd voor binnenkomend water detectie	20,0S ÷	
P15.30	Waterlekkage en opnieuw starten afwijking bedrag	0- Manometerbereik KG (Bar/0,1Mpa)	0	÷

P15.31	Waterlekage en begin dan met de retourwaarde	0yManometerbereik KG (Bar/0,1Mpa)	0 y	
P15.32	Waterlekage en dan de retourwaarde detectietijd	0: GEEN Functie 0,1.10,0S	2,0S y	
P15.33	Slaapstand	0: Uitschakelen 1: Slapen wanneer de druk groter is dan de slaapdruk; 2: Slapen wanneer de loopfrequentie lager is dan de slaapfrequentie (beïnvloed door P15.29) 3: Slaap wanneer de druk groter is dan de slaapdruk en de loopfrequentie lager is dan de slaapfrequentie.	0	y
P15.34	Slaap- uitvoerfrequentie	0~P01.12	20,0 Hz y	
P17-groep Functioneel codebeheer				
P17.00	Gebruikerswachtwoord	0 y 65535	0 y	
P17.01	Parameter initialisatie	0: Geen bewerking 01: Herstel fabrieksparameters, exclusief motorparameters 02: Wis recordinformatie	0 y	
P17.04	De functie code wijzigt de eigenschappen	0: Aanpasbaar 1: Niet wijzigbaar	0 y	
P18 groep Koppelregelparameters				
P18.00	Snelheids-/ koppelregelmodus	0: Snelheidsregeling, 1: Koppelregeling	0 y	

P18.01	Koppelinstelling bronselectie onder koppel controlemodus	0: Digitale instellingen 1: (P18.03) 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: PLUSE-instelling 5: Communicatie-instelling 6: MIN (AI1, AI2) 7: MAX (AI1, AI2)	0 ħ	
P18.03	Digitale instelling onder de koppelregelmodus	-200,0% ~ 200,0% (P18,01=0) 150,0% ħ		
P18.05	De Max voorwaartse frequentie voor Koppelregeling	0,00Hz ħ Maximale frequentie ħ P01.10 ħ 50,00Hz ħ		
P18.06	De Max omgekeerde frequentie voor Koppelregeling	0,00Hz ħ Maximale frequentie ħ P01.10 ħ 50,00Hz ħ		
P18.07	Koppelregeling 's Acc-tijd	0,00s ħ 65000s	0,00s ħ	
P18.08	Koppelregeling 's Dec tijd	0,00s ħ 65000s	0,00s ħ	
P23-groep Regeloptimalisatieparameters				
P23.00	Bovengrensfrequentie voor DPWM-schakelaar	0,00 Hz ħ Maximale frequentie ħ P01.10 ħ 8,00 Hz ħ		
P23.01	PWM-modulatie modus	0: Asynchrone modulatie, 1: Synchrone modulatie	0 ħ	
P23.03	Willekeurige PWM diepte	0: Ongeldige willekeurige PWM 1 ħ 10: Willekeurige diepte van PWM-draagfrequentie	0 ħ	
P23.04	Snelle doorstroming beperkend	0: Uitschakelen, 1: Inschakelen	1 ħ	

P23.06	Onderspanning waarde Instelling	200,0V ÷ 2200,0V	350V ÷	
P23.09	Overdruk Waarde-instelling	200,0V ÷ 2200,0V	270V ÷	
P23.10	Automatische drager frequentieverandering bij lage frequentie	0: Uitschakelen, 1: Inschakelen	1 ÷	
P23.11	Nulsnelheid lopende output controle	0: Uitschakelen, 1: Inschakelen	1 ÷	
P23.12	Gevoeligheid van Verlies van de vermogensfase bescherming	0÷30,0%	13,0% ÷	
P24 groep AI curve-instelling				
P24.00	Minimale invoer van de AI bocht 4	-10.00V÷P24.02	0,00V ÷	
P24.01	Corresponderend verhouding van P24,00	-100,0%÷+100,0%	0,0% ÷	
P24.02	Draaien 1 van de Ik heb hoeren 4	P24,00÷P24,04	3,00V ÷	
P24.03	Corresponderend verhouding van P24,02	-100,0%÷+100,0%	30,0% ÷	
P24.04	Draaien 2 van de Ik heb hoeren 4	P24.02÷P24.06	6,00V ÷	
P24.05	Corresponderend verhouding van P24,04	-100,0%÷+100,0%	60,0% ÷	
P24.06	Maximale invoer van de Ik heb hoeren 4	P24.06÷+10.00V	10,00V ÷	

P24.07	Corresponderend verhouding van P24.06	-100,0%÷+100,0%	100,0% ÷	
P24.08	Minimale invoer van de AI bocht 5	-10,00V÷P24.10	-10,00V ÷	
P24.09	Corresponderend verhouding van P24.08	-100,0%÷+100,0%	-100,0% ÷	
P24.10	1 van de AI draaien bocht 5	P24.08÷P24.12	-3,00V ÷	
P24.11	Corresponderend verhouding van P24.10	-100,0%÷100,0%	-30,0% ÷	
P24.12	Draaien 2 van de AI-curve 5	P24.10÷P24.14	3,00V ÷	
P24.13	Corresponderend verhouding van P24.12	-100,0%÷100,0%	30,0% ÷	
P24.14	Maximale invoer van de AI-curve 5	P24.12÷+10.00V	10,00V ÷	
P24.15	Corresponderend verhouding van P24.14	-100,0%÷100,0%	100,0% ÷	
P24.24	Springpunt van de AI1	-100,0%÷100,0%	0,0% ÷	
P24.25	Springbereik van de AI1	0,0%~100,0%	0,5% ÷	
P24.26	Springpunt van de AI2	-100,0%÷100,0%	0,0% ÷	
P24.27	Springbereik van de AI2	0,0%~100,0%	0,5% ÷	

P24.28	Springpunt van de AI3	-100,0%~100,0%	0,0% ÷	
P24.29	Springbereik van de AI3	0,0%~100,0%	0,5% ÷	
P30-groepcorrectie voor de AI en AO				
P30.00	AI1 Gemeten spanning 1	0,500V~4,000V	Fabriek correctie	÷
P30.01	AI1 weergave spanning 1	0,500V~4,000V	Fabriekscorrectie	÷
P30.02	AI1 gemeten spanning 2	6.000V~9.999V	Fabriekscorrectie	÷
P30.03	AI1 weergave spanning 2	6.000V~9.999V	Fabriekscorrectie	÷
P30.04	AI2 Gemeten spanning 1	0,500V~4,000V	Fabriek correctie	÷
P30.05	AI2 weergave spanning 1	0,500V~4,000V	Fabriek correctie	÷
P30.06	AI2 gemeten spanning 2	6.000V~9.999V	Fabriek correctie	÷
P30.07	AI2 weergave spanning 2	6.000V~9.999V	Fabriek correctie	÷
P30.08	AI3 Gemeten spanning 1	-9.999V~10.000V	Fabriek correctie	÷
P30.09	AI3 weergave spanning 1	-9.999V~10.000V	Fabriek correctie	÷
P30.10	AI3 gemeten spanning 2	-9.999V~10.000V	Fabriekscorrectie	÷

P30.11	AI3 weergave spanning 2	-9.999V~10.000V	Fabriek correctie	ÿ
P30.12	AO1 doelspanning 1	0,500V~4,000V	Fabriek correctie	ÿ
P30.13	AO1 Gemeten	0,500V~4,000V	Fabriek correctie	ÿ
P30.14	spanning 1 AO1 doelspanning 2	6.000V~9.999V	Fabriek correctie	ÿ
P30.15	AO1 Gemeten	6.000V~9.999V	Fabriek correctie	ÿ
P30.16	spanning 2 AO2 doelspanning 1	0,500V~4,000V	Fabriek correctie	ÿ
P30.17	AO2 Gemeten	0,500V~4,000V	Fabriek correctie	ÿ
P30.18	spanning 1 AO2 doelspanning 2	6.000V~9.999V	Fabriek correctie	ÿ
P30.19	AO2 Gemeten	6.000V~9.999V	Fabriek correctie	ÿ

spanning 2

4. Storingsalarm en tegenmaatregelen

Geeft de foutnaam weer		Mogelijke oorzaak van het falen	Probleemoplossing
Fout01	Bescherming van de vermogensmodule	Motorvermogen is te hoog of bedrading kortsluiting of Vermogensmodule beschadigd	Verwijder de motordraad en start hem opnieuw. Als er een probleem is, repareer dan de omvormer
Fout02	Onderspanningsfout	De ingangsspanning is abnormaal of het vermogensrelais is niet ingeschakeld of de spanningsdetectie	Controleer de voedingsspanning of neem contact op met de fabrikant voor service.

		schuld	
Err31	Overspanning tijdens acceleratie	De ingangsspanning is abnormaal	Controleer de ingangsvoeding
		Herstarten wanneer de motor draait	Ingesteld om te starten na DC-remmen
Fout32	Overspanning tijdens het vertragen	De vertragingstijd is te kort	Verleng de vertragingstijd
		De ingangsspanning is abnormaal	Controleer de ingangsvoeding
Err33	Overspanning bij constante snelheid	De ingangsspanning is abnormaal	Controleer de ingangsvoeding
Err60	Omvormer overbelasting	Onjuiste instelling van V/F-curve of koppel.	Pas de V/F-curve en de hoeveelheid koppelverhoging aan
		Lage ingangsspanning.	Controleer de voedingsspanning
		De acceleratietijd is te kort	Verleng de acceleratietijd
		De motorbelasting is te zwaar	Selecteer een krachtiger Omvormer
Fout61	Overstroom tijdens acceleratie	De acceleratietijd is te kort	Verleng de acceleratietijd

		Het vermogen van de omvormer is te klein	Selecteer een omvormer met een hoog vermogensniveau
		Onjuiste instelling van V/F-curve of koppel.	Pas de V/F-curve of de hoeveelheid koppelverhoging aan
Err62	Overstroom tijdens vertraging	De vertragingstijd is te kort	Verleng de vertragingstijd
		Het vermogen van de omvormer is te klein	Selecteer de omvormer met een hoog vermogensniveau
Err63	Overstroom bij constante snelheid	Lage ingangsspanning.	Controleer de voedingsspanning
		motorblokkade of belastingmutatie is te groot	Controleer de lading
		Het vermogen van de omvormer is te klein	Selecteer een krachtiger Omvormer
Fout64	Motor overbelasting	Onjuiste instelling van V/F-curve of koppel.	Pas de V/F-curve of de hoeveelheid koppelverhoging aan
		Lage ingangsspanning.	Controleer de voedingsspanning
		motorblokkade of belastingmutatie is te groot	Controleer de lading
		Motoroverbelastingsbeveiligingscoëfficiënt is te laag	Stel de motoroverbelastingsbeveiligingscoëfficiënt correct

Err65	Golf voor golf stroombeperkende breuk	Hetzelfde met motor Overbelasting	Hetzelfde met motor Overbelasting
Fout40	hardwarestoring	Water, insecten, etc.	herstarten kan niet terug naar de fabrieksreparatie
Err41	EEPROM R/W-storing	EEPROM-koppeling	Zoek een service bij de fabrikant
Fout42	Stroomuitval regelen	De ingangsvoeeding valt niet binnen het specificatiebereik	Pas de spanning aan volgens de specificatievereisten
Fout46	Huidige detectiefout	Storing in stroombemonsteringscircuit	Zoek een service bij de fabrikant
		Storing in aandrijfcircuit	Zoek een service bij de fabrikant
Err11	Externe apparatuurstoring 1	Externe foutingangsklem 1 is gesloten	Koppel de externe foutaansluiting los en verhelp de fout (let op dat u de oorzaak controleert)
Fout12	Communicatiefout	485 Communicatie mislukt	Controleer de 485- verbinding
Fout13	Geaccumuleerde looptijd arriveert	De cumulatieve looptijd bereikt de ingestelde waarde	Duidelijk record door Parameterinitialisatiefunctie
Err15	Externe apparatuurstoring 2	Externe foutingangsklem 2 is gesloten	Koppel de externe foutaansluiting los en verhelp de fout (let op dat u de oorzaak controleert)
Fout16	Het is tijd om de stroom aan te zetten	De cumulatieve vermogenstijd bereikt de ingestelde waarde	Parameterinitialisatiefunctie records wissen

Fout17	Contact-/relaisstoring	Storing in ingangsaansluiting van externe apparatuur	Koppel de externe foutaansluiting los en verhelp de fout (let op dat u de oorzaak controleert)
Fout08	Vermogensmodule oververhit	Slechte koelventilator of oververhitte omgevingstemperatuur	Controleer de ventilator of warmteafvoer of wacht tot het is afgekoeld om het opnieuw te proberen
Fout90	Schakelmotorstoring tijdens looptijd	Slecht contact van motorleiding of schakelaar tussen motor en omvormer	De omvormer moet rechtstreeks op de motor worden aangesloten om te controleren of de motorleiding los zit
Err91	Kortsluitingsfout in de grond	Kortsluiting naar aarde	Aardleiding loskoppelen (let op dat u de oorzaak controleert)
Err92	Ingangsfase verlies	Controleer de ingangsstroomlijn	Zoek een service bij de fabrikant
Err93	Uitgangsfase verlies	uitgangsstroomlijnverlies of een fasecircuit voor het detecteren van stroom is abnormaal	Controleer de uitgangsspanning en controleer de uitgangsstroomlijn
Fout94	Motorstoring door overtoerental	Motorsnelheid overschrijdt normale snelheid	Controleer of de belasting een ander vermogen heeft
Fout95	Snelheidsafwijking mislukt	Het snelheidsverschil is te groot dan de normale snelheid	Controleer de motorbelasting
Err96	PID-feedbackverlies tijdens runtime	Slecht contact met het PID-sensorsignaal	Controleer het sensorsignaal
Err97	Storing door belastingsverlies	Motorleiding is losgekoppeld	Controleer de motorleiding
Err98	Motor overtemperatuur	De motor is oververhit	Controleer de motortemperatuur

Err99	Motor afstellen schuld	De motorparameters zijn niet ingesteld volgens het naamplaatje of de motorlijn is in slechte staat contact	Motor instellen parameters volgens het naamplaatje en controleer de leiding van de Omvormer naar de motor
Fouth1	Water tekort	Watertekort mislukking	Controleer op gebrek aan water
ErrH2	Vol water vroegge waarschuwing	Het water is vol	Herstel normaal water druk
Fouth3	Hoog water druk mislukking	Geforceerde uitschakeling bij falen	Te hoog water druk, controleer de waterdruk

5. Beschrijving van de installatie

Wanneer de P17.00 op een waarde anders dan 0 is ingesteld, is het wachtwoord voor parameterbeveiliging is ingesteld. U moet het wachtwoord invoeren voordat u de parameters kunt wijzigen.

