Manual del usuario de la serie RV5400

Gracias por usar el inversor de la serie RV5400.
Con el fin de hacer uso de las funciones completas en el inversor y garantizar

Funcionamiento, mantenimiento y comprobación del inversorseguridad del usuario, lea atentamente estas instrucciones antes de instalar. ,
Esta instrucción divide las precauciones de seguridad en peligro y advertencia.
Por favor, preste especial atención a los símbolos " Danger " y " Warning "Y su contenido relacionado.

El símbolo " Danger "Indica operación incorrecta, que puede causar la muerte o lesiones graves al personal.

El símbolo " Warning "Indica operación incorrecta, que puede causar lesiones personales o fallos del inversor y del sistema mecánico, como determinado por diferentes situaciones, los asuntos de cautela pueden llevar a consecuencia grave
Las figuras en esta instrucción son para conveniencia con descripciones; pueden tener ligeras diferencias con respecto a los productos, y
La actualización de los productos también puede causar ligeras diferencias entre los Figuras y productos, los tamaños reales están sujetos a productos reales.
Tenga en cuenta que esta instrucción operativa se entregará a usuario final, y se mantendrá adecuadamente para un uso posterior de la inspección y manteniendo.
Si tiene preguntas, póngase en contacto con nosotros o con nuestros agentes a tiempo, Siempre recibiremos nuestra mejor atención.

TABLA DE CONTENIDO

Capítulo 1 Precauciones de seguridad 1
1-1 Confirmación al recibir 1
1-2 Mudanza e instalación 1
1-3 Cableado y unión 2
1-4 Encendido y puesta en servicio 4
1-5 Comprobación y mantenimiento 5
1-6 Procesamiento de excepciones 5
1-7 Procesamiento de chatarra 6

Capítulo 2 Introducción al producto 7
2-1 Inspección de desembalaje 7
2-2 Descripción del modelo del inversor 7
2-3 especificaciones del producto 7
2-4 modelos de series de productos..... 9
2-5 Almacenamiento del producto 10

Capítulo 3 Instalación del inversor 11
3-1 Entorno de instalación y requisitos 11
3-2 El esquema y el tamaño de la instalación 13
3-3 El tamaño de agujero de la bandeja para el panel de operación 14

Capítulo 4 Cableado 15
4-1 Cableado del lazo principal 15
4-1-1 Descripción de los componentes externos 15
4-1-2 Aviso de cableado del bucle principal 17
4-1-3 Especificaciones del equipo recomendado 18

TABLA DE CONTENIDO

4-1-4 Terminales de lazo principal y descripción 19
4-2 Terminal de control 21
4-2-1 Diagrama de cableado básico 21
4-2-2 Disposición de terminales de control 23
4-2-3 Descripción de la terminal de control 23
4-2-4 Aviso de cableado del circuito de control 24

Capítulo 5 en ejecución 25
5-1 Panel de operación digital 25
5-1-1 Descripción de la función de la tecla 25
5-1-2 Descripción de la luz indicadora LED 26
5-1-3 Descripción de la pantalla 26
5-2 Instrucción operativa del panel de operación digital 27
5-3 Ejecución simple y elementos relativos 30
5-3-1 Configuración, instalación y cableado 30
5-3-2 Inspección del cableado 31
5-3-3 Configuración de parámetros 31
5-3-4 Corriendo 31

Capítulo 6 Tabla de parámetros funcionales 32

Capítulo 7 Explicaciones detalladas de los parámetros 46
7-1 Parámetros para monitoreo 46
7-2 Parámetros para la ejecución básica 50
7-3 Parámetros de aplicaciones básicas 61
7-4 Parámetros para la aplicación de entrada y salida 68
7-5 Grupo de aplicación auxiliar 84
7-6 grupo de funciones de aplicación 94
7-7 Grupo de aplicaciones auxiliares (PID) 101
7-8 Grupo de parámetros de comunicación 113
7-9 Parámetros para aplicación avanzada 120

Capítulo 8 Mantenimiento, Diagnóstico de Fallas y Contramedidas 123
8- 1 Artículos de comprobación diaria 123
8- 2 Aviso de mantenimiento y verificación 123
8- 3 Elementos de control regulares 123
8- 4 Reemplazo regular 124
8-5 Información de protección, diagnóstico de fallos y eliminación. 124
8- 6 Eliminar el error regular 128
8- 7 Solución de perturbación 130
8- 8 Registros de fallas 132

Capítulo 9 Selección de accesorios externos 133
9- 1 El propósito del accesorio 133
9- 2 Arreglo 133
9- 2-1 DC reactor 133
9- 2-2 reactor de CA 134
9- 2-3 Resistencia de frenado 135

Apéndice 1 Ejemplo de aplicación simple 137
1- 1 Ejemplo 137
1- 2 Función de control múltiple de RV5400 138

Apéndice 2 Descripción del modo de comunicación 141
2- 1. Modo ASCII 141
2- 2. Modo RTU 141
2- 3 Descripción de la dirección de registro: 142
2- 4 Dirección de datos 142
2- 4-1 Muestra de usar el modo ASCII: 143

Apéndice 3 Parámetros comunes para unidades de la serie RV5400 145

Capítulo 1 Precauciones de seguridad

1-1 Confirmación al recibir

Warning

Todos los productos han pasado por estrictos controles y pruebas antes. entrega, pero considerando transporte, por favor verifique:

- Si el inversor está distorsionado o dañado durante el transporte, no instale el inversor roto, ya que podría provocar lesiones personales, por favor informe a nuestro agente a tiempo.

- Si el paquete está integrado, accesorios y usuario.
  Las instrucciones están contenidas, especialmente las instrucciones del usuario, y tarjeta de garantía, por favor guarde los para referencia de más mantenimiento

- Si el producto está de acuerdo con las especificaciones, y si hay fenómenos inusuales dentro o fuera del inversor.

1-2 Mudanzas e Instalación

Warning

- Cuando mueva el producto, utilice instrumentos de movimiento adecuados. para evitar daños en el inversor.

- Al mover el inversor, sujete la parte inferior del inversor, sostener la placa de cubierta directamente puede provocar que caiga y provoque Lesiones personales o inversores dañados.

- No instale el inversor sobre sustancias combustibles, instale el convertir directamente sobre la sustancia combustible o cerca de combustible El material puede causar un incendio.

- Por favor verifique si la instalación del inversor es correcta.

- Elija una ubicación segura para instalar el inversor y su funcionamiento El entorno se muestra a continuación.

Temperatura ambiente: -10 -40 (sin congelación).
Humedad ambiente: máx. 95% de humedad relativa (sin condensación) Ambiente ambiente: en interiores, (sin gas corrosivo, gas combustible, Niebla de aceite y polvo. Por favor, manténgase alejado de la luz solar) Altitud: inferior a 1000m
Vibración: máx. 0.5G

- Por favor, asegúrese de que la sustancia montada puede cargar con El peso del inversor y evitar que se caiga, y asegúrese de que el sitio de instalación es seguro y confiable. No permita niños y personal no autorizado acercándose al inversor.

- Por favor, asegúrese de que los tornillos estén fijos, sujetados y bloqueados firmemente de acuerdo con las instrucciones del manual del usuario, para evitar que el inversor se caiga.

- Durante la instalación, evite tornillos, piezas de alambre y otro material conductor de electricidad por caída en inversor. De otra manera, el inversor puede dañarse o puede ocurrir un accidente grave.

- Si dos y más inversores están instalados en un gabinete de control, por favor Instálalas de acuerdo con las instrucciones del manual. Es requerido para mantener suficiente espacio, y agregar disipadores de calor adicionales para Flujo de aire en el gabinete. Eso bajará 40 ℃ de la temperatura en La cabina. El sobrecalentamiento puede causar que el inversor se rompa, fuego u otra accidente.

- El inversor debe ser instalado por personal profesional.

1-3 Cableado y Unión

- Por favor no dañe los cables. Deje que los cables soporten peso o sujetarse puede dañar los cables y provocar una descarga eléctrica

- No instale el condensador de desplazamiento de fase, el amortiguador de tensión o filtro de ruido en el terminal de salida del inversor, de lo contrario puede causar Fallo del inversor.

- No instale dispositivos de conmutación en el terminal de salida del inversor tales como el interruptor de aire y contactor. Si es por tecnologia, demanda, por favor asegúrese de que el inversor está cambiando sin salida.

- Cablee por separado el cable de alimentación y el cable de control para prevenir interferencia.

Danger

- Asegúrese de que la alimentación esté apagada antes del cruce.

- El cableado debe ser realizado por electricistas calificados.

- Realice el cableado de acuerdo con las instrucciones del manual del usuario.

- La conexión a tierra se instalará correctamente en De acuerdo con las normas relativas en la instrucción del usuario.
  De lo contrario, podría provocar una descarga eléctrica o un incendio.

- Utilice una fuente de alimentación independiente para el inversor. Nunca usar La misma fuente de alimentación con equipo de interferencia fuerte como soldador electrico.

- Por favor, no toque la placa inferior con las manos mojadas. De otra manera Puede recibir una descarga eléctrica.

- Por favor, no toque el terminal directamente. No te conectes con inversor de entrada / salida de cables con el panel de la cubierta. De lo contrario tu Puede recibir una descarga eléctrica.

- Asegúrese de que el voltaje de la fuente de alimentación y el voltaje de inversor son los mismos, de lo contrario puede causar una falla del inversor o Lesiones personales.

- Asegúrese de que la fuente de alimentación se conecta con el R • S • T terminal pero sin el terminal UVW, de lo contrario puede causar.

El fallo interno del inversor.

- Por favor, no pruebe el inversor en la resistencia de presión. De lo contrario puede causar la falla interna del inversor.

- Instale accesorios como unidades de freno, resistencias de freno adecuado con las instrucciones del usiario, de lo contrario puede causar
  Fallo del inversor o incendio

- Asegúrese de que los tornillos de los terminales estén firmemente bloqueados, de lo contrario, podría provocar un fallo del inversor.

1-4 Encendido y puesta en servicio.

Warning

- Asegúrese de que la cubierta frontal esté instalada antes de encender la alimentación. Durante la transmisión de energía, no retire la cubierta.

- Asegúrese de que los cables de alimentación y de señal estén conectado correctamente, de lo contrario puede causar daños en el inversor.

- Asegúrese de que todos los parámetros estén configurados correctamente antes de ejecutar.

- Antes de ejecutar, asegúrese de que la máquina no dañe el funcionamiento equipos Se recomienda llevar en ejecución con carga inactiva.

- Proporcione un interruptor de parada de emergencia cuando la función de parada la configuración no está disponible.

- No use contactor electromagnético para arrancar y apagar inversor, de lo contrario puede afectar la vida del inversor.

Danger

- Cuando se configura la función de reinicio de fallas. Por favor, no se acerque al equipo porque el equipo puede reiniciarse automáticamente después de ejecutar la parada.

- Por favor verifique el rango de uso de motores y máquinas. Excesivo su rango de uso causará fallas en el motor y la máquina.

- Por favor, no cambie la configuración de parámetros de inversor casualmente durante la ejecución

- Por favor, no toque el disipador de calor y la resistencia de freno, de lo contrario usted puede quemarse.

- No use las manos mojadas para tocar la placa inferior y para operar los interruptores y llaves. De lo contrario, podría sufrir una descarga eléctrica o lesiones.

- No conecte ni retire los motores durante el funcionamiento del inversor, de lo contrario, podría provocar una falla o protección del inversor.

1-5 Verificación y mantenimiento

Warning

- Asegúrese de que la luz de encendido y la luz indicadora estén apagadas antes de Comprobación y mantenimiento. De lo contrario, puede sufrir una descarga eléctrica.

- Antes de comprobar y mantener, toque un metal cercano sustancia con la mano para eliminar la electricidad estática para evitando daños al inversor por la electricidad estática.

- Por favor, no use el megohmetro (resistencia de aislamiento) para probar el circuito de control del inversor.

Danger

- Sólo el personal profesional autorizado puede hacer el control, mantenimento y resposición de los componentes, ningun otro. La gente esta permitida

- Por favor verifique, mantenimiento y reemplazo de la componentes de acuerdo con los métodos designados en el usuario instrucción, prohibir estrictamente la modificación por su cuenta. Si tu haces eso, puede recibir una descarga eléctrica y lesiones o el inversor puede recibir dañado.

1-6 Procesamiento de excepciones

Danger

- Cuando la protección en el inversor está activada, siga la fallapantalla del inversor para averiguar las causas y eliminar la falla,

luego reiniciar y reiniciar el inversor. Si el fallo no se elimina. Restableciendo y reiniciar el inversor puede provocar un fallo del inversor o de la máquina.

- Cuando se produce una falla en el inversor, no lo trate por su Posee, y contacta con nuestra empresa y nuestros distribuidores.

1-7 Procesamiento de desguace

Warning

Cuando se deseche el inversor, deséchelo como basura industrial, no lo quemes

Capítulo 2 Introducción de producto

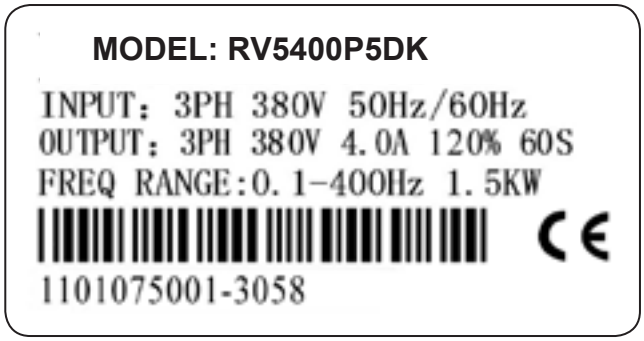
2-1 inspección de desembalaje

Al desembalar, por favor confirme lo siguiente:

- Compruebe si el tipo de modelo del inversor es conforme con su pedido
- Compruebe si el inversor está dañado y accesorios relacionados se completan

Si encuentra una omisión o desacuerdo, comuníquese con el proveedores

2-2 Descripción del modelo de inversor



Modelo RV 5 400 P 5D5K

Capacidad del inversor:
5D5K significa 5.5KW
0015K significa 15KW

A: par constante; p: par variable

Rango de voltaje:
400 significa entrada trifásica AC / 380V; Número de serie

Inversor serie RV

2-3 especificaciones del producto

Artículos	Descripción	
Entrada	Tensión nominal, Frecuencia	Trifásico 380V 50 / 60Hz; monofásico 220V 50 / 60Hz
	Voltaje permitido Distancia	380V: 330~440V; monofásico220V: 170V~240V
Salida	Voltaje	380V: 0~380V; monofásico 220V: 0~220V
	Frecuencia	0.10~400.0Hz
Modo de control		Vector espacial, control V / F
Monitor		Pantalla LED de cinco dígitos, pantalla indicadora; Monitor Frecuencia de configuración, frecuencia de salida, salida corriente, voltaje DC, temperatura del módulo, Estado de funcionamiento y fallo.
Caracteristicas de control	Entrada Frecuencia Distancia	0.10Hz~400.00Hz
	Frecuencia Configuración	Ajuste digital: 0.01 Hz. Configuración analógica: 0.1% de configuraciónfrecuencia máxima de salida
	Entrada Frecuencia Exactitud	0.01Hz
	V/F Control	La configuración de la curva V / F puede satisfacer varias cargas requeridas
	Control de par	Aumento automático: aumento automático del par mediante la cargar condición; Aumento manual: habilitar para configurar 0 a 20 % de par de elevación
	Multifunctional Terminal de entrada	8 entradas multifunción, control de velocidad de 15 tomas, proceso, 4 velocidades de aceleración / deceleración, función de subida y bajada, escala
	Multifunctional Terminal de entrada	Tres salidas multifunciones toman trabajo, cero Valida velocidad, falla externa, señal y alarma.
	Accel. /decel. Configuración del tiempo	l.0 ~ 6000s tiempo de aceleración / desaceleración puede ser
Otras funciones	PID Control	Control PID incorporado
	RS485	Función de comunicación estándar RS485 (MODBUS)
	Frecuencia Preparar	Analógico 0 ~ 10V, 0 ~ 20mA, funcionamiento de ajuste directo panel, RS485 especifique el valor, arriba / abajo especifique valor.

Articulos	Descripción	
Otras Funciones	Velocidad múltiple	Ocho terminales de entrada multifuncionales, velocidad de 15 secciones se pueden configurar
	Auto estabilizador	Opción para auto estabilizador
	Mostrador	Construido en 2 grupo de contadores
Función de protección	Sobrecarga	Torsión constante 150% 1 minuto, sopladora 120% 1 minuto
	Sobre voltaje	Protección contra sobretensión se puede configurar.
	Bajo voltaje	Se puede configurar la protección de bajo voltaje.
	Otros	Protección contra sobrecalentamiento, protección contra cortocircuitos, protección contra sobrecargas y bloqueo de parámetros
Ambiente	Temperatura	-10℃ to 40℃ (sin congelación)
	Humedad	Max. 95% (sin condensación)
	Altitud	Menos de 1000m
	Vibracion	Max. 0.5G
Estructura	Modo de enfriamiento	Enfriamiento obligatorio
	Nivel de protección	IP 20
Instalación	Modo	Abajo 132 KW montado en pared 160-350 KW para montaje en pared o en gabinete Por encima de 400 KW en gabinete

2-4 modelos de la serie de productos.

MODELO	Potencia de salida	Capacidad KVA	Corriente de salida (A)	Capacidad de sobrecarga (60s)	Motor aplicable KW
RV5400P5D5K	5.5	10	12.5	15	5.5
RV5400P7D5K	7.5	14	17.5	21	7.5
RV5400P0011K	11	19	24	28.8.	11
RV5400P0015K	15	26	33	39.6	15
RV5400P0018K	18.5	32	40	48	18.5
RV5400P0022KN	22	37	47	56.4	22
RV5400P0030KN	30	52	65	78	30
RV5400P0037KN	37	64	80	96	37
RV5400P0045KN	45	72	90	108	45

MODELO	Potencia de salida	Capacidad KVA	Corriente de salida (A)	Capacidad de sobrecarga (60s)	Motor Aplicable KW
RV5400P0055KN	55	84	110	132	55
RV5400P0075KN	75	115	152	182.4	75
RV5400P0090KN	90	135	176	264	90
RV5400P0110KN	110	160	210	252	110
RV5400P0132KN	132	193	255	306	132
RV5400P0160KN	160	230	305	366	160
RV5400P0185KN	185	260	340	408	185
RV5400P0200KN	200	290	380	456	200
RV5400P0220KN	220	320	425	510	220
RV5400P0250KN	250	365	480	576	250
RV5400P0280KN	280	427	530	636	280

2-5 Almacenamiento de producto

El inversor se debe colocar en el paquete antes de la instalación. Si el inversor es no utilizado por el momento, durante el almacenamiento, preste atención a los de abajo:

A. Los productos deben colocarse en un lugar seco y libre de polvo. ubicación
B. La humedad relativa del ambiente está dentro del 0 ~ 95%,
y sin condensación.
C. La temperatura de almacenamiento del ambiente debe estar dentro del rango de -26 ℃ a + 65 ℃.
D. No hay gases ni líquidos corrosivos en el almacenamiento.
medio ambiente, y evitar exponer el producto directamente a la

luz del sol.

Es mejor no almacenar el inversor durante mucho tiempo. Almacenamiento a largo plazo Puede llevar al deterioro del condensador electrolítico. Si esto es necesario para almacenar el inversor durante mucho tiempo, tenga en cuenta que seguro que el inversor se electrifica al menos una vez como mínimo 5 horas por año. En funcionamiento, use el regulador de voltaje para ingresar corriente, el voltaje Aumenta gradualmente a la tensión nominal.

Capítulo 3
Instalacion de inversor

3-1 Entorno de instalación y requisitos

El entorno de instalación tiene un efecto directo en la vida útil y Uso del inversor. Si el inversor se utiliza en el entorno que haceno concordar con el rango permitido de la instrucción operacional, y puede llevar a la protección o fallo del inversor.

El inversor se montará en la pared. Por favor instálalo verticalmente para convección, y ventilación de calor.

Acerca del entorno de instalación del inversor, asegúrese de que esté en De acuerdo con:

(1) Emperatura ambiente de -10 ℃ a + 40

(2) Humedad ambiental 0 ~ 95% sin condensac

(3) Lejos de la luz solar directa

(4) El medio ambiente no contiene gases ni líquidos corrosivos

(5) El ambiente no contiene polvo, fibra flotante, rebaña polvo de metal.

(6) Lejos de materiales radioactivos y sustancias combustible

(7) Lejos de las fuentes de interferencia electromagnética (como soldar, máquinas de alta potencia)

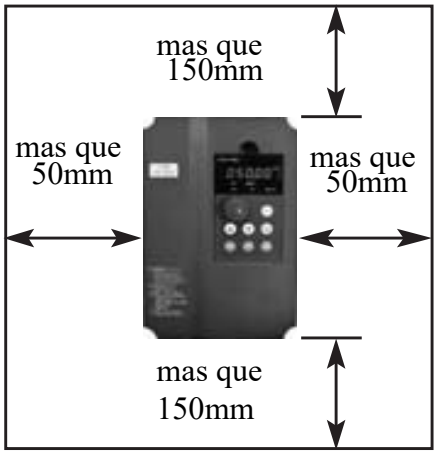
(8) La superficie de instalación debe ser firme, sin vibración, la vibración. no se puede.

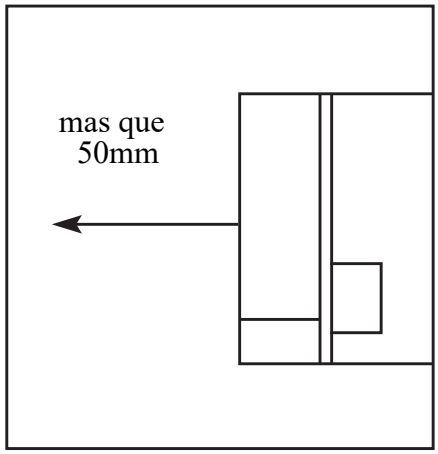
(9) Instale el inversor en el lugar donde sea bueno para la ventilacion.

Inspección y mantenimiento, y en la sustancia incombustible del sólido.
Aparte de unidad de calefacción (como resistencia de rotura).

(10) Conserve suficiente espacio para la instalación del inversor, especialmente para Instalación del inversor múltiple. Por favor, preste atención a la posición de inversor, e instalar un disipador de calor adicional para mantener el medio ambiente temperatura inferior a 45.

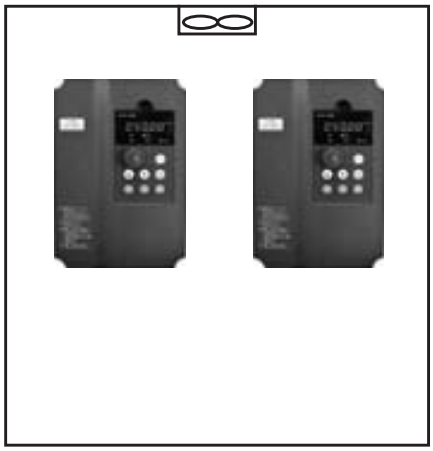
A. Instalación de un solo inversor



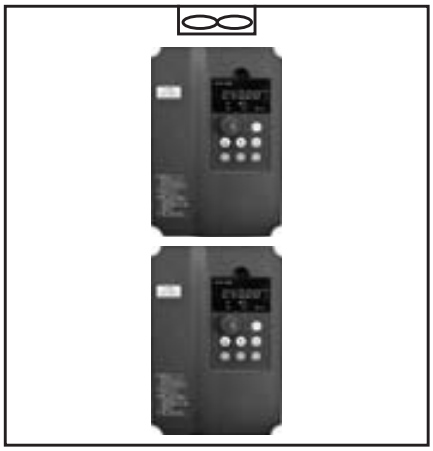


B. Inversores múltiples instalados en un gabinete de control.

Preste atención: cuando se instale “A”, el inversor se colocará en paralela

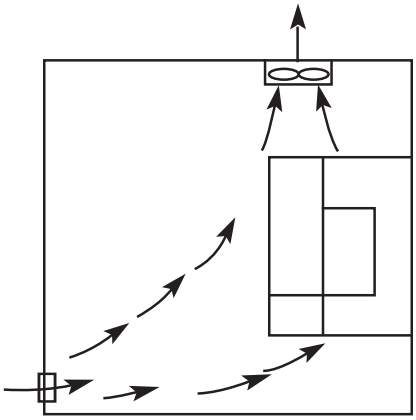


Colocación favorable

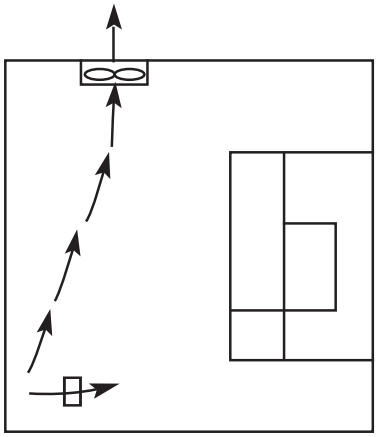


Colocación orable desfavorable

C. Si se instalan multiples inversores en un gabinete de control. Por favor haz Asegúrese de que hay suficiente espacio, y significa mientras la convección de aire en El armario y la instalación de disipador de calor.

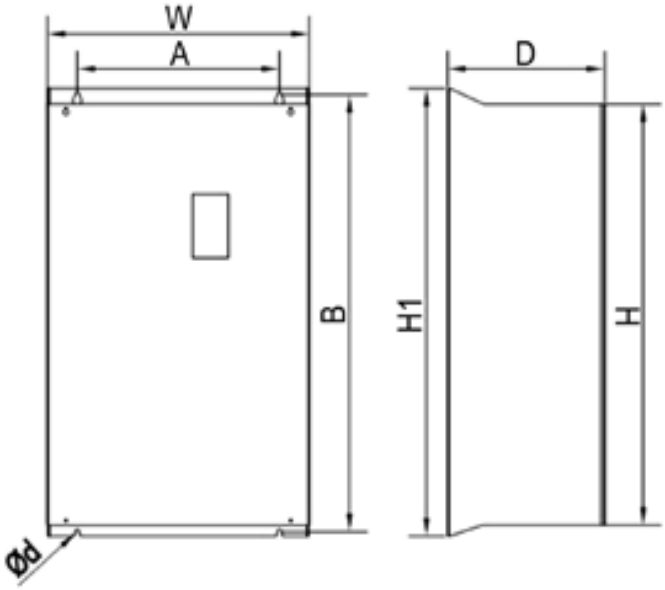


Posición correcta de instalación del ventilador.



Posición incorrecta de instalación del ventilador.

3-2 El esquema y tamaño de instalación



Unidad: mm

Modelo	W	H	H1	D	A	B	d	Instalar	Caja
RV5400P07D5K	185	260	_	170	168	248	6.5	Colgar en la pared	Plástico
RV5400P0011K									
RV5400P0015K	210	330	_	190	195	310	6		Semi Plaático
RV5400P0018K									
RV5400P0022KN	277	410	_	189	262	390	5		
RV5400P0030KN									
RV5400P0037KN									
RV5400P0045KN	300	430	455	212	200	435	5		Caja de hierro
RV5400P0055KN	300	535	560	236	200	538	9		
RV5400P0075KN									

Modelo	W	H	H1	D	A	B	d	Instalar	Caja
RV5400P0090KN	380	625	650	252	250	625	9	Colgar en la pared	Caja de hierro
RV5400P0110KN									
RV5400P0132KN									
RV5400P0160KN	430	825	850	336	250	810	13		
RV5400P0185KN									
RV5400P0200KN	500	845	860	360	370	820	13	instalación de pared o suelo	
RV5400P0220KN									
RV5400P0200KN1	530	800	860	335	200 +200	835	13		
RV5400P0220KN1									
RV5400P0250KN1									
RV5400P0280KN	620	1085	1100	380	460	1070	13		
RV5400P0280KN1 620		850	910	335	250 +250	885	9		

3-3 El tamaño del agujero de la bandeja para el panel de operación

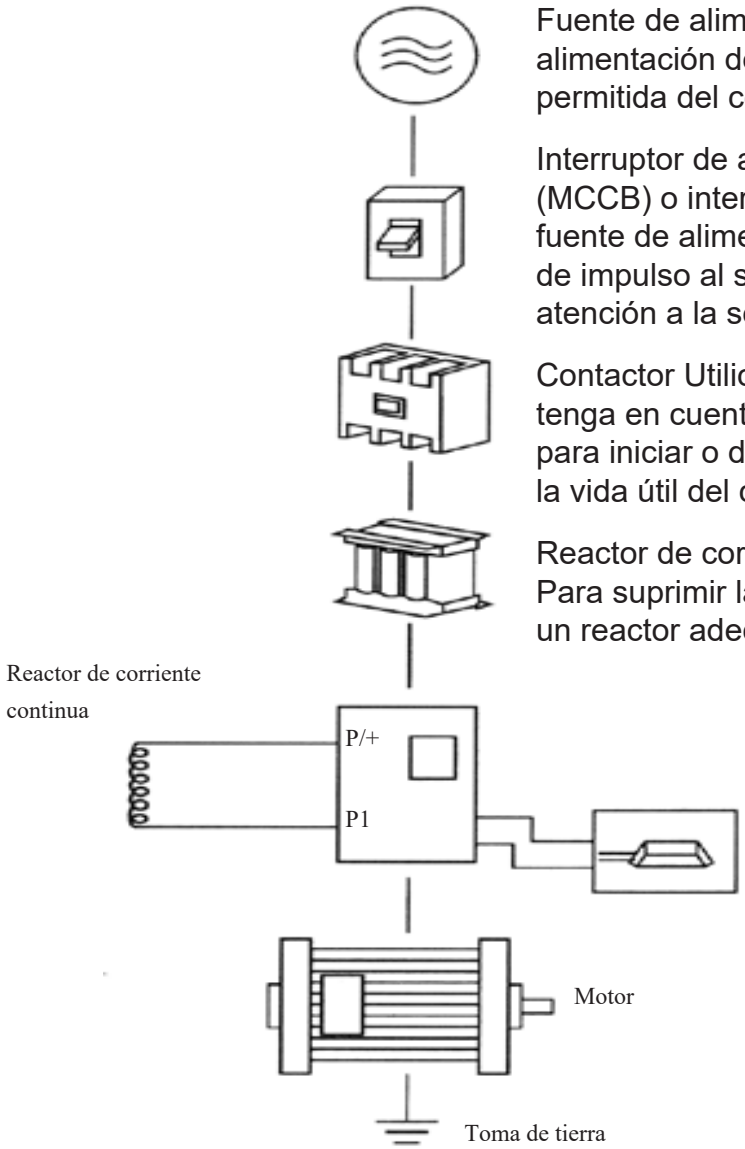
141.5mm x 79.5mm

Capítulo 4 Cableado

El cableado del inversor se puede dividir en bucle principal y bucle de control.

4-1 Cableado de bucle principal

4-1-1 Descripción de componentes externos



Fuente de alimentación AC. Adopte una fuente de alimentación de CA trifásica de acuerdo con la regulación permitida del convertidor.

Interruptor de aire: Interruptor de circuito sin fusible (MCCB) o interruptor de circuito de corriente residual. La fuente de alimentación de entrada tiene una gran corriente de impulso al suministrar el convertidor, así que preste atención a la selección del interruptor.

Contactor Utilice el contactor electromagnético (MC), tenga en cuenta: no utilice el contactor electromagnético para iniciar o detener el convertidor, ya que podría reducir la vida útil del convertidor.

Reactor de corriente alterna. Opcional, en orden
Para suprimir la alta armónica y mejorar la eficiencia, elija un reactor adecuado.

Resistencia de freno. Puede mejorar la capacidad de frenado de la unidad de freno interna del convertidor

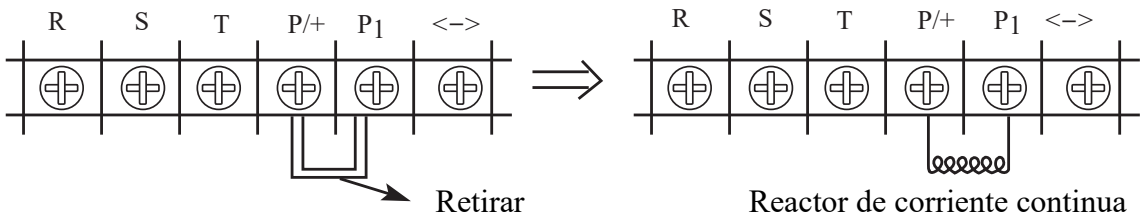
(1) fuente de alimentación de CA
Suministre alimentación con la fuente de alimentación designada en el instrucción operacional

(2) Interruptor de circuito sin f ble: (MCCB)
Cuando la tensión de alimentación es baja o el cortocircuito del terminal de entrada toma Lugar, el interruptor puede proporcionar protección, inspección y mantenimiento. o el inversor no funciona, puede cortar el disyuntor para separar los inversores de la fuente de poder.

(3) Contratista electromagnético
El contratista puede encender y apagar la alimentación del inversor para garantizar la seguridad.

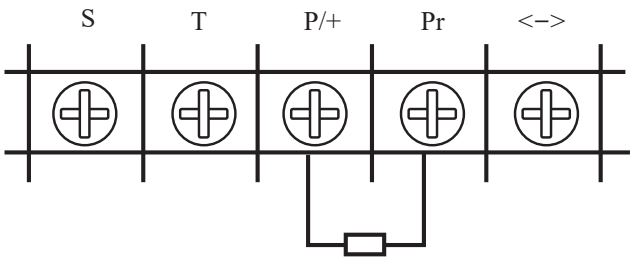
(4) reactor de corriente alterna
A: suprimir los armónicos altos para proteger el inversor.
B: mejorar la eficiencia energética.

(5) reactor de corriente continua
El reactor de corriente continua tiene la misma función que la corriente alterna. reactor. Por favor, retire la hoja de conexión primero entre P1 y
P / +, mostrado en las siguientes figuras:



(6) Resistencia de freno

Cuando el motor está frenando, la resistencia de freno puede evitar un bucle de CC alto voltaje del inversor, y mejorar la capacidad de frenado de la interna unidad de freno.
Por debajo de 18.5W (incluyendo 18.5 W), la unidad de freno está incorporada. La figura de la conexión de la resistencia de freno es la siguiente:



Para seleccionar la resistencia de freno, consulte la sección 2, capítulo 9: Configuración de la resistencia de freno.

4-1-2 Aviso de cableado del circuito principal

(1) Las especificaciones del circuito en el cableado deben estar de acuerdo con Las normas del código eléctrico.

(2) No conecte la CA con el terminal de salida (u, v, w) de inversor; de lo contrario puede causar daños al inversor.

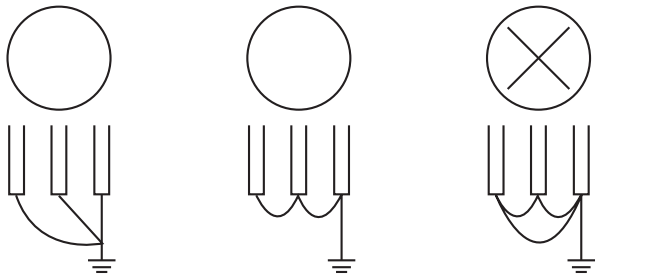
(3) Utilice cables y conductos aislados, y conéctelos con los dos extremos de la capa de blindaje o conducto con tierra.

(4) La conexión a tierra del inversor no se compartirá con la soldadora, motor motorizado o carga de alta corriente. Por favor conecta con el suelo independientemente.

(5) Adopte una tercera forma de conectar con el terminal de conexión a tierra E con la tierra (la impedancia de la conexión a tierra es inferior a 100Ω).

(6) Utilice el cable de conexión a tierra de acuerdo con las regulaciones de Tecnología de equipos eléctricos. Cuanto más corto sea el cable será mejor.

(7) Si hay más de un inversor conectado a tierra, asegúrese de que no forme un bucle de puesta a tierra, que se muestra como Las siguientes figuras:



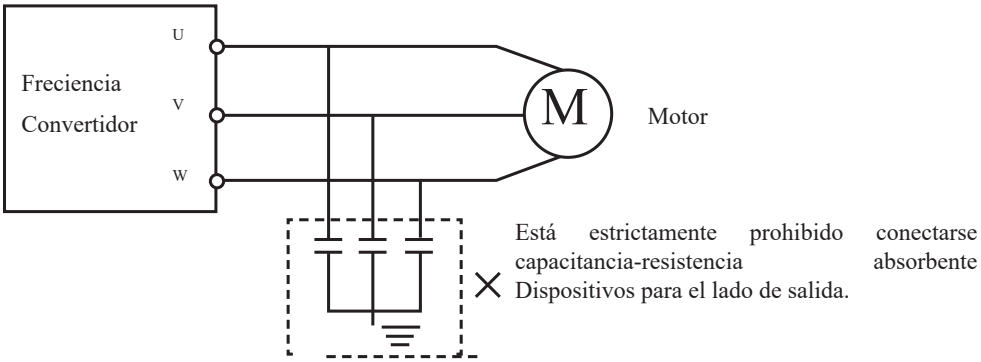
Correcto Correcto Incorrecto

(8) El cable de alimentación del lazo principal y el cable de control deben tenderse por separado. Mantenga una distancia mínima de 10 cm en paralelo y vertical. en interseccion No coloque el cable de control ni el cable de alimentación en la misma caja de cables, de lo contrario puede causar interferencias.

(9) La distancia entre el inversor y el motor será más corta.

de 30 metros. Si la distancia es un largo camino, la corriente de impulso. que se produce por la capacitancia parasitaria dará lugar a más de la protección actual, o producirá una orden incorrecta puede causar inversor Fallo o anomalía de funcionamiento del equipo. La distancia maxima entre el inversor y el motor no será superior a 100 metros. En el conexión de larga distancia, elija configurar el filtro en el terminal de salida, y mientras tanto reducir la frecuencia portadora.

(10) No agregue capacitancia de absorción u otra capacitancia dispositivos de absorción de resistencia en el terminal de salida (u, v, w) de Inversor.



(11) Confirme que el terminal de bucle principal está firmemente bloqueado, y el cable conductor y los terminales tienen un contacto adecuado, para evitar La flojedad de la vibración y la creación de chispas.

(12) Para reducir la interferencia, el amortiguador de sobretensión es Recomendado para conectar con la bobina de contactor electromagnético. y relé en el circuito circundante del inversor.

4-1-3 recomendando especificaciones de equipo

Modelo	Motor (KW)	Diámetro del circuito principal (mm^2)	Interruptor (A)	Contactor (A)
RV5400P5D5K	5.5	4	25	25
RV5400P7D5K	7.5	6	40	25
RV5400P0011K	11	6	50	35
RV5400P0015K	15	10	63	40

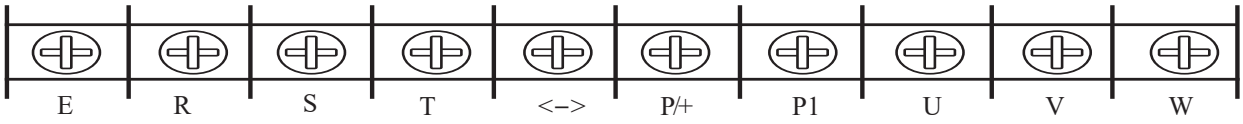
Modelo	Motor (KW)	Diámetro del circuito principal (mm^2)	Interruptor (A)	Contactor (A)
RV5400P0018K	18.5	10	63	50
RV5400P0022KN	22	16	80	65
RV5400P0030KN	30	25	100	80
RV5400P0037KN	37	25	125	95
RV5400P0045KN	45	35	160	115
RV5400P0055KN	55	35	160	150
RV5400P0075KN	75	70	250	185
RV5400P0090KN	90	70	250	225
RV5400P0110KN	110	95	315	265
RV5400P0132KN	132	150	350	330
RV5400P0160KN	160	185	400	400

* Los datos anteriores son solo para referencia.

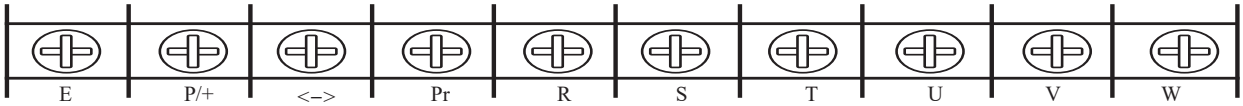
4-1-4 Terminales de bucle principal y descripción

Si abre la carcasa exterior del inversor, verá el bucle principal terminales

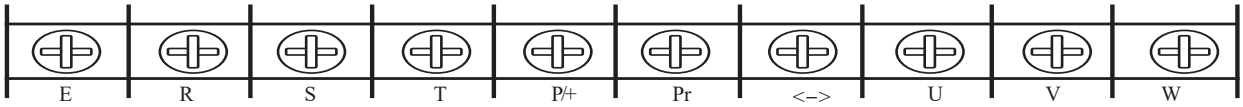
1. Modelo P 3PH 380V 22KW o superior:



2.Model P 3PH 380V 15KW--18.5KW:



3.Model P 3PH 380V 5.5KW--11KW:

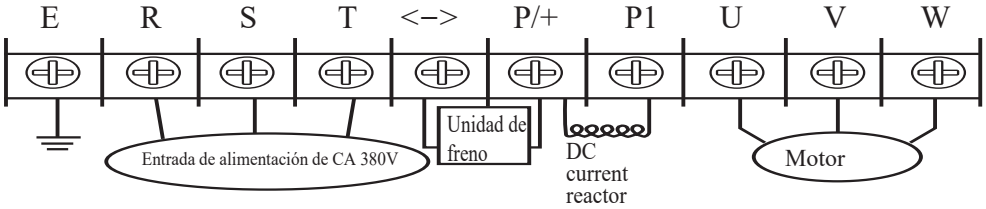


4-1-4-1 Terminales de bucle principal y descripción

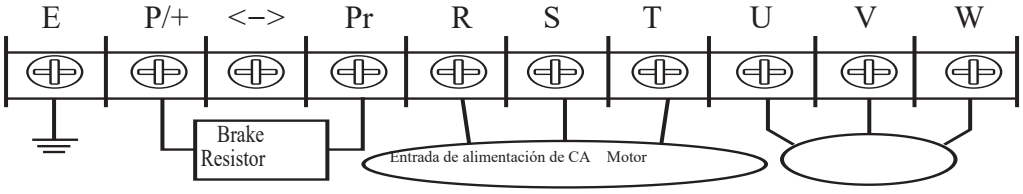
Nombre	Función descriptiva
E ⏚	Terminal de puesta a tierra
R, S, T	Terminal de entrada de alimentación, monofásico de 220 V, seleccione cualquiera de los dos terminales para conectar
P/+	Terminal positivo voltaje DC
P1	Retire la hoja de conexión entre P1 y P / + para conectar con el reactor de CC.
Pr	La resistencia de freno se puede conectar entre P1 y Pr (adecuado para modelos de 15KW a continuación)
<–>	Terminal de voltaje negativo de CC, la unidad de freno se puede conectar entre P1 y N / - (adecuado para modelos de 18.5 KW por encima)
U, V, W	Conecte con el motor trifásico de CA

Ejemplos de conexión de cable:

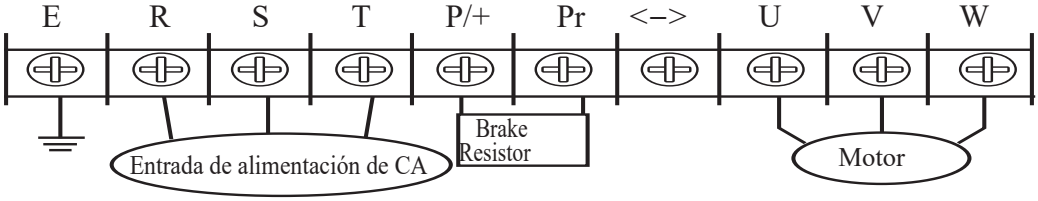
1.Modelo P 3PH 380V 22KW o superior:



2. Modelo P 3PH 380V 15KW--18.5KW:

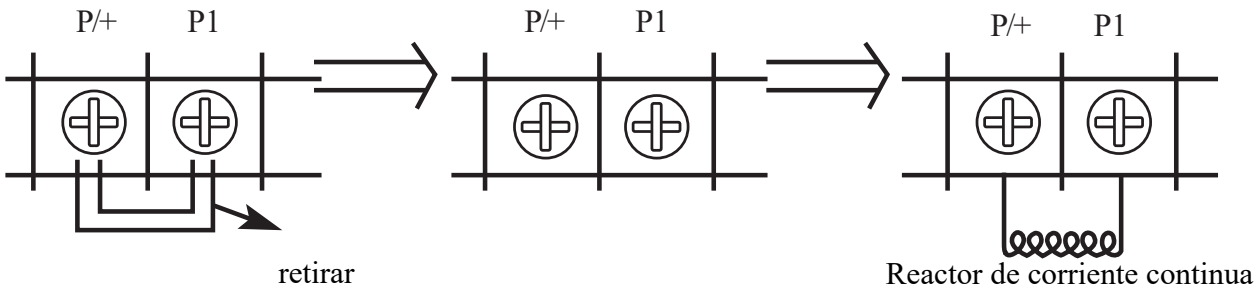


3. Modelo P 3PH 380V 5.5KW--11KW:



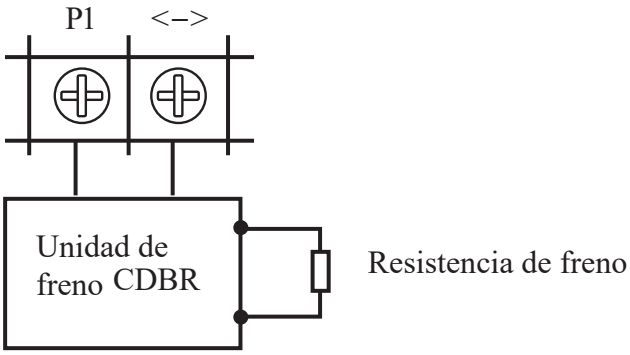
Nota: El terminal de conexión a tierra está en la caja al lado del circuito principal terminal, y es un agujero de tornillo en la placa de acero marcada con;

4. Conexión del reactor de corriente continua.



A. quitar la hoja de conexión corta. B. conectar el reactor DC entre P / + y P1

5. Método de conexión con la unidad de freno (se aplica a 22 KW arriba máquinas, incluyendo 22KW)

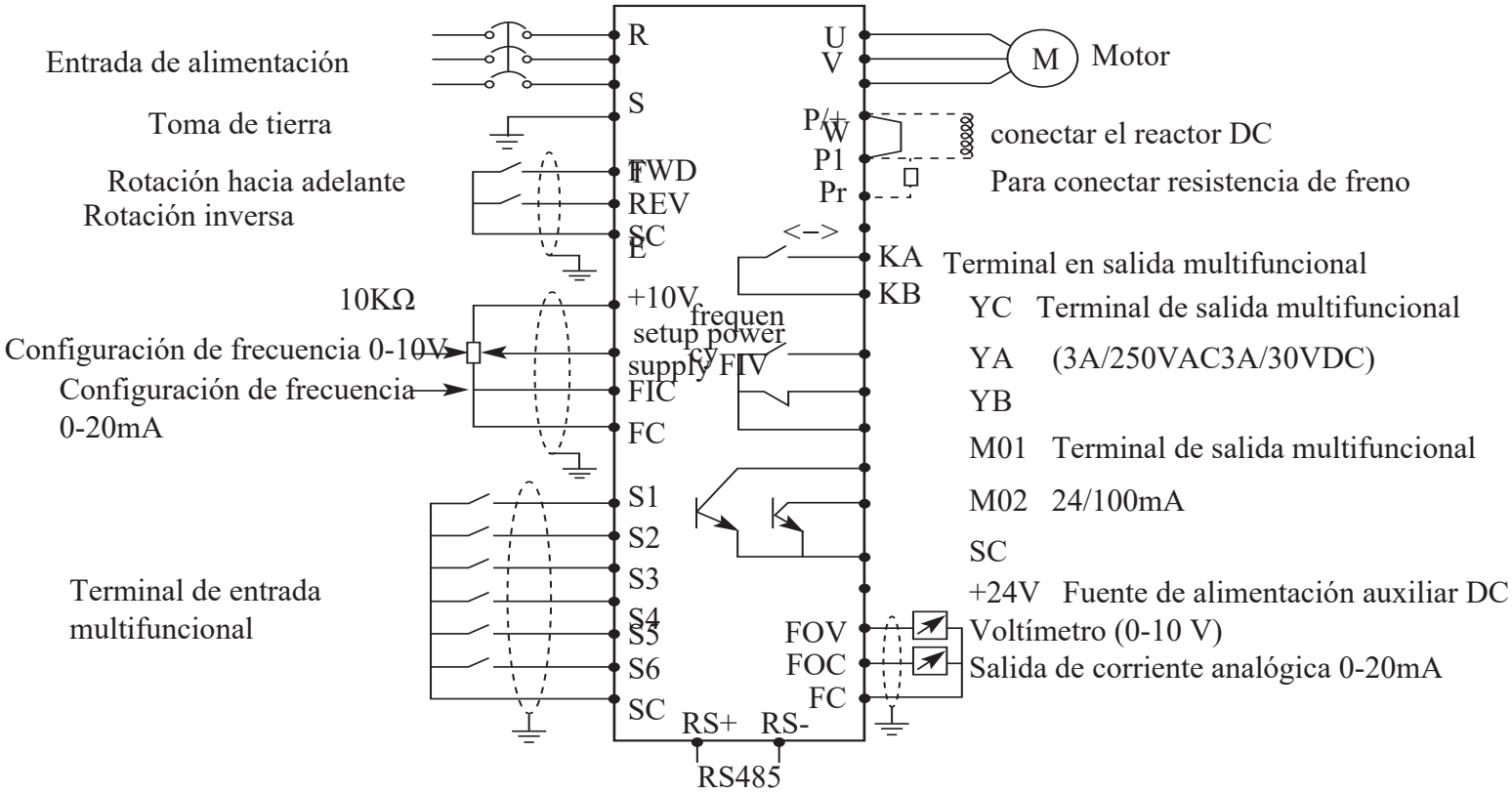


Debido a las diferentes definiciones del terminal de la unidad de freno dadas por diferentes productores, por favor consulte las instrucciones relativas.

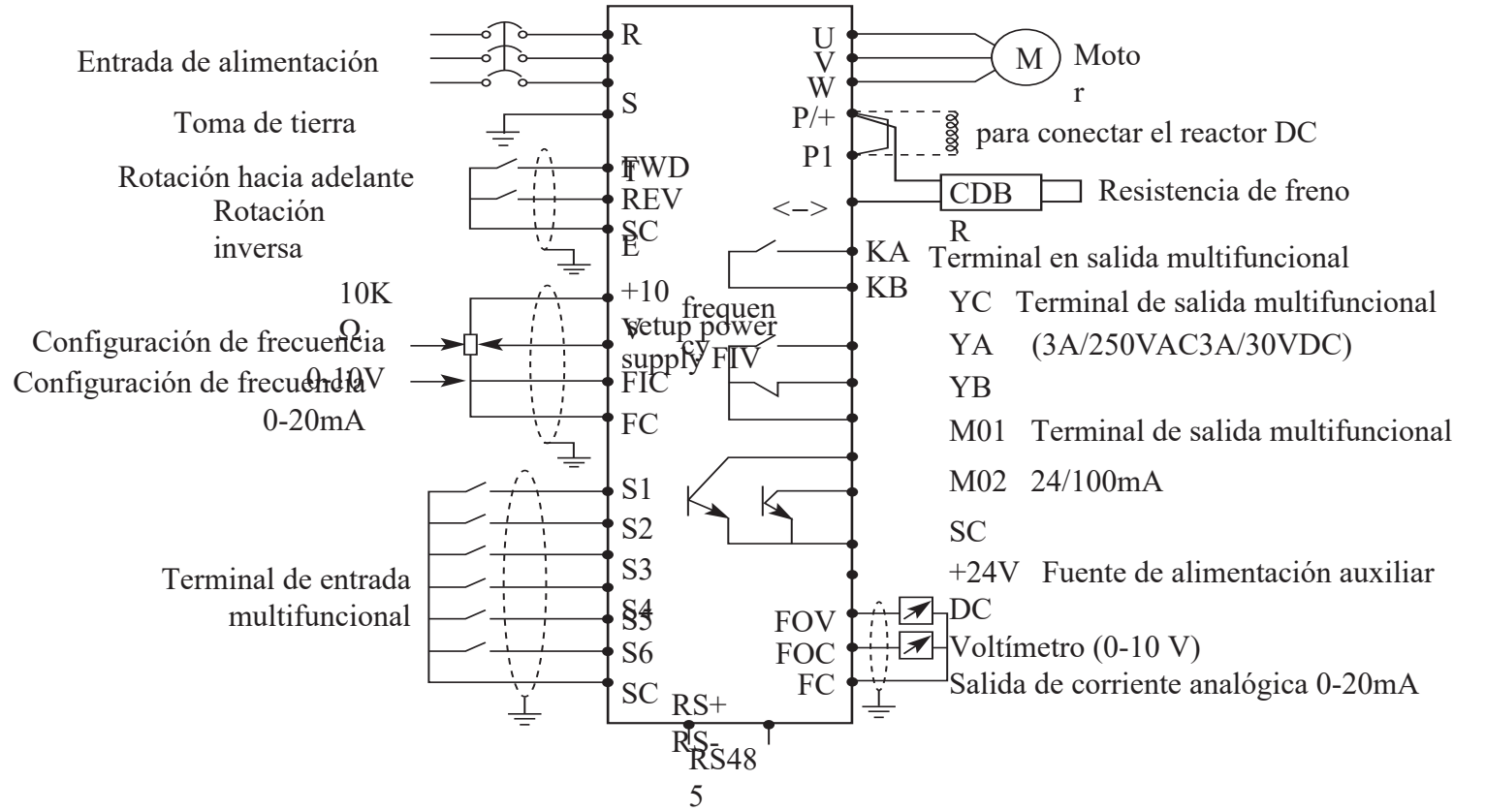
4-2 terminal de control

4-2-1 Esquema de cableado básico

(1) Modelos debajo de 18.5KW

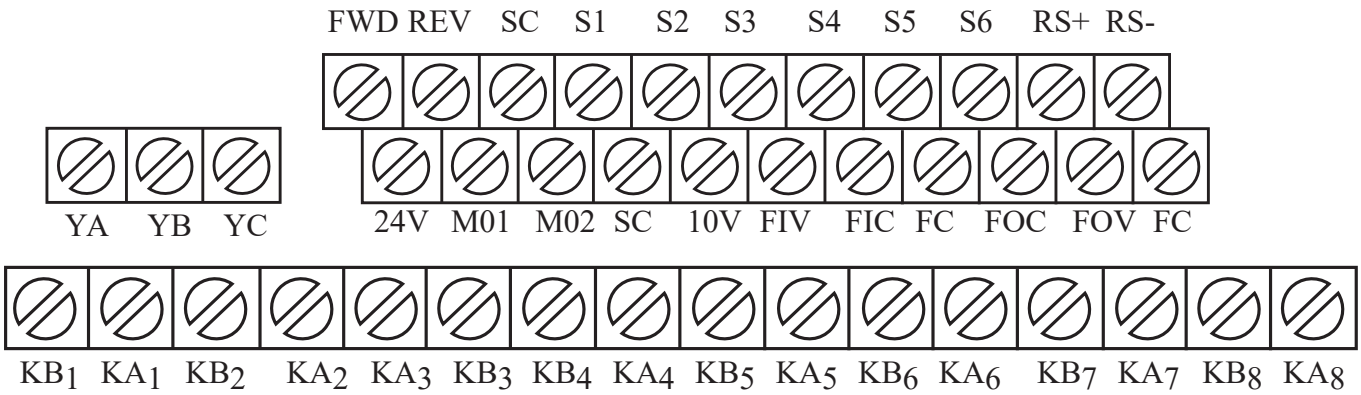


* Opción de la tarjeta de control con doble relé (2) Modelo 22KW o superior



4-2-2 Disposición de terminales de control

Modelo 5.5KW o superior



4-2-3 Descripción del terminal de control

Nombre del terminal	Función descriptiva	Nota
FWD	Terminal de entrada del comando de rotación hacia adelante (terminal de entrada multifuncional)	Los terminales de entrada multifuncional S1-S6, FWD y REV se pueden configurar con los parámetros F3.15-F3.22 cuando los terminales y el SC están cerrados.
REV	Terminal de entrada de comando de rotación inversa (terminal de entrada multifuncional)	
S1	Terminal de entrada multifuncional 1	
S2	Terminal de entrada multifuncional 2	
S3	Terminal de entrada multifuncional 3	
S4	Terminal de entrada multifuncional 4	
S5	Terminal de entrada multifuncional 5	
S6	Terminal de entrada multifuncional 6	
24V	Fuente de alimentación auxiliar DC, suministra alimentación de 24V para dispositivos externos.	Max 100mA current
M01	Terminal de salida multifuncional (acoplamiento óptico)	Max 24V DC/100mA
M02	Terminal de salida multifuncional (acoplamiento óptico)	
+10V	Fuente de alimentación para configuración de frecuencia.	
FIV	Terminal de entrada de comando de voltaje analógico	0 ~ 10V (se recomienda usar 10KΩ de potenciómetro).
FIC	Terminal de entrada de comando de corriente analógica	0~20mA
FOV	Terminal de salida de voltaje analógico	0~10V
FOC	Terminal de salida de voltaje analógico	0~20mA

FC	Terminal de señal analógica compartida	
SC	Terminal compartida de señal digital	
KA	Terminal de salida multifuncional	250V AC/3A, 30V DC/3A
KB	Terminal de salida multifuncional	
YC	Terminal de salida multifuncional (normalmente cerrado)	
YA	Terminal de salida multifuncional (normalmente cerrado)	
YB	Terminal mutuo de contacto de salida YA, YB multifuncional	
RS+, RS-	Puerto de comunicación RS485	
KA1,KB1- KA8,KB8	Punto de contacto del motor A-G Frecuencia industrial \ Frecuencia convertible	

4-2-4 Aviso de cableado del circuito de control

(1) Separe el cable de señal de control del bucle principal cable, cables de alimentación y cable de alimentación.

(2) Para evitar interferencias que puedan causar una operación falsa, utilice un cable de protección de cola o un cable de protección de dos capas, cuyo las especificaciones son 0.5-2mm 2 .