Annuleer het wachtwoord en zet de P17.00 op 0.

Het parametermenu in de aangepaste parametermodus van de gebruiker is niet wachtwoordgestuurd beschermd.

Groep P01~P23 is een basisfunctieparameter, groep P00 is een bewakingsfunctieparameter.

De symbolen in de functietabel worden als volgt beschreven: "y": De ingestelde waarde van deze parameter kan worden gewijzigd wanneer de omvormer is ingeschakeld.

Stop- en lopende toestand; "y": De

ingestelde waarde van deze parameter kan niet worden gewijzigd wanneer de omvormer bevindt zich in de actieve status;

"*": De waarde van de parameter is de werkelijke gedetecteerde recordwaarde en kan niet worden gewijzigd;

"**": Dit betekent dat de parameter de "Fabrikantparameter" is en

beperkt tot de fabrieksinstelling om de gebruiker te verbieden deze functie te gebruiken.

Gemaakt in China

VEVOR[®]
TOUGH TOOLS, HALF PRICE

Technische ondersteuning en e-
garantiecertificaat www.vevor.com/support

VEVOR[®]

TOUGH TOOLS, HALF PRICE

Teknisk support och e-garanticertifikat www.vevor.com/support

Inverter

MODELL:AT1-7500X

Vi fortsätter att vara engagerade i att ge dig verktyg till konkurrenskraftiga priser.

"Spara hälften", "halva priset" eller andra liknande uttryck som används av oss representerar bara en uppskattning av besparingar du kan dra nytta av att köpa vissa verktyg hos oss jämfört med de stora toppmärkena och betyder inte nödvändigtvis att täcka alla kategorier av verktyg som erbjuds av oss. Du påminns vänligen om att noggrant kontrollera när du gör en beställning hos oss om du faktiskt sparar hälften i jämförelse med de främsta stora varumärkena.

VEVOR®
TOUGH TOOLS, HALF PRICE

Inverter

MODELL:AT1-7500X



BEHÖVER HJÄLP? KONTAKTA OSS!

Har du produktfrågor? Behöver du teknisk support? Kontakta oss gärna: **Teknisk support och e-**

garanticertifikat www.vevor.com/support

Detta är den ursprungliga instruktionen, läs alla instruktioner noggrant innan du använder den. VEVOR reserverar sig för en tydlig tolkning av vår användarmanual. Utseendet på produkten är beroende av den produkt du fått. Ursäkta oss att vi inte kommer att informera dig igen om det finns någon teknik eller mjukvaruuppdateringar på vår produkt.

VIKTIGA SÄKERHETSÅTGÄRDER



Läs alla säkerhetsvarningar, instruktioner, illustrationer och specifikationer som medföljer denna växelriktare. Misslyckas med att följa alla instruktionerna nedan kan leda till elektriska stötar, brand och/eller allvarlig skada.

VARNING:

Denna utrustning är en högspänningsenhet, försök inte göra det demontera denna utrustning när som helst för att undvika fara. Efter en enhet Om den externa omkopplaren inte startar om enheten, kontakta din återförsäljare för hantering.

VARNING: RISK FÖR ELEKTRISK STÖT OCH BRAND!

1. Underlåtenhet att följa denna instruktion kan resultera i ett elektriskt fel, brand och elstöt.
2. MONTERA INTE .
3. Sänk inte växelriktaren i vatten.
4. Anslut inte två eller flera transformatorer parallellt
5. Anslut strömförsörjningsenheten direkt till ett GFCI våtuttag.
6. Använd inte en förlängningssladd
7. Installation av denna växelriktare och tillhörande ledningar måste göras av en kvalificerad elektriker i enlighet med alla tillämpliga elföreskrifter.

VARNING:

Ändringar eller modifieringar av denna enhet som inte uttryckligen godkänts av parten ansvarig för efterlevnad kan ogiltigförklara användarens behörighet att driva utrustning .

SPARA DESSA INSTRUKTIONER

FCC-information

WARNING: Ändringar eller modifieringar som inte uttryckligen godkänts av parten ansvarig för efterlevnad kan ogiltigförklara användarens behörighet att använda utrustning!

Denna enhet uppfyller del 15 av FCC-reglerna. Driften är föremål för följande två villkor:

- 1) Denna produkt kan orsaka skadliga störningar.
- 2) Denna produkt måste acceptera alla mottagna störningar, inklusive störningar som kan orsaka oönskad funktion.

WARNING: Ändringar eller modifieringar av denna produkt inte uttryckligen godkänd av parten. ansvarig för efterlevnad kan ogiltigförklara användarens behörighet att använda produkten.

Obs: Denna produkt har testats och befunnits följa gränserna för en digital enhet av klass B i enlighet med del 15 av FCC-reglerna, dessa gränser är utformade för att ge rimligt skydd mot skadlig störning i en bostadsanläggning.

Denna produkt genererar, använder och kan utstråla radiofrekvensenergi, och om den inte installeras och används i enlighet med instruktionerna, kan orsaka skadliga störningar på radiokommunikation. Det finns dock ingen garanterat att störningar inte kommer att inträffa i en viss installation. Om detta produkten orsakar skadliga störningar på radio eller TV mottagning, vilket kan bestämmas genom att stänga av och på produkten användaren uppmuntras att försöka korrigera störningen av en eller flera av de följande åtgärder. • Rikta om eller flytta mottagningsantennen. • Öka avståndet mellan produkten och mottagaren. • Anslut produkten till ett uttag på en annan krets än den till vilken mottagaren är ansluten. • Rådfråga återförsäljaren eller en erfaren radio-/TV-tekniker för bistånd.

Korrekt avfallshantering



Denna produkt omfattas av bestämmelserna i det europeiska direktivet 2012/19/EG. Symbolen som visar en soptunna korsad genom indikerar att produkten kräver separat avfall



insamling i Europeiska unionen. Detta gäller produkten

och alla tillbehör märkta med denna symbol. Produkter märkta som sådana får inte slängas tillsammans med vanligt hushållsavfall utan måste tas till en insamlingsställe för återvinning av elektrisk och elektronisk utrustning

1. Produktinformation

Manualen innehåller försiktighetsåtgärder och vägledning för val av användartyp, installation, parameterinställning, idrifttagning på plats, feldiagnos och dagligt underhåll och underhåll

1.1 Inverter-serien

AT901-serien				Bromsmotstånd	
Modell	Adaptiv motor		Produktion	I	Ohm
	KW	HP	Aktuell: A		
22 901-7K5G1	7.5	10	34,0	600	40

1.2 Produktspecifikation

Projekt		Standard
Grundläggande Fungera	System	Aktuell vektor universell frekvensomvandlare
	Drive	Med hög sammanställning av prestanda och funktion. Regelbunden omkoppling av induktionsmotor
	Maximala	Vektorkontroll: 0-500Hz
	Frekvens	V/F-kontroll: 0-3200Hz.
	Bärare	0,5KHz-16KHz
	Frekvens	Bärfrekvensen kan justeras
	Frekvens	automatiskt beroende på belastningen
	upplösning	0,1Hz
	upplösning	Simuleringsinställning: $\pm 0,025\%$
Kontrolllag		Vektorkontroll med öppen slinga (SVC)

Projekt		Standard
		V/F styrning
	Startmoment	Typ-G-läge: 0,3Hz/150 % (SVC).
		Typ-P-läge: 0,3Hz/100 % 1y
	Räckvidd för ADJ	100(SVC) ±0,5
	Stabil hastighet	%(SVC)
	Överbelastningskapacitet	Typ G:150% märkström 120s;180% för 1T0ypse P:120%
		märkström för 60s;150% för 3Asautomatisk
	Vridmomentet ökar	vridmomentökning; MTharneauawl
	V/F-kurva	taoyrsqusetrianicgrhetalsinee::Om.1u%lti--
	Curve Acc/ Dec-läge	1. Brei. alle % Skive accelerationer och 2. start, 60 s Slagh. 2) fyra Acc/Dec-tider, Acc/Dec-tidsintervall 0,0-6500,0s
	DC-bromsning	Bromsfrekvens: 0,00Hz-Maximal frekvens; Bromstid:.0s-36.0s Bromsströmvärde: 0.0% -100.0%
	Juridisk kontroll	Jogg frekvensområde: 0,00Hz-50,00Hz;
		Acc & Dec tid: 0,0s-6500,0s.
	Upp till 16 segmenthastighetskörningar med en inbyggd PLC eller styrning	
	terminal inbyggd PID	Det kan enkelt realisera processtyrningens slutna styrsystem
	AVR-funktion När ingångsspänningen jitter kan utspänningen automatiskt	
Stallkontroll	hållas konstant. Begränsar automatiskt ström och spänning för att förhindra frekvent över-spänningsutlösning.	
Snabb ström begränsande	Minimera överströmsfelet och skydda frekvensomformarens normala drift	
Vridmomentgräns	Begränsa vridmomentet automatiskt under drift Omedelbar	
och kontroll effekt för att förhindra	övervridning av överström och vridmomentana	
Tidninganfegeedobfa	0c.k0Menine-r6g5y00.0Min.	
Drift	Kommando källa	Kontrollpanel, kontrollterminal, seriell port, kan växlas på flera sätt

Projekt		Standard
	Frekvens källa	Panelpotentiometer, nummer angivet, extern analog spänning/strömningång och seriell portingång.kan växlas på flera sätt
	Ingångsterminal Fem	digitala ingångar 1 analog
		kvantitetsingångsterminal;
		En 0-10V spänning eller 0-20mA strömningång;
	Produktion Terminal	1 digital utgång
		1 reläutgång (TA,TB,TC)
		1 analog utgång, stöder 0-10V eller 0-20mA spänningsutgång
	Skydd fungera	Kortslutningsdetektering av ström på motor, skydd för ingångs- och utgångsfasförlust, överströmsskydd, överspänningsskydd, underspänningsskydd, överhettningsskydd och överbelastningsskydd, etc.
Slinga Miljön	Använd plats	Inomhus, inte direkt solljus, inget damm, frätande gas, brännbar gas, oljedimma, ånga, vatten eller salt, etc.
	Ovanför havet nivå	under 1000m 2C116699
	Omgivande temperatur	-10 ª ~ + 40 ª (omgivningstemperaturen är 40 ª ~ 50 ª, vänligen minska mängden)
	fuktighet	Mindre än 95% RH, vattenfri kondensation
	vibrera	Mindre än 5,9 m/s (0,6 g)

1.3 Beskrivning av styrslingan och huvudslingans terminal

- 7 -

2. Drift och visning

Beskrivning av funktionsindikatorlampa

• Hz: Indikatorlampa för frekvensdisplay

• V: Spänningsindikatorlampa

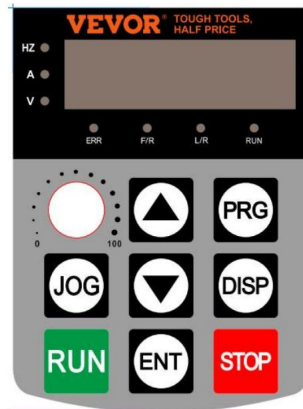
• A: Strömindikatorlampa

• ERR: felindikatorlampa

• F / R: Fram- och bakåttindikatorlampa

• L / R: Kontrollampa för kommunikation

• RUN: Körindikatorlampa



Nyckelsymbol	Namn	Funktionsdeklaration
PRG	Programmering nyckel	Meny går in eller ut, med parameter modifiering
ÖNHN	Bestäm nyckel	Gå in i menyn och bekräfta parameterinställning
•	Övre nyckel	Ökning av data eller funktionskoder
•	Ner-tangenten	Minskande data eller funktionskoder
DISP	Skift-tangenten	Välj parametermodifieringsbiten och visa innehållet
SIKT	Kör nyckeln	Starta växelriktaren under tangentbordet driftläge
STOPP	Stopp/Återställ-knapp	Stopp/återställningsfunktion,
JOGGA	Jogga nyckel	Begränsad till funktionskoden P08.01

Ställ in parametermetoden:

1. Tryck på **PRG** -knappen för att visa P 0.00, 2. Knapparna

• • och **DISP** väljer parameternumret som ska ändras, och

ENTER -tangenten anger parametern,

3. • • och **DISP**- tangenterna ändrar parametervärden, **ENTER**- tangenten sparar parametrar, 4. Om du behöver ändra andra parametrar, upprepa steg 2,3, såsom modifiering

slutförande, återgå till frekvensgränssnittet med **PRG** -tangenten.