(3) Por favor, confirme los requisitos permitidos para el uso de diferentes Terminales, requisitos tales como fuente de alimentación, máximo permitido. corriente

(4) Conecte el terminal de puesta a tierra E con la tierra correctamente. La impedancia de puesta a tierra es inferior a 100Ω.

(5) Seleccione los accesorios correctamente de acuerdo con el Requisitos como potenciómetro, voltímetro y corriente de entrada de Diferentes terminales.

(6) Por favor, compruebe correctamente y confirme que no hay error después de alambrado.

Capitulo 5 corriendo

5-1 Panel de operación digital

5-1-1 Key function description

Nombre clave	Función descriptiva
P R	Tecla de selección de funciones, para seleccionar y usar el menú de funciones.
	Figuras clave de modificación, para modificar código de función y parámetro.
▲ ▼	Tecla Mayús o tecla Intro Presione rápidamente para cambiar las cifras, presione y mantenga para confirmar la configuración
	① Potenciómetro del panel de operación, cuando la frecuencia se configura como controlada por el potenciómetro del panel de operación, para girar el potenciómetro para obtener una frecuencia diferente. ② Interruptor de pantalla, para presionar suavemente para mostrar información del monitor diferente

Nombre clave	Función descriptiva
STOP RESET	NERDetener la tecla de comando (aplicar al estado de control del panel de operación),
FWD	Tecla de comando de rotación hacia adelante
REV	Tecla de comando de rotación inversa

5-1-2 Descripción de la luz indicadora LED

Nombre de la luz indicadora	Indicador de estado de luz	Descripción
DRV	Iluminación	El inversor está en estado de funcionamiento.
RDY	Iluminación	El inversor está en estado de espera.
FREF	Iluminación	El área de visualización muestra la frecuencia de configuración.
FOUT	Iluminación	El área de visualización muestra la frecuencia de salida.
IOUT	Iluminación	El área de visualización muestra la corriente de salida.
FWD	Iluminación	El inversor está en estado de rotación hacia adelante.
REV	Iluminación	El inversor está en estado de rotación inversa.
STOP/ RESET	Iluminación	El inversor está en parada y sin estado de salida.

5-1-3 Descripción de la pantalla

	Montior	Description
1	FREF 050.00	Pantalla: Frecuencia de configuración 50.00Hz
2	FUERA 000.80	Pantalla: Corriente de salida 0.8A

	Monitor	Descripción
3	FOUT 000.50	Pantalla: Frecuencia de salida 0.5Hz
4	F01.05	Visualización: Parámetro F1.50
5	FIN	Pantalla: la configuración de parámetros se modifica y se con fi rma con éxito
6	OC 1	Pantalla: Código de fallo, sobrecorriente en aceleración

5-2 Instrucción operativa del panel de operación digital
(1) Configuración de parámetros (tomando la modificación de F1.04 como ejemplo)

Programa	Nombre clave	Monitor	Descripción
1	Encendido	RDY 00000	A. Para visualizar la imagen de frecuencia de configuración (imagen inicial) B. El inversor está en estado de espera.
2	Presiona PRG	RDY F0000	Para entrar en el estado de configuración de parámetros, y la primera letra parpadea (significa un elemento que se puede valorar)
3	Presiona ▲ 4 Tiempos	RDY F00.04	El valor "0" se ha cambiado a "4"

Programa	Nombre clave	Monitor	Descripción
4	Rapidamente presiona ENTER dos veces (Presión rápida significa cambio).	RDY F00.04	El parpadeo se desplaza 2 posiciones hacia la izquierda. Nota: la presión rápida significa que el tiempo de presión es de 2 segundos.
5	Presiona ▲ Una vez	RDY F01.04	El valor "o" se ha cambiado a "1"
6	Mantener presionado ENTER	RDY 00001	Pantalla: “1”
7	Presiona ▲ ▼	RDY 00000	Cambie "1" a "0"
8	Mantener presionado ENTER	Después de parpadear FIN, se muestra F01.05 F01.05	Confirmar que el valor F1.04 ha sido modificado.
9	Presiona PRG	RDY 00000	Volver a la imagen de visualización original

Aviso: Presione "PRG" para guardar la modificación y volver directamente a el estado del cuadro principal

(2) diferentes estados de visualización y consulta

Supongamos que el parámetro está configurado: el panel de control controla el inversor para comenzar y luego detenerse (F1.02 = 0), y la frecuencia viene dada por Potenciómetro del panel de mando (F1.01 = 3).

Program	Key name	Display	Description
1	Encendido	RDY FREF 000.00	Estado de visualización de la frecuencia de configuración
2	Girar	RDY FREF 005.00	Frecuencia de configuración 5.0Hz
3	FWD	DRV FREF 005.00	La ejecución hacia adelante de la frecuencia está activada.
4	Presiona una vez	DRV FOUT 005.00	Cambiar a la imagen de visualización de la frecuencia de ejecución real
5	Girar	DRV FOUT 015.00	Modifique la frecuencia de configuración, la frecuencia de funcionamiento real se ha cambiado de 5Hz a 15Hz
6	Presiona una vez	DRV IOUT 010.00	Cambie a la imagen de visualización actual de salida, la corriente de salida actual es 10.00A
7	Presiona una vez	DRV 020.00	Cambie al estado de voltaje de salida, el voltaje de salida actual es 20.00
8	Presiona dos veces PRG	DRV F00.00	Cambio al estado de configuración del parámetro
9	Presiona ▲	DRV F00.04	Seleccione el código F00.04 para modificar el parámetro de acceso

Program	Key name	Display	Description
10	Presione y mantenga ENTER	DRV 0140.0	Pantalla F00.04 lo que significa que la velocidad de rotación de funcionamiento es 140
11	Presiona PRG	DRV FREF 0015.00	Vuelva a la imagen de la pantalla principal, la frecuencia de configuración es de 15Hz
12	Presiona STOP RESET	RDY FREF 015.00	Detener inversor, la frecuencia de configuración es de 15 Hz.

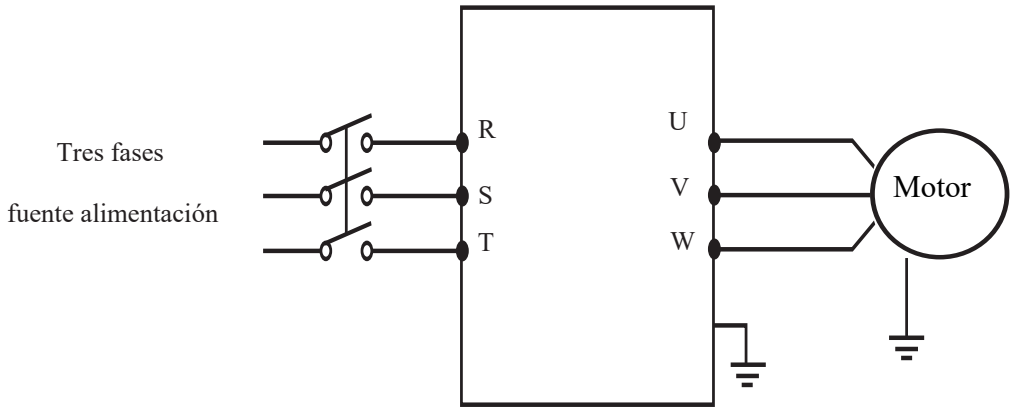
Aviso: A través de la tecla shift, puede monitorear la frecuencia de configuración, ejecutando Frecuencia, corriente de salida y voltaje de salida en el inversor en funcionamiento.
La visualización de la imagen principal se puede personalizar por su real necesitas, y puedes modificarlo mediante la configuración de F0.00. Al mismo tiempo tu puede monitorear el contenido de la pantalla relativa por F0.01-F0.18.

5-3 Ejecución simple y elementos relativos

5-3-1 Instalación, instalación y cableado

De acuerdo con los requisitos detallados para realizar la instalación y el cableado.

La figura es la conexión de cable más simple para el funcionamiento como se muestra a continuación:



5-3-2 Inspección de cableado

De acuerdo con los requisitos de cableado del inversor, compruebe si hay errores Después de confirmar que no hay error, encienda la fuente de alimentación configurar los parámetros.

5-3-3 Configuración de parámetros

La configuración de parámetros básicos de funcionamiento del inversor debe tener frecuencia configuración y ejecución de la fuente de la señal de configuración, para que puedan comenzar Inversor por un lado, e indica la velocidad de funcionamiento del inversor en el otra mano configure los parámetros F1.01 y F1.02 de acuerdo con los requisitos.

Acerca del método de configuración, lea el capítulo 5-2.

5-3-4 Corriendo

Confirme que no hay error en el cableado y la configuración de parámetros de acuerdo a los requerimientos:

Suponga que F1.01 = 3 (la fuente de frecuencia que proviene de potenciometro de panel de operaciones)

F1.02 = 0 (la fuente de señal en ejecución proviene del panel de operación) Presione “FWD” para iniciar Inverter, y luego gire el potenciómetro, El inversor acelera gradualmente.

Presione "STOP" para detener el inversor

Aviso: Observe el estado del motor en marcha. Si una anormalidad lleva lugar, por favor deje de correr inmediatamente (para presionar la tecla STOP) y apague la alimentación y verifíquelo.

Capítulo 6 Tabla de funcionales parámetros

** La configuración F3.15 ~ F3.22 para 27 a 30, F3.30 ~ F3.33 y F20 ~ F74 es solo para series P +

Código	Nombre	Descripción	Unidad	Defecto
F0.00	La pantalla muestra la configuración de opciones.	0-32	1	1
F0.01	Configuración de frecuencia	Solo lectura		
F0.02	Frecuencia de salida	Solo lectura		
F0.03	Corriente de salida	Solo lectura		
F0.04	Tasa de rotacion	Solo lectura		
F0.05	Voltaje de bus DC	Solo lectura		
F0.06	Temperatura del controlador de velocidad del motor de CA	Solo lectura		
F0.07	Pantalla PID	Solo lectura		
F0.10	Registro de fallos 1	Solo lectura		
F0.11	Registro de fallos 2	Solo lectura		
F0.12	Registro de fallos 3	Solo lectura		
F0.13	Registro de fallos 4	Solo lectura		
F0.14	Frecuencia última falla de configuración	Solo lectura		
F0.15	Frecuencia última falla de configuración	Solo lectura		
F0.16	Frecuencia última falla de configuración	Solo lectura		
F0.17	Frecuencia última falla de configuración	Solo lectura		
F0.18	Frecuencia última falla de configuración	Solo lectura		
F1.00	Configuración de frecuencia principal	0.00-Límite superior de frecuencia	0.01	0.00

Código	Nombre	Descripción	Und	Defecto
F1.01	Opción para configuración de frecuencia	0: configuración de frecuencia digital 1: Configuración de voltaje analógico 2: Configuración de corriente analógica 3. Configuración del teclado POT 4. Configuración ARRIBA / ABAJO 5. Configuración de frecuencias de comunicación S485	1	0
F1.02	Opción para ejecutar la configuración	0: teclado 1: terminal IO 2: la comunicación	1	0
F1.03	Configuración cuando la tecla de parada es efectiva	0: la tecla Stop es ineficaz 1: la tecla Stop es efectiva	1	1
F1.04	Configuración de reversa	0: Reverse prohibido 1: Reverse permitido	1	1
F1.05	Frecuencia de funcionamiento máxima	Frecuencia de funcionamiento mínima ~ 400.00Hz	0.01	0.00
F1.06	Frecuencia de funcionamiento mínima	0.00 ~ frecuencia de funcionamiento máxima	0.01	0.00
F1.07	Tiempo de aceleración 1	0 ~ 6000.0S	0.1	Cambio
F1.08	Tiempo de desaceleración 1	0 ~ 6000.0S	0.1	Cambio
F1.09	Voltaje maximo VF	VF voltaje intermedio ~ 500.0V	0.1	400.0
F1.10	Frecuencia fundamental VF	VF frecuencia intermedia ~ frecuencia máxima de funcionamiento	0.01	50.00
F1.11	VF voltaje intermedio	VF voltaje mínimo ~ VG voltaje máximo	0.1	Cambio
F1.12	Frecuencia intermedia VF	VF frecuencia mínima ~ frecuencia fundamental VF	0.01	2.50
F1.13	VF voltaje mínimo	0 ~ VF voltaje intermedio	0.1	15.0
F1.14	Frecuencia mínima VF	0 ~ frecuencia intermedia VF	0.01	1.25
F1.15	Frecuencia de carga	1.0K-15.0K	0.1	Cambio
F1.16	Ajuste automático de portadora	Conservar	1	0
F1.17	Inicialización de parámetros.	8: Inicialización de defecto	1	0
F1.18	Bloqueado de parámetros	0: Desbloqueado de parámetros 1: Bloqueado de parámetros	1	0

Código	Nombre	Descripción	Und	Defecto
F2.00	Opción de modo de inicio	0/1 inicio / reinicio regular después de la inspección	1	0
F2.01	Opción para el modo de parada	0/1 ~ ralentizar / parada automática	1	0
F2.02	Configuración de la frecuencia de inicio	0.10 ~ 10.00Hz	0.01	0.5
F2.03	Configuración de la frecuencia de parada	0.10 ~ 10.00Hz	0.01	0.5
F2.04	Corriente para frenado DC en arranque.	0 ~ 150% de corriente nominal del polo	1	100%
F2.05	Tiempo de frenado directo en arranque.	0 ~ 25.0S	0.1	0
F2.06	Corriente de frenado DC en parada.	0 ~ 150% de corriente nominal del polo	1	100%
F2.07	Tiempo para frenar DC en parada.	0 ~ 25.0S	0.1	0
F2.08	Compensación automática del par	0 ~ 20.0%	1	0
F2.09	Tensión nominal del motor	0 ~ 500.0V	0.1	380.0
F2.10	Corriente nominal del motor	0 configuración actual del sistema	0.1	Cambio
F2.11	Relación de corriente sin carga del motor	0-100%	0.1	40%
F2.12	Tasa de rotación nominal del motor	0-6000r/min	1	1420
F2.13	Número de polos	0-20	2	4
F2.14	Resbalón clasificado del motor	0~10.00Hz	0.01	2.50
F2.15	Frecuencia nominal del motor	0-400.00Hz	0.01	50.00
F2.16	Resistencia del estator	0-100ohm	0.01	0
F2.17	Resistencia del rotor	0-100ohm	0.01	0
F2.18	Autoinducción del rotor.	0-1.000H	0.01	0
F2.19	Inductancia mutua del rotor	0-1.000H	0.01	0
F2.20	Tiempo para el filtro de compensación de par	0~10.00S	0.01	0.10S
F3.00	Entrada de voltaje mínimo FIV	0 ~ voltaje máximo FIV	0.1	0
F3.01	Entrada de voltaje máximo FIV	Voltaje mínimo FIV ~ 10V	0.1	10.0

Código	Nombre	Descripción	Und	Defecto
F3.02	FIV tiempo de filtro de entrada	0~25.0S	0.1	1.0
F3.03	Entrada de corriente mínima FIC	0 ~ corriente máxima FIC	0.1	0
F3.04	Entrada de corriente máxima FIC	Entrada de corriente mínima FIC ~ 20mA	0.1	20.0
F3.05	FIC Tiempo de entrada del filtro	0~25.0S	0.1	1.0
F3.06	Salida de voltaje mínimo FOV	0 ~ voltaje máximo de FOV	0.1	0
F3.07	Salida de voltaje máximo FOV	Salida de voltaje máximo FOV ~ 10V	0.1	10.0
F3.08	FOC salida de corriente mínima	0 ~ FOC corriente máxima	0.1	0
F3.09	FOC salida de corriente máxima	FOC corriente mínima ~ 20mA	0.1	20.0
F3.10	Frecuencia de baja analógica.	0~600.00	0.01	0.00
F3.11	Dirección de baja analógica.	0/1	1	0
F3.12	Frecuencia de alta analogía	0~600.00	0.01	50.00
F3.13	Dirección de alta analogía.	0/1	1	0
F3.14	Opciones de reversa de analógico.	0/1	1	0
F3.15	Terminal de entrada FWD (0~32)	0: inefectivo 1: trotar 2: correr hacia adelante 3: Jogging reversa 4: adelante / atrás 5: correr 6: adelante 7: Reverso 8: para 9: Terminal 1 de sección múltiple 10: Terminal 2 de sección múltiple 11: Terminal 3 de sección múltiple	1	6

Código	Nombre	Descripción	Und	Defecto
F3.16	Terminal de entrada REV (0 ~ 32)	12: Terminal multisección 4 13: 13: Terminal Acc / De 1: 13: 13 Terminal Acc / De 2 15: Señal de aumento de frecuencia 16: señal de disminución de frecuencia 17: señal de parada de emergencia 18: señal de restablecimiento de fallo 19: PID en funcionamiento 20: PLC en funcionamiento	1	7
F3.17	Terminal de entrada S1 (0 ~ 32)	21: Señal de inicio para el temporizador 1 22: Señal de inicio para el temporizador 2 23: Señal de impulso de contador 24: Señal de restablecimiento de contador 25: Borrado de memoria 26: Iniciar movimiento de bobinado *27: detener 1st bomba *28: detener 2nd bomba *29: detener 3rd bomba *30: detener 4th bomba	1	1
F3.18	Terminal de entrada S2 (0 ~ 32)		1	18
F3.19	Terminal de entrada S3 (0 ~ 32)		1	15
F3.20	Terminal de entrada S4 (0 ~ 32)		1	16
F3.21	Terminal de entrada S5 (0 ~ 32)		1	8
F3.22	Terminal de entrada S6 (0 ~ 32)		1	9
F3.23	Terminal de salida M01 (0 ~ 32)	0: inefectivo 1: en ejecución 2: Frecuencia alcanzada 3: falla 4: velocidad cero 5: Frecuencia 1 alcanzada 6: Frecuencia 2 alcanzada 7: Aceleración 8: desaceleración 9: Indicación para baja tensión 10: Temporizador 1 alcanzado 11: Temporizador 2 alcanzado 12: finalización de la fase 13: Finalización del procedimiento 14: Límite superior PID 15: límite inferior de PID 16: Desconexión de 4-20 mA 17: Detección de sobrecarga 18: Examen de sobre torque 26: Finalización del devanado 27: Contador alcanzado 28: contador intermedio alcanzado	1	01
F3.24	Terminal de salida M02 (0 ~ 32)		1	02
F3.25	Terminal de salida de alarma YA, YB, YC (0 ~ 32)		1	03
F3.28	Terminal de salida de alarma KA, KB (0 ~ 32) (* La placa con KA, KB terminal solamente)		1	0

Código	Nombre	Descripción	Und	Defecto
F3.26	Terminal de salida FOV (0 ~ 32)	29: Suministro de agua por voltaje constante. "1" efectivo "2" ineficaz	1	0
F3.27	Terminal de salida FOC (0 ~ 7)	0: salida de frecuencia 1: Salida de corriente 2: voltaje DC 3: voltaje ac Salida de 4 pulsos, 1 impulso / HZ 5. Salida de impulsos, 2 impulso / HZ 6 salidas de impulso, 3 impulso / HZ 7. Salida de impulsos, 6 impulsos / HZ	1	1
F3.29	Tiempo de escaneo de terminal	0.001~1.000S	0.001	0.02
F3.30	Tiempo de retardo abierto menor que la frecuencia máxima en YA, YB, YC	0 ~ 6000	1S	10
F3.31	Tiempo de retardo de cierre más que la frecuencia máxima en YA, YB, YC	0 ~ 6000	1S	10
F3.32	Tiempo de retardo abierto menor que la frecuencia mínima en KA, KB	0 ~ 6000	1S	10
F3.33	Tiempo de retardo de cierre más que la frecuencia mínima en KA, KB	0 ~ 6000	1S	10
F4.00	Ajuste de frecuencia de jogging	0.00 ~ frecuencia máxima	0.01	5.00
F4.01	Tiempo de aceleración 2	0~6000.0S	0.1S	10.0
F4.02	Tiempo de desaceleración 2	0~6000.0S	0.1S	10.0
F4.03	Tiempo de aceleración 3	0~6000.0S	0.1S	20.0
F4.04	Tiempo de desaceleración 3	0~6000.0S	0.1S	20.0
F4.05	Tiempo de aceleración 4 / jogging tiempo de aceleración	0~6000.0S	0.1S	2.0
F4.06	Tiempo de desaceleración 4 / jogging tiempo de desaceleración	0~6000.0S	0.1S	2.0
F4.07	Valor designado de contador	0~65000	1	100

Código	Nombre	Descripción	Und	Defecto
F4.08	Valor intermedio de contador	0~65000	1	50
F4.09	Limitación del par de aceleración	0~200%	1%	150%
F4.10	Limitación del par de velocidad constante	0~200%	1%	00
F4.11	Evitar sobretensiones en la desaceleración.	0/1	1	1
F4.12	Opción para regulación automática de la tensión.	0~2	1	1
F4.13	Opción de ahorro automático de energía.	0~100%	1%	00
F4.14	Tensión de accionamiento de la tubería de freno.	Cambio	0.1	Cambio
F4.15	Relación de actuación de la tubería de freno	40~100%	1	50%
F4.16	Opción para reiniciar después de apagar	0~1	1	0
F4.17	Tiempo de apagado permitido	0~10S	1	5.0S
F4.18	Limitación de par en las carreras de arranque.	0~200%	1	150%
F4.19	Hora de inicio de las carreras.	0~25.0S	1	0.0
F4.20	Tiempo de reinicio en falta	0~5	1	0
F4.21	Tiempo de reinicio en falta	0~100.0S	2	2
F4.22	Opción para accionar en sobre torque	0~3	1	0
F4.23	Detección horizontal de sobre torque	0~200%	1	00
F4.24	Tiempo de detección de sobre torque	0~20.0S	0.1	00
F4.25	Frecuencia de alcance 1	0.00-Límite superior de frecuencia	0.01	48
F4.26	Frecuencia de alcance 2	0.00-Límite superior de frecuencia	0.01	30
F4.27	Temporizador de configuración 1	0~10.0S	0.1	0
F4.28	Temporizador de configuración 2	0~100.0S	1	0
F4.29	Tiempo para torque de velocidad constante.	0~6000.0S	0.1	Cambio

Código	Nombre	Descripción	Und	Defecto
F4.30	Frecuencia alcance ancho	0.00-2.00	0.01	0.50
F4.31	Frecuencia de salto 1	0.00-frecuencia superior	0.01	0
F4.32	Frecuencia de salto 2	0.00-frecuencia superior	0.01	0
F4.33	Ancho de frecuencia de salto	0.00-2.00	0.01	0.50
F4.34	Frecuencia de paso arriba / abajo	0~10.00Hz	0.01	0.1
F4.35	Registro de frecuencia arriba / abajo	0: registro 1: no grabar	1	0
F5.00	Modo de memoria PLC	0~1	1	0
F5.01	Modo de inicio del PLC	0~1	1	0
F5.02	Modo de funcionamiento del PLC	0: el PLC se detiene después de ejecutarse en un ciclo 1: modo de parada del PLC, se detiene después de ejecutarse en un ciclo 2: PLC circular en funcionamiento 3: modo de parada del PLC, modo de funcionamiento circular 4: el PLC opera en la última frecuencia después de ejecutarse en un ciclo.	1	0
F5.03	Terminal de velocidad multiseccion 1 frecuencia de arranque	0.00 ~ frecuencia de funcionamiento máxima	0.01	10.0
F5.04	Terminal de velocidad multisección 2 / frecuencia de arranque del viento	0.00 ~ frecuencia de funcionamiento máxima	0.01	15.00
F5.05	Terminal de velocidad multisección 3 / frecuencia de parada del viento	0.00 ~ frecuencia de funcionamiento máxima	0.01	20.00
F5.06	Velocidad multiseccion 4	0.00 ~ frecuencia de funcionamiento máxima	0.01	25.00
F5.07	Velocidad multiseccion 5	0.00 ~ frecuencia de funcionamiento máxima	0.01	30.00
F5.08	Velocidad multiseccion 6	0.00 ~ frecuencia de funcionamiento máxima	0.01	35.00
F5.09	Velocidad multiseccion 7	0.00 ~ frecuencia de funcionamiento máxima	0.01	40.00
F5.10	Velocidad multiseccion 8	0.00 ~ frecuencia de funcionamiento máxima	0.01	45.00

Código	Nombre	Descripción	Unidad	Defecto
F5.11	Velocidad multiseccion 9	0.00 ~ frecuencia de funcionamiento máxima	0.01	50.00
F5.12	Velocidad multiseccion 10	0.00 ~ frecuencia de funcionamiento máxima	0.01	10.00
F5.13	Velocidad multiseccion 11	0.00 ~ frecuencia de funcionamiento máxima	0.01	10.00
F5.14	Velocidad multiseccion 12	0.00 ~ frecuencia de funcionamiento máxima	0.01	10.00
F5.15	Velocidad multiseccion 13	0.00 ~ frecuencia de funcionamiento máxima	0.01	10.00
F5.16	Velocidad multiseccion 14	0.00 ~ frecuencia de funcionamiento máxima	0.01	10.00
F5.17	Velocidad multiseccion 15	0.00 ~ frecuencia de funcionamiento máxima	0.01	10.00
F5.18	Tiempo de funcionamiento del PLC 1 / tiempo de bobinado	0~65000	1S	100
F5.19	Tiempo de ejecución del PLC 2	0~65000	1S	100
F5.20	Tiempo de ejecución del PLC 3	0~65000	1S	100
F5.21	Tiempo de ejecución del PLC 4	0~65000	1S	100
F5.22	Tiempo de ejecución del PLC 5	0~65000	1S	100
F5.23	Tiempo de ejecución del PLC 6	0~65000	1S	0
F5.24	Tiempo de ejecución del PLC 7	0~65000	1S	0
F5.25	Tiempo de ejecución del PLC 8	0~65000	1S	0
F5.26	Tiempo de ejecución del PLC 9	0~65000	1S	0
F5.27	Tiempo de ejecución del PLC 10	0~65000	1S	0
F5.28	Tiempo de ejecución del PLC 11	0~65000	1S	0
F5.29	Tiempo de ejecución del PLC 12	0~65000	1S	0
F5.30	Tiempo de ejecución del PLC 13	0~65000	1S	0
F5.31	Tiempo de ejecución del PLC 14	0~65000	1S	0
F5.3 2	Tiempo de ejecución del PLC 15	0~65000	1S	0
F5.33	Dirección de marcha del PLC	0~32767	1	0
F5.34	Función de viento	0: desconectar 1: encender	1	0

Código	Nombre	Descripción	Unidad	Defecto
F6.00	Modo de inicio PLD	0: PID prohibido 1: PID abierto 2: Ejecución condicional de PID. PID está abierto cuando el terminal externo es efectivo.	1	0
F6.01	Modo de funcionamiento PID	0: Modo de retroalimentación negativa de PID 1: Modo de retroalimentación negativa y positiva de PID	1	0
F6.02	Opción para el valor objetivo PID	0: seleccionar fi gura como valor objetivo 1: tomar FIV como valor objetivo 2: recoger FIC como valor objetivo	1	0
F6.03	Opción para el valor de realimentación PID	0: tomar FIV como valor de retroalimentación 1: tomar FIC como valor de retroalimentación 2: tomar el equilibrio de FIV-FIC como valor de retroalimentación 3. Tome el balance de FIC-FIV como valor de retroalimentación	1	0
F6.04	Valor objetivo de la fi gura PID	0.0~100.0%	0.1%	0.0%
F6.05	Valor límite superior para alarma PID	0.0~100.0%	1%	100%
F6.06	Valor límite inferior para alarma PID	0.0~100.0%	1%	0%
F6.07	Valor para P de PID	0.0~200.0%	0.1%	100%
F6.08	Valor para I de PID	0.0~200.0S, 0 is closed	0.1s	0.1s
F6.09	Valor para D de PID	0.00.0~20.00 S, 0 is closed	0.1s	0.0
F6.10	Paso de cada accionamiento PID.	0.00~1.00Hz	0.01	0.10Hz
F6.11	Frecuencia de sueño PID	0.00 ~ 120.0Hz (0.00Hz) 0.00Hz significa que la función de suspensión está cerrada	0.01	0.00Hz
F6.12	Hora en que el sueño PID está activo	0~200s	1S	10s
F6.13	Valor para despertar PID del sueño	0~100%	1%	0
F6.14	Valor correspondiente de la visualización PID	0~10000	1	1000