3. Sammanfattningstabell över funktionella parametrar:

P00, Övervakningsgrupp			
P00.00	löpfrekvens	0,00 ~ 320,00 Hz	P01.22=2
P00.01	Ställ in frekvensen	0,0 ~ 3200,0 Hz (P01.22=1) -	
P00.02	Samlingsskena spänning (V)	0,0V ~ 3000,0V	-
P00.03	Utspanning (V)	0V ~ 1140V	-
P00.04	Utström (A)	0,00A~655,35A	-
P00.05	Uteffekt (kW)	0 ~ 32767	-
P00.06	Utgående vridmoment (%)	-200,0 % ÷ 200,0 %	-
P00.07	OF ingångstillstånd	0 ~ 32767	-
P00.08	DO-utgångstillstånd	0 ~ 1023	-
P00.09	AI1 spänning (V)	0,01V	-
P00.10 AI2	Spänning (V) eller ström (mA)	0,00V ~ 10,57V 0,00mA ~ 20,00mA	-
P00.12	räkna värde	0 ~ 65535	-
P00.13	Längdvärde	0 ~ 65535	-
P00.14	Visning av lasthastighet	0 ~ 65535	-
P00.15	PID-inställning	0 ~ 65535	-
P00.16	PID-feedback	0 ~ 65535	-
P00.17	PLC-steg	0 ~ 65535	-
P00.18	Pulsingångsfrekvens	0 ~ 100 kHz	-
P00.19	Återkopplingshastighet (Hz)	-320,00 Hz ~ 320,00 Hz	-
P00.20	Körtid kvar	-3200,0 Hz ~ 3200,0 Hz 0,0 ~ 6500,0 Min	-
P00.21	AI1 Spänning före korrigering	0,000V ~ 10,570V	-
P00.22	AI2 Spänning/ström före korrektion	0,000V ~ 10,570V 0.000mA ~ 20.000mA	-
P00.24	linjär hastighet	0 ~ 65535m/min	-
P00.25	Aktuell effektid	0 ~ 6500 min	-
P00.26	Aktuell körtid	0,0 ~ 6500,0 Min	-
P00.28	Kommunikationsinställning	-100,00 % ÷ 100,00 %	-

P00.30	Frekvens X Display	0,00 Hz ~ 500,00 Hz	-
P00.31	Frekvens Y Display	0,00 Hz ~ 500,00 Hz	-
P00.32	Visa valfritt minnesadressvärde	0 ~ 65535	-
P00.35	Målvridmoment, (%)	0,0° ~ 359,9°	-
P00.37	Effektfaktor Vinkel		-
P00.39	Måltspänning för VF-separering	0V ~ Motorns märkspänning	-
P00.40	Utspänning av VF-separering	0V ~ Motorns märkspänning	-
P00.41	IN-ingångsstatusdisplay	-	-
P00.42	DO-inmatningsstatusdisplay	-	-
P00.43	DI-funktionsstatusdisplay 1	(funktion 01. funktion 40)-	-
P00.44	Visuell display för DI-funktionsstatus 2	(Funktion 41. Funktion 80)-	-
P00.45	felmeddelande	-	-
P00.59	Ställ in frekvensen på (%)	-100,00 % ~ 100,00 %	-
P00.60	Löpfrekvens (%)	-100,00 % ~ 100,00 %	-
P00.61	Växelriktartillstånd	0 ~ 65535	-

•—modifierbar parameter under alla förhållanden

•—inte modifierbar parameter under körstatus —den

faktiska detekterade parametern, inte modifierbar

FC	namn	Ställ in räckvidd	Fabrik värde	ändra
P01 Grundläggande funktionsgrupp				
P01.00	G/P typ	1: Typ G (konstant vridmomentbelastning modell) 2: Typ P (fläkt och vattenpump modell)	1 •	
P01.01	1. Motorstyrning läge	0: Hastighetssensorlös vektor Kontrollera 2: V/F styrmodell	2 •	
P01.02	Drift kommando	0: Manöverpanelens körkommando kanal ("L/R" lyser släckt)	0 •	

	kanal	1: Terminal Run-kanal ("L/R" lyser) 2: Kommunikationskommando kanal ("L/R"-lampor blinkar)		
P01.03	Huvudfrekvens källa X	0: Digital set (förinställd frekvens P01.08, knappsats $\ddot{y}/\ddot{y}$ knapp, strömbrott) 1: Digital set (förinställd frekvens P01.08, knappsats $\ddot{y}/\ddot{y}$ knapp, strömbrottsminne) 2: AI1 analog set (0-10V); 3: AI2 analog set (0-10V eller 20mA); 4: Panelpotentiometer; 5: Pulsuppsättning (0~50KHZ DI5); 6: Flerstegs hastighetskörningssats 7: Enkel PLC-sats; 8: PID-kontrollset; 9: Kommunikationsset.	4 $\ddot{y}$	
P01.04	Sekundär frekvenskälla OCH	Samma som P01.03 (Huvudfrekvenskälla X) inställd	0 $\ddot{y}$	
P01.05	Begränsa urvalet av Y när frekvensöverlagring	0: Jämfört med $\ddot{y}$ P01.10 $\ddot{y}$ Maximal frekvens 1: Relativt till frekvenskällan X	0 $\ddot{y}$	
P01.06	Gräns för Y när frekvensöverlagring	0 % ~150 %	100 % $\ddot{y}$	
P01.07	Frekvenskälla	Ensiffrat: Val av frekvenskälla 0: Huvudfrekvenskälla X 1: Huvud- och sekundärdrift	00	

		resultat (driftsförhållandet bestäms av tio siffror) 2: Huvudfrekvens X och Y-omkopplare för sekundär frekvens 3: Växla mellan huvud frekvens X och Main och Sekundära operationsresultat 4: Frekvensen Y växlar med Huvud- och sekundärdrift resultat Tio siffror: Frekvensdriftsrelation mellan X och Y 0:X+Y 1:X-Y 2: Maximalt av de två, 3: Minimum av de två.		
P01.08	Prepositionsfrekvens	0.00Hz ÷ Maximal frekvens ÷ P01.10	50.00 Hz	÷
P01.09 Löpriktning		0: Konsekvent riktning, 1: Motsatt riktning	0 ÷	
P01.10	Maximal utfrekvens	Vektor: 50.00Hz ~ 500.00Hz V/F: 50,00 Hz ÷ 2000,00 Hz	50.00 Hz	÷
P01.11	Övre gränsfrekvens källa	0: ÷ P01.12 ÷ Setup 1: AI1 Setup 2: AI2 Setup 3: AI3 Setup 4: Puls set (0~50KHZ DI5); 5: Kommunikationsinställningar	0 ÷	
P01.12	Övre gränsfrekvens	÷ P01.14 ÷ ÷ P01.10	50.00 Hz	÷
P01.13	Övre gränsfrekvensförspänning	0.00Hz ÷ ÷ P01.10	0,00 Hz ÷	

P01.14	Nedre gräns frekvens	0,00 Hz $\ddot{y}$ P01.12 $\ddot{y}$	0,00 Hz $\ddot{y}$	
P01.15	Bärfrekvens	0,5 kHz ~ 16,0 kHz	För modell $\ddot{y}$	
P01.16	Bärvågsfrekvens Justera med temperaturen	0: Nej, 1: Ja	1 $\ddot{y}$	
P01.17	Accelerationstid 1	0,00s ~ 650,00s $\ddot{y}$ P01.19=2 $\ddot{y}$ 0,0s $\ddot{y}$ 6500,0s $\ddot{y}$ P01.19=1 $\ddot{y}$	För modell	$\ddot{y}$
P01.18	Retardationstid 1	0s ~ 65000s $\ddot{y}$ P01.19=0 $\ddot{y}$ Referensfrekvens $\ddot{y}$ P01.25 $\ddot{y}$		$\ddot{y}$
P01.19	Tidsenhet av Acceleration och retardationstid	0:1 sekunder 1: 0,1 sekunder 2: 0,01 sekunder	1 $\ddot{y}$	
P01.21	Bias frekvens av frekvens Y när superposition	0.00Hz $\ddot{y}$ Maximal utfrekvens $\ddot{y}$ P01.10 $\ddot{y}$	0,00 Hz $\ddot{y}$	
P01.22	Upplösning av Frekvens	Upplösning av alla frekvenser kommandon.	2 $\ddot{y}$	
P01.23	Stäng av minne för Digital frekvensinställning	0: Inget minne 1: Minne	0 $\ddot{y}$	
P01.24	Val av motorparametergrupp	0: Motorparametergrupp 1, 1: Motorparametergrupp 2.	0 $\ddot{y}$	
P01.25	Hänvisning frekvens av Acceleration och retardationstid	0: Maximal frekvens $\ddot{y}$ P01.10 $\ddot{y}$ 1: Inställningsfrekvens 2:100Hz	0 $\ddot{y}$	
P01.26	Körning frekvensinstruktion UPP/NER	0: Driftsfrekvens, 1: Ställa in frekvens	0 $\ddot{y}$	

	riktmärke			
P01.27	Kommandokälla buntade frekvenskälla	Ensiffrig: Bindningsfrekvens för manöverpanelens kommando val av källa 0: Ingen bindning 1: Digital set 2:A11 3:A12 4:A13 5: Pulsuppsättning (0~50KHZ DI5); 6: Flersegmenthastighet; 7: Enkel PLC 8:PID 9: Kommunikationsuppsättning Tiosiffrig: Terminalkommando bindningsfrekvenskälla urval 100 siffror: val av källa för kommunikationskommando bindande frekvens Tusentalsiffror: Kör automatiskt bindningsfrekvenskällan urval	0000	ÿ
P02 Asynkronmotor parametergrupp 1				
P02.00	Motortyp	0: Vanlig asynkronmotor, 1: Variabel frekvens asynkronmotor	0	ÿ
P02.01	Nominell effekt av motor	0,1kW ~ 400,0kW	Enligt till Modell Av Inverter	ÿ
P02.02	Märkspänning på Motor	1V ~ 2000V		ÿ
P02.03	Märkström av Motor	0,01A~655,35A (Invertereffekt <=55kW) 0,1A~6553,5A (Invertereffekt > 55kW)		ÿ

P02.04	Nominell frekvens av motor	0,01Hz ÷ Maximal utfrekvens ÷ P01.10 ÷		÷
P02.05	Nominell hastighet på motor	1 rpm ~ 65535 rpm		÷
P02.06	Statormotstånd av motor	0,001 ÷ ÷ 65,535 ÷ (Invertereffekt ≤ 55kW) 0,0001 ÷ ÷ 6,5535 ÷ (Invertereffekt > 55kW) 0,001 ÷ ÷ 65,535 ÷	Inställning Parameter	÷
P02.07	Rotormotstånd av Motor	(Invertereffekt ≤ 05,000) 1 ÷ kW 6,5535 ÷ (växelriktareffekt > 55kW) 0,01mH ~ 655,35mH		÷
P02.08	Läckagemotstånd av Motor	(Invertereffekt ≤ 55kW) 0,001Mh ~ 65,535mH (Invertereffekt > 55kW) 0,1mH		÷
P02.09	Ömsesidigt motstånd av Motor	~ 6553,5mH (Invertereffekt ≤ 55kW) 0,01mH ~ 655,35mH (Invertereffekt > 55kW)		÷
P02.10	Tom ström av motorn	0.01A ÷ P02.03 (växelriktareffekt ≤ 55kW) 0.1A ~ P02.03 (Invertereffekt >		÷
P02.37	Inställningsval	55kW) 0: ingen funktion 1: Inställning vid stillastående motor 1 2: Dynamisk inställning av motor 3: Inställning vid helt stillastående motor 2	0 ÷	
P03 Vektorkontrollparametrar för motorgrupp1				
P03.00	Hastighetsslinga proportionell 1	1 ~ 100	30 ÷	