Código	Nombre	Descripción	Unidad	Defecto
F6.15	Número de pantalla digital PID	1~5	1	1
F6.16	Número digital de la cifra decimal de la pantalla PID	0~4	1	1
F6.17	Frecuencia límite superior PID	0 ~ frecuencia de funcionamiento máxima	0.01	48.00
F6.18	Frecuencia límite inferior PID	0 ~ frecuencia de funcionamiento máxima	0.01	20.00
F6.19	Modo de trabajo PID	0: Siempre en modo de trabajo, cuando PID está abierto 1: Cuando la retroalimentación llega a P6.05, funcionará a la frecuencia de ejecución mínima. Cuando el feedback llegue a F6.06, el PID comenzará a funcionar	1	0
F6.20	Limitación de desviación	0~10%	0.1%	1.0%
F6.20	KB1, KA1	1. Ineficaz 2. Punto de contacto del mortor A Frecuencia industrial 3. Punto de contacto del motor A Frecuencia convertible 3. Punto de contacto del motor B Frecuencia industrial 4.Punto de contacto del motor B Frecuencia convertible 5.Punto de contacto del motor C Frecuencia industrial 6. Punto de contacto del motor C Frecuencia convertible 7. Punto de contacto del motor D Frecuencia industrial. 8. Punto de contacto del motor D Frecuencia convertible 9. Punto de contacto del motor E Frecuencia industrial. 10. Punto de contacto del motor E Frecuencia convertible 11. Punto de contacto del motor F frecuencia industrial 12. Punto de contacto del motor F Frecuencia convertible 13. Punto de contacto del motor G frecuencia industrial 14. Punto de contacto del motor. Frecuencia convertible		2
F6.21	KB2, KA2			1
F6.22	KB3, KA3			4
F6.23	KB4, KA4			3
F6.24	KB5, KA5			6
F6.25	KB6, KA6			5
F6.26	KB7, KA7			8
F6.27	KB8, KA8			7

Código	Nombre	Descripciónn	Unidad	Defectro
F6.28	Tiempo segundo ajuste	0 ~ 60	1	0
F6.29	Ajuste de minutos de tiempo	0 ~ 60	1	0
F6.30	Ajuste de la hora	0 ~ 24	1	0
F6.31	Hora del día ajuste	1 ~ 31	1	0
F6.32	Tiempo mes ajuste	1~ 12	1	0
F6.33	Tiempo año ajuste	00 ~ 99	1	0
F6.34	A pump	0-3		1
F6.35	B pump	0-3		1
F6.36	C pump	0-3		1
F6.37	D pump	0-3		0
F6.38	E pump	0-3		0
F6.39	F pump	0-3		0
F6.40	G pump	0-3		0
F6.41	Presión de presión de bombeo hasta	0 ~ 25.0%	0.1	5
F6.42	Frecuencia de funcionamiento de la bomba hasta	0 ~ max frequency	0.01	48
F6.43	Tiempo de demora de bombeo	0 ~ 3600.0S	1	10
F6.44	Reservado			
F6.45	Presión de presión de bombeo hacia abajo	0 ~ 25.0%	0.1	5
F6.46	Frecuencia de funcionamiento de la bomba hacia abajo	0 ~ max frequency	0.01	48
F6.47	Tiempo de demora de bombeo	0 ~ 3600.0S	1	10
F6.48	Reservado			
F6.49	Tiempo de puerta de interdicto	0 ~ 10S	0.1	1
F6.50	Tiempo de la puerta de tiro	0 ~ 10S	0.1	1
F6.51	Tiempo de circuito	0 ~ 65535 min	1	480
F6.52	Hora de inicio T1	00 ~ 23:59	0.1	0
F6.53	Hora de inicio T2	00 ~ 23:59	0.1	0
F6.54	Hora de inicio T3	00 ~ 23:59	0.1	0
F6.55	Hora de inicio T4	00 ~ 23:59	0.1	0
F6.56	Hora de inicio T5	00 ~ 23:59	0.1	0

Código	Nombre	Descripción	Unidad	Defecto
F6.57	Hora de inicio T6	00 ~ 23:59	0.1	0
F6.58	Hora de inicio T7	00 ~ 23:59	0.1	0
F6.59	Hora de inicio T8	00 ~ 23:59	0.1	0
F6.60	Presión 1	00 ~ 23:59	0.1	0
F6.61	Presión 2	00 ~ 23:59	0.1	0
F6.62	Presión 3	00 ~ 23:59	0.1	0
F6.63	Presión 4	00 ~ 23:59	0.1	0
Code	Nombre	Descripción	Unidad	Defecto
F6.64	Presión 5	00 ~ 23:59	0.1	0
F6.65	Presión 6	00 ~ 23:59	0.1	0
F6.66	Presión 7	00 ~ 23:59	0.1	0
F6.67	Presión 8	00 ~ 23:59	0.1	0
F6.68	Modo de sección de reposo	0 ~ 255	1	1
F6.69	Margen de presión del sueño	0 ~ 25%	1	5
F6.70	Dormir tiempo continuo.	0 ~ 3600.0S	0.1	30
F6.71	Frecuencia de sueño	0 ~ max frequency	1	22
F6.73	Margen de presión de despertador	0 ~ 25%	1	5
F6.74	Hora de despertar	0 ~3600.0S	0.1	3
F7.00	Velocidad de comunicacion	0: 4800 1: 9600 2: 19200 3: 38400	0	
F7.01	Modo de comunicación	0: 8N1 FOR ASC 1: 8E1 FPR ASC 2: 8O1 FOR ASC 3: 8N1 FOR RTU 4: 8E1 FOR RTU 5: 8O1 FOR RTU	0	
F7.02	Dirección local de comunicación.	0~240	1	0
F8.00	Aplicaciones superiores	0: Bloqueado 1: Desbloqueado	1	0
F8.01	Sistema de configuracion	0:50Hz 1:60Hz	1	0
F8.02	Opción de par constante o cambio de par	0: par constante 1: par variable	1	0

Código	Nombre	Descripción	Unidad	Defecto
F8.03	Configuración de nivel garantizado de sobretensión	Cambio	1	Cambio
F8.04	Configuración de nivel garantizado de baja tensión.	Cambio	1	Cambio
F8.05	Configuración de nivel garantizado de sobrecalentamiento	40~120℃	1	85/95℃
F8.06	Configuración de visualización del tiempo actual del filtro.	0~10.0S	0.1	2.0
F8.07	Salida analógica 0-10V de bajo coeficiente de calibración.	0-65535	1	-
F8.08	Salida analógica 0-10V de alto coeficiente de calibración.	0-65535	1	-
F8.09	Salida analógica 0-20mA de bajo coeficiente de calibración.	0-65535	1	-
F8.10	Salida analógica 0-20mA de alto coeficiente de calibración.	0-65535	1	-
F8.11	Compensación hacia adelante / hacia atrás punto de frecuencia de compensación	0 ~ frecuencia de funcionamiento máxima	0.01	0.00
F8.12	Registro de frecuencia arriba / abajo	/ abajo0: registro 1: no grabar	1	0

Capítulo 7
Explicaciones detalladas de los parámetros

7-1 Parámetros para Monitoreo

F0.00	Configuración de opciones de visualización por defecto 00		
	Distancia 00-32	00	Configuración de la frecuencia de visualización
		01	Salida de frecuencia de pantalla
		02	Mostrar salida de corriente
		03	Mostrar la salida de la tasa de rotación / valor objetivo PID
		04	Pantalla de voltaje principal de corriente continua
		05	Pantalla de temperatura del módulo en inversor.
		06	Visualización de la retroalimentación PID

El usuario puede configurar la imagen inicial del inversor como la imagen que el vea mas conveniente.

Por ejemplo, si el usuario quiere monitorear la tasa de rotación por principal imagen de visualización, el usuario puede hacer que la velocidad de rotación de visualización de la imagen por configurando F0.00 como 03.
El valor predeterminado del parámetro es 00. Por lo tanto, muestra la configuración de la frecuencia directamente cuando la alimentación está encendida.

F0.01	Configuración de frecuencia
	Muestra la frecuencia actual del inversor.

Puede controlar la configuración de frecuencia actual del inversor examinando El contenido del parámetro.

F0.02	Frecuencia de salida
	Muestra la frecuencia de salida actual del inversor.

Puede controlar la frecuencia de salida actual del inversor examinando Parámetro F0.02.

F0.03	Salida de corriente
	Muestra la corriente de salida actual del inversor

Puede monitorear la corriente de salida actual examinando el parámetro F0.03.

F0.04	Tasa de rotación
	Muestra la velocidad de rotación actual del motor.

Puede controlar la velocidad de rotación real del motor examinando Parámetro F0.04.

F0.05	Voltaje de bus DC
	Muestra el voltaje del bus de CC en el bucle principal del inversor.

Puede monitorear la tensión actual del bus de CC del bucle principal en el inversor examinando el parámetro F0.05.

F0.05	Temperatura del inversor
	Muestra la temperatura actual del módulo inversor

Puede controlar la temperatura actual del módulo inversor mediante examinando el parámetro F0.06, que le ayudará a hacer un juicio en la condición de funcionamiento del inversor.

F0.10	Registro de error 1
F0.11	Registro de error 2
F0.12	Registro de error 3
F0.13	Registro de error 4

	Registrar los últimos cuatro errores del inversor.

Puede verificar la condición de los últimos cuatro errores examinando F0.10 para F0.13. Estos cuatro parámetros pueden ayudar al usuario a hacer un juicio sobre las condiciones de funcionamiento del inversor y encontrar la causa de la producción. Error y eliminar problemas ocultos.

F0.14	La frecuencia con la que se produce el último error.
F0.15	La frecuencia de salida en el último error.
F0.16	La corriente de salida en el último error.
F0.17	La tensión de salida en el último error.
F0.18	La tensión continua en el último error.
	Muestran el estado detallado del último error: Puede comprobar la frecuencia de configuración real, salida real frecuencia y la tensión de CC del bucle principal en el inversor mediante el examen estos parámetros respectivamente.

Puede verificar el estado detallado cuando se produce el último error examinando el contenido de F0.14-F0.18. Puedes examinar la configuración Frecuencia, frecuencia de salida real y corriente de salida real y voltaje de salida real, voltaje DC del lazo principal. De acuerdo con la por encima de los datos, puede analizar la causa de los errores y encontrar una solución.

Rápido, lo que ayudará al personal de mantenimiento en la reparación del trabajo.

Lo más importante es que para el Modelo APH, puedes usar modo de configuración para elegir libremente la imagen principal y para monitorear contenido directamente a través de F0.01-F0.08, pero también puede examinar contenido relacionado al cambiar directamente el panel de operación.

Cuando el panel de operación está configurado para las siguientes cuatro condiciones, Puedes consultar el contenido relacionado presionando " " toma configuración

Frecuencia como imagen principal, por ejemplo, como abajo.

Paso	Presione la tecla	Monitor	Explicación
1	Encender el poder	RDY FREE 50.00	A. El inversor está en modo de espera. B. La imagen principal muestra la frecuencia de configuración. C. La imagen principal muestra la frecuencia de configuración cuando la luz LIBRE está encendida
2	Presionar FWD	DRV 50.00	Iniciar inversor A. El inversor está en funcionamiento y la luz DRV está encendida. B. La imagen muestra la frecuencia de configuración. C. El inversor está en estado hacia adelante cuando la luz de avance está encendida.
3	Precionar una vez	DRY FOUT 50.00	Cambiar imagen de visualización; cambiar a la frecuencia de salida real. A. El inversor está en estado hacia adelante. B. La frecuencia de salida real es 50.00Hz. C. La luz FOUT está encendida.
4	Precionar una vez	DRV IOUT 002.50	Cambiar imagen de visualización; cambiar a la corriente de salida real. A. La salida actual actual es 2.5A B. La imagen actual muestra la corriente de salida real cuando la luz IOT está encendida.
5	Precionar una vez	DRV 380.00	Cambiar imagen de visualización; cambiar a la tensión de salida real. A. El voltaje de salida actual actual es 380V.
6	Precionar una vez	DRV 50.00	Cambiar a la imagen principal A. Volver a la imagen principal que mostrará la frecuencia de configuración. B. La frecuencia de configuración es de 50.00Hz.

7-2 Parámetros para funcionamiento básico

F1.00	Configuración de frecuencia dominante			defecto: 0.00Hz
	Rango	0.00-frecuencia superior	Unidad	0.01

Cuando F1.01 se establece en 0, que es la opción de configuración de frecuencia. Cuando el modo de configuración es la frecuencia digital cifra, la frecuencia de funcionamiento del inversor Se decide por F1.00.

En ejecución, puede cambiar la frecuencia modificando el contenido de parámetro F1.00 o presionando la tecla hacia arriba o hacia abajo. Si tu cambiar la frecuencia modificando

F1.00, el contenido modificado será almacenado cuando el inversor deja de funcionar o la alimentación está apagada.

Si cambia la frecuencia presionando la tecla hacia arriba o hacia abajo,
el contenido modificado no se almacenará cuando el inversor deje de funcionar o
el poder esta apagado Se almacenará F1.00 almacenado cuando el inversor se inicie a continuación. hora.

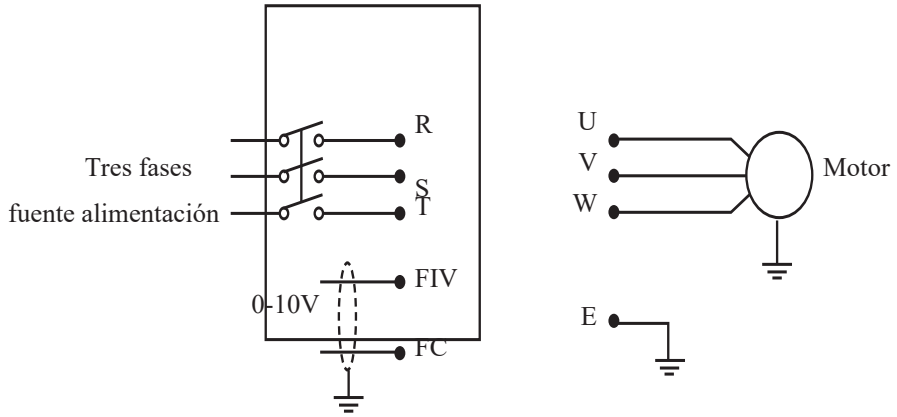
F1.01	Opción de configuración de frecuencia			defecto: 0
	Rango	0-5	Unit	1
	Contenido	0: Configuración de frecuencia digital 1: Configuración de voltaje analógico 2: Configuración de corriente analógica 3. Configuración del teclado POT Configuración 4 UP / DOWN 5: configuración de la comunicación RS485		

La opción de configuración de frecuencia se utiliza para seleccionar la frecuencia de ejecución de Inversor.

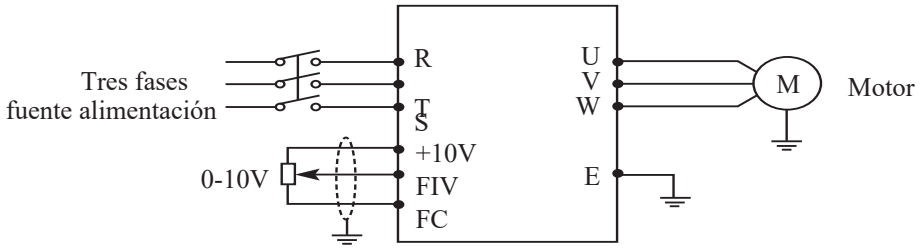
0: Configuración de frecuencia digital
La frecuencia de funcionamiento del inversor se decide por F1.00. Usted puede cambiar la frecuencia de funcionamiento presionando la tecla hacia arriba o hacia abajo en panel de mando Consulte F1.00 en detalle.

1: Configuración de voltaje analógico
La frecuencia de funcionamiento del inversor se decide por la señal de voltaje externo (0-10V), poner en el inversor a través del terminal FIV. Hay dos modos

de la señal de voltaje externo: una señal designada va de 0 a 10V; el otro es designado por POT. Consulte el siguiente diagrama. para el método de conexión.



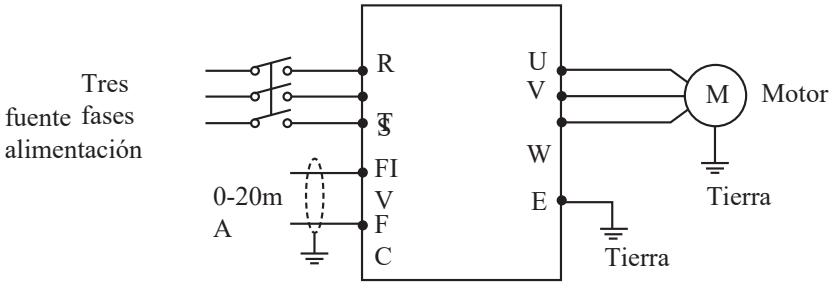
Explicación: controlar la frecuencia de funcionamiento del inversor de 0 a 10 V por FIV o FC



Explicación: control de frecuencia de funcionamiento del inversor enviado FIV Señal de voltaje por POT externo (10Kohm)

2: Configuración de corriente analógica

La frecuencia de funcionamiento del inversor es decidida por la corriente externa. señal (0-20mA). Controlar la frecuencia de funcionamiento del inversor mediante terminal externo FIC.



3: Configuración del teclado POT

Puede controlar el funcionamiento del inversor mediante el mando POT al operar panel. Eso sería muy conveniente. Pon atención al POT

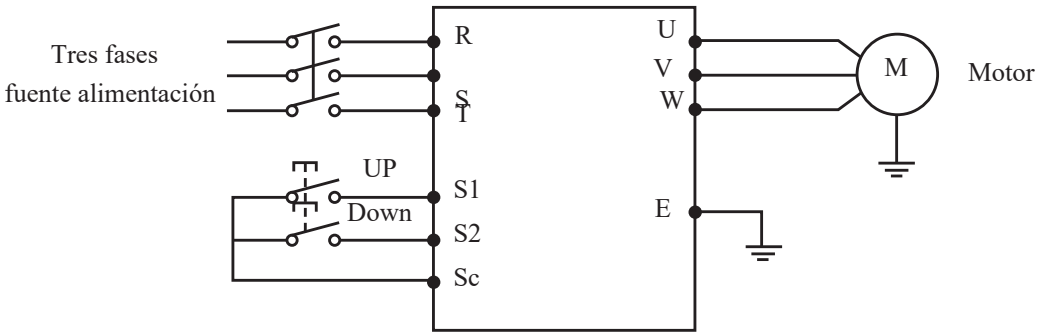
Botón en el panel de operación con la función de cambiar las imágenes del monitor. Por favor tenga cuidado de usarlo.

Gire: cambia corriendo frecuencia

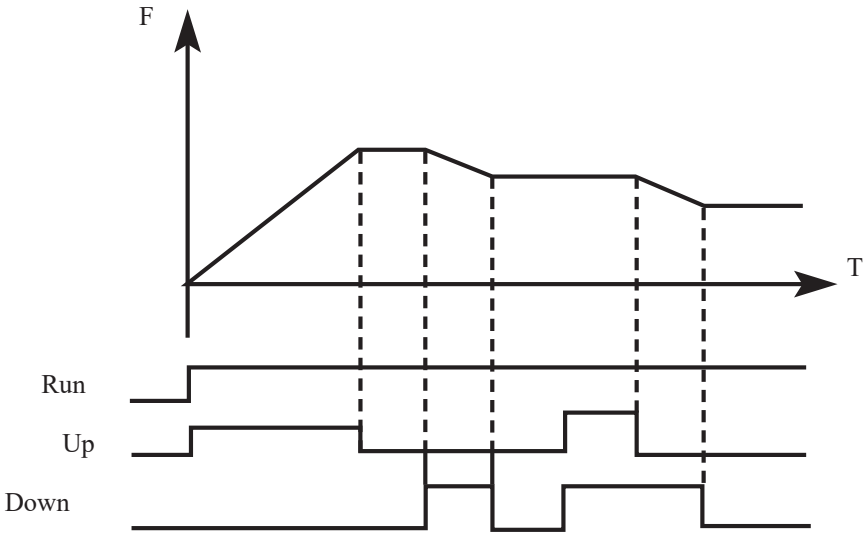
Presione: cambiar entre monitoreando imágenes

4: Configuración ARRIBA / ABAJO

La frecuencia de funcionamiento es controlada por un terminal externo UP / DOWN. Los terminales externos se pueden seleccionar de F3.15 a F3.22, seleccioné uno de los terminales externos como ARRIBA / ABAJO. Cuando UP es Eficaz, la frecuencia subirá. Cuando DOWN es efectivo, la frecuencia bajará. Cuando tanto el UP como el DOWN son efectivos, La frecuencia será la misma.



Parámetro: F3.17 = 15, el terminal S1 se configurará en modo UP.
F3.18 = 16, el terminal S2 se configurará en el modo ABAJO.



Explicación: Cuando Up es efectivo (Up está conectado), la frecuencia subir.Cuando la función Down es efectiva (Down está conectada), la frecuencia bajar.

La opción de configuración en ejecución se usa para configurar la fuente de señal.

0: panel de mando

El panel de operación envía la señal corriente. El funcionamiento del inversor puede

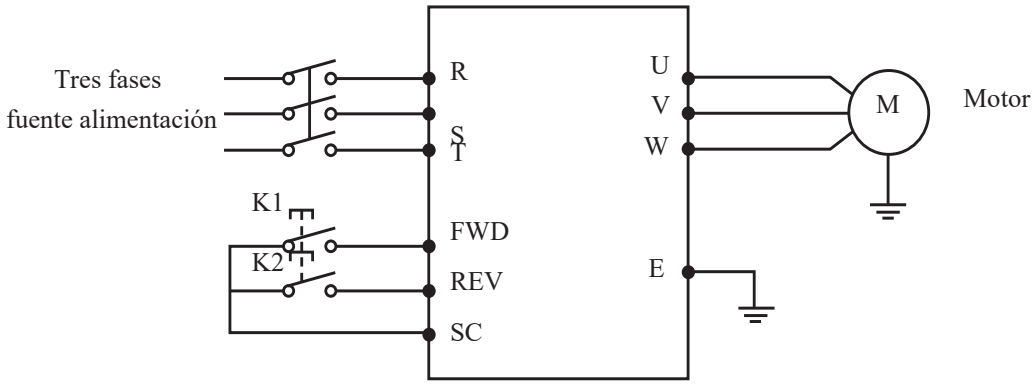
ser controlado por la tecla FWD (Adelante) y la tecla REV (Reserva)
En el panel de mando del inversor. Pulse la tecla de parada para detener la ejecución de Inversor.

Procedimiento	Presione la tecla	Monitor	Explicación
1	Encender el poder	RDY 010.00	Supongamos que la frecuencia se establece en 10.0Hz
2	FWD	DRV 010.00	A. El inversor está en modo de funcionamiento. B. El inversor está en adelante C. La frecuencia de funcionamiento es de 10.00Hz.
3	REV	DRV 010.00	A. El inversor está en modo de marcha atrás. B. Cambiar entre adelantey reverso de inversor C. La frecuencia de funcionamiento es de 10.00Hz.
4	STOP RESET	DRV 010.00	A. El inversor deja de funcionar B. El inversor está en modo de espera.

1: terminal IO
El terminal IO envía el comando en ejecución. Puede configurar externo terminal a voluntad El valor predeterminado del terminal FWD es adelante y el el valor predeterminado de REV es inverso.

Puede configurar el modo de control de sistema de dos cables o sistema de tres cables mediante utilizando terminal IO.

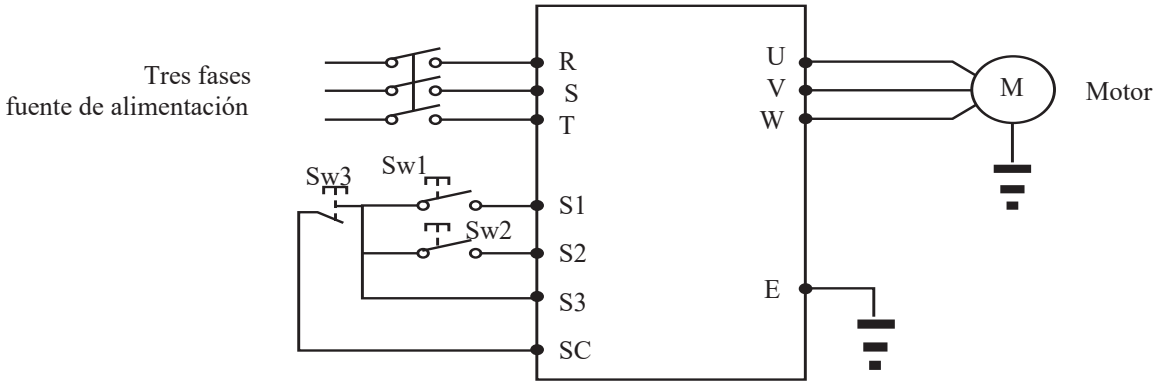
A. Modo de sistema de dos cables



Parámetro:
F3.15 = 6
F3.16 = 7
Explicación de la actuación:

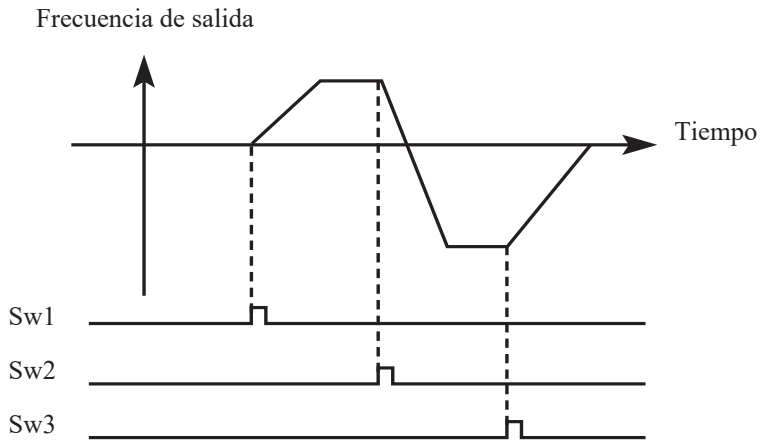
Forma y condición		Condición del inversor
K1	K2	
ON	OFF	Adelante
OFF	OFF	Stop
OFF	ON	Marcha atrás
ON	ON	Mantener la condición de correr

B. Modo de sistema de tres cables



Utilice S1, S2 o S3 como terminal de entrada para la señal externa Parámetro: F3.17 = 6 S1 está en adelante

F3.18 = 7 S2 está en reversa
F3.19 = 9 S3 está en modo de parada
F1.02 = 1 entrada de terminal externa



2: RS485

La interfaz serial envía el comando en ejecución al inversor. Inversor hará recibir comando desde la computadora superior por interfaz serial.

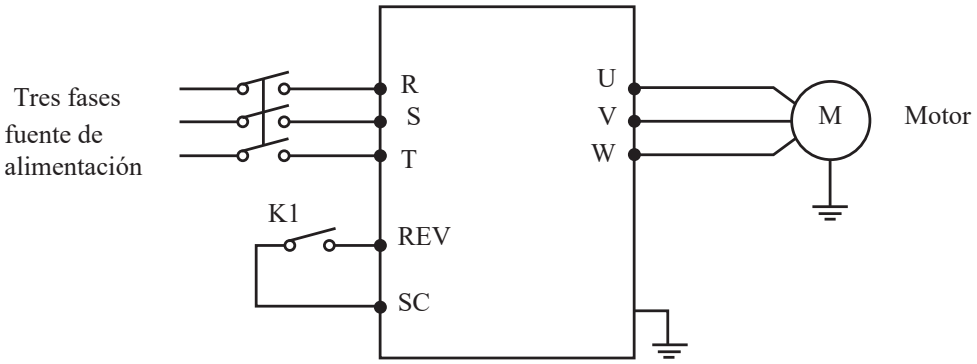
F1.03	Configuración de la tecla de parada			defecto 1
	Rango	0-1	Unidad	1
	Contenido	0: la tecla de parada es ineficaz 1: la tecla de parada es efectiva		

Cuando la opción de configuración en ejecución es 1 o 2, es igual a la ejecución comando proveniente de un terminal externo o RS485, puede configurar la parada llave STOP/RESET en el panel de operación como ineficaz o efectivo para prevenir mal funcionamiento.

Cuando se establece F1.03 en 0, la tecla de parada igual no es efectiva, la tecla de parada No se puede detener el funcionamiento del inversor.

Cuando F1.03 se establece en 1, la tecla de parada igual es efectiva, la tecla de parada puede detener el funcionamiento del inversor.

Atención: descarte la señal de marcha después de detener el inversor con presionando la tecla stop. Y reinicie el inversor entonces.



Procedimiento	Clave y estado	Explicación
1	K1 conectado	Arranque de inversor comienza
2	(K1 sigue conectado) pulse la tecla de parada	Se detiene el inversor
3	K1 desconectado	Se quita la señal de marcha
4	K1 connected	Arranque de inversor comienza

F1.04	Configuración de reversa			defecto 1
	Rango	0-1	Unidad	1
	Contenido	0: Reverse prohibido 1: Reverse permitido		

Muchas máquinas solo permiten una sola dirección de rotación pero no marcha atrás; de lo contrario, pueden producirse fallos mecánicos o accidentes. Puede configurar máquinas en un solo modo de rotación por el parámetro.

0: Reverse prohibido

Está prohibido revertir el motor. Cuando F1.04 se ajusta al revés prohibido, cambiar entre adelante y atrás será ineficaz.

1: reversa permitida

El motor permite retroceder, el cambio entre avance y retroceso será eficaz.

F1.05	Frecuencia de funcionamiento máxima		defecto 50.00
	Rango	Frecuencia de funcionamiento minima ～ 400.00Hz	

El rango de funcionamiento del inversor está entre 0.1 ~ 400.00Hz. Por lo tanto, El inversor tiende a funcionar a alta velocidad. En general, motor y otros. La máquina funciona a 50Hz de la frecuencia. Sobre ejecución puede obtener Fallo mecánico o accidente.

Puede limitar la frecuencia de funcionamiento máxima del motor por el parámetro Prevención del motor de alta velocidad, desgaste de la máquina y ocultos. problema. Puede establecer una frecuencia de funcionamiento máxima para el inversor De acuerdo a la necesidad actual en producción y técnicas de prevención. mal funcionamiento

F1.06	Frecuencia de funcionamiento mínima		defecto 0.00
	Rango	Frecuencia de funcionamiento mxima de ～ 0.0	

Algunas máquinas y dispositivos no pueden funcionar por debajo de un determinado Velocidad de rotación en las técnicas. Especialmente, el POT tiende a ser falso.

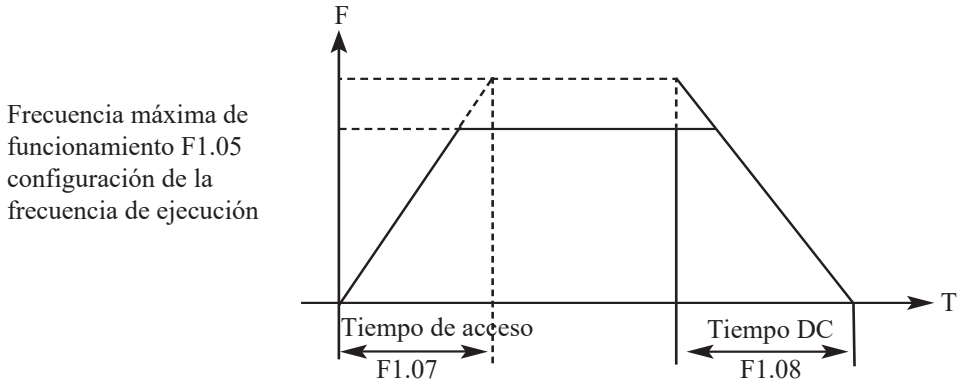
operación. Puede poner un límite a la frecuencia mínima de ejecución por el parametro.

Si la señal de frecuencia de configuración está por debajo de ese límite, el inversor seguirá emitiendo una frecuencia mínima. El inversor funciona en frecuencia entre la frecuencia de marcha mínima y la máxima frecuencia de funcionamiento, que puede evitar la activación falsa y prevenir sobrecalentamiento del motor causado por baja frecuencia de funcionamiento.

F1.07	Tiempo de acceso	defecto *
F1.08	Tiempo DC	defecto *
	Rango	0.1~6000.0

El tiempo ACC es el tiempo que alcanza la máxima frecuencia de funcionamiento. desde 0,00Hz en inversor. El tiempo DC es el tiempo que baja el mínimo

Frecuencia de funcionamiento a partir de la frecuencia máxima de funcionamiento en inversor.



El valor predeterminado del tiempo de aceleración / desaceleración del inversor es el Tiempo de aceleración / deceleración primaria.
Si necesita utilizar otros tiempo de aceleración o desaceleración, tendrá que configurar por externo terminal.

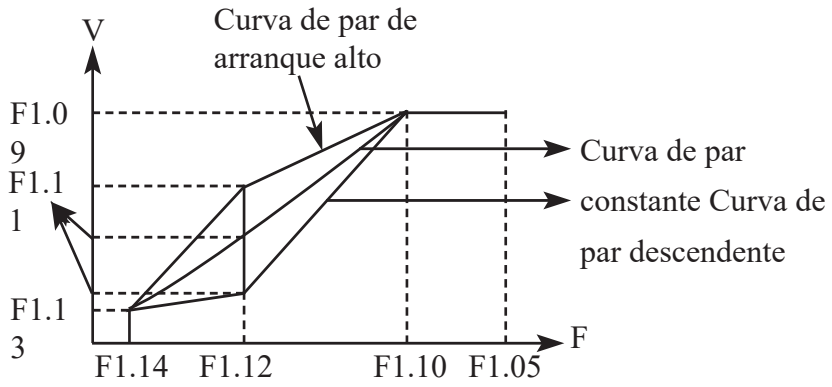
F1.09	Tensión máxima V / F		defecto 400
	Rango	V / F voltaje intermedio ~ 500.00	Unidad mínima 0.01
F1.10	Frecuencia fundamental V / F		defecto 50
	Rango	Frecuencia intermedia V / F ~ frecuencia máxima de funcionamiento	Unidad mínima 0.01

F1.11	V / F voltaje intermedio		defecto *
	Rango	V / F voltaje mínimo ~ V / F voltaje máximo	Unidad mínima 0.1
F1.12	Frecuencia intermedia V / F		defecto 2.5
	Rango	Frecuencia mínima V / F ~ frecuencia fundamental V / F	Unidad mínima 0.1
F1.13	V / F voltaje mínimo		defecto 15.0
	Rango	0.0 ~ V / F voltaje intermedio	Unidad mínima 0.1
F1.14	Frecuencia mínima V / F		defecto 1.25
	Rango	0.0 ~ V / F de frecuencia intermedia	Unidad mínima 0.1

F1.09 a F1.14 de los parámetros determinan la curva V / F del inversor. Conjunto. La curva V / F se corresponde con diferentes cargas.Curva de par constante: se aplica a la carga de par constante, voltaje de salida y frecuencia de salida en lineal.

Curva de torsión descedente, se aplica a la carga de par doble, como el ventilador y la bomba.

La carga que aumentará a medida que aumenta la velocidad de rotación es baja en comenzando. Curva de par de arranque alto: se aplica a la máquina pesada, cuya carga Disminuye rápidamente a un cierto valor al principio.



F1.09: Voltaje máximo V / F.

Voltaje máximo de V / F que se ajusta de acuerdo con el parámetro de
La marca del motor estará a la tensión nominal del motor en general. Cuando El motor está lejos del inversor, más de 30 m, debe configurarse para una mayor valor.

F1.10: frecuencia V / F estándar

Ajuste de acuerdo con la frecuencia nominal de tensión motor. No cambie la configuración de frecuencia V / F estándar. De otra manera, Eso puede dañar el motor.

F1.11: voltaje V / F intermedio

Ajuste la tensión V / F intermedia según la carga específica.
La configuración incorrecta causará sobrecorriente del motor o salida insuficiente de par, o incluso causará la protección del inversor. Aumentando el valor de F1.11 aumentará el par de salida. Mientras tanto, la corriente de salida aumentará también. Por favor, controle la corriente de salida mientras cambia el valor de F1.11.
El requisito general para la configuración es como siguiente: Para un arranque suave del inversor, la corriente debe estar en el límite de inversor en arranque. Ajustar el valor del parámetro lentamente hasta el valor ideal. No trate de aumentar el valor en gran medida. De otra manera, Puede provocar la protección del inversor o avería.

F1.12: frecuencia V / F intermedia

La frecuencia intermedia V / F determina el punto intermedio de Curva V / F. La configuración incorrecta causará un par insuficiente o más protección actual del inversor. No cambie el valor de configuración del parámetro en uso.

F1.13: voltaje mínimo V / F

La configuración de voltaje mínimo V / F está relacionada con el par de arranque. Aumentando el valor adecuado para el parámetro puede aumentar el par de arranque, y también causa sobrecorriente.

F1.14: frecuencia mínima V / F

La frecuencia mínima V / F determina el punto inicial de la curva V / F, que es el valor de inicio mínimo del inversor.

Diferentes cargas tienen diferentes curvas V / F. Segun el actual situación, ajuste la configuración de la curva V / F correctamente para el inversor. Referirse a la siguiente tabla para el valor predeterminado específico de cada modelo de inversor.

Parametros / Modelo	F1.07	F1.08	F1.11	F1.15
RV5400P5D5K	15	15	23	7
RV5400P7D5K	18	18	22	6
RV5400P0011K	20	20	22	5
RV5400P0015K	22	22	20	5
RV5400P0018K	28	28	20	4
RV5400P0022KN	30	30	19	4
RV5400P0030KN	35	35	18	4
RV5400P0037KN	38	38	18	4
RV5400P0045KN	40	40	17	4
RV5400P0055KN	45	45	17	3
RV5400P0075KN	50	50	16	3
RV5400P0090KN	60	60	16	2
RV5400P0110KN	80	80	15	2
RV5400P0132KN	100	100	15	2
RV5400P0160KN	120	120	14	1
RV5400P0185KN	150	150	13	1
RV5400P0200KN	200	200	12	1
RV5400P0220KN	200	200	12	1
RV5400P0250KN	220	220	12	1
RV5400P0280KN	250	250	12	1

F1.15	Frecuencia de carga		defecto *
	Rango	1-15	unidad 1

Frecuencia portadora decide la frecuencia de conmutación del módulo de potencia en inversor. El inversor con diferente frecuencia tiene diferentes valores por defecto Porque la frecuencia portadora se ve afectada por el ruido, el efecto calor y disturbio.

Frecuencia portadora F1.16	Ruido	Velocidad de calentamiento	Efecto sobre el medio ambiente
Más alto → Más bajo	Más alto → Más bajo	Más bajo → más alto	Más bajo → más alto

Aprendiendo del contenido de la tabla anterior, portador superior
La frecuencia, el menor ruido y la mayor tasa de calor causarán un mayor efecto

Código	Nombre	Descripción	Unidad	Defecto
F6.00	Modo de inicio PLD	0: PID prohibido 1: PID abierto 2: Ejecución condicional de PID. PID está abierto cuando el terminal externo es efectivo.	1	0
F6.01	Modo de funcionamiento PID	0: Modo de retroalimentación negativa de PID 1: Modo de retroalimentación negativa y positiva de PID	1	0
F6.02	Opción para el valor objetivo PID	0: seleccionar fi gura como valor objetivo 1: tomar FIV como valor objetivo 2: recoger FIC como valor objetivo	1	0
F6.03	Opción para el valor de realimentación PID	0: tomar FIV como valor de retroalimentación 1: tomar FIC como valor de retroalimentación 2: tomar el equilibrio de FIV-FIC como valor de retroalimentación 3. Tome el balance de FIC-FIV como valor de retroalimentación	1	0
F6.04	Valor objetivo de la fi gura PID	0.0~100.0%	0.1%	0.0%
F6.05	Valor límite superior para alarma PID	0.0~100.0%	1%	100%
F6.06	Valor límite inferior para alarma PID	0.0~100.0%	1%	0%
F6.07	Valor para P de PID	0.0~200.0%	0.1%	100%
F6.08	Valor para I de PID	0.0~200.0S, 0 is closed	0.1s	0.1s
F6.09	Valor para D de PID	0.00.0~20.00 S, 0 is closed	0.1s	0.0
F6.10	Paso de cada accionamiento PID.	0.00~1.00Hz	0.01	0.10Hz
F6.11	Frecuencia de sueño PID	0.00 ~ 120.0Hz (0.00Hz) 0.00Hz significa que la función de suspensión está cerrada	0.01	0.00Hz
F6.12	Hora en que el sueño PID está activo	0~200s	1S	10s
F6.13	Valor para despertar PID del sueño	0~100%	1%	0
F6.14	Valor correspondiente de la visualización PID	0~10000	1	1000

Código	Nombre	Descripción	Unidad	Defecto
F6.15	Número de pantalla digital PID	1~5	1	1
F6.16	Número digital de la cifra decimal de la pantalla PID	0~4	1	1
F6.17	Frecuencia límite superior PID	0 ~ frecuencia de funcionamiento máxima	0.01	48.00
F6.18	Frecuencia límite inferior PID	0 ~ frecuencia de funcionamiento máxima	0.01	20.00
F6.19	Modo de trabajo PID	0: Siempre en modo de trabajo, cuando PID está abierto 1: Cuando la retroalimentación llega a P6.05, funcionará a la frecuencia de ejecución mínima. Cuando el feedback llegue a F6.06, el PID comenzará a funcionar	1	0
F6.20	Limitación de desviación	0~10%	0.1%	1.0%
F6.20	KB1, KA1	1. Ineficaz 2. Punto de contacto del mortor A Frecuencia industrial 3. Punto de contacto del motor A Frecuencia convertible 3. Punto de contacto del motor B Frecuencia industrial 4.Punto de contacto del motor B Frecuencia convertible 5.Punto de contacto del motor C Frecuencia industrial 6. Punto de contacto del motor C Frecuencia convertible 7. Punto de contacto del motor D Frecuencia industrial. 8. Punto de contacto del motor D Frecuencia convertible 9. Punto de contacto del motor E Frecuencia industrial. 10. Punto de contacto del motor E Frecuencia convertible 11. Punto de contacto del motor F frecuencia industrial 12. Punto de contacto del motor F Frecuencia convertible 13. Punto de contacto del motor G frecuencia industrial 14. Punto de contacto del motor. Frecuencia convertible		2
F6.21	KB2, KA2			1
F6.22	KB3, KA3			4
F6.23	KB4, KA4			3
F6.24	KB5, KA5			6
F6.25	KB6, KA6			5
F6.26	KB7, KA7			8
F6.27	KB8, KA8			7

Código	Nombre	Descripciónn	Unidad	Defecto
F6.28	Tiempo segundo ajuste	0 ~ 60	1	0
F6.29	Ajuste de minutos de tiempo	0 ~ 60	1	0
F6.30	Ajuste de la hora	0 ~ 24	1	0
F6.31	Hora del día ajuste	1 ~ 31	1	0
F6.32	Tiempo mes ajuste	1~ 12	1	0
F6.33	Tiempo año ajuste	00 ~ 99	1	0
F6.34	A pump	0-3		1
F6.35	B pump	0-3		1
F6.36	C pump	0-3		1
F6.37	D pump	0-3		0
F6.38	E pump	0-3		0
F6.39	F pump	0-3		0
F6.40	G pump	0-3		0
F6.41	Presión de presión de bombeo hasta	0 ~ 25.0%	0.1	5
F6.42	Frecuencia de funcionamiento de la bomba hasta	0 ~ max frequency	0.01	48
F6.43	Tiempo de demora de bombeo	0 ~ 3600.0S	1	10
F6.44	Reservado			
F6.45	Presión de presión de bombeo hacia abajo	0 ~ 25.0%	0.1	5
F6.46	Frecuencia de funcionamiento de la bomba hacia abajo	0 ~ max frequency	0.01	48
F6.47	Tiempo de demora de bombeo	0 ~ 3600.0S	1	10
F6.48	Reservado			
F6.49	Tiempo de puerta de interdicto	0 ~ 10S	0.1	1
F6.50	Tiempo de la puerta de tiro	0 ~ 10S	0.1	1
F6.51	Tiempo de circuito	0 ~ 65535 min	1	480
F6.52	Hora de inicio T1	00 ~ 23:59	0.1	0
F6.53	Hora de inicio T2	00 ~ 23:59	0.1	0
F6.54	Hora de inicio T3	00 ~ 23:59	0.1	0
F6.55	Hora de inicio T4	00 ~ 23:59	0.1	0
F6.56	Hora de inicio T5	00 ~ 23:59	0.1	0

Código	Nombre	Descripción	Unidad	Defecto
F6.57	Hora de inicio T6	00 ~ 23:59	0.1	0
F6.58	Hora de inicio T7	00 ~ 23:59	0.1	0
F6.59	Hora de inicio T8	00 ~ 23:59	0.1	0
F6.60	Presión 1	00 ~ 23:59	0.1	0
F6.61	Presión 2	00 ~ 23:59	0.1	0
F6.62	Presión 3	00 ~ 23:59	0.1	0
F6.63	Presión 4	00 ~ 23:59	0.1	0
Code	Nombre	Descripción	Unidad	Defecto
F6.64	Presión 5	00 ~ 23:59	0.1	0
F6.65	Presión 6	00 ~ 23:59	0.1	0
F6.66	Presión 7	00 ~ 23:59	0.1	0
F6.67	Presión 8	00 ~ 23:59	0.1	0
F6.68	Modo de sección de reposo	0 ~ 255	1	1
F6.69	Margen de presión del sueño	0 ~ 25%	1	5
F6.70	Dormir tiempo continuo.	0 ~ 3600.0S	0.1	30
F6.71	Frecuencia de sueño	0 ~ max frequency	1	22
F6.73	Margen de presión de despertador	0 ~ 25%	1	5
F6.74	Hora de despertar	0 ~3600.0S	0.1	3
F7.00	Velocidad de comunicacion	0: 4800 1: 9600 2: 19200 3: 38400	0	
F7.01	Modo de comunicación	0: 8N1 FOR ASC 1: 8E1 FPR ASC 2: 8O1 FOR ASC 3: 8N1 FOR RTU 4: 8E1 FOR RTU 5: 8O1 FOR RTU	0	
F7.02	Dirección local de comunicación.	0~240	1	0
F8.00	Aplicaciones superiores	0: Bloqueado 1: Desbloqueado	1	0
F8.01	Sistema de configuracion	0:50Hz 1:60Hz	1	0
F8.02	Opción de par constante o cambio de par	0: par constante 1: par variable	1	0

Código	Nombre	Descripción	Unidad	Defecto
F8.03	Configuración de nivel garantizado de sobretensión	Cambio	1	Cambio
F8.04	Configuración de nivel garantizado de baja tensión.	Cambio	1	Cambio
F8.05	Configuración de nivel garantizado de sobrecalentamiento	40~120℃	1	85/95℃
F8.06	Configuración de visualización del tiempo actual del filtro.	0~10.0S	0.1	2.0
F8.07	Salida analógica 0-10V de bajo coeficiente de calibración.	0-65535	1	-
F8.08	Salida analógica 0-10V de alto coeficiente de calibración.	0-65535	1	-
F8.09	Salida analógica 0-20mA de bajo coeficiente de calibración.	0-65535	1	-
F8.10	Salida analógica 0-20mA de alto coeficiente de calibración.	0-65535	1	-
F8.11	Compensación hacia adelante / hacia atrás punto de frecuencia de compensación	0 ~ frecuencia de funcionamiento máxima	0.01	0.00
F8.12	Registro de frecuencia arriba / abajo	/ abajo0: registro 1: no grabar	1	0

Capítulo 7
Explicaciones detalladas de los parámetros

7-1 Parámetros para Monitoreo

F0.00	Configuración de opciones de visualización por defecto 00		
	Distancia 00-32	00	Configuración de la frecuencia de visualización
		01	Salida de frecuencia de pantalla
		02	Mostrar salida de corriente
		03	Mostrar la salida de la tasa de rotación / valor objetivo PID
		04	Pantalla de voltaje principal de corriente continua
		05	Pantalla de temperatura del módulo en inversor.
		06	Visualización de la retroalimentación PID

El usuario puede configurar la imagen inicial del inversor como la imagen que el vea mas conveniente.

Por ejemplo, si el usuario quiere monitorear la tasa de rotación por principal imagen de visualización, el usuario puede hacer que la velocidad de rotación de visualización de la imagen por configurando F0.00 como 03.

El valor predeterminado del parámetro es 00. Por lo tanto, muestra la configuración de la frecuencia directamente cuando la alimentación está encendida.

F0.01	Configuración de frecuencia
	Muestra la frecuencia actual del inversor.

Puede controlar la configuración de frecuencia actual del inversor examinando el contenido del parámetro.

F0.02	Frecuencia de salida
	Muestra la frecuencia de salida actual del inversor.

Puede controlar la frecuencia de salida actual del inversor examinando Parámetro F0.02.

F0.03	Salida de corriente
	Muestra la corriente de salida actual del inversor

Puede monitorear la corriente de salida actual examinando el parámetro F0.03.

F0.04	Tasa de rotación
	Muestra la velocidad de rotación actual del motor.

Puede controlar la velocidad de rotación real del motor examinando Parámetro F0.04.

F0.05	Voltaje de bus DC
	Muestra el voltaje del bus de CC en el bucle principal del inversor.

Puede monitorear la tensión actual del bus de CC del bucle principal en el inversor examinando el parámetro F0.05.

F0.05	Temperatura del inversor
	Muestra la temperatura actual del módulo inversor

Puede controlar la temperatura actual del módulo inversor mediante examinando el parámetro F0.06, que le ayudará a hacer un juicio en la condición de funcionamiento del inversor.

F0.10	Registro de error 1
F0.11	Registro de error 2
F0.12	Registro de error 3
F0.13	Registro de error 4

	Registrar los últimos cuatro errores del inversor.

Puede verificar la condición de los últimos cuatro errores examinando F0.10 para F0.13. Estos cuatro parámetros pueden ayudar al usuario a hacer un juicio sobre Las condiciones de funcionamiento del inversor y encontrar la causa de la producción. Error y eliminar problemas ocultos.

F0.14	La frecuencia con la que se produce el último error.
F0.15	La frecuencia de salida en el último error.
F0.16	La corriente de salida en el último error.
F0.17	La tensión de salida en el último error.
F0.18	La tensión continua en el último error.
	Muestran el estado detallado del último error: Puede comprobar la frecuencia de configuración real, salida real frecuencia y la tensión de CC del bucle principal en el inversor mediante el examen estos parámetros respectivamente.

Puede verificar el estado detallado cuando se produce el último error examinando el contenido de F0.14-F0.18. Puedes examinar la configuración Frecuencia, frecuencia de salida real y corriente de salida real y voltaje de salida real, voltaje DC del lazo principal. De acuerdo con los datos, puede analizar la causa de los errores y encontrar una solución. Rápido, lo que ayudará al personal de mantenimiento en la reparación del trabajo.

Lo más importante es que para el Modelo APH, puedes usar modo de configuración para elegir libremente la imagen principal y para monitorear contenido directamente a través de F0.01-F0.08, pero también puede examinar contenido relacionado al cambiar directamente el panel de operación.

Cuando el panel de operación está configurado para las siguientes cuatro condiciones, Puedes consultar el contenido relacionado presionando " " toma configuración

Frecuencia como imagen principal, por ejemplo, como abajo.

Paso	Presione la tecla	Monitor	Explicación
1	Encender el poder	RDY FREE 50.00	A. El inversor está en modo de espera. B. La imagen principal muestra la frecuencia de configuración. C. La imagen principal muestra la frecuencia de configuración cuando la luz LIBRE está encendida
2	Presionar FWD	DRV 50.00	Iniciar inversor A. El inversor está en funcionamiento y la luz DRV está encendida. B. La imagen muestra la frecuencia de configuración. C. El inversor está en estado hacia adelante cuando la luz de avance está encendida.
3	Precionar una vez	DRY FOUT 50.00	Cambiar imagen de visualización; cambiar a la frecuencia de salida real. A. El inversor está en estado hacia adelante. B. La frecuencia de salida real es 50.00Hz. C. La luz FOUT está encendida.
4	Precionar una vez	DRV IOUT 002.50	Cambiar imagen de visualización; cambiar a la corriente de salida real. A. La salida actual actual es 2.5A B. La imagen actual muestra la corriente de salida real cuando la luz IOT está encendida.
5	Precionar una vez	DRV 380.00	Cambiar imagen de visualización; cambiar a la tensión de salida real. A. El voltaje de salida actual actual es 380V.
6	Precionar una vez	DRV 50.00	Cambiar a la imagen principal A. Volver a la imagen principal que mostrará la frecuencia de configuración. B. La frecuencia de configuración es de 50.00Hz.

7-2 Parámetros para funcionamiento básico

F1.00	Configuración de frecuencia dominante			defecto: 0.00Hz
	Rango	0.00-frecuencia superior	Unidad	0.01

Cuando F1.01 se establece en 0, que es la opción de configuración de frecuencia. Cuando el modo de configuración es la frecuencia digital cifra, la frecuencia de funcionamiento del inversor Se decide por F1.00.

En ejecución, puede cambiar la frecuencia modificando el contenido de parámetro F1.00 o presionando la tecla hacia arriba o hacia abajo. Si tu cambiar la frecuencia modificando F1.00, el contenido modificado será almacenado cuando el inversor deja de funcionar o la alimentación está apagada.

Si cambia la frecuencia presionando la tecla hacia arriba o hacia abajo, el contenido modificado no se almacenará cuando el inversor deje de funcionar o el poder esta apagado Se almacenará F1.00 almacenado cuando el inversor se inicie a continuación.

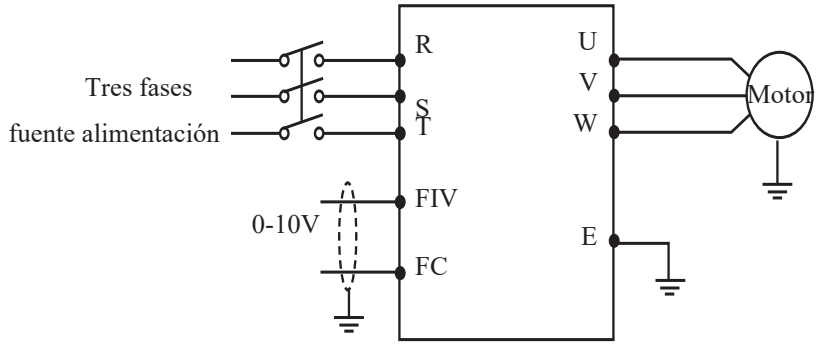
F1.01	Opción de configuración de frecuencia			defecto: 0
	Rango	0-5	Unit	1
	Contenido	0: Configuración de frecuencia digital 1: Configuración de voltaje analógico 2: Configuración de corriente analógica 3. Configuración del teclado POT Configuración 4 UP / DOWN 5: configuración de la comunicación RS485		

La opción de configuración de frecuencia se utiliza para seleccionar la frecuencia de ejecución de Inversor.

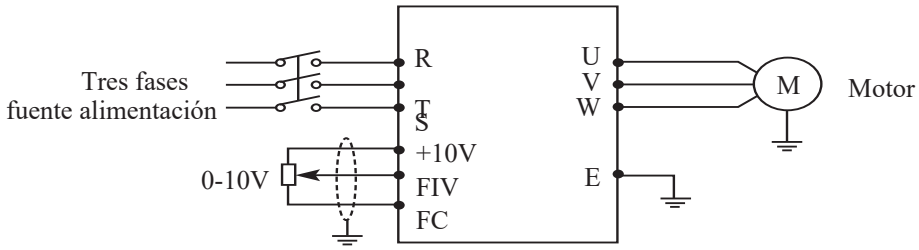
0: Configuración de frecuencia digital
La frecuencia de funcionamiento del inversor se decide por F1.00. Usted puede cambiar la frecuencia de funcionamiento presionando la tecla hacia arriba o hacia abajo en panel de mando Consulte F1.00 en detalle.

1: Configuración de voltaje analógico
La frecuencia de funcionamiento del inversor se decide por la señal de voltaje externo (0-10V), poner en el inversor a través del terminal FIV. Hay dos modos

de la señal de voltaje externo: una señal designada va de 0 a 10V; el otro es designado por POT. Consulte el siguiente diagrama. para el método de conexión.

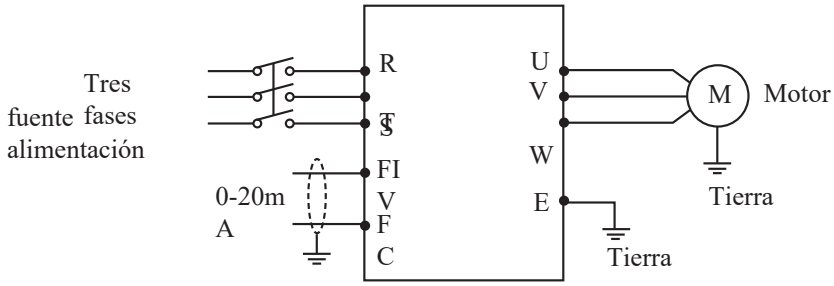


Explicación: controlar la frecuencia de funcionamiento del inversor de 0 a 10 V por FIV o FC



Explicación: control de frecuencia de funcionamiento del inversor enviado FIV Señal de voltaje por POT externo (10Kohm)

2: Configuración de corriente analógica
La frecuencia de funcionamiento del inversor es decidida por la corriente externa. señal (0-20mA). Controlar la frecuencia de funcionamiento del inversor mediante terminal externo FIC.



3: Configuración del teclado POT

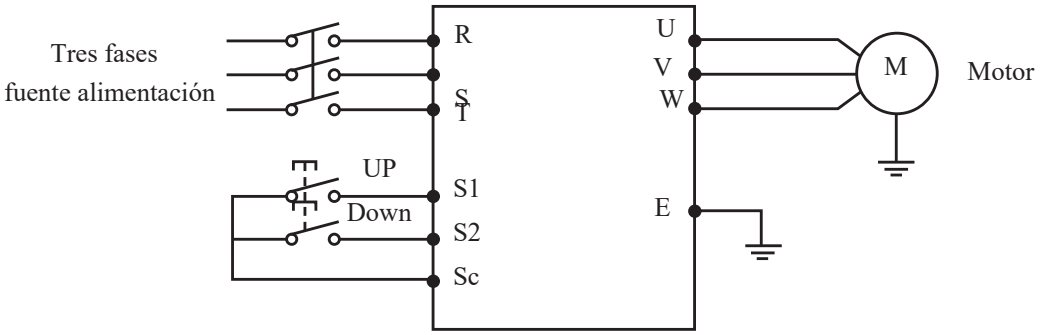
Puede controlar el funcionamiento del inversor mediante el mando POT al operar panel. Eso sería muy conveniente. Pon atención al POT
Botón en el panel de operación con la función de cambiar las imágenes del monitor. Por favor tenga cuidado de usarlo.