P03.01	Integrationstid för hastighetsslinga 1	0.01s ~ 10.00s	0,50 s ÷	
P03.02	Växlingsfrekvens 1	0.00 ÷ P03.05	5.00Hz ÷	
P03.03	Hastighetsslinga proportionell 2	1 ~ 100	20 ÷	
P03.04	Integrationstid för hastighetsslinga 2	0.01s ~ 10.00s	1.00s ÷	
P03.05	Växlingsfrekvens 2	P03.02 ÷ Maximal utfrekvens P01.10	10.00Hz ÷	
P03.06	Vektorkontroll av skiftvinsten	50 % ~ 200 %	100 % ÷	
P03.07	SVC- momentfiltreringstid konstanter	0,000 s ~ 0,100 s	0,050 s ÷	
P03.09	Vridmoment övre gräns källa under hastighetskontroll läge	0: P03.10 inställning 1 AI1; 2: AI2; 3: AI3; 4: Pulset (DI5); 5: Kommunikationsinställning; 6: MIN (AI1, AI2) 7: MAX (AI1, AI2)	0 ÷	
P03.10	Övre vridmomentgräns under hastighet kontrollläge	0,0 % ~ 200,0 %	150,0 % ÷	
P03.13	Proportionell vinst på excitation reglering	0 ~ 60 000	2000 ÷	
P03.14	Integral förstärkning av excitation reglering	0 ~ 60 000	1300 ÷	
P03.15	Proportionell vinst	0 ~ 60 000	2000 ÷	

	av vridmomentreglering			
P03.16	Inbyggd förstärkning av vridmomentreglering	0 ~ 60 000	1300 $\ddot{y}$	
P04 V/F-kontrollparametrar				
P04.00 V/F-kurvans inställning		0: linjär kurva V/F 1: Flerpunktskurva V/F 2: Minskande vridmomentkurva 1 (kvadratkurva) 3: Minskande vridmomentkurva 2 (1,2 effekt) 4: Minskande vridmomentkurva 2 (1,4 effekt) 6: Minskande vridmomentkurva 2 (1,6 effekt) 8: Minskande vridmomentkurva 2 (1,8 effekt) 10: V/F helt separationsläge 11: V/F semi-separation läge 0,0%	0 $\ddot{y}$	
P04.01		(Automatiskt lyftmoment); 0,1 %–30,0 %	Efter modell $\ddot{y}$	
P04.02		0.00Hz $\ddot{y}$ Maximal utfrekvens $\ddot{y}$ P01.10 $\ddot{y}$	50,00 Hz $\ddot{y}$	
P04.03		0.00Hz $\ddot{y}$ $\ddot{y}$ P04.05 $\ddot{y}$	0,00 Hz $\ddot{y}$	
P04.04		0,0 % ~ 100,0 %	0,0 % $\ddot{y}$	
P04.05		$\ddot{y}$ P04.03 $\ddot{y}$ $\ddot{y}$ $\ddot{y}$ P04.07 $\ddot{y}$	0,00 Hz $\ddot{y}$	
P04.06	Momentförstärkningsinställning	0,0 % ~ 100,0 %	0,0 % $\ddot{y}$	
	Momentförstärkningsgränspunkt		Flerpunkts V/F Frekv. 1 Flerpu	

P04.07	Flerpunkts V/F Frekv.	ÿP04.05ÿ Motorklassad frekvens ÿP02.04ÿ	0,00 Hz ÿ	
P04.08	3 Flerpunkts V/ F	0,0 % ~ 100,0 %	0,0 % ÿ	
P04.09	Spänning 3 V/F- kontroll Slirfrekvenskompensation	0,0 % ~ 200,0 %	0,0 % ÿ	
P04.10	V/F över excitationsvinst	0 ~ 200	64 ÿ	
P04.11	Svängning undertryckande vinst för V/F	0 ~ 100	Efter modell ÿ	
P04.13	Spänningskälla av VF separerade	0: Digitala inställningar ÿP04.14ÿ 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: Pulsinställning (DI5) 5: Flera instruktioner 6: Enkel PLC 7: PID 8: kommunikation Inställning Obs: 100,0 %, motsvarande motorns märkspänning	0 ÿ	
P04.14	Spänning för VF-separering	0V ÿ Motorns märkspänning	0V ÿ	
P04.15	Spänningsökningstid för VF-separation	0,0s ~ 1000,0s Obs: Tid när 0V stiger till motorns märkspänningÿ 0.0s	0,0s ÿ	
P04.16	Spänning stadstid för VF-separation	~ 1000.0s Obs: Tid när märkspänningen för motorn är 0V	0,0s ÿ	
P04.17	Avstängningsläge av VF-separation	0: Frekvensen och spänningsfallet till 0 separat; 1: Frekvensen faller efter Spänningsfall till 0 - 18 -	0 ÿ	

P04.18	Överströmsstopp aktionsström	50 % ~ 200 %	150 % ý	
P04.19	Undertryckande av Över nuvarande stall	0: Inaktivera, 1: Aktivera.	1	ý
P04.20	Suppressions vinst av Over nuvarande stall	0 ~ 100	20 ý	
P04.21	Ersättning koefficient på handling över nuvarande stall	50 % ~ 200 %	50 % ý	
P04.22	Överspänningsstopp aktionsspänning	650.0V ~ 800.0V	760,0V ý	
P04.23	Undertryckning av	0: Inaktivera, 1: Aktivera.	1 ý	
P04.24		0 ~ 100	30 ý	
P04.25		0 ~ 100	30 ý	
P04.26	Maximal höjning frekvensgräns för Överspänningsstopp	0 ~ 50 Hz	5Hz ý	
Grupp P05, Ingångsparametrar				
P05.00	DI1 anslutning fungera	0: Ingen funktion; 1: Kör framåt (FWD) eller Spring; 2: Backkörning (REV) eller Omkopplare framåt/bakåt 3: tre-tråds körkontroll 4: framåt jog kontroll (FJOG) 5: Omvänd jogkontroll (RJOG)	1	ý

		6: Frekv. Öka (Terminal UPP) 7: Frekv. minska(Terminal DOWN) 8: Gratis avstängningskontroll 9: Extern återställningssignalingång (RST) 10: Avbryt drift; 11: Externt fel normalt öppen (NO) ingång 12: Multi- speed 1 13: Multi-speed 2 14: Multi- speed 3 15: Multi-speed 4 16: ACC/DEC-tidsval 1(TT1) 17: ACC/DEC tidsval 2(TT2) 18: Frekvenskälla switch 19: UPP/ NER Frekv. nollrensning (terminal, tangentbord) 20: Kör kommando Switch terminal 1 21: VFD ACC/DEC förbjuder 22: PID-kontroll Paus 23: PLC-tillstånd återställs 24: Pendelfrekvens Paus 25: Räknarinmatning 26: Räknaren återställs 27: Ingång för längdräkning 28: Längdåterställning 29: Vridmomentkontroll Avaktiverad 30: Pulsinställning (endast DI5- burkinställning, P05.04=30) 31: Reserverad; 32: DC-bromsning omedelbart; 33: Extern felingång (normalt		
--	--	--	--	--

		stängd, NC) 34: Frekvensändring Aktiverar 35: PID-ingångssignal omvänd; 36: Extern parkeringsterminal 1 37: Kör kommando Switch terminal 2 38: PID-integral Paus; 39: Frekvens X växlar med den förinställda frekvensen 40: Frekvens Y växlar med den förinställda frekvensen 41: Motorvalsplint 1 43: Omkopplaren för PID-parametrar 44: Användardefinierat fel 1 45: Användardefinierat fel 2 46: Hastighetskontroll / Momentkontrollbrytare 47: Nödstopp 48: Extern parkeringsterminal 2 49: Långsamt åt DC-bromsning 50: Körtiden rensad; 51: Tvåtrådskontroll / Tretrådsstyrning kontrollbrytare 52: Återföring avaktiverad;		
P05.01	DI2 terminal funktionell		4 y	
P05.02	DI3 terminal funktionell		9 y	
P05.03	DI4 terminal funktionell		12 y	
P05.04	DI5 terminal fungera (endast DI5 kan		13 y	

	inställning av puls funktion, P05.04=30)			
P05.10 DI-filtreringstid		0.000 s ~ 1.000 s	0,010s ÷	
P05.11 Terminalstyrning Läge		0: Tvåtrådskontrollläge 1, 1: Tvåtrådskontrollläge 2, 2: Tretrådskontrollläge 1, 3: Tretrådskontrollläge 2.	0 ÷	
P05.12 Frekvens justeringssteg storlek		0,001 Hz/s ~ 65,535 Hz/s	1,00 Hz/s ÷	
P05.13 Min. ingång av AI kurva 1		0,00V ÷ P05.15	0,00V ÷	
P05.14 Motsvarande värdet på AI-kurvan 1:s min. ingång		-100,0 % ÷ +100,0 %	0,0 % ÷	
P05.15 Max. ingång av AI kurva 1		P05.13 ÷ +10.00V	10.00V ÷	
P05.16 Motsvarande värdet på AI-kurvan 1:ans Max.		-100,0 % ÷ +100,0 %	100,0 % ÷	
P05.17 ingång AI-kurva 1 filtrering tid		0.00s ~ 10.00s	0,10s ÷	
P05.18 AI-kurva 2:s min. input		0.00V ~ P05.20	0,00V ÷	
P05.19 Motsvarande värdet på AI-kurvan 2:s min. input		-100,0 % ÷ +100,0 %	0,0 % ÷	
P05.20 Max. ingång för AI2		P05.18 ÷ +10.00V	10,00V ÷	
P05.21 Motsvarande värdet på AI-kurvan 2:a Max. input		-100,0 % ÷ +100,0 %	100,0 % ÷	

P05.22	AI-kurva 2-filtrering tid	0.00s ~ 10.00s	0,10s ÷	
P05.23	AI-kurva 3:s min. input	-10.00V ÷ P05.25	-10,00V ÷	
P05.24	Motsvarande värdet på AI-kurvan 3:s min. ingång	-100,0 % ÷ +100,0 %	0,0 % ÷	
P05.25	Max. ingång av AI kurva 3	P05.23 ÷ +10.00V	10,00V ÷	
P05.26	Motsvarande värdet på AI-kurvan 3:or Max.	-100,0 % ÷ +100,0 %	100,0 % ÷	
P05.27	ingång AI kurva 3 filtrering tid	0.00s ~ 10.00s	0,10s ÷	
P05.28	Min. värdet av Pulsingång	-10.00V ÷ P05.25	0,00V ÷	
P05.29	Motsvarande värdet av Pulse's Min. input	-100,0 % ÷ +100,0 %	0,0 % ÷	
P05.30	Max. värdet av Pulsingång	P05.23 ÷ +10.00V	10,00V ÷	
P05.31	Motsvarande värdet av Pulse's Max.	-100,0 % ÷ +100,0 %	100,0 % ÷	
P05.32	ingång Pulsfiltrering tid	0.00s ~ 10.00s	0,10s ÷	
P05.33	Val av AI-kurva	Enkelbit: Val av AI1-kurva 1: Jag har 1 horor (14.00, se P05.13 ~ P05.16.) 2: Jag har 2 horor (14.00, se P05.18 ~ P05.21.) 3: Jag har 3 horor (14.00, se P05.23 ~ P05.26.)	321 ÷	

		4: Jag har 4 horor (16.00, se P24.00–P24.07) 5: Jag har horor 4 (16.00, se P24.08–P24.15) Tio bitar: AI2 kurvval (samma som Single bit 1–5) Hundra bitar: Val av AI3-kurva (samma som ovan)		
P05.34	AI är nedan minimum ingångsställning urval	Enkelbit: AI1 under Min. ingångsställning 0: Motsvarande värde på Min. ingång 1: 0,0 % Tio bitar: AI2 under Min. ingångsställning (samma som Single bit 1–2) Hundra bitar: AI3 under Min. ingångsställning (samma som ovan)	000 y	
P05.35 DI1	fördröjningstid	0,0s ~ 3600,0s	0,0s y	
P05.36 DI2	fördröjningstid	0,0s ~ 3600,0s	0,0s y	
P05.37 DI3	fördröjningstid	0,0s ~ 3600,0s	0,0s y	
P05.38	DI1-DI5 terminal giltig lägesval	0: Hög nivå effektiv, 1: Låg nivå effektiv Enkel bit: DI1; Tio bitar: DI2; Hundratal bitar: DI3; Tusen bitar: DI4, Tio tusen bitar: DI5	00 000 y	
P05.39	DI6-DI17 terminal giltig lägesval	0: Hög nivå effektiv, 1: Låg nivå effektiv Enkelbit: DI6,	00 000 y	

		Tio bitar: DI7		
Grupp P06, utgångsparametrar				
P06.01	DO1-utgång funktionsval	0: Ingen utgång 1: Driftindikator; 2: Felutgång (för gratis avstängningsfel) 3: Frekv. nivådetekteringssignal 1(P14T1) 4: Frekvens ankomstindikator (FAR) 5: VFD nollhastighetskörning (vid körning) 6: Motoröverbelastning Tidig varning 7: Inverter överbelastning Tidig varning 8: The Set Count anländer 9: Det angivna antalet har uppnåtts 10: Längden är uppnådd 11: PLC-cykeln är klar 12: Ackumulerad gångtid anländer 13: Frekvensbegränsning 14: Vridmomentbegränsning 15: Redo att springa 16: AI1>AI2 17: Utgångsfrekvens. når Övre begränsa 18: Utgångsfrekvens. når den nedre gränsen (vid körning) 19: Undertryckstillstånd utgång 20: Kommunikationsinställning 21: Platsen är klar (reserverad) - 25 -	0 ý	
P06.02	Kontrollstyrelsen Relä (TA-TB-TC) Fungera Urval		2 ý	

		22: Läge närhet (reserverad) 23: Nollhastighetskörning 2 (utmatas även vid avstängning) 24: Ackumulerad starttid anländer 25: Frekv. nivådetekteringssignal 2(P14T2) 26: Utgångsfrekvens. 1 nådde 27: Utgångsfrekvens. 2 nådd 28: utgångsström 1 nådd 29: utgångsström 2 nådd 30: regelbundet nådd 31: ingångssignal AI1 överskridande 32: lastfall 33: VFD går omvänd 34: nollströmstillstånd 35: Power-modulen temperatur anländer 36: Utström utanför gräns 37:Utgångsfrekvens. når nedre gräns (avstängning också utgång) 38: Felutgång (alla fel) 39: Motor överhettning Tidig varning 40: Denna gångtid kommer 41: Felutgång (gratis avstängningsfel och ingen under tryckutgång)		
P06.07	Val av AO1- utgångsfunktion	0: Driftsfrekv., 1: Ställ in frekv. 2: Utström, 3: Utgående vridmoment, 4: Uteffekt, 5: Utspänning,	0 y	
P06.08	Val av AO2- utgångsfunktion		1 y	