Gire: cambia corriendo frecuencia

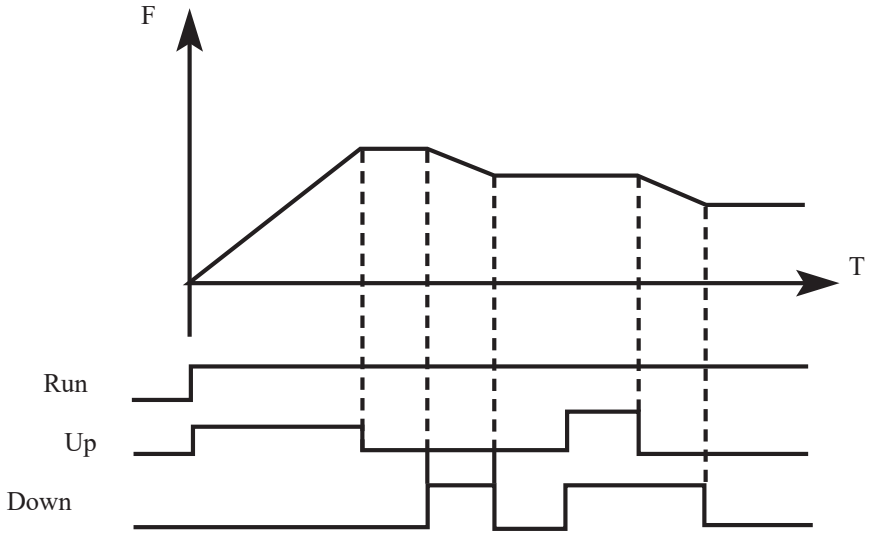
Presione: cambiar entre monitoreando imágenes

4: Configuración ARRIBA / ABAJO

La frecuencia de funcionamiento es controlada por un terminal externo UP / DOWN. Los terminales externos se pueden seleccionar de F3.15 a F3.22, Seleccioné uno de los terminales externos como ARRIBA / ABAJO. Cuando UP es Eficaz, la frecuencia subirá. Cuando DOWN es efectivo, el La frecuencia bajará. Cuando tanto el UP como el DOWN son efectivos, La frecuencia será la misma.



Parámetro: F3.17 = 15, el terminal S1 se configurará en modo UP.
F3.18 = 16, el terminal S2 se configurará en el modo ABAJO.



Explicación: Cuando Up es efectivo (Up está conectado), la frecuencia subir.Cuando la función Down es efectiva (Down está conectada), la frecuencia bajar.

La opción de configuración en ejecución se usa para configurar la fuente de señal.

0: panel de mando

El panel de operación envía la señal corriente. El funcionamiento del inversor puede

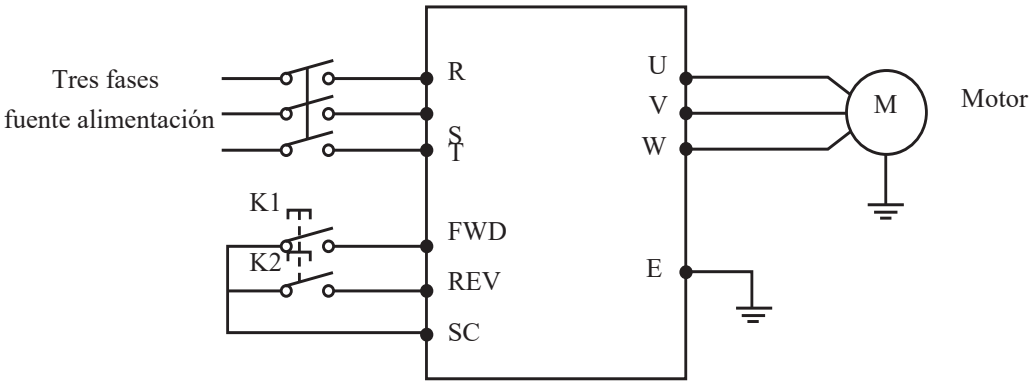
ser controlado por la tecla FWD (Adelante) y la tecla REV (Reserva)

En el panel de mando del inversor. Pulse la tecla de parada para detener la ejecución de Inversor.

Procedimiento	Presione la tecla	Monitor	Explicación
1	Encender el poder	RDY 010.00	Supongamos que la frecuencia se establece en 10.0Hz
2	FWD	DRV 010.00	A. El inversor está en modo de funcionamiento. B. El inversor está en adelante C. La frecuencia de funcionamiento es de 10.00Hz.
3	REV	DRV 010.00	A. El inversor está en modo de marcha atrás. B. Cambiar entre adelantey reverso de inversor C. La frecuencia de funcionamiento es de 10.00Hz.
4	STOP RESET	DRV 010.00	A. El inversor deja de funcionar B. El inversor está en modo de espera.

1: terminal IO
El terminal IO envía el comando en ejecución. Puede configurar externo terminal a voluntad El valor predeterminado del terminal FWD es adelante y el el valor predeterminado de REV es inverso.

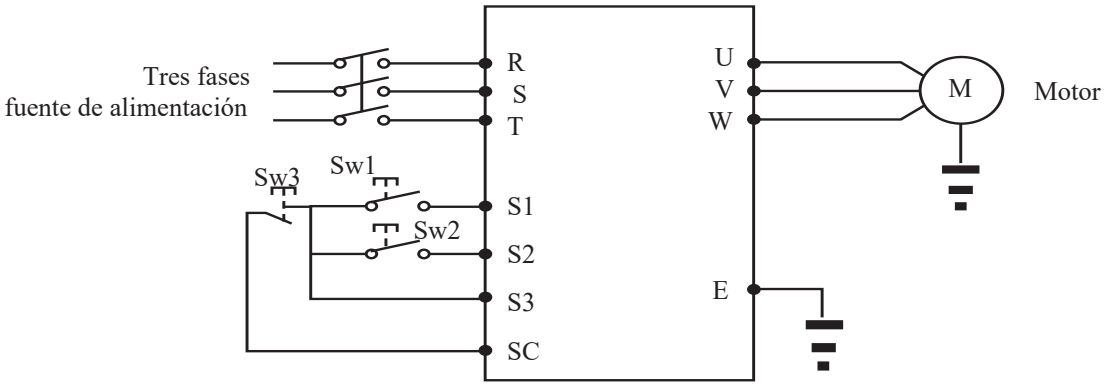
Puede configurar el modo de control de sistema de dos cables o sistema de tres cables mediante utilizando terminal IO.
A. Modo de sistema de dos cables



Parámetro:
F3.15 = 6
F3.16 = 7
Explicación de la actuación:

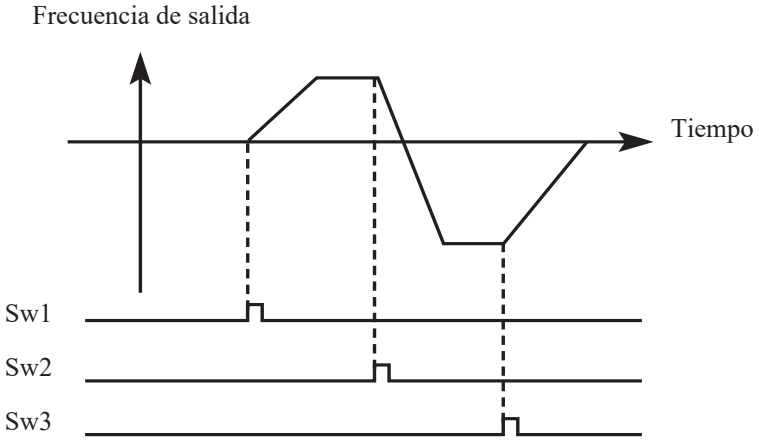
Forma y condición		Condición del inversor
K1	K2	
ON	OFF	Adelante
OFF	OFF	Stop
OFF	ON	Marcha atrás
ON	ON	Mantener la condición de correr

B. Modo de sistema de tres cables



Utilice S1, S2 o S3 como terminal de entrada para la señal externa Parámetro: F3.17 = 6 S1 está en adelante

F3.18 = 7 S2 está en reversa
F3.19 = 9 S3 está en modo de parada F1.02 = 1 entrada de terminal externa



2: RS485

La interfaz serial envía el comando en ejecución al inversor. Inversor hará recibir comando desde la computadora superior por interfaz serial.

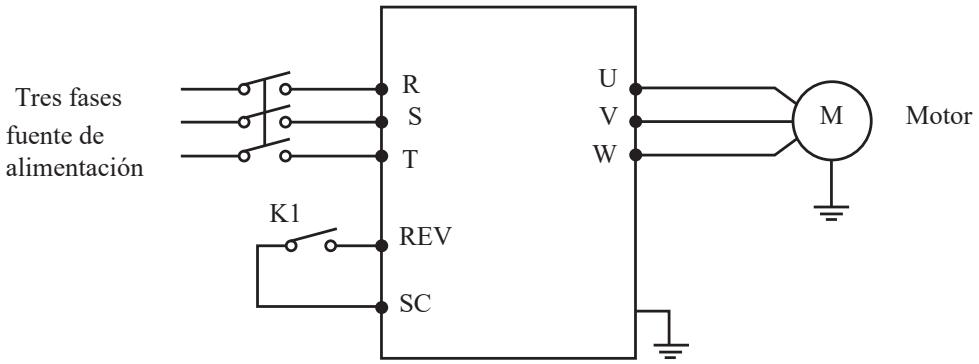
F1.03	Configuración de la tecla de parada			defecto 1
	Rango	0-1	Unidad	1
	Contenido	0: la tecla de parada es ineficaz 1: la tecla de parada es efectiva		

Cuando la opción de configuración en ejecución es 1 o 2, es igual a la ejecución comando proveniente de un terminal externo o RS485, puede configurar la parada llave STOP/RESET en el panel de operación como ineficaz o efectivo para prevenir mal funcionamiento.

Cuando se establece F1.03 en 0, la tecla de parada igual no es efectiva, la tecla de parada No se puede detener el funcionamiento del inversor.

Cuando F1.03 se establece en 1, la tecla de parada igual es efectiva, la tecla de parada puede detener el funcionamiento del inversor.

Atención: descarte la señal de marcha después de detener el inversor con presionando la tecla stop. Y reinicie el inversor entonces.



Procedimiento	Clave y estado	Explicación
1	K1 conectado	Arranque de inversor comienza
2	(K1 sigue conectado) pulse la tecla de parada	Se detiene el inversor
3	K1 desconectado	Se quita la señal de marcha
4	K1 connected	Arranque de inversor comienza

F1.04	Configuración de reversa			defecto 1
	Rango	0-1	Unidad	1
	Contenido	0: Reverse prohibido 1: Reverse permitido		

Muchas máquinas solo permiten una sola dirección de rotación pero no marcha atrás; De lo contrario, pueden producirse fallos mecánicos o accidentes. Puede configurar máquinas en un solo modo de rotación por el parámetro.

0: Reverse prohibido

Está prohibido revertir el motor. Cuando F1.04 se ajusta al revés prohibido, cambiar entre adelante y atrás será ineficaz.

1: reversa permitida

El motor permite retroceder, el cambio entre avance y retroceso será eficaz.

F1.05	Frecuencia de funcionamiento máxima		defecto 50.00
	Rango	Frecuencia de funcionamiento minima ～ 400.00Hz	

El rango de funcionamiento del inversor está entre 0.1 ~ 400.00Hz. Por lo tanto, El inversor tiende a funcionar a alta velocidad. En general, motor y otros. La máquina funciona a 50Hz de la frecuencia. Sobre ejecución puede obtener Fallo mecánico o accidente.

Puede limitar la frecuencia de funcionamiento máxima del motor por el parámetro Prevención del motor de alta velocidad, desgaste de la máquina y ocultos. problema. Puede establecer una frecuencia de funcionamiento máxima para el inversor De acuerdo a la necesidad actual en producción y técnicas de prevención. mal funcionamiento

F1.06	Frecuencia de funcionamiento mínima		defecto 0.00
	Rango	Frecuencia de funcionamiento mxima de ～ 0.0	

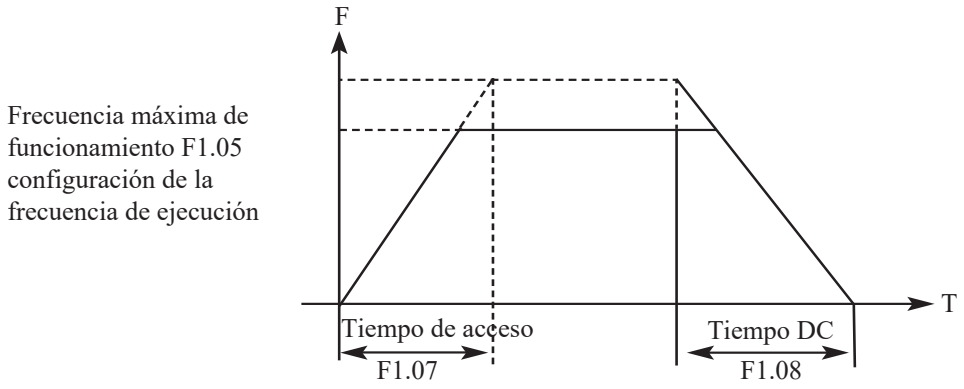
Algunas máquinas y dispositivos no pueden funcionar por debajo de un determinado Velocidad de rotación en las técnicas. Especialmente, el POT tiende a ser falso.

operación. Puede poner un límite a la frecuencia mínima de ejecución.
por el parametro. Si la señal de frecuencia de configuración está por debajo de ese límite, el inversor seguirá emitiendo una frecuencia mínima.

El inversor funciona en frecuencia entre la frecuencia de marcha mínima y la máxima Frecuencia de funcionamiento, que puede evitar la activación falsa y prevenir sobrecalentamiento del motor causado por baja frecuencia de funcionamiento.

F1.07	Tiempo de acceso	defecto *
F1.08	Tiempo DC	defecto *
	Rango	0.1~6000.0

El tiempo ACC es el tiempo que alcanza la máxima frecuencia de funcionamiento. desde 0,00Hz en inversor. El tiempo DC es el tiempo que baja el mínimo Frecuencia de funcionamiento a partir de la frecuencia máxima de funcionamiento en inversor.



El valor predeterminado del tiempo de aceleración / desaceleración del inversor es el Tiempo de aceleración / deceleración primaria. Si necesita utilizar otros tiempo de aceleración o desaceleración, tendrá que configurar por externo terminal.

F1.09	Tensión máxima V / F		defecto 400
	Rango	V / F voltaje intermedio ~ 500.00	Unidad mínima 0.01
F1.10	Frecuencia fundamental V / F		defecto 50
	Rango	Frecuencia intermedia V / F ~ frecuencia máxima de funcionamiento	Unidad mínima 0.01

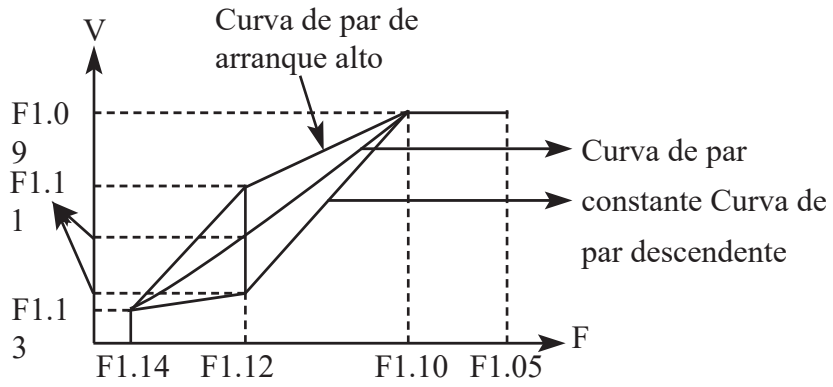
F1.11	V / F voltaje intermedio		defecto *
	Rango	V / F voltaje mínimo ~ V / F voltaje máximo	Unidad mínima 0.1
F1.12	Frecuencia intermedia V / F		defecto 2.5
	Rango	Frecuencia mínima V / F ~ frecuencia fundamental V / F	Unidad mínima 0.1
F1.13	V / F voltaje mínimo		defecto 15.0
	Rango	0.0 ~ V / F voltaje intermedio	Unidad mínima 0.1
F1.14	Frecuencia mínima V / F		defecto 1.25
	Rango	0.0 ~ V / F de frecuencia intermedia	Unidad mínima 0.1

F1.09 a F1.14 de los parámetros determinan la curva V / F del inversor. Conjunto. La curva V / F se corresponde con diferentes cargas.

Curva de par constante: se aplica a la carga de par constante, voltaje de salida y frecuencia de salida en lineal.

Curva de torsión descedente, se aplica a la carga de par doble, como el ventilador y la bomba.

La carga que aumentará a medida que aumenta la velocidad de rotación es baja en comenzand la curva de par de arranque alto: se aplica a la máquina pesada, cuya carga Disminuye rápidamente a un cierto valor al principio.



F1.09: Voltaje máximo V / F.
Voltaje máximo de V / F que se ajusta de acuerdo con el parámetro de
La marca del motor estará a la tensión nominal del motor en general. Cuando El motor está lejos del inversor, más de 30 m, debe configurarse para una mayor valor.

F1.10: frecuencia V / F estándar

Ajuste de acuerdo con la frecuencia nominal de tensión motor. No cambie la configuración de frecuencia V / F estándar. De otra manera, eso puede dañar el motor.

F1.11: voltaje V / F intermedio

Ajuste la tensión V / F intermedia según la carga específica.
La configuración incorrecta causará sobrecorriente del motor o salida insuficiente de par, o incluso causará la protección del inversor. Aumentando el valor de F1.11 aumentará el par de salida. Mientras tanto, la corriente de salida aumentará también. Por favor, controle la corriente de salida mientras cambia el valor de F1.11.
El requisito general para la configuración es como siguiente: para un arranque suave del inversor, la corriente debe estar en el límite de inversor en arranque. Ajustar el valor del parámetro lentamente hasta el valor ideal. No trate de aumentar el valor en gran medida. De otra manera, puede provocar la protección del inversor o avería.

F1.12: frecuencia V / F intermedia

La frecuencia intermedia V / F determina el punto intermedio de curva V / F. La configuración incorrecta causará un par insuficiente o más protección actual del inversor. No cambie el valor de configuración del parámetro en uso.

F1.13: voltaje mínimo V / F

La configuración de voltaje mínimo V / F está relacionada con el par de arranque. Aumentando el valor adecuado para el parámetro puede aumentar el par de arranque, y también causa sobrecorriente. En general, no cambiar el valor de

F1.14: frecuencia mínima V / F

La frecuencia mínima V / F determina el punto inicial de la curva V / F,
que es el valor de inicio mínimo del inversor.
Diferentes cargas tienen diferentes curvas V / F. Segun el actual situación, ajuste la configuración de la curva V / F correctamente para el inversor.
Referirse a La siguiente tabla para el valor predeterminado específico de cada modelo de inversor.

Parametros / Modelo	F1.07	F1.08	F1.11	F1.15
RV5400P5D5K	15	15	23	7
RV5400P7D5K	18	18	22	6
RV5400P0011K	20	20	22	5
RV5400P0015K	22	22	20	5
RV5400P0018K	28	28	20	4
RV5400P0022KN	30	30	19	4
RV5400P0030KN	35	35	18	4
RV5400P0037KN	38	38	18	4
RV5400P0045KN	40	40	17	4
RV5400P0055KN	45	45	17	3
RV5400P0075KN	50	50	16	3
RV5400P0090KN	60	60	16	2
RV5400P0110KN	80	80	15	2
RV5400P0132KN	100	100	15	2
RV5400P0160KN	120	120	14	1
RV5400P0185KN	150	150	13	1
RV5400P0200KN	200	200	12	1
RV5400P0220KN	200	200	12	1
RV5400P0250KN	220	220	12	1
RV5400P0280KN	250	250	12	1

F1.15	Frecuencia de carga		defecto *
	Rango	1-15	unidad 1

Frecuencia portadora decide la frecuencia de conmutación del módulo de potencia en inversor. El inversor con diferente frecuencia tiene diferentes valores por defecto Porque la frecuencia portadora se ve afectada por el ruido, el efecto calor y disturbio.

Frecuencia portadora F1.16	Ruido	Velocidad de calentamiento	Efecto sobre el medio ambiente
Más alto → Más bajo	Más alto → Más bajo	Más bajo → más alto	Más bajo → más alto

Aprendiendo del contenido de la tabla anterior, portador superior la frecuencia, el menor ruido y la mayor tasa de calor causarán un mayor efecto

sobre el medio ambiente.

Por lo tanto, cuando el entorno no permite el funcionamiento del inversor con ruido, deberás aumentar el valor de F1.15. La carga máxima de
El inversor disminuirá. Para mayor ocasión entre motor.
e inversor, deberá disminuir el valor de F1.15 para disminuir la potencia en gas en cables y entre cables y tierra.

Cuando la temperatura del ambiente y la carga del motor son más altas, bajará el valor de F1.115 para mejorar la propiedad térmica de inversor. Consulte la tabla F1.14 para el valor predeterminado de F1.15

F1.17	Inicialización de parámetros.	defecto 0
	Rango 0-8	Unidad 1
	Contenido	8: Inicialización de parámetros

Cuando la configuración incorrecta de parámetros o la operación incorrecta, puede establecer F1.17 para 08 para restaurar todos los parámetros a los valores predeterminados, y luego Puede configurarlos de nuevo de acuerdo a la necesidad real.

Atención: cuando los parámetros bloqueados son efectivos, es decir F1.18 = 1,
No se puede realizar y cambiar inicialización de parámetros. Por favor
Desbloquee primero, y luego establezca estos parámetros.

F1.18	Inicialización de parámetros.	defecto 0
	Rango 0-1	Unidad 1
	Contenido	0: Desbloqueado 1: Bloqueado

Puede bloquear el parámetro mediante F1.18 para evitar que personal no relacionado De cambiar incorrectamente y correr.

Cuando F1.18 es efectivo, los parámetros están bloqueados. Parámetros No se puede cambiar excepto este parámetro y la frecuencia dominante. preparar.

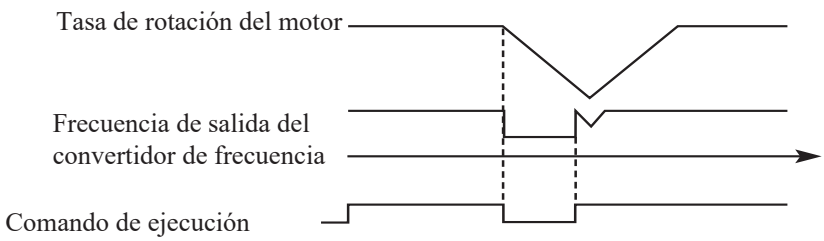
7-3 Parámetros de aplicaciones básicas.

F2.00	Opciones de modo de inicio.			defecto 0
	Rango	0-1	minimum unit	1
	Contenido	0: comienzo en la frecuencia de inicio 1: inicio de carreras		

Hay dos modos de inicio para el modelo APH que puede seleccionar F2.00 según el estado de la maquinaria.

0: comienzo en la frecuencia de inicio
La mayoría de las cargas no necesitan requisitos especiales en el arranque. En general, empezar La máquina en la frecuencia de inicio que es el modo de inicio regular.

1: inicio de carreras
Racing start es adecuado para reiniciar en reset de fallas. En esta situación,
El inversor puede juzgar automáticamente la velocidad de rotación y la dirección de Motor cuando usas carreras de arranque. Y también arrancar el parado.
Motor directamente según el resultado de la medición y seguimiento.



Atención: cuando el inversor se inicia en el modo de inicio de carrera, el inversor realizar un seguimiento de la velocidad de alta a baja frecuencia. Alta corriente puede estar en inicio, y una reunión sobre corriente es posible. Por lo tanto,
Por favor note sobre el nivel actual de configuración (4.09 configuración) el valor específico

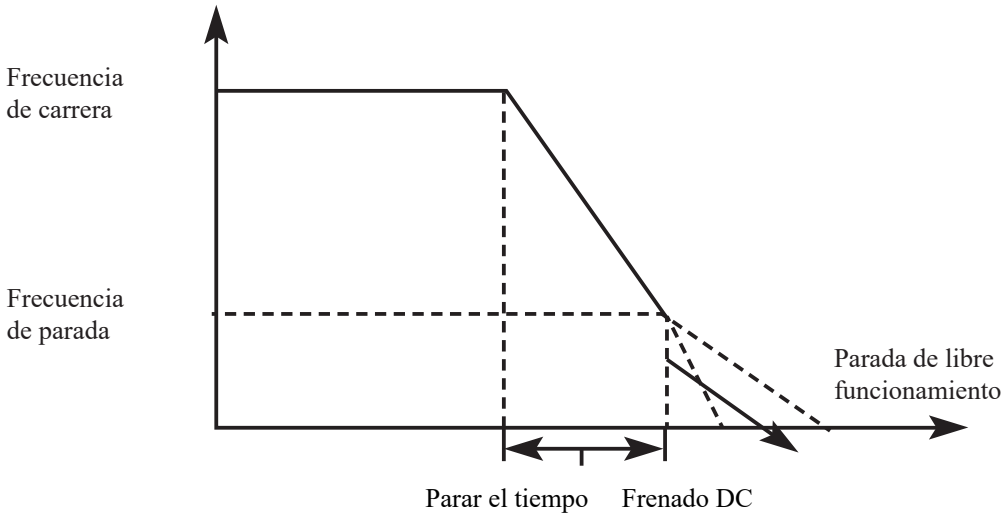
Depende de la carga.
Además, cuando el valor de 4.09 se establece demasiado bajo, se iniciará el seguimiento arriba lentamente En el proceso de seguimiento, si la corriente supera el seguimiento. nivel, el inversor dejará de seguimiento. Una vez que la corriente disminuye en el nivel, el inversor reanudará el seguimiento nuevamente.

F2.01	Opciones de modo de parada			defecto 0
	Rango	1-1	Unidad	1

	Contenido	0: desacelerar para detener 1: parada de funcionamiento libre

Puede elegir un modo de parada adecuado según la carga real.

0: parada de desaceleración
Una vez que el inversor recibe el comando de parada, llevará a cabo la desaceleración. De acuerdo con el tiempo de desaceleración y disminuir la salida gradualmente hasta que la frecuencia de salida alcance la frecuencia de parada.

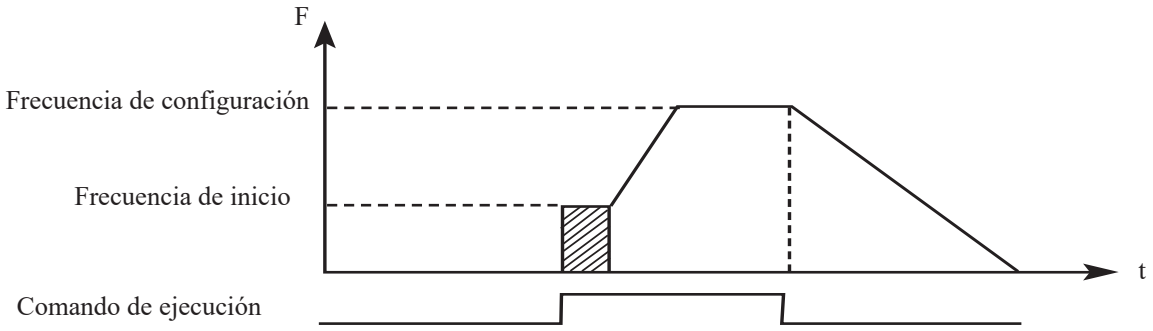


En el modo de parada después de alcanzar la frecuencia de parada, puede elegir DC Frenado y otras opciones. Si no elige frenado DC, lo hará parada en el modo de parada de funcionamiento libre.

1: Free running stop
Cuando el inversor recibe el comando de parada, detendrá la salida de frecuencia y tendrá libre funcionamiento con carga hasta que se detenga.

F2.02	Iniciar la configuración de frecuencia		defecto 0.5	
	Rango	0.10-10.00	Unit	0.01

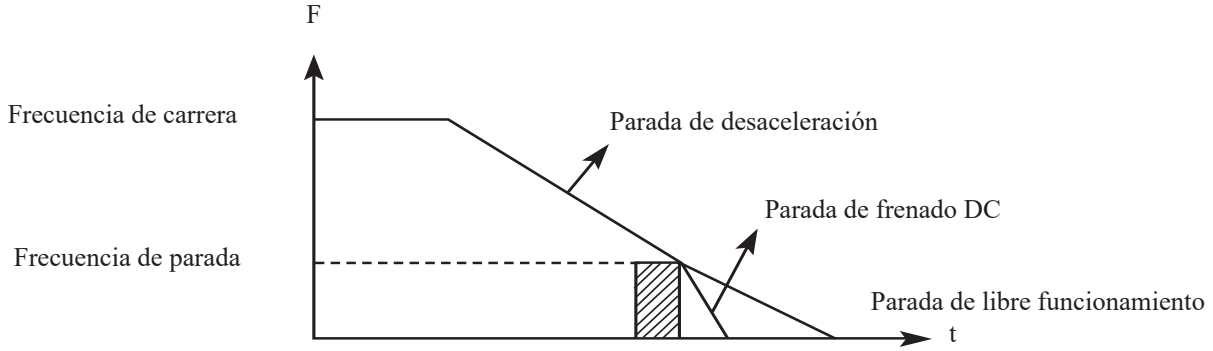
La frecuencia de inicio es la frecuencia inicial cuando se inicia el inversor. por inercia, carga pesada y dispositivo que requiere un par grande, aumentar la frecuencia de inicio puede hacer que comiencen fácilmente.
Sin embargo, Si la frecuencia de inicio se establece en el valor demasiado alto, puede causar más protección actual



Cuando el inversor reciba el comando de parada, comenzará a ejecutarse. desaceleración y disminución de la salida gradualmente de acuerdo con el fijo Tiempo hasta alcanzar la frecuencia de parada. Entonces tendrá libre funcionamiento. parada o frenado por CC se detiene según la configuración.

F2.03	Detener la configuración de frecuencia			defecto 0.5
	Rango	0.10-10.00	Unit	0.01

Cuando el frenado por CC no es efectivo, el inversor disminuye la velocidad de rotación hasta llegando a la frecuencia de parada. El inversor detendrá la salida por funcionamiento libre detener



Cuando el frenado de CC no es efectivo, el inversor disminuye la velocidad de rotación hasta alcanzar la frecuencia de parada. El inversor detendrá la salida por la parada de funcionamiento libre

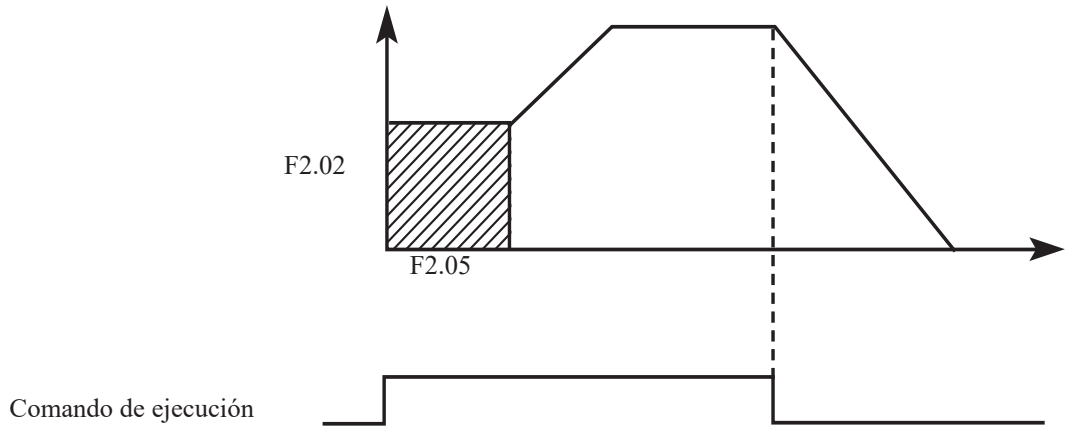
F2.04	Corriente de frenado DC en arranque			defecto 100
	Rango	0-150	Unit	1
F2.05	Tiempo de frenado DC en arranque.			defecto 0
	Rango	0-250	Unit	1

El frenado de DC en el arranque es adecuado para el ventilador en el modo de parada y la carga en movimiento. Antes de que arranque el inversor, el motor está en modo de funcionamiento libre y la rotación no se especifica la dirección, el motor de CA tenderá a sobrecorriente protección en el inicio. Por lo tanto, deberá abrir DC frenado para dejar

la carga permanece en modo de parada antes de comenzar, y luego inicia el inversor. Esta el procedimiento puede prevenir sobre la protección actual.

La corriente de frenado de CC en el arranque significa que es la relación de la corriente nominal de inversor. El ajuste de F2.04 obtendrá un par de frenado diferente. Mientras configurando el valor del parámetro, puede ajustarlo de bajo a alto hasta alcanzar el par de frenado suficiente según la carga real.

El tiempo de frenado de CC es duradero. Y cuando es 0, el frenado DC es ineficaz.



F2.06	Corriente de frenado DC en parada			defecto 100
	Rango	0-150	Unit	1
F2.07	Tiempo de frenado DC en parada.			defecto 0
	Rango	0-250	Unit	1

El frenado de CC en parada es adecuado para el sitio que necesita frenado en estricto requisito.

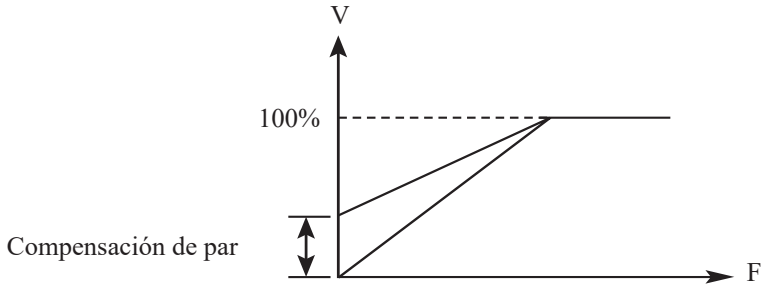
La corriente de frenado de CC en parada es la relación de la corriente nominal del inversor. El ajuste del parámetro tiene diferente par de frenado.

El tiempo de frenado de CC es duradero. Y cuando es 0, el frenado DC es ineficaz. Consulte las explicaciones de F2.03, F2.04 y F2.05 para conocer las detalles

F2.08	Compensación automática del par			defecto 5%
	Rango	0.1-20%	Unit	0.1

Ajustando el parámetro F2.08 aumentará el voltaje y obtendrá más alto esfuerzo de torsión.

Atención: aumentar el par motor en un gran margen puede hacer que el motor calentado. Establezca la tensión creciente adecuada según la carga real.



F2.09	Tensión nominal del motor			defecto 380.00V
	Rango	0-500.00V	Unit	0.01
F2.10	Corriente nominal del motor			degecto *
	Rango		Smallest unit	0. 1
F2.11	Corriente nominal sin carga del motor			defecto 40
	Rango	0-100	Unit	1
F2.12	Tasa de rotación nominal del motor			defecto 1420
	Rango	0-6000	Unit	1
F2.13	Número relativo de motor			defecto 4
	Rango	0-10	Unit	1
F2.14	Resbalón nominal del motor por defecto 2.5			
	Rango	0-100	Unit	0. 1

Los grupos de parámetros anteriores son la placa de identificación del motor. Por favor siga la placa de identificación mientras configura los parámetros.

F2.09 tensión nominal del motor

Ajuste la tensión nominal del motor según el valor de tensión en placa de nombre.

F2.10 corriente nominal del motor.

Ajuste la corriente nominal del motor de acuerdo con el valor actual en la placa de identificación Si la corriente de funcionamiento excede el valor de nominal actual, el inversor activará la protección al motor de protección.

F2.11 sin corriente nominal de carga del motor
El valor de la corriente sin carga del motor afectaría al deslizamiento compensación. Sin corriente de carga es el porcentaje de corriente del motor.

F2.12 tasa de rotación nominal del motor
El valor del parámetro F1.12 está relacionado con 50Hz de la velocidad de rotación para visualización. En general, se ajustará de acuerdo con el valor en el placa de nombre.
Mostrar la tasa de rotación real del motor. Puedes configurar el parámetro

F2.12 para la tasa de rotación real a 50Hz.

F2.13 numero de polos
Ajuste el número de pares de polos del motor ajustando este parámetro de acuerdo al valor en la placa de identificación

F2.14 resbalón clasificado

Cuando el inversor acciona un motor, cuanto mayor sea el deslizamiento, mayor será la carga. incrementar. Ajustar F2.14 establecerá la tasa de compensación y disminuirá Deslizarse y hacer que el motor se aproxima a la velocidad de rotación.

F2.15	Frecuencia nominal del inversor		defecto 50Hz	
	Distancia	0.00-400.00	unidad	0.01
F2.16	Resistencia del estator			defecto 0
	Distancia	0-100.00	unidad	0.01
F2.17	Resistencia del rotor			defecto 0
	Distancia	0-100.00	unidad	0.01
F2.18	Autoinducción del rotor.			defecto 0
	Distancia	1-1.000	unidad	0.001

F2.19	Inductancia mutua del rotor			defecto 0
	Distancia	0-1.000	Unit	0.001

Los parámetros anteriores son de motor.
F2.15 Frecuencia nominal del motor.
Configure la frecuencia nominal del motor de acuerdo con la placa de características del motor.
F2.16 Resistencia del estator
F2.17 Resistencia del rotor
F2.18 auto inductancia del rotor
F2.19 Inductancia mutua del rotor.
Configure los parámetros anteriores de acuerdo con la condición real de motor.

7-4 Parámetros para aplicación de entrada y salida.

F3.00	FIV entrada de voltaje mínimo			defecto 0
	Distancia	Entrada de voltaje máximo de 0 ~ FIVUnidad0.1	Unidad	0.1
F3.01	FIV entrada de voltaje máximo			default 10.0
	Distancia	Entrada de voltaje mínimo FIV ~ 1Unidad0.110.0V	Unidad	0.1
F3.02	FIV tiempo de filtro de entrada			default 1.0
	Distancia	0-25.0	Unidad	1

El valor de entrada de voltaje mínimo FIV está relacionado con la frecuencia de baja término análogo. La señal de voltaje por debajo del valor es tan ineficaz.

F3.01 FIV entrada de voltaje máximo
El valor máximo de entrada de voltaje FIV está relacionado con la frecuencia de alta término análogo. Para voltaje más alto que el valor, la máquina seguirá operar por valor

El valor de F3.00 y F3.01 que son adecuados para la computadora superior
Con diferente salida decidiendo el rango de voltaje de entrada. Debido a perturbación y otras razones, error de ejecución es probable que tenga lugar
Con señal no superior a 1V. Ajuste F3.00 para evitar la señal por debajo de 1V Para mejorar la capacidad anti disturbios.

F3.02 tiempo de filtro de entrada

El valor del tiempo de filtro de entrada decide la velocidad de respuesta analógica de Inversor. Con el valor creciente de F3.02, el inversor se volverá más lento
Para responder al cambio analógico.

F3.03	FIC entrada de corriente mínima			default 0
	Distancia	Entrada de corriente máxima de 0 ~ FIC	Unidad	0.1
F3.04	Entrada de corriente máxima FIC			default 20.0
	Distancia	Entrada de corriente mínima FIC-20.0mA	Unidad	0.1
F3.05	Tiempo de filtro de entrada FIC			default 1.0
	Distancia	0-25.0 S	Unidad	0.1

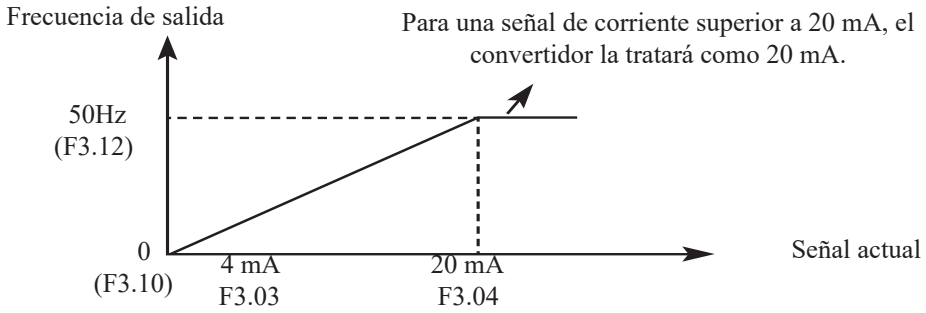
F3.03: Entrada de corriente mínima FIC
La entrada de corriente mínima FIC está relacionada con la frecuencia de baja analógica.
El inversor tomará la señal de corriente por debajo del valor de F3.03 como inefectiva.

F3.04: Entrada de corriente máxima FIC
La entrada de corriente máxima de FIC está relacionada con la frecuencia de alta analógica. Para el comando actual más alto que el valor de F3.04, el inversor operar por valor

F3.05: Tiempo de filtro de entrada FIC
El tiempo del filtro de entrada FIC decide qué tan rápido responde el inversor en forma analógica cambio. Con el aumento de valor de F3.05, el inversor responderá
Más y más lentamente en el cambio analógico. La salida del inversor será
ser relativamente estable

Consulte la explicación de F3.00 a F3.02 para los parámetros relacionados. Si la entrada externa es señal de voltaje, consulte F3.00-F3.02. Si la entrada externa es la señal actual, consulte F3.03-F3.05.

Por ejemplo, si la señal de salida de la computadora superior es 4-20 mA, la frecuencia correspondiente debe estar dentro del rango de 0–50Hz.



Los Parámetros: F3.03 = 4 F3.04 = 20 F3.10 = 0 F3.12 = 50

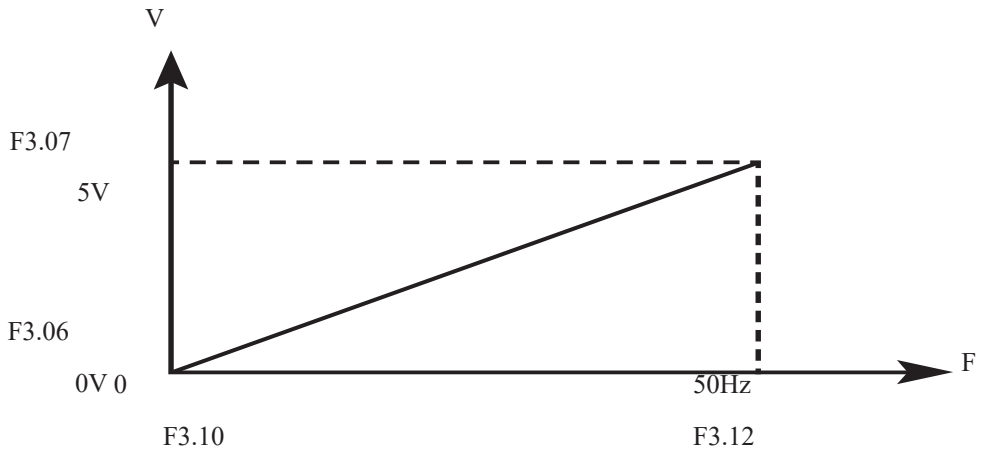
The Parameters: F3.03=4 F3.04=20 F3.10= 0 F3.12= 50

F3.06	Salida de voltaje mínimo FOV			defecto 0
	Distancia	Salida de tensión máxima 0-FOV	Unidad	0.1
F3.07	Salida de voltaje máximo FOV			defecto 10.0
	Distancia	Salida de voltaje mínimo FOV-10.0V	Unidad	0.1

El valor de F3.06 y F3.07 determina el rango de voltaje de salida de terminal FOV.

F3.06: la salida de voltaje mínimo de FOV está relacionada con la frecuencia de baja término análogo.

F3.07: la salida de voltaje máximo de FOV está relacionada con la frecuencia de alta término análogo. Se puede conectar con voltímetros de varias medidas.
rangos configurando los parámetros F3.06 y F3.07.
Por ejemplo, use un medidor de frecuencia con un voltaje de entrada de 0-5 V y Rango de medición de 0-50Hz para monitorear la frecuencia de salida de inversor.
Luego debe configurarlos de la siguiente manera: F3.06-F3.07 = 5.



F3.08	FOC salida de corriente mínima		defecto 0	
	Rango	Salida de corriente máxima 0-FOC	Unidad	0.1
F3.09	FOC salida de corriente máxima		defecto 20.0	
	Rango	FOC minimum current output-20.0mA	Unidad	0.1

F3.08 y F3.09 deciden el rango de corriente de salida de FOC terminal. F3.08 y F3.09 corresponden a la frecuencia de baja analógica y frecuencia de alta analogía respectivamente. Consulte la explicación de F3.06 y F3.07 para los parámetros relacionados.

F3.10	Frecuencia de baja analógica.		defecto 0.00	
	Rango	0.0-600.00 Hz	Unidad	0.01
F3.1 1	Dirección de baja analógica.		defecto 0	
	Rango	0-1	Unidad	1
	Contenido	0: Dirección positiva 1: Dirección negativa		
F3.12	Frecuencia de alta analogía		defecto 50	
	Rango	0.00-600.00Hz	Unidad	0.01
F3.13	Dirección de alta analogía.		defecto 0	
	Rango	0-1	Unidad	1
	Contenido	0: Dirección positiva 1: Dirección negativa		
F3.14	Opciones inversas analógicas		defecto 0	
	Rango	0-1	Unidad	1
	Contenido	0: No hay reversa a voltaje de polarización negativo 1: Reversa permitida a voltaje de polarización negativo		

Los grupos de parámetros de F3.10-F3.14 deciden la condición de ejecución de analógico, incluyendo frecuencia y dirección de marcha. De acuerdo a Necesidad real del usuario, pueden formar varias curvas de control.

F3.10 frecuencia de baja analógica
La frecuencia del análogo inferior decide la frecuencia de funcionamiento del bajo Analógico, correspondiente a la entrada analógica de voltaje mínimo (corriente).

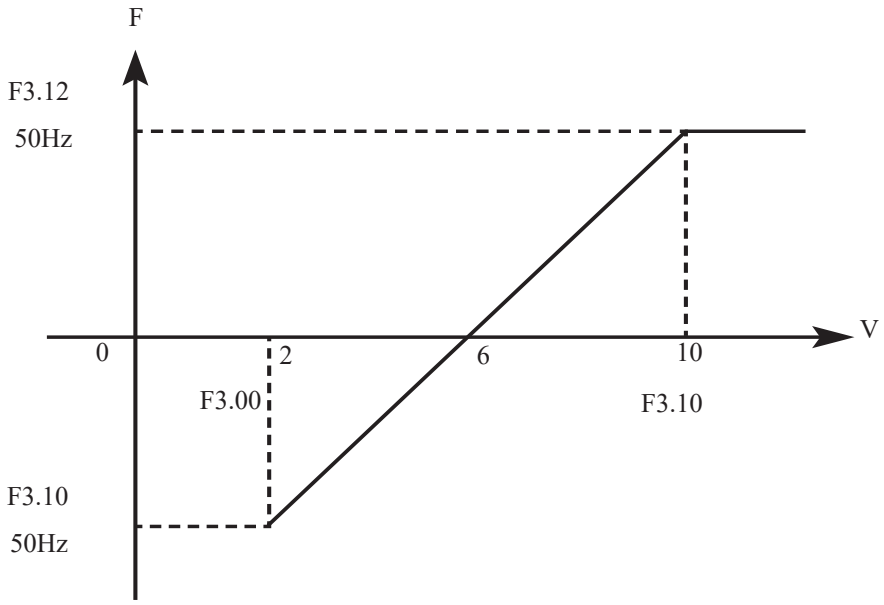
F3.11 dirección de análogo inferior
La dirección del análogo inferior decide la condición de carrera (adelante o invertir) en baja frecuencia.

F3.12 frecuencia analógica de alta gama
La frecuencia analógica de gama alta determina la frecuencia de carrera de gama alta, y corresponde a la entrada analógica de tensión máxima (corriente).

F3.13 Dirección analógica de gama alta
La dirección analógica de gama alta determina si el estado de ejecución de la frecuencia de gama alta es directa o inversa.

F3.14 Selección inversa analógica
La selección inversa analógica determina el estado de funcionamiento de analógico tensión de polarización negativa, utilizando los parámetros anteriores puede compensar Curva satisfecha por los clientes.

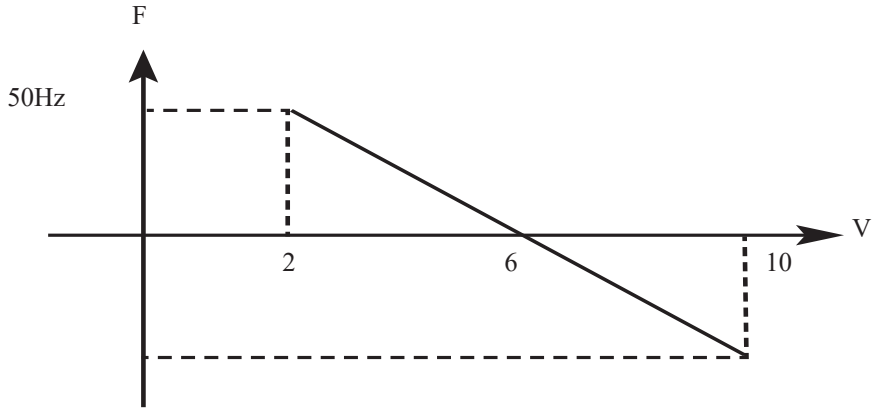
Ejemplo 1: la computadora superior emite una señal de 2-10 V para controlar el inversor, 50Hz en reversa a 50Hz en marcha hacia adelante.



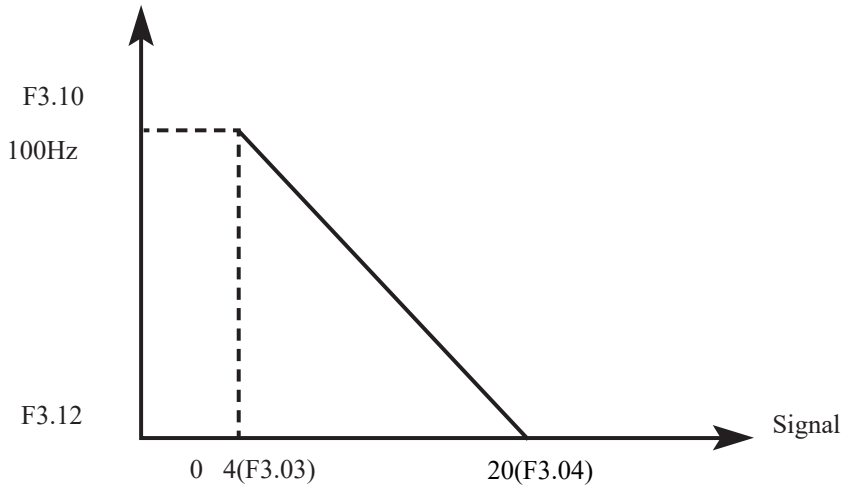
Introducción: F3.00 = 2 FIV entrada de voltaje mínimo: 2V (Inversor considera las señales por debajo de 2V como señales ineficaces);
F3.01 = 10 Entrada de tensión máxima de FIV: 10 V (las señales de más de 10 V son considerado y manejado como 10V);
F3.10 = 50 Frecuencia analógica de gama baja: 50Hz;
F3.11 = 1 Dirección analógica de extremo inferior: 1 (marcha atrás);
F3.12 = 50 Frecuencia analógica de gama alta: 50Hz;

F3.13 = 0 Dirección analógica de gama alta: 0 (adelante);
F3.14=1 Opción inversa analógica: 1 (la tensión de polarización negativa puede ser

Atención: En varias curvas, las instrucciones de conmutación de adelante y reverso sigue siendo eficaz. Cuando hacia adelante y hacia atrás se cambian, La curva se invertirá, y el diagrama de la curva es el siguiente:



Ejemplo 2, salidas de computadora superior 4-20 mA y control de ejecución de Inversor
La frecuencia de funcionamiento es 100Hz-0Hz



Parámetro:

F3.3 = 4	Entrada de corriente mínima FIC
F3.04 = 20	Entrada de corriente máxima FIC
F3.10 = 100.00	Frecuencia analógica de gama baja
F3.11 = 0	Dirección analógica de gama baja (hacia adelante) Frecuencia
F3.12 = 0	analógica de gama alta
F3.14 = 0	Dirección analógica de alta gama (hacia adelante)

F3.10 ~ F3.14 puede formar una curva invertida especial.

Introducción: la entrada de señal por debajo de 4 mA se considera inefectiva Señal por inversor.

F3.15	Terminal de entrada multifunción --- terminal FWD			Defecto 6
F3.16	Terminal de entrada multifuncional --- terminal REV			Defecto 7
F3.17	Terminal de entrada multifunción --- terminal S1			Defecto 1
F3.18	Terminal de entrada multifunción --- terminal S2			Defecto 18
F3.19	Terminal de entrada multifunción --- terminal S3			Defecto 15
F3.20	Terminal de entrada multifunción --- terminal S4			Defecto 16
F3.21	Terminal de entrada multifunción --- terminal S5			Defecto 8
F3.22	Terminal de entrada multifunción --- terminal S6			Defecto 9
	Rango de configuración	0-32	Unidad	1
	Contenido	0: inefectivo 2: Jog movimiento hacia adelante	1: movimiento de jog 3: Jog movimiento inverso	
	Contenido	4: adelante / atras 6: adelante 8: Stop 9: selección de velocidad múltiple uno 10: Selección de velocidad múltiple dos 11: Selección multi-velocidad tres 12: Selección multi-velocidad cuatro 13: Selección uno de aceleración / deceleración 14: Selección dos de aceleración / deceleración 15: Señal de aumento de frecuencia Arriba 16: señal de disminución de frecuencia hacia abajo 17: parada libre 19: PID puesto en marcha 21: Inicio del temporizador 1 23: Entrada de pulsos de contador 25: extracción de memoria del PLC	5: correr 7: marcha atras 18: restablecimiento de fallos 20: PLC puesto en 22: Arranque del temporizador 2 24: reinicio del contador 26: Empieza la acción del bobinado.		

0: inefectivo
Establecer como terminal vacía, sin función

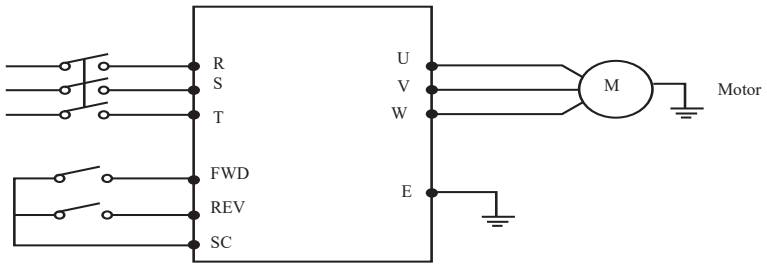
1: Jog
Establecido como jog, usualmente usado en prueba, el jog común se opera a 5Hz,

2: Jog hacia adelante
Establecer como correr adelante

3: Jog reversa
Establecer como retroceso de jog

4: adelante / atrás
Establecer como conmutación directa / inversa. Cuando el terminal se define para

ser efectivo, el estado de marcha invertirá



Los parámetros: F1.02 = 1, F3.15 = 6, F3.16 = 4

Estado de terminal		Condición de correr
FWD	REV	
ON	OFF	Adelante
ON	ON	Reservado
OFF	OFF	Stop

5: correr

Establecer terminal como señal de funcionamiento.

6: adelante

Definir el terminal como delantero. Cuando el terminal es efectivo, el inversor avanzará.

7: Reverso

De fi nir que el terminal se esté invirtiendo, cuando el terminal se de fi ne como efectivo, el inversor retrocede

8: parando

Defina el terminal para que se detenga, cuando el terminal es efectivo, el inversor desacelera y se detiene

9: Multi-speed uno

10: Multi-speed dos

11: Multi-speed tres

12: Multi-speed cuatro

15-La velocidad puede ser integrada por varias velocidades uno, dos, tres y cuatro.

La velocidad del concreto está determinada por el estado de varias velocidades uno, dos, tres y cuatro.

Terminal multifuncional				Estado y Explicación
Multi-velocidad uno	Multi-velocidad dos	Multi-velocidad tres	Multi-velocidad cuadro	
0	0	0	0	Frecuencia primaria, determinada por F1.00 potenciometro
1	0	0	0	Terminal uno de varias velocidades (F5.03)
0	1	0	0	Terminal de velocidad múltiple dos (F5.04)
1	1	0	0	Terminal de múltiples velocidades tres (F5.05)
0	0	1	0	Terminal de múltiples velocidades cuatro (F5.06)
1	0	1	0	Terminal de velocidad múltiple cinco (F5.07)
0	1	1	0	Terminal seis de velocidad múltiple (F5.08)
1	1	1	0	Terminal siete de velocidad múltiple (F5.09)
0	0	0	1	Terminal de velocidad múltiple ocho (F5.10)
1	0	0	1	Terminal de velocidad múltiple nueve (F5.11)
0	1	0	1	Terminal de velocidad múltiple diez (F5.12)
0	0	1	1	Terminal doce de velocidad múltiple (F5.14)
1	0	1	1	Terminal de velocidad múltiple trece (F5.15)
0	1	1	1	Terminal catorce de velocidad múltiple (F5.16)
1	1	1	1	Terminal de velocidad múltiple quince (F5.17)

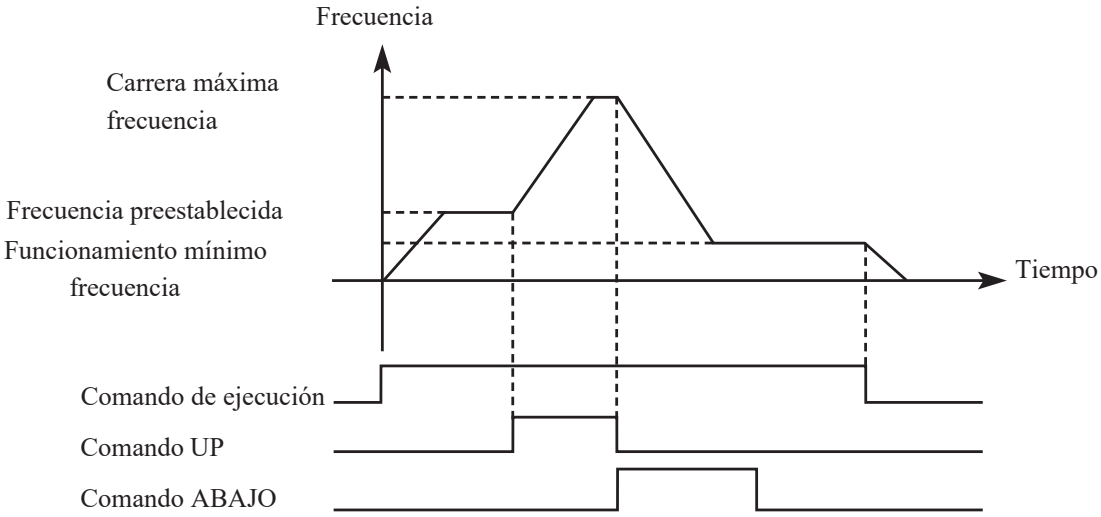
Observación: 0: terminal ineficaz 1: terminal efectivo

13: opción de aceleración / deceleración uno
14: opción de aceleración / deceleración dos
Se pueden combinar cuatro tipos de tiempo de aceleración / desaceleración mediante selección de aceleración / deceleración uno, dos.