		6: Ingångspulsfrekvens. 7: AI1 8: AI2 9: AI3 10: Längd 11: Räknevärde 12: Kommunikationsinställning, 13: Motorhastighet 14: Utgångsström. (100,0 % Motsvarande 1000.0A) 15: Utspänning (100,0 % Motsvarande 1000.0V) 16: Motors utgående vridmoment (Procentandel av verkligt värde i förhållande till motorstyrkan) 17: VFD utgående vridmoment (Procentandel av verkligt värde i förhållande till VFD-betyg)		
P06.10	AO1 noll-bias koefficient	-100,0 % ÷ +100,0 %	0,0 % ÷	
P06.11	AO1 vinst	-10.00 ÷ +10.00	1.00 ÷	
P06.12	AO2 noll-bias koefficient	-100,0 % ÷ +100,0 %	0,0 % ÷	
P06.13	AO2 vinst	-10.00 ÷ +10.00	1.00 ÷	
P06.17	DO-utgångsfördröjning tid	0,0s ~ 3600,0s	0,0s ÷	
P06.18	RELÄ-utgång fördröjningstid	0,0s ~ 3600,0s	0,0s ÷	
P06.19	RELA2 utgång fördröjningstid	0,0s ~ 3600,0s	0,0s ÷	
P06.22	DO-utgång giltig statusval	0: Positiv logik, 1: Antilogik Single Bit: GÖR Tio bitar: RELÄ1	00 000 ÷	

		Hundra bitar: RELÄ2		
P07 grupp, start- och stoppkontrollparametrar				
P07.00 Startläge		0: Direktstart 1: Börja med hastighetsspårning 2: DC-bromsning + start vid startfrekvens	0 ħ	
P07.01	Hastighetsspårning metod	0: Börja med avstängningen frekvens 1: Börja med arbetsfrekvensen 2: Börja på max frekvens	0 ħ	
P07.02	Speed of Speed spårning	1 ~ 100	20 ħ	
P07.03 Startfrekvens		0,00 Hz–10,00 Hz	0,00 Hz ħ	
P07.04	Start-frekvens håll tid	0,0s ~ 100,0s	0,0s ħ	
P07.05	DC-bromsström vid uppstart	0 % ~100 %	0 % ħ	
P07.06	DC-bromstid kl uppstart	0,0s ~100,0s	0,0s ħ	
P07.07	Accelererande och Inbromsande läge	0: linjärt Acc/Dec-läge 1: S-kurva Acc/Dec-läge A 2: S-kurva Acc/Dec-läge B	0 ħ	
P07.08	Tidsförhållande för start segment i S kurva	0.0%ħ100.0%-P07.09ħ	30,0 % ħ	
P07.09	Tidsförhållande för start segment i S kurva	0.0%ħ100.0%-P07.08ħ	30,0 % ħ	

P07.10	Stoppläge	ÖBrotta till stopp 1ÖUtrullning till stopp	0 ö	
P07.11	Frekvens tröskel för DC broms	0.00Hz ~ Maximal frekvens. öP01.10ö	0,00 Hz ö	
P07.12	DC-bromsfördröjning tid	0,0s ~ 100,0s	0,0s ö	
P07.13	DC-bromsström	0 % ~ 100 %	0 % ö	
P07.14	DC-bromstid kl stopp	0,0s ~ 100,0s	0,0s ö	
P07.15	DC-broms utnyttjandegrad	0 % ~ 100 %	100 % ö	
P07.18	Hastighetsspårning nuvarande	30 % ~ 200 %		ö
P08 Grupptangentbord och skärmparametrar				
P08.01	M nyckelfunktion	0: M-nyckeln är ogiltig 1: Växla mellan fjärrkontroll Kontroll (terminal eller kommunikationskontroll) och manöverpanelskontroll, när öP01.02ö =1 eller 2 2: FWD/REV-omkopplare 3: FJOG (joggning framåt) 4: RJOG (omvänd jogkontroll)	0 ö	
P08.02	STOPP/ÅTERSTÄLL nyckelfunktion	0: STOP/RES-tangenten Gäller endast i panelstyrningsläge 1: STOP/RES-knappen Alltid giltig	1 ö	
P08.03	LED visar parameter 1in Driftstatus	0000öFFFF Bit00: Körfrekvens 1 (Hz) Bit01: Ställa in frekvens (Hz) Bit02: Bussspänning (V)	1F ö	

		Bit03: Utspänning (V) Bit04: Utström (A) Bit05: Uteffekt (kW) Bit06: Utgående vridmoment (%) Bit07: DI-ingångsstatus Bit08: DO-utgångsstatus Bit09: AI1-spänning (V) Bit10: AI2-spänning (V) Bit11: AI3-spänning (V) Bit12: Räknevärde Bit13: Längdvärde Bit14: Visning av lasthastighet Bit15: PID-inställningar		
P08.04	LED visar parameter 2in Driftstatus	0000FFFF Bit00: PID-återkoppling Bit01: PLC-steg Bit02: PULSE Ingångsfrekvens (kHz) Bit03: Körfrekvens 2 (Hz) Bit04: Återstående körtid Bit05: AI1-korrigerad frontspänning (V) Bit06: AI2-korrigerad frontspänning (V) Bit07: AI3-korrigerad frontspänning (V) Bit08: Linjehastighet Bit09: Aktuell effekttid (Timme) Bit10: Aktuell körtid (min) Bit11: PULSE Ingångsfrekvens (Hz) Bit12: Kommunikationsinställning Värde	0 ý	

		Bit13: Kodaråterkopplingshastighet (Hz) Bit14: Huvudfrekvens X Display (Hz) Bit15: Sekundär frekvens Y Display (Hz)		
P08.05	LED-displayer parameter i Stopp status	0000yFFFF Bit00: Ställ in frekvens (Hz) Bit01: Bussspänning (V) Bit02: DI-ingångsstatus Bit03: DO-utgångsstatus Bit04: AI1-spänning (V) Bit05: AI2-spänning (V) Bit06: AI3-spänning (V) Bit07: Räknevärde Bit08: Längdvärde Bit09: PLC-steg Bit10: Lasthastighet Bit11: PID-inställningar Bit12: PULSE Ingångsfrekvens (kHz)	33 y	
P08.06	Lasthastighet visningsfaktor	0,0001 ~ 6,5000	1 0000 y	
P08.07	Strömmodul temperatur	0,0 y ~ 100,0 y	-	•
P08.08	Produktnummer	-	-	•
P08.09	Kumulativ körtid	0h ~ 65535h	-	•
P09 grupp, hjälpfunktion				
P09.00	Joggfrekvens	0.00Hz ~ Maximal frekvens. yP01.10y	2.00Hz y	
P09.01	Jogga Acc tid	0,0s ~ 6500,0s	20.0s y	

P09.02	Jogga dec tid	Rekommenderad tid: 0,4–4,0KW 7,5S 5,5–30,0KW 15.0S 37.0 ~ 132.0KW 40.0S 160.0–630.0KW 60.0S	20.0s ÿ	
P09.03	Accelerationstid 2		15,0	ÿ
P09.04	Retardationstid 2			ÿ
P09.05	Accelerationstid 3			ÿ
P09.06	Retardationstid 3			ÿ
P09.07	Accelerationstid 4			ÿ
P09.08	Retardationstid 4			ÿ
P09.09	Hoppfrekv. 1	0.00Hz ~ Maximal frekvens. ÿP01.10ÿ	0,00 Hz ÿ	
P09.10	Hoppfrekv. 2		0,00 Hz ÿ	
P09.11	Hopp frekv. räckvidd		0,01Hz ÿ	
P09.12	Positivt och Omvänd död tid	0,0s ~ 3000,0s	0,0s ÿ	
P09.13	Motsatt frekvens tillstånd	0: Tillåtet; Förbjuda 1:	0 ÿ	
P09.14	När inställningen frekv. är lägre än den nedre gränsen för frekv.	0: Kör med en nedre gränshastighet 1: Stopp 2: nollhastighetsdrift	0 ÿ	
P09.15	Släpp kontroll	0,00 Hz–10,00 Hz	0,00 Hz ÿ	
P09.16	Miljö kumulativ kraft vid ankomsttid	0h ~ 65000h	0h ÿ	

P09.17	Miljö kumulativ	0h ~ 65000h	0h ÿ	
P09.18	löpande ankomst Startskydd	0: Oskyddad;	0 ÿ	
P09.19	Frekvens detektionsvärde 1 (P14T1)	0.00Hz ~ Maximal frekvens. ÿP01.10ÿ	50.00 Hz	ÿ
P09.20	Frekvensdetekteringsfördröjningsvärde (P14T1)	0,0 % ~ 100,0 % (P14T1-nivå)	5,0 % ÿ	
P09.21	Frekvens när upptäckt bredd	0,0 % ~ 100,0 % (Maximal frekvens)	0,0 % ÿ	
P09.22	Frekvenshoppningsfunktion Under Acc och dec.	0: Ogiltig, 1: giltig	0 ÿ	
P09.25	Växlingsfrekv. av accelerationstid 1 och tid 2	0.00Hz ~ Maximal frekvens. ÿP01.10ÿ	0,00 Hz ÿ	
P09.26	Växlingsfrekv. av retardationstid 1 och tid 2	0.00Hz ~ Maximal frekvens. ÿP01.10ÿ	0,00 Hz ÿ	
P09.27	Terminal Jog- prioritet	0: Ogiltig, 1: giltig	0 ÿ	
P09.28	Frekvens detektionsvärde 2 (P14T2)	0.00Hz ~ Maximal frekvens	50.00 Hz	ÿ
P09.29	Frekvensdetekteringsfördröjningsvärde (P14T2)	0,0 % ~ 100,0 % (P14T2-nivå)	5,0 % ÿ	
P09.30	Godtycklig ankomstfrekvens	0.00Hz ~ Maximal frekvens	50.00 Hz	ÿ

	detektionsvärde 1			
P09.31	Godtycklig ankomstfrekvens detekterad bredd 1	0,0 % ~ 100,0 % (Maximal frekvens)	0,0 % ÷	
P09.32	Godtycklig ankomstfrekvens detektionsvärde 2	0.00Hz ~ Maximal frekvens	50.00 Hz	÷
P09.33	Godtycklig ankomstfrekvens upptäckt bredd 2	0,0 % ~ 100,0 % (Maximal frekvens)	0,0 % ÷	
P09.34	Nollström detektionsnivå	0,0 % ~ 300,0 % 100,0 % motsvarar motorns märckström	5,0 % ÷	
P09.35	Fördröjningstid på Aktuell detektera	0,01s ~ 600,00s	0,10s ÷	
P09.36	Nuvarande värde på utgång över nuvarande	0,0 % (upptäcker inte) 0,1 % ~ 300,0 % (motorns märckström)	200,0 % ÷	
P09.37	Fördröjningstid på Utgång över aktuell detektion	0,00s ~ 600,00s	0.00s ÷	
P09.38	Godtycklig ankomstström 1	0,0 % ~ 300,0 % (motorns märckström)	100,0 % ÷	
P09.39	Godtycklig ankomst nuvarande 1 bredd	0,0 % ~ 300,0 % (motorns märckström)	0,0 % ÷	
P09.40	Godtycklig ankomst nuvarande 2	0,0 % ~ 300,0 % (motorns märckström)	100,0 % ÷	
P09.41	Godtycklig ankomst nuvarande 2 bredd	0,0 % ~ 300,0 % (motorns märckström)	0,0 % ÷	
P09.42	Timer funktion urval	0: Ogiltig, 1: giltig	0 ÷	
P09.43	Timer körtid	0: P09.44 inställning,	0 ÷	

	urval	1: AI1 2: AI2 3: AI3 Analogt ingångsområde motsvarar ÿP09.44ÿ		
P09.44	Timer igång tid	0,0 min ~ 6500,0 min	0,0 min ÿ	
P09.45	AI1 ingångsspänning skyddsvärde nedre gräns	0.00V ~ P09.46	3,10V ÿ	
P09.46	AI1 ingångsspänning skyddsvärde övre gräns Över	P09.45 ~ 10.00V	6,80V ÿ	
P09.47	temp. skyddsvärde	0ÿ ~ 100 ÿ	75ÿ ÿ	
P09.48	Kylfläkt kontrollera	0: Fläkten går under VDF-drift 1: Kör alltid när ström på;	0 ÿ	
P09.49	Vakna frekvens	Vilolägesfrekvens (P09.51) ~ Maximal frekvens.ÿP01.10ÿ	0,00 Hz ÿ	
P09.50	Vakna försening tid	0,0s ~ 6500,0s	0,0s ÿ	
P09.51	Sömnfrekvens	0,00 Hz ~ Wake-Up Frequency ÿP09.49ÿ	0,00 Hz ÿ	
P09.52	Fördröjningstid för sömn	0,0s ~ 6500,0s	0,0s ÿ	
P09.53	Ankomsttid för detta drift	0,0 ~ 6500,0 Min	0,0 min ÿ	
P09.54	Korrigeringsfaktor av uteffekt	0,00 % ~ 200,0 %	100,0 % ÿ	
P10 grupp Fel och skydd				

P10.00	Motor överbelastning skydd	0: Inaktivera, 1: Aktivera	1	ÿ
P10.01	Motor överbelastning skyddsvinst	0.20 ~ 10.00	1.00 ÿ	
P10.02	Motor överbelastning tidig varning faktor	50 ~ 100 %	80 % ÿ	
P10.07	Kortslutning till jordskydd när strömmen är på	0: Inaktivera, 1: Aktivera	1 ÿ	
P10.08	Bromsenheter startspänning	650.0V ~ 800.0V	690V ÿ	
P10.09	Automatiskt fel återställa tider	0 ~ 20	0 ÿ	
P10.10	GÖR åtgärd urval under automatiskt fel återställa	0: Ingen åtgärd 1: Action	0 ÿ	
P10.11	Intervall för Automatiskt fel återställa	0,1 s ~ 100,0 s	1,0s ÿ	
P10.12	Ingångsfasförlustskydd/ Indragningsskydd för kraftrelä	Single Bit: Ingångsfasförlustskydd 0: Inaktivera, 1: Aktivera Tio bitar: Indragningsskydd för kraftrelä 0: Inaktivera, 1: Aktivera	11 ÿ	
P10.13	Utgångsfasförlustskydd	0: Inaktivera, 1: Aktivera	1	ÿ
P10.14	Första gången misslyckande typ	0: Inget fel 1: (Reserverad)	–	•

P10.15	Andra misslyckandet typ	2: Överström i Acc-processen 3: Överström i decemberprocessen 4: Överström i konstant hastighet 5: Överspänning i Acc-process 6: Överspänning i decemberprocessen 7: Överspänning i konstant hastighet 8: Buffertmotstånd överbelastning 9: Underspänning 10: VFD överbelastning 11: Motor överbelastning 12: Ingångsfasförlust 13: Utgångsfasförlust 14: Strömmodulen är överhettad 15: Externt fel 16: Kommunikationsundantag 17: Strömreläet är onormalt 18: Onormal strömdetektering 19: Motorinställningen är onormal 21: Parameterläsa och skriva undantag 22: Annan hårdvara onormal 23: Motorkortslutning till jord 26: Run-time ankomst 27: Användaranpassat fel 1 28: Användaranpassat fel 2 29: Starttiden kommer 30: Lastfall 31: Runtime PID-återkoppling går förlorad 40: Timeout för snabb flödesgräns 41: Växla motorn under drift 42: Hastighetsavvikelsen är för stor	–	•
P10.16	Tredje (senaste) feltypen		–	•

		43: Motor överhastighet		
P10.17	Frekvens vid det tredje (senaste) felet	–	–	•
P10.18	Aktuell vid tredje (senaste) felet	–	–	•
P10.19	Bussspänning vid det tredje (senaste) felet	–	–	•
P10.20	Ingångsterminal status på trean (senast) fel	–	–	•
P10.21	Utgångsterminal status på trean (senast) fel	–	–	•
P10.22	Invertern status på trean (senast) fel	–	–	•
P10.23	Starttid för det tredje (senaste) misslyckandet	–	–	•
P10.24	Körtid för tredje (senaste) misslyckandet	–	–	•
P10.27	Frekvens vid andra misslyckandet	–	–	•
P10.28	Aktuell vid andra misslyckandet	–	–	•

P10,29	Bussspänning vid andra felet	–	–	•
P10.30	Ingångsterminal status för andra misslyckandet	–	–	•
P10.31	Utgångsterminal status vid andra misslyckandet	–	–	•
P10.32	Invertern status vid andra misslyckandet	–	–	•
P10.33	Starttid för det andra misslyckandet	–	–	•
P10,34	Körtid för andra misslyckandet	–	–	•
P10,37	Frekvens vid första misslyckandet	–	–	•
P10,38	Aktuell vid första fel	–	–	•
P10,39	Bussspänning vid första felet	–	–	•
P10,40	Ingångsterminal status först fel	–	–	•
P10.41	Utgångsterminalens status vid den första fel	–	–	•
P10.42	Invertern status först fel	–	–	•
P10,43	Starttid för det första misslyckandet	–	–	•
P10.44	Körtid för	–	–	•

	första misslyckandet			
P10,47	Felskydd handling urval 1	Enkelbit: Motoröverbelastning (Err11) Tio bitar: Ingångsfasförlust, (Err12) Hundra bitar: Utgångsfasförlust, (Err13) Tusen bitar: Externt fel (Err15) Tio tusen bitar: Kommunikationsundantag, (Err16) 0: Coast to stop; 1: Stopp vid stoppläge P07.10 2: Fortsätt köra;	00 000	ÿ
P10,48	Felskydd handling urval 2	Enkelbitar/hundrabitar/tusenbitar: (Reserverad) Tio bitar: Parameterläs och skriv undantag (Err21) Tio tusen bitar: Run-time ankomst (Err26) 0: Coast to stop; 1: Stop by Stop-läge P07.10 ÿ Single	00 000	ÿ
P10,49	Felskydd handling urval 3	Bit: User Custom fel 1 (Err27) Ten Bit:: Användaranpassat fel 2 (Err28) Hundra bitar: Starttid anländer (Err29) Tusen bitar: Lastfall (Err30) 0: Coast to stop; 1: Stop by Stop-läge P07.10 2: Hoppa till 7% av den nominella frekvensen. av motorn och fortsätt att gå, Kör tillbaka till inställd frekv. när	00 000	ÿ

		belastningsåtervinning Tio tusen bitar: PID-feedback förlust (Err31) 0: Coast to stop; 1: Stopp vid stopplägeP07.10 2: Fortsätt köra;		
P10,50	Val av felskyddsåtgärd 4	Enkelbit: Hastighetsavvikelsen för stor (Err42) Tio bitar: Motoröverfart (Err43) Hundra bitar: (Reserverad) Tusen bitar: hastighetsåterkopplingsfel (Err52) 0: Coast to stop; 1: Stopp vid stopplägeP07.10 2: Fortsätt köra; 0: Aktuell	00 000 $\ddot{y}$	
P10,54	Fortsätt köra frekv. val vid fel	frekvens 1: Inställningsfrekvens 2: Kör vid övre gränsfrekvens 3: Kör vid nedre gränsfrekvens 4: Kör vid onormal reserv frekvens	0 $\ddot{y}$	
P10,55	Onormal reserv frekvens	0,0%~100,0% (100,0% motsvarar Max frekv $\ddot{y}$ P01.10 $\ddot{y}$	100,0 % $\ddot{y}$	
P10,59	Omedelbar kraft utan avbrott	0: Ogiltig hastighet; 1: Minska 2: Retardationsstopp	0 $\ddot{y}$	
P10,60	Pausen bedömningsspänning för Instant power non-stop	80,0 % $\ddot{y}$ 100,0 % (Standard bussspänning)	90,0 % $\ddot{y}$	
P10,61	Spänningsåtervinning Domstid för Omedelbar kraft	0,00s ~ 100,00s	0,50 s $\ddot{y}$	

	nonstop			
P10,62	Bedömningsspänningen för Instant power non-stop	60,0 % ~ 100,0 % (Standard bussspänning)	80,0 % $\ddot{y}$	
P10,71	Vinst av Instant ström non-stop	0 ~ 100	40 $\ddot{y}$	
P10,72	Väsentlig koefficient på Omedelbar kraft utan avbrott	0 ~ 100	30 $\ddot{y}$	
P10,73	Retardationstid av Instant power non-stop	0 ~ 300,0s	20.0s $\ddot{y}$	
P10,63	Lastfallsskydd urval	0: Ogiltig, 1: giltig	0 $\ddot{y}$	
P10,64	Nivå för detektering av belastningsfall	0,0 ~ 100,0 $\ddot{y}$	10,0 % $\ddot{y}$	
P10,65	Lastfall upptäcktstid	0,0–60,0s	1,0s $\ddot{y}$	
P10,67	Överhastighet detektionsvärde	0,0 % ~ 50,0 % (Max frekv $\ddot{y}$ P01.10 $\ddot{y}$)	20,0 % $\ddot{y}$	
P10,68	Tid för upptäckt av överhastighet	0,0s: Ej detekterbar 0,1–60,0s	1,0s $\ddot{y}$	
P10,69	Detektionen värde för Speed avvikelse också stor	0,0 % ~ 50,0 % (Max frekv $\ddot{y}$ P01.10 $\ddot{y}$)	20,0 % $\ddot{y}$	
P10,70	Detektionen dags för Speed avvikelse också stor	0,0s: 0,1 ~ 60,0s	5,0s $\ddot{y}$	

P11 grupp PID funktion				
P11.00	PID-ingångskanal	0: P11.01 inställning 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: Pulsinställning (DI5) 5: Kommunikationsinställning 6: Flerstegshastighet 7: Inställningar för tangentbordskodare	0 ÷	
P11.01	Digital referensingångsinställning	0,0–10,00	3.00 ÷	
P11.02	PID-feedback kanal	0: AI1 1: AI2 2: AI3 3: AI1-AI2 4: Pulsinställning (DI5) 5: Kommunikationsinställning 6: AI1+AI2 7: $\dot{y}_{MAX} \cdot AI1 , AI2 $ 8: $\dot{y}_{MIN} \cdot AI1 , AI2 $	0 ÷	
P11.03	PID-polaritet	0: Positiv riktning, 1: Negativ riktning	0 ÷	
P11.04	Omfång av PID feed-back	0 ~ 100,00 kg	10.00 ÷	
P11.05	Proportionell vinst KP02	0,0 ~ 100,0	20.0 ÷	
P11.06	Integrationstid Ti1	0.01s ~ 10.00s	14.00 ÷	
P11.07	Derivattid Td1	0.000 s ~ 10.000 s	0.000-tal ÷	
P11.08	PID-omkastning cutoff frekv	0,00 ~ Maximal frekvens	2.00Hz ÷	
P11.09	Gränsen för PID avvikelse	0,0 % ~ 100,0 %	1,0 % ÷	

P11.10	Differentialbegränsare av PID	0,00 % ~ 100,00 %	0,10 % ÷	
P11.11	Ändringstid för PID- ingångssignal	0,00 ~ 650,00s	0.00s ÷	
P11.12	PID-feedback filtreringstid	0.00 ~ 60.00s	0.00s ÷	
P11.13	PID-utgångens filtreringstid	0.00 ~ 60.00s	0.00s ÷	
P11.15	Proportionell vinst KP03	0,0 ~ 100,0	20.0 ÷	
P11.16	Integrationstid Ti2	0.01s ~ 10.00s	14.00 ÷	
P11.17	Derivatid Td2	0.000 s ~ 10.000 s	0.000-tal ÷	
P11.18	PID parameterväxling villkor	0: Ingen switch 1: Omkoppling via DI-terminalen 2: Automatisk omkoppling enl avvikelsen	0 ÷	
P11.19	PID parameterväxling Avvikelse 1	0,0 % ÷ P11,20	20,0 % ÷	
P11.20	PID parameterväxling Avvikelse 2	P11,19 ~ 100,0 %	80,0 % ÷	
P11.21	Initialt värde för PID	0,0 % ~ 100,0 %	0,0 % ÷	
P11.22	Hålltid för PID initial	0,00 ~ 650,00s	0.00s ÷	
P11.23	Max positiv avvikelse på två produktion	0,00 % ~ 100,00 %	1,00 % ÷	

P11.24	Max avvikelse avvikelse på två produktion	0,00 % ~ 100,00 %	1,00 % ÷	
P11.25	PID-integralegenskapen	Single Bit: Integral separation 0: Ogiltig, 1: giltig Tio bitar: när frekvensen när gränserna 0: Fortsatt integrerad reglering, 1: Stoppa integrerad reglering	00 ÷	
P11.26	PID-feedback förlustdetektering värden	0,1 % ~ 100,0 % (0,0 %: Ej upptäckt)	0,0 % ÷	
P11.27	PID-feedback förlustdetektering tid	0,0s ~ 20,0s	0,0s ÷	
P11.28	PID stängning drift	0: Stopp utan PID-drift, 1: Stopp med PID-drift	0 ÷	
P12 grupp - Svängfrekvens, Fast längd och Räkning				
P12.00	Läge för Swing freq inställning	0: I förhållande till centralen frekvens P01.07 1: Relativt till maxfrekvensen P01.10	0 ÷	
P12.01	Omfång för svängningsfrekvens	0,0 % ~ 100,0 %	0,0 % ÷	
P12.02	Räckvidden för hoppfrekvensen	0,0 % ~ 50,0 %	0,0 % ÷	
P12.03	Cykel av svängningsfrekvens	0,1s ~ 3000,0s	10,0s ÷	
P12.04	Uppgångstid för swing freqs triangulära våg	0,1 % ~ 100,0 %	50,0 % ÷	

P12.05	Inställningslängd	0m ~ 65535m	1000m ÷	
P12.06	Verklig längd	0m ~ 65535m	0m ÷	
P12.07	Antal pulser per meter	0,1 ~ 6553,5	100,0 ÷	
P12.08	Inställningsräkning värde	1 ~ 65535	1000 ÷	
P12.09	Anger Count värde	1 ~ 65535	1000 ÷	
P13 grupp Flerstegshastighet, enkel PLC				
P13.00	Flerstegshastighet 0 (MS0)	-100,0 % ÷ 100,0 % (Maxfrekvens ÷P01.10÷)	0,0 % ÷	
P13.01	Flerstegshastighet 1 (MS1)		0,0 % ÷	
P13.02	Flerstegshastighet 2 (MS2)		0,0 % ÷	
P13.03	Flerstegshastighet 3 (MS3)		0,0 % ÷	
P13.04	Flerstegshastighet 4 (MS4)		0,0 % ÷	
P13.05	Flerstegshastighet 5 (MS5)		0,0 % ÷	
P13.06	Flerstegshastighet 6 (MS6)		0,0 % ÷	
P13.07	Flerstegshastighet 7 (MS7)		0,0 % ÷	
P13.08	Flerstegshastighet 8 (MS8)		0,0 % ÷	
P13.09	Flerstegshastighet 9 (MS9)		0,0 % ÷	
P13.10	Flerstegshastighet 10 (MS10)		0,0 % ÷	