Terminal multifuncional		Tiempo de aceleración / deceleración y resultado.
Opción de aceleración / deceleración primero	Opción de aceleración / deceleración segundo	
0	0	Uno (F1.07, F1.08)
1	0	Dos (F4.01, F4.02)
0	1	Tres (F4.03, F4.04)
1	1	Cuatro (F4.05, F4.06)

15. La frecuencia aumenta la señal (señal ascendente). Cuando este terminal es efectivo, la frecuencia aumenta con Velocidad hasta que la frecuencia operativa sea la más alta.

16. La frecuencia está disminuyendo la señal (señal de bajada) Cuando este terminal es efectivo, la frecuencia disminuye con Velocidad hasta que la frecuencia operacional sea la más baja.



Atención: Después de ajustar la frecuencia con arriba / abajo, la energía eléctrica es apagado, y reinicie nuevamente, la frecuencia ajustada no será almacenada. Inversor Todavía almacena valor de F1.00.

17: parada libre
Cuando el terminal es efectivo, el inversor deja de emitir y se detiene libremente.

18. restablecer
Cuando el inversor se equivoca, el restablecimiento restablecerá la configuración.

19. PID puesto en marcha.
Cuando este contacto se cierre, PID se abrirá. Cuando F6.01 se establece para 2, significa que la condición PID se está ejecutando, PID no será efectivo en contacto Punto con desconexión.

20. PLC puesto en marcha.
Cuando este contacto se cierra, se inicia la función PLC, y
Se abre la función PLC.

21. Se inicia el temporizador 1

22. Se inicia el temporizador 2

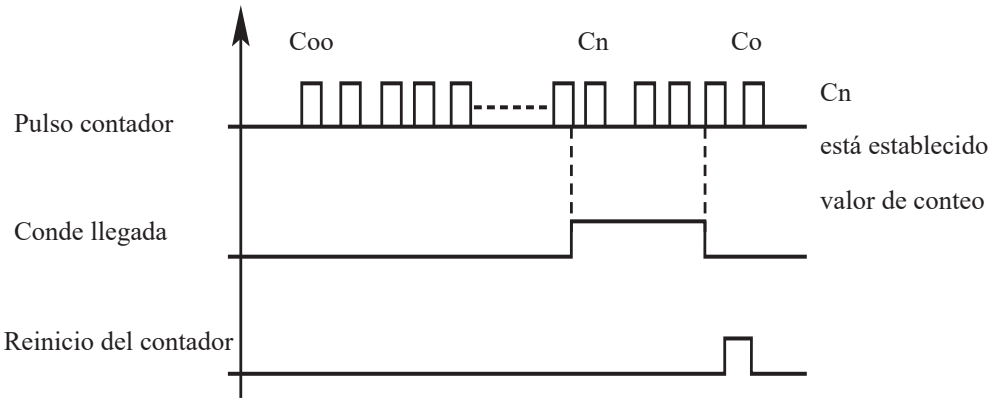
Cuando este contacto se cierra, el temporizador se inicia y comienza a contar, cuando El temporizador alcanza el valor establecido, correspondientes salidas multifunción. contactando la acción.

23. Entrada de pulsos del contador.

Este terminal puede aceptar señales de pulso no más de 250 Hz.

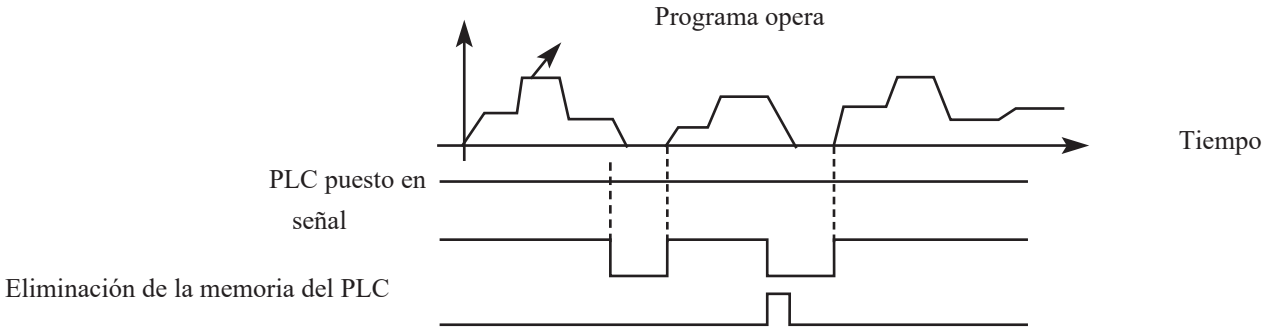
24. Reinicio del contador

Los valores contados se pueden restablecer y borrar a través de este terminal.



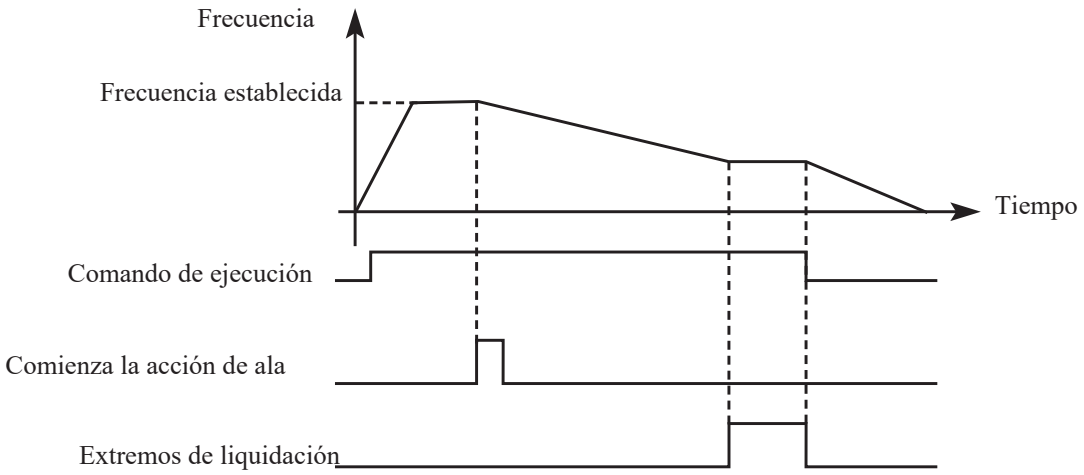
25. Eliminación de la memoria del PLC

En el proceso de ejecución del programa de PLC, debido a una falla o parada, el inversor registrará el estado del programa automáticamente después de que la falla se haya curado y el inversor se enciende nuevamente, el inversor continuará funcionando De acuerdo con el programa, cuando la eliminación de memoria es efectiva, El programa se puede reiniciar y el inversor funciona desde el principio.



26. Empieza la acción del devanado.

Cuando este contacto se activa, comienza el devanado.



Introducción: A. Detonación del devanado antes de que comience la acción del devanado;

B. Cuando termina el devanado, el inversor emitirá
C. Cuando el inversor se detiene, el bobinado finaliza La salida del terminal se reiniciará automáticamente.

F3.23	Terminal de salida M01			defecto 01
F3.24	Terminal de salida M02			defecto 02
F3.25	Terminal de salida de alarma YA, YB, YCp			defecto 03
F3.28	Terminal de salida de alarma KA, KB			defecto 00
	Rango	0-32	Unidad	1
	Contenido	0: inefectivo 1: en ejecución 2: llegada de fallos 3: en falta 4: velocidad cero 5: Frecuencia 1 llegada 6: Frecuencia 2 llegada 7: Acelerar 8: Decelerar 9: Alarma de baja tensión 10: Timer 1 llegada 11: Timer 2 llegada 12: Indicación de finalización de la etapa 13: Indicación de finalización del proceso 14: límite superior PID 15: límite inferior de PID 16: 4-20mA de desconexión 17: Detección de sobrecarga 18: Detección de sobre torque 26: Finaliza la bobina. 27: Establecer la llegada del contador 28: llegada de contador medio		

0: inefectivo
Establecer como terminal vacío, evitar la ejecución falsa.

1: en ejecución
El terminal se establece en funcionamiento, cuando la salida o comando del inversor, el El terminal tomará acción.

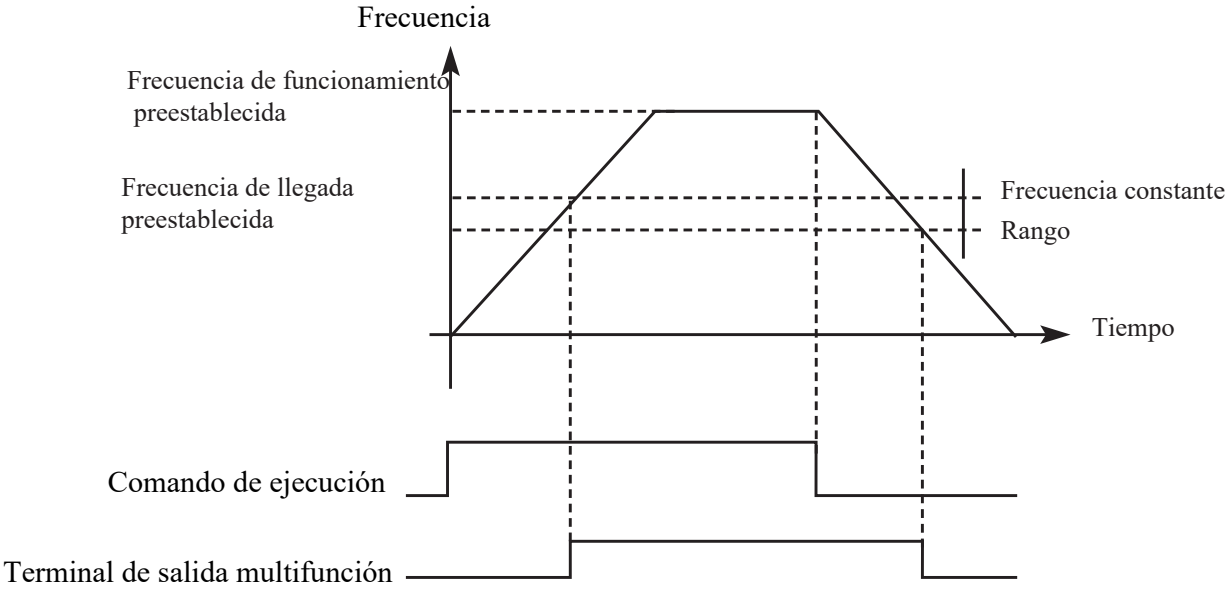
2: Llegada de frecuencia
Cuando la frecuencia llega a un valor preestablecido, este contacto tomará acción.

3: en falta
Cuando el inversor detecta un punto anormal, el contacto tomará acción.
El contacto puede ser alarmante.

4: velocidad cero
Cuando la salida de frecuencia es menor que la frecuencia de inicio, el contacto tomar acción.

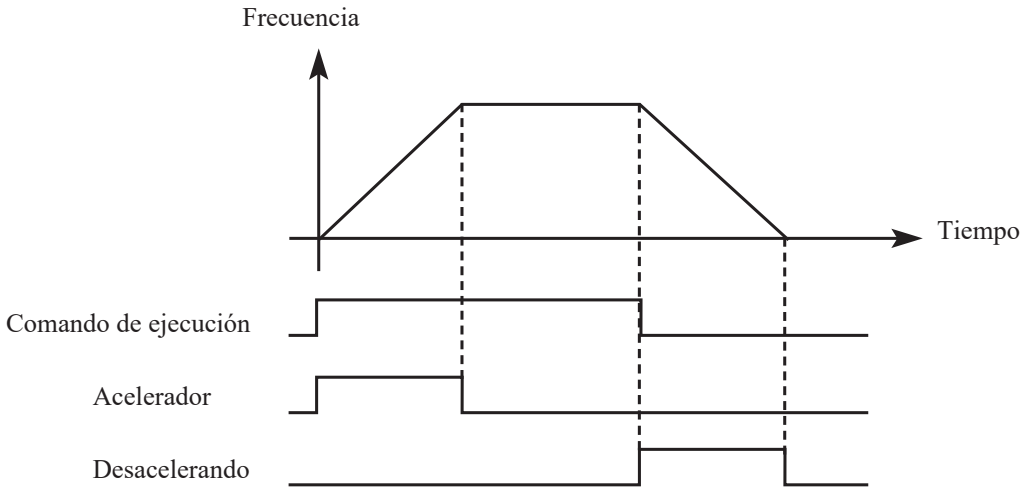
5: Frecuencia 1 llegada

6: frecuencia 2 llegada
Cuando la frecuencia llega a un valor preestablecido, el contacto actuará.



7: Aceleración
Cuando el inversor está en aceleración, el contacto tomará acción.

8: desaceleración
Cuando el inversor está en desaceleración, el contacto tomará acción.



2. La frecuencia de salto se decide por F5.17.
3. El tiempo de funcionamiento se decide por F5.18 、 F5.19.
4. F5.35 = Inicia esta función.

7-7 Grupo de aplicaciones auxiliares (PID)

F6.00 modo de inicio PID

F6.00	Modo de inicio PID			defecto 0
	Rango	0-1	Unidad	1
	Contenido	0: PID ineficaz apagado 2: PID ineficaz desactivado	1: PID efectivo encendido	

0: Ineficaz: la función PID no funcionará.
1: Efectivo: PID funcionará sin terminal de entrada externa.
2: trabajo PID en términos: PID funcionará, con terminal PID externo la entrada operativa es un estado efectivo, activará PID y comenzará a trabajar función.

F6.01	Modo PID			defecto 0
	Rango	0-1	Und	1
	Contenido	0: Modo de retroalimentación negativa ineficaz 1: Modo de retroalimentación positiva eficaz		

1: Modo de retroalimentación positiva eficaz
0: Modo de retroalimentación negativa
Si el valor de realimentación es mayor que el valor objetivo, cuando se establece F6.01 = 0 para elegir el modo de retroalimentación negativa, el controlador desacelerará velocidad. Si el valor de realimentación es menor que el valor objetivo, entonces será acelerar la velocidad

1: modo de retroalimentación positiva
El modo de retroalimentación positiva es contrario al modo de retroalimentación negativa. Si el valor de realimentación es mayor que el valor objetivo, cuando se establece F6.01 = 1 a Elija el modo de retroalimentación positiva, el controlador acelerará la velocidad.
Si el valor de realimentación es menor que el valor objetivo, entonces se desacelerará velocidad.

F6.02	Valor objetivo de PID			defecto: 0
	Rango	1-2	Unidad	1

	Contenido	0: seleccione el valor objetivo numérico 1: elija FIV como valor objetivo 2: elija FIC como valor objetivo

F6.02 es el origen del valor objetivo, el modelo A. P. H. puede elegir tres formas. El valor objetivo puede establecerse por inversor, terminal externo, voltaje, entrada de corriente, etc.
0: Seleccione el valor objetivo numérico.
El valor objetivo será dado por F6.04.
1: Elija FIV como valor objetivo.
El valor objetivo viene dado por la señal de voltaje o el potenciómetro a través de FIV.
2: Elija FIC como valor objetivo.
El valor objetivo es dado por la señal actual a través de FIC.

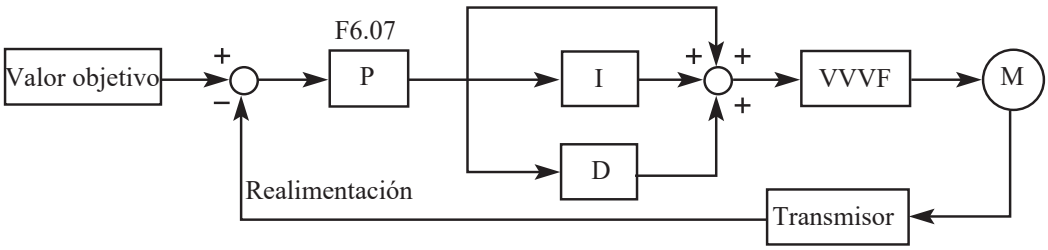
F6.03	Selección de valor objetivo PID			defecto: 0
	Range	0-2	Unit	1
	Content	0: elija FIV como valor de realimentación 1: elija FIC como valor de realimentación 2: Elija la diferencia entre FIV y FIC como valor de realimentación 3: Elija la diferencia entre FIC y FIV como valor de realimentación		

Notas: Configuración de parámetros F6.03: Seleccione el canal de retroalimentación PID
0: Elija FIV como valor de retroalimentación
La retroalimentación sería señal de voltaje.
1: Elija FIC como valor de retroalimentación
La retroalimentación sería la señal actual.
2: Elija la diferencia entre FIV y FIC como valor de realimentación
Elija FOV y FOC como canal de retroalimentación
3: Elija la diferencia entre FIC y FIV como valor de realimentación
Elija FIC y FIV como canal de retroalimentación.

F6.04	Valor objetivo numérico PID			defecto: 0.0
	Rango	0.0-100%	Unidad	0.01
	Contenido	0: Elija FIV como valor de retroalimentación		

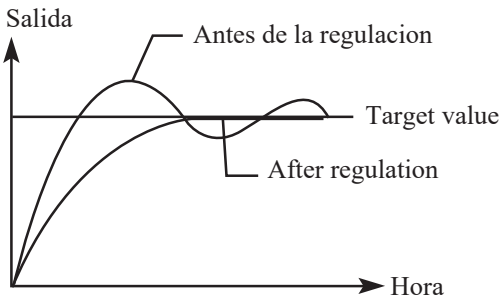
El valor objetivo numérico es completamente correspondiente a analógico + 10V voltaje.

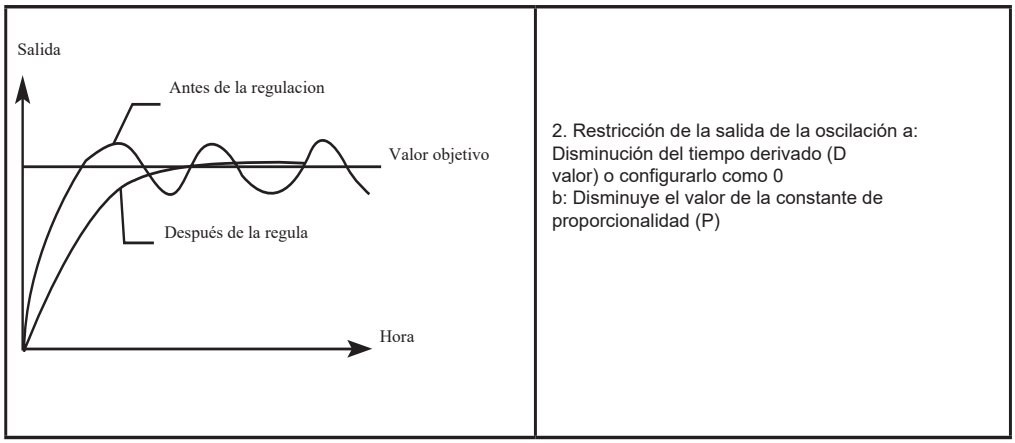
El control de circuito cerrado PID se utiliza en el proceso de cantidad física.
Con cambio sordo como el control de la presión, la temperatura.
La señal de retroalimentación se da desde el transmisor de temperatura, presión transmisor. En caso de control PID, el canal de señal de realimentación.
la entrada es de señal analógica de corriente 4 - 20mA o 0 - 10V. Hay dos Canales disponibles para configuración.
El control de bucle cerrado PID es efectivo en la entrada multifuncional de PID.
El diagrama de control PID:

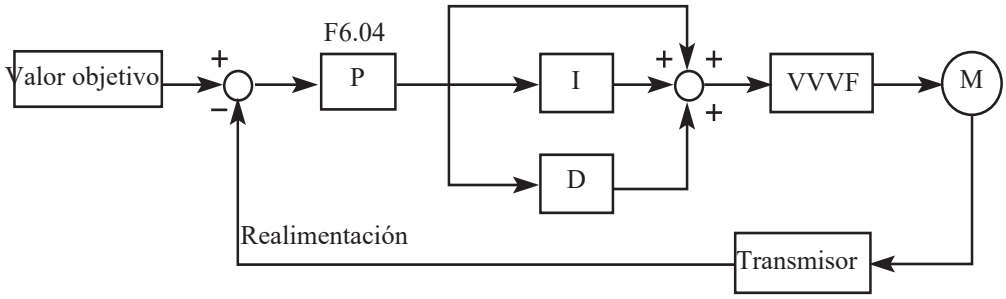


Método de regulación general para el control PID:

(1) Seleccione el transmisor adecuado, cuya especificación de entrada será 4 -20mA o 0 - 10V.
(2) Establezca el valor objetivo adecuado.
(3) Aumentar la proporcionalidad constante (P), en caso de no oscilar. salida;
(4) Disminuir el tiempo de integración (Ti), en caso de salida no oscilante;
(5) Aumente la derivada (Td), en caso de salida no oscilante;

	1. Restricción de salida por sobrepasar. valor especifico a: Disminuir el tiempo de diferenciación (D valor) b: Extender el tiempo de integración (valoro)





F6.05	Valor de alarma superior PID			defecto: 0
	Rango	0.0 – 100%	unidad	0.1

El valor de alarma superior PID es adecuado para alarmas anormales. Cuando El valor de la señal de realimentación PID es más que el valor de la alarma superior PID, el La salida multifuncional correspondiente informará al usuario para manejar, y el inversor no se detendrá también.

F6.06	Valor de alarma inferior PID			defecto: 0
	Rango	0.0 – 100%	unidad	0.1

El valor de alarma inferior PID es adecuado para alarmas anormales. Cuando el valor de realimentación PID es menor que el valor de configuración más bajo, la salida multifuncional correspondiente será alarmante, y no apague el inversor.

F6.07	Valor PID P			defecto: 100%
	Rango	0 – 200%	unidad	0.1

El valor P (constante de proporcionalidad) establece la ganancia del valor de error, que será para control proporcional si el valor de I y D se establece en 0.

F6.08	Valor PID I			defecto: 0.3s
	Rango	0.0 – 200.0S	Unit	0.1s

Valoro (tiempo de integración) establece la velocidad de respuesta de la acción cuanto más valoro, más lenta es la velocidad de respuesta. Si valor se establece camada, la oscilación se producirá por respuesta rápida. Mientras se establece el valor como 0, lo que indica el apagado.

F6.09	Valor PID D			defecto: 0
	Rango	0.00 – 20.0	unidad	0.01

El valor D (tiempo de diferenciación) establece la atenuación en PID. Cuanto mas el valor de D es. Cuanto mayor es el efecto de atenuación es. Si el valor D se establece en 0, lo que indica el apagado.

F6.10	Acción PID paso largo			defecto: 0.10
	Rango	0.00 – 1.00HZ	Unidad	0.01

PID se calcula una vez cada 10 ms. El incremento de frecuencia será descubierto (△ FHz) cada vez. Mientras que el incremento de frecuencia es más que el valor de F6.10 en el incremento máximo de frecuencia, F6.10 trabajará.

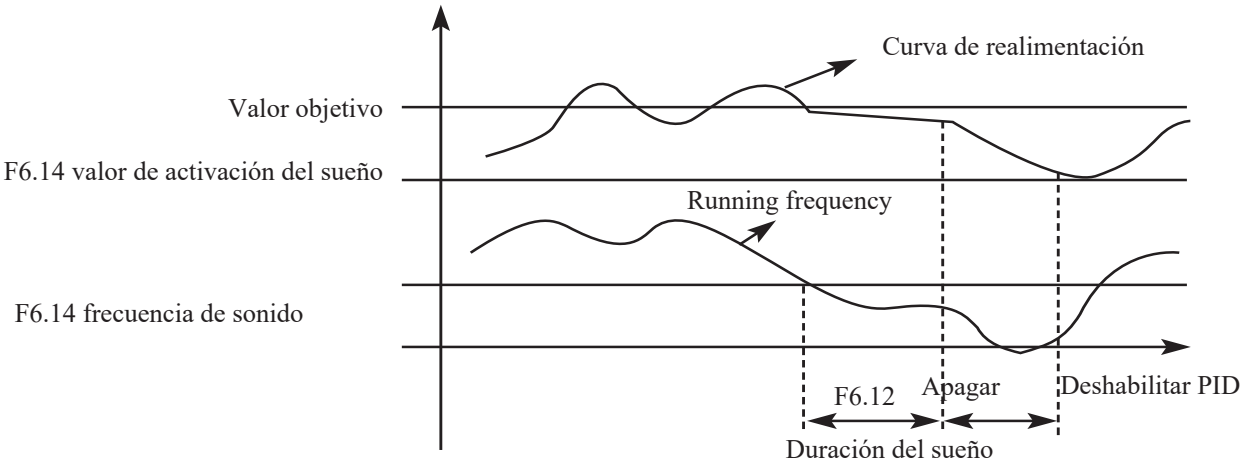
F6.11	PID espera por frecuencia			defecto: 0.00
	Rango	0.00 – 120.00HZ	Unit	0.01
F6.12	PID espera por duración			defecto: 10.0
	Rango	0.0 – 200.0s	Unit	0.1
F6.13	Valor de activación de PID			defecto: 00%
	Rango	0.0 – 100%		

F6.11 Frecuencia de espera PID.
F6.11 debe alcanzar la frecuencia mínima en modo de espera PID. Cuando la frecuencia de ejecución es menor que el valor de F6.11, la duración de espera del PID Comenzará a contar.

F6.12 PID en espera.
Cuando esta configuración entra en estado de espera, el controlador necesita

para operar la duración en modo de espera. Bajo tal situacion cuando es tiempo de ejecución sobre el valor de configuración F6.12 (duración de espera), el controlador entrará en estado de espera y dejará de emitir, apagará el PID.
Pero todavía continuamente para monitorear F6.13 estado de retroalimentación PID.

F6.13: Valor de activación PID.
Después de que el controlador ingresó al estado de espera, aún monitorea la retroalimentación PID. Pero cuando el controlador detecta que el valor de realimentación es menor que la activación
el valor superior (F6.13), la función PID se activará y el controlador se iniciará operando.



Ejemplo: el valor objetivo es 60% (0 - 100% corresponde a 0 -10V), y el valor de activación es del 80%, que en realidad corresponde a 0 - 10 V, entonces el valor de activación real es 60% × 80% = 48%(correspondiente a 0 - 10V).

F6.14	PID correspondiente valor de visualización			defecto: 1000
	Rango	0 – 1000	unidad	1
F6.15	Dígito PID de la pantalla			defecto: 4
	Rango	0 – 5	unidad	1
	0: No muestra el valor de retroalimentación PID 2: Muestra 2 dígitos 4: Mostrar 4 dígitos		1: Display 1 dígito 3: Display 3 dígitos 5: Display 5 dígitos	
F6.16	PID dígito decimal de la pantalla			defecto: 1
	Rango	0 – 4	unidad	1

	Contenido	0: No se muestra después del punto decimal 1: Muestra 1 dígito después del punto decimal 2: Muestra 2 dígitos después del punto decimal 3: Muestra 3 dígitos después del punto decimal 4: Muestra 4 dígitos después del punto decimal

F6.14 establece el valor de visualización correspondiente de PID.
El valor de ajuste de F6.14 corresponde a un voltaje analógico de + 10V. Si F6.14 se establece en 200, lo que indica que el intervalo completo es 200, Correspondiente a + 10V de tensión.

F6.15 establece el dígito PID de la pantalla
0 indica que no se muestra el valor de realimentación. El usuario puede seleccionar el dígito de pantalla según necesidad actual.

F6.16 establece el dígito decimal PID de la pantalla.
Ejemplo: se requiere una pantalla de cuatro dígitos para mostrar un dígito después del punto decimal, y el valor objetivo se establece como 50%, y PID el valor correspondiente de la pantalla es 200.
Entonces, el valor de visualización es 200 × 50% = 100.0. El grupo de parámetros es conveniente para el usuario para supervisar.

Parámetro: F6.14 = 200; F6.15 = 4; F6.16 = 1.

F6.17	Frecuencia límite superior PID		defecto: 48.00	
	Rango	0 ~ frecuencia máxima	Und	0.01
F6.18	Frecuencia límite inferior PID		defecto: 20.00	
	Rango	0 ~ frecuencia máxima	Und	0.01
F6.19	Modo de trabajo PID		default: 0	
	Rango	0: PID se enciende, funciona sin parar 1: PID se enciende, cuando la retroalimentación alcanza F6.05, usará el Mínimo de frecuencia para trabajar; cuando baja a F6.06, el PID volverá a contar.	Und	1
F6.20	Limitación de sesgo		defecto: 0	
	Rango	0~10.0%	Und	0.1%

Instrucción del parámetro F6.20:
Limitación de la desviación de la regulación de la presión: la desviación máxima

de la presión que regula el valor de salida en correspondencia con el ajuste valor