P13.11	Flerstegshastighet 11 (MS11)		0,0 % ý	
P13.12	Flerstegshastighet 12 (MS12)		0,0 % ý	
P13.13	Flerstegshastighet 13 (MS13)		0,0 % ý	
P13.14	Flerstegshastighet 14 (MS14)		0,0 % ý	
P13.15	Flerstegshastighet 15 (MS15)		0,0 % ý	
P13.16	Enkelt PLC- driftläge	0: Slut på enstaka operation 1: Slutvärde vid slutet av enstaka operation 2: Cykla alltid	0 ý	
P13.17	PLC kör tillstånd sparas efter strömväntning	Single Bit: när Power faller Tio bitar: när Stopp 0: Spara inte 1: Spara.	00 ý	
P13.18	Flerstegshastighet 0 körtid	0.0s ý ý 6553.5s ý ý	0,0s (h) ý	
P13.19	Acc/Dec tid för MS 0	0 ~ 3	0 ý	
P13.20	Flerstegshastighet 1 körtid	0.0s ý ý 6553.5s ý ý	0,0s (h) ý	
P13.21	Acc/Dec tid för MS 1	0 ~ 3	0 ý	
P13.22	Flerstegshastighet 2 körtid	0.0s ý ý ~ 6553.5s ý ý	0,0s (h) ý	
P13.23	Acc/Dec tid för MS 2	0 ~ 3	0 ý	
P13.24	Flerstegshastighet 3 körtid	0.0s ý ý ~ 6553.5s ý ý	0,0s (h) ý	
P13.25	Acc/Dec tid för	0 ~ 3	0 ý	

	MS 3			
P13,26	Flerstegshastighet 4 körtid	0.0s $\ddot{y}$ h $\ddot{y}$ ~ 6553.5s $\ddot{y}$ h $\ddot{y}$	0,0s (h) $\ddot{y}$	
P13,27	Acc/Dec tid för MS 4	0 ~ 3	0 $\ddot{y}$	
P13.28	Flerstegshastighet 5 körtid	0.0s $\ddot{y}$ h $\ddot{y}$ ~ 6553.5s $\ddot{y}$ h $\ddot{y}$	0,0s (h) $\ddot{y}$	
P13,29	Acc/Dec tid för MS 5	0 ~ 3	0 $\ddot{y}$	
P13.30	Flerstegshastighet 6 körtid	0.0s $\ddot{y}$ h $\ddot{y}$ ~ 6553.5s $\ddot{y}$ h $\ddot{y}$	0,0s (h) $\ddot{y}$	
P13.31	Acc/Dec tid för MS 6	0 ~ 3	0 $\ddot{y}$	
P13.32	Flerstegshastighet 7 körtid	0.0s $\ddot{y}$ h $\ddot{y}$ ~ 6553.5s $\ddot{y}$ h $\ddot{y}$	0,0s (h) $\ddot{y}$	
P13.33	Acc/Dec tid för MS 7	0 ~ 3	0 $\ddot{y}$	
P13,34	Flerstegshastighet 8 körtid	0.0s $\ddot{y}$ h $\ddot{y}$ ~ 6553.5s $\ddot{y}$ h $\ddot{y}$	0,0s (h) $\ddot{y}$	
P13.35	Acc/Dec tid för MS 8	0 ~ 3	0 $\ddot{y}$	
P13,36	Flerstegshastighet 9 körtid	0.0s $\ddot{y}$ h $\ddot{y}$ ~ 6553.5s $\ddot{y}$ h $\ddot{y}$	0,0s (h) $\ddot{y}$	
P13,37	Acc/Dec tid för MS 9	0 ~ 3	0 $\ddot{y}$	
P13,38	Flerstegshastighet 10 körtid	0.0s $\ddot{y}$ h $\ddot{y}$ ~ 6553.5s $\ddot{y}$ h $\ddot{y}$	0,0s (h) $\ddot{y}$	
P13,39	Acc/Dec tid för MS 10	0 ~ 3	0 $\ddot{y}$	
P13,40	Flerstegshastighet 11 körtid	0.0s $\ddot{y}$ h $\ddot{y}$ 6553.5s $\ddot{y}$ h $\ddot{y}$	0,0s (h) $\ddot{y}$	
P13,41	Acc/Dec tid för MS 11	0 ~ 3	0 $\ddot{y}$	

P13,42	Flerstegshastighet 12 körtid	0.0sÿhÿ ~ 6553.5sÿhÿ	0,0s (h) ÿ	
P13,43	Acc/Dec tid för MS 12	0 ~ 3	0 ÿ	
P13,44	Flerstegshastighet 3 körtid	0.0sÿhÿ ~ 6553.5sÿhÿ	0,0s (h) ÿ	
P13.45	Acc/Dec tid för MS 3	0 ~ 3	0 ÿ	
P13,46	Flerstegshastighet 14 körtid	0.0sÿhÿ ~ 6553.5sÿhÿ	0,0s (h) ÿ	
P13,47	Acc/Dec tid för MS 14	0 ~ 3	0 ÿ	
P13,48	Flerstegshastighet 15 körtid	0.0sÿhÿ ~ 6553.5sÿhÿ	0,0s (h) ÿ	
P13,49	Acc/Dec tid för MS 15	0 ~ 3	0 ÿ	
P13,50	Enhet för flerstegshastighetens tid	0: s (sekunder) Acc/Dec 1: h (timmar)	0 ÿ	
P13,51	Signalkälla för Flerstegshastighet 0 (MS0)	0: Parameter ÿP13.00ÿ 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: Puls (DI5) 5: PID 6: Prepositionsfrekvens ÿP01.08ÿ 7: Kan modifieras med ÿ/ÿ-tangenten	0 ÿ	
P14 grupp RS485 Kommunikationsparametrar				
P14.00	Baudhastighetsinställning för RS485	Enkelbit: MODBUS 0:300BPS 1:600BPS 2:1200BPS 3:2400BPS 4:4800BPS 5:9600BPS 6:19200BPS 7:38400BPS	5 ÿ	

		8:57600BPS 9:115200BPS		
P14.01	MODBUS-data formatera	0: Ingen kontroll (8.N-2) 1: Paritetskontroll (8.E-1) 2: Udda check (8.O-1) 3: Ingen kontroll (8.N-1)	0 ħ	
P14.02 Lokal adress		0: Sändningsadress 1: 247 (MODBUS)	1	ħ
P14.03	MODBUS Svarsfördröjning	0 ~ 20 ms	2 ħ	
P14.04	Timeout tid för RS485	0.0: Ogiltig 0,1 ~ 60,0 s	0,0 ħ	
P14.05	MODBUS Val av protokoll	0: Icke-standard MODBUS protokoll 1: Standard MODBUS-protokoll	1	ħ
P14.06	Nuvarande Upplösning på 485 läsa	0: 0,01A 1: 0,1A	0 ħ	

Grupp P15 Specialparametrar för vattenförsörjning med konstant tryck

P15.00	Enkel makrofelsökning fungera	0: Ingen funktion 1: En drivning två pumpar 2: Vattenförsörjning i byggnadsgemenskapen 3: Hotellvattenförsörjning 4: Brandvattenförsörjning	0	ħ
P15.01	Vakna tryck	5: Boosterpump 6: Djupt vattenpump KG(1KG=0,1Mpa)	0 ~ Sömnptryck ħP15.04 2,50 kg ħ	
P15.02	Fördröjningstid på Vakna	0,0s–6500,0s	0s ħ	
P15.03 Sömnptryck		Vakna upp pres ħP15.01 ħ ~ Manometerområde (0.1Mpa)	3,50 kg ħ	

P15.04	Födröjningstid för sömn	0,0s–6500,0s	60,0s ÿ	
P15.05	Tryck proportionell koppling	0: Inaktivera; 1: Aktivera	1	ÿ
P15.06	Vakna upp tryck skillnad	0~100.0Bar(Kg,0.1Mpa)	0,50 kg ÿ	
P15.07	Skillnad i sömtryck	0~100,0 bar (Kg)	0,50 kg ÿ	
P15.08	Övertryckslarmvärde	0,00~Träckvidd KG(1KG=0,1Mpa=1Bar)	9,00 kg ÿ	
P15.09	Födröjningstid av Övertryck larm	0-6553,5S	0,0S ÿ	
P15.10	Lågt tryck larmvärde	0,00~Träckvidd KG(1KG=0,1Mpa=1Bar) Parametern öppnar larmet för lågtrycksräckvidd.	0,0 kg ÿ	
P15.11	Födröjningstid för lågtryckslarm	0-6553,5S	20.0S ÿ	
P15.12	vattenintag starttryck	0~Manometerområde KG Öppna vattenintag start-stop-kontroll via P01.02=3 Vatteninloppet måste använda strömsensor för AI2 För spänningssensorn, byt AI2-bygeln	3,00 kg	ÿ
P15.13	Inloppsavstängning tryck	0~Manometerområde KG (Bar)	3,20 kg ÿ	
P15.14	Antal hjälpumpar	0~3	0 ÿ	
P15.15	väntetid på Hjälpump	0~1000,0S	60.0S ÿ	

	tänds			
P15.16	Väntetid för hjälpumpens brytare	0~1000,0S	5.0S ÷	
P15.17	RO1 Relä PÅ frekvensinställning	0~50HZ När värdet når värdet Reläet kommer att PÅ	50.00 ÷	
P15.18	RO1 Relä AV frekvensinställning	0~50HZ När värdet når värdet Reläet kommer att AV	30.00 ÷	
P15.19	Signalkälla för Vattennivå kontroller	0: Funktionen är inte giltig 1: AI1 2: AI2 3: AI3 P15.19=1~3 ,The (P15.20,P15.21,P15.22,P15.23) inställningen är giltig, P15.19=0, parametrar ej giltiga. 0,0–	0 ÷	
P15.20	Sömventil för vattennivån Kontroller	100,0 % Signalen är mindre än denna parameter fortsätterP15.21÷ tid, sömn och varning för fullt vatten (ErrH)	25,0 % ÷	
P15.21	Full vattennivå dröjsmål	0~1000.0S ÷P15.20÷s fördröjning tidsinställning.	6.0S ÷	
P15.22	Vattentömningsfördröjning för vatten nivåregulator	0~1000.0S I tillståndet för varning för fullt vatten (ErrH), när vattennivåkontrollsignalen är högre än P15.20 och fortsätter ÷P15.22÷ gånger, är varningen för fullt vatten klar och återställs till det normala ange.	60.0S ÷	

P15,23	Bedömningsvärde för skada på hydraulsond (vattennivåkontroll)	0,0% : Ogiltig funktion. 0,1–100,0 %: när vattennivån styrenhetens signal är större än P15.23-y-shown.(E.TSF) fel och stäng av	0,0 % y	
P15,24	Vattenbristskydd fungera	0: Inaktivera; 1: Aktivera och bedöm efter frekvens och tryck	0 y	
P15,25	Vattenbrist felkontrollvärde	0.00 y Inställningsvärde KG (Bar/0.1Mpa) Gäller när P15.19=1, Vattenbristen bestäms när återkopplingen värdet är mindre än detta värde	0,50 y	
P15,26	Vattenbristskydd upptäckt frekvens	0–50,00 HZ Gäller när P15.19=1 när driftfrekvensen är större än eller lika med denna frekvens, och trycket är lägre än eller lika med 15,25, Domare vattenbrist.	50.00 y	
P15,27	Fördrojningstid för vattenbristskydd upptäckt	0y6553.5S Fördrojningstid för vattenbristfelslarm Dom.	10 y	
P15,28	(Bar/0,1Mpa) för inkommande vatten	0y Manometerområde KG Effektivt tryck	3.00 y	
P15,29	Inkommande vatten upptäcktstid	0y9999S Dags för inkommande vatten upptäckt	20.0S y	
P15.30	Vattenläckage och starta om avvikelsebelopp	0y Manometerområde KG (bar/0,1Mpa)	0	y

P15.31	Vattenläckage och starta sedan returvärde	0: Manometerområde KG (bar/0,1Mpa)	0 : : y	
P15.32	Vattenläckage och starta sedan returvärde upptäcktstid	0: NO-funktion 0.1.10.0S	2.0S : : y	
P15.33	Viloläge	0: Inaktivera 1: Sov när trycket är högre än sömntrycket; 2: Sömn när löpfrekvensen är lägre än sömnfrekvensen (påverkas av P15.29) 3: Sov när trycket är högre än sömntrycket och löpfrekvensen är mindre än sömnfrekvensen.	0 : y	
P15.34	Sömnutgångsfrekvens	0: P01.12	20,0 Hz : : y	
P17-grupp Funktionskodhantering				
P17.00	Användarlösenord	0 ~ 65535	0 : : y	
P17.01	Parameter initiering	0: Ingen operation 01: Återställ fabriksparametrar, exklusive motorparametrar 02: rensa registreringsinformation	0 : : y	
P17.04	Funktionen koden ändrar fastigheter	0: Modifierbar 1: Ej modifierbar	0 : : y	
P18 grupp Momentkontrollparametrar				
P18.00	Hastighet/ vridmoment kontroll	0: Hastighetskontroll, 1: Momentkontroll	0 : : y	

P18.01	Momentinställning val av källa under vridmoment kontrollläge	0: Digitala inställningar 1: (P18.03) 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: PLUS-inställning 5: Kommunikationsinställning 6: MIN (AI1, AI2) 7: MAX (AI1, AI2)	0 y	
P18.03	Digital inställning under vridmomentkontrollläget	-200,0 % y 200,0 % (P18,01=0) 150,0 % y		
P18.05	Max framåt frekv för Vridmomentkontroller	0.00Hz y MaxfrekvensyP01.10y 50.00Hz y		
P18.06	Max omvänd frekv för Vridmomentkontroller	0.00Hz y MaxfrekvensyP01.10y 50.00Hz y		
P18.07	Vridmomentkontroller Acc tid	0,00s ~ 65000s	0.00s y	
P18.08	Vridmomentkontroller Dec tid	0,00s ~ 65000s	0.00s y	
P23 grupp Styroptimeringsparametrar				
P23.00	Övre gränsfrekvens för DPWM-omkopplare	5.00Hz y MaxfrekvensyP01.10y 8.00Hz y		
P23.01	PWM-modulering läge	0: Asynkron modulering, 1: Synkron modulering	0 y	
P23.03	Slumpmässig PWM djup	0: Ogiltig slumpmässig PWM 1 ~ 10: Slumpmässigt djup av PWM-bärvågsfrekvens	0 y	
P23.04	Snabbt flöde begränsande	0: Inaktivera, 1: Aktivera	1 y	

P23.06	Underspanning värdeinställning	200,0V ~ 2200,0V	350V ÷	
P23.09	Övertryck Värdeinställning	200,0V ~ 2200,0V	270V ÷	
P23.10	Automatisk bärare frekvensändring kl låg frekvens	0: Inaktivera, 1: Aktivera	1 ÷	
P23.11	Noll hastighet löpande utgång kontrollera	0: Inaktivera, 1: Aktivera	1 ÷	
P23.12	Känslighet av Effektfasförlust skydd	0–30,0 %	13,0 % ÷	
P24 grupp AI kurvinställning				
P24.00	Minsta ingång av AI kurva 4	-10.00V÷P24.02	0,00V ÷	
P24.01	Motsvarande förhållande på P24,00	-100,0 %÷+100,0 %	0,0 % ÷	
P24.02	Att vända 1 av Jag har horor 4	P24.00–P24.04	3,00V ÷	
P24.03	Motsvarande förhållandet P24,02	-100,0 %÷+100,0 %	30,0 % ÷	
P24.04	Att vända 2 av Jag har horor 4	P24.02–P24.06	6,00V ÷	
P24.05	Motsvarande förhållandet P24,04	-100,0 %÷+100,0 %	60,0 % ÷	
P24.06	Max ingång av Jag har horor 4	P24,06÷+10,00V	10.00V ÷	

P24.07	Motsvarande förhållandet P24,06	-100,0 % $\ddot{y}$ +100,0 %	100,0 % $\ddot{y}$	
P24.08	Minsta ingång av AI kurva 5	-10.00V $\ddot{y}$ P24.10	-10,00V $\ddot{y}$	
P24.09	Motsvarande förhållande på P24,08	-100,0 % $\ddot{y}$ +100,0 %	-100,0 % $\ddot{y}$	
P24.10	Vänd 1 av AI kurva 5	P24.08–P24.12	-3,00V $\ddot{y}$	
P24.11	Motsvarande förhållande på P24,10	-100,0 %–100,0 %	-30,0 % $\ddot{y}$	
P24.12	Att fylla 2 av AI-kurvan 5	P24.10–P24.14	3,00V $\ddot{y}$	
P24.13	Motsvarande förhållande på P24,12	-100,0 %–100,0 %	30,0 % $\ddot{y}$	
P24.14	Max ingång av AI-kurvan 5	P24,12 $\ddot{y}$ +10,00V	10.00V $\ddot{y}$	
P24.15	Motsvarande förhållandet P24,14	-100,0 %–100,0 %	100,0 % $\ddot{y}$	
P24.24	Hoppa punkt av den AI1	-100,0 %–100,0 %	0,0 % $\ddot{y}$	
P24,25	Hoppa utbud av den AI1	0,0 %–100,0 %	0,5 % $\ddot{y}$	
P24,26	Hoppa punkt av AI2	-100,0 %–100,0 %	0,0 % $\ddot{y}$	
P24,27	Hoppa utbud av AI2	0,0 %–100,0 %	0,5 % $\ddot{y}$	

P24,28	Hoppa punkt av AI3	-100,0 %–100,0 %	0,0 % ÷	
P24,29	Hoppa utbud av AI3	0,0 %–100,0 %	0,5 % ÷	
P30-grupp Korrigering för AI och AO				
P30,00	AI1 Uppmätt spänning 1	0,500V–4,000V	Fabrik korrektion	÷
P30.01	AI1 displayspänning 1	0,500V–4,000V	Fabrikskorrigering	÷
P30.02	AI1 uppmätt spänning 2	6 000 V–9,999 V	Fabrikskorrigering	÷
P30.03	AI1 displayspänning 2	6 000 V–9,999 V	Fabrikskorrigering	÷
P30.04	AI2 Uppmätt spänning 1	0,500V–4,000V	Fabrik korrektion	÷
P30,05	AI2 displayspänning 1	0,500V–4,000V	Fabrik korrektion	÷
P30.06	AI2 uppmätt spänning 2	6 000 V–9,999 V	Fabrik korrektion	÷
P30.07	AI2 displayspänning 2	6 000 V–9,999 V	Fabrik korrektion	÷
P30.08	AI3 Uppmätt spänning 1	-9.999V~10.000V	Fabrik korrektion	÷
P30,09	AI3 displayspänning 1	-9.999V~10.000V	Fabrik korrektion	÷
P30.10	AI3 uppmätt spänning 2	-9.999V~10.000V	Fabrikskorrigering	÷

P30.11	AI3 displayspänning 2	-9.999V~10.000V	Fabrik korrektion	ÿ
P30.12	AO1 målsänning 1	0,500V~4,000V	Fabrik korrektion	ÿ
P30.13	AO1 Mätt	0,500V~4,000V	Fabrikskorrigering	ÿ
P30.14	spänning 1 AO1 målsänning 2	6 000 V~9,999 V	Fabrikskorrigering	ÿ
P30,15	AO1 Mätt	6 000 V~9,999 V	Fabrik korrektion	ÿ
P30.16	spänning 2 AO2 målsänning 1	0,500V~4,000V	Fabrik korrektion	ÿ
P30,17	AO2 Mätt	0,500V~4,000V	Fabrik korrektion	ÿ
P30.18	spänning 1 AO2 målsänning 2	6 000 V~9,999 V	Fabrik korrektion	ÿ
P30,19	AO2 Mätt	6 000 V~9,999 V	Fabrik korrektion	ÿ

spänning 2

4. Fellarm och motåtgärder

Visar felnamn		Möjlig orsak till fel	Felsökning
Err01	Kraftmodulskydd	Motoreffekten är för hög eller ledningar kortslutning eller Strömmodulen skadad	Ta bort motorkabeln och starta den igen. Om det finns något problem, reparera växelriktaren
Err02	Underspanningsfel	Ingångsspänningen är onormal eller strömreläet är inte inkopplat eller spänningsdetekteringen	Kontrollera nätspänningen eller sök service från tillverkaren

		fel	
Err31	Överspänning under acceleration	Ingångsspänningen är onormal	Kontrollera strömförsörjningen
		Starta om när motorn roterar	Ställ in att starta efter DC-bromsning
Err32	Överspänning under retardation	Retardationstiden är för kort	Förläng retardationstiden
		Ingångsspänningen är onormal	Kontrollera strömförsörjningen
Err33	Överspänning vid konstant hastighet	Ingångsspänningen är onormal	Kontrollera strömförsörjningen
Err60	Inverter överbelastning	Felaktig inställning av V/F-kurva eller vridmoment.	Justera V/F-kurvan och vridmomentförstärkningen
		Låg inspänning.	Kontrollera nätspänningen
		Accelerationstiden är för kort	Förläng accelerationstiden
		Motorbelastningen är för tung	Välj en mer kraftfull Inverter
Err61	Överström under acceleration	Accelerationstiden är för kort	Förläng accelerationstiden

		Inverterns effekt är för liten	Välj Inverter med hög effektnivå
		Felaktig inställning av V/F-kurva eller vridmoment.	Justera V/F-kurvan eller vridmomentförstärkningen
Err62	Överström under retardation	Retardationstiden är för kort	Förläng retardationstiden
		Inverterns effekt är för liten	Välj växelriktare med hög effektnivå
Err63	Överström vid konstant hastighet	Låg inspänning.	Kontrollera nätspänningen
		motorstopp eller belastningsmutation är för stor	Kontrollera lasten
		Inverterns effekt är för liten	Välj en mer kraftfull Inverter
Err64	Motor överbelastning	Felaktig inställning av V/F-kurva eller vridmoment.	Justera V/F-kurvan eller vridmomentförstärkningen
		Låg inspänning.	Kontrollera nätspänningen
		motorstopp eller belastningsmutation är för stor	Kontrollera lasten
		Motorns överbelastningsskyddskoefficient är inte korrekt inställd	Ställ in motorns överbelastningsskyddskoefficient korrekt

Err65	Våg för våg strömbegränsningsfel	Samma sak med motor Överbelastning	Samma sak med motor Överbelastning
Err40	maskinvarufel	Vatten, insekter etc	omstart kan inte återgå till fabriksreparationen
Err41	EEPROM R/W-fel	EEPROM-koppling	Sök en service från tillverkaren
Err42	Kontrollera strömbrott	Ingångsströmförsörjningen ligger inte inom specifikationsområdet	Justera spänningen till specifikationskraven
Err46	Aktuellt detekteringsfel	Strömsamlingskretsfel	Sök en service från tillverkaren
		Fel på drivkretsen	Sök en service från tillverkaren
Err11	Extern utrustningsfel 1	Externt felgång 1 är stängd	Koppla bort den externa felterminalen och åtgärda felet (var uppmärksam för att kontrollera orsaken)
Err12	Kommunikation n misslyckande	485 Kommunikation misslyckades	Kontrollera 485- anslutningen
Err13	Ackumulerad körtid anländer	Den ackumulerade drifttiden når det inställda värdet	Rensa rekord av Parameterinitieringsfunktion
Err15	Extern utrustningsfel 2	Externt felgång 2 är stängd	Koppla bort den externa felterminalen och åtgärda felet (var uppmärksam för att kontrollera orsaken)
Err16	Power on-tiden kommer	Den ackumulerade effekten på tid når det inställda värdet	Parameterinitieringsfunktion rensa poster

Err17	Kontakt/reläfel	Ingångsfel på extern utrustning	Koppla bort den externa felterminalen och åtgärda felet (var uppmärksam för att kontrollera orsaken)
Err08	Strömmodulen överhettad	Dålig kylfläkt eller överhettad omgivningstemperatur	Kontrollera fläkten eller värmeavledning eller vänta på kylning för att försöka igen
Err90	Omkopplingsmotorfel	Dålig kontakt av motorledningen eller växla vid växlingar och växelriktare	Omriktaren måste anslutas direkt till motorn för att kontrollera att motorledningen är lös
Err91	Kortslutningsfel i jord	Kort till jordfel	Koppla bort jordledningen (var uppmärksam för att kontrollera orsaken)
Err92	Ingångsfasförlust	Kontrollera ingående kraftledning	Sök en service från tillverkaren
Err93	Utgångsfasförlust	utgångsströmförlust eller en faskrets för att detektera ström är onormal	Kontrollera utspänningen och Kontrollera utmatningsledningen
Err94	Motorns överhastighetsfel	Motorhastigheten överstiger den normala hastigheten	Kontrollera om lasten har annan kraft
Err95	Hastighetsavvikelse misslyckande	Hastighetsgapet är för stort än den normala hastigheten	Kontrollera motorbelastningen
Err96	PID-feedback förlust under körning	Dålig kontakt med PID-sensorsignalen	Kontrollera sensorsignalen
Err97	Lastfallsfel	Motorledningen är frånkopplad	Kontrollera motorledningen
Err98	Motor över temperatur	Motorn överhettas	Kontrollera motortemperaturen

Err99	Motoravstämning fel	Motorparametrarna är inte inställda enligt namnskylden eller motorledningen är dålig kontakta	Ställ in motorn parametrar enligt namnskylden och kontrollera ledningen från Växelriktare till motorn
ErrH1	Vatten brist	Vattenbristfel	Kontrollera om det saknas vatten
ErrH2	Fullt vatten tidig varning	Vattnet är fullt	Återställ normalt vatten tryck
ErrH3	Högt vatten tryck fel	Tvinga avstängningsfel	För högt vatten tryck, kontrollera vattentrycket

5. Inställningsbeskrivning

När P17.00 är inställd på icke-0 värde, parameterskyddslösenordet är inställt. Du måste ange lösenordet innan du ändrar parametrarna. Avbryt lösenordet och P17.00 måste ställas in på 0. Parametermenyn i användaranpassat parameterläge är inte lösenord skyddas.

Gruppen P01yP23 är grundläggande

funktionsparameter, P00-gruppen övervakar funktionsparametern.

Symbolerna i funktionstabellen beskrivs enligt följande: "y":

Inställningsvärdet för denna parameter kan ändras när omriktaren är

Stopp och körtillstånd; "y":

Det inställda värdet för denna parameter kan inte ändras när växelriktaren

är i drifttillstånd; "•":

Värdet på parametern är det faktiska detekterade postvärdet och

kan inte ändras; "*":

Det betyder att parametern är "Manufacturer Parameter" och är

begränsad till tillverkarens inställning för att förbjuda användaren från att använda.

Tillverkad i Kina

VEVOR[®]
TOUGH TOOLS, HALF PRICE

Teknisk support och e-garanticertifikat
www.vevor.com/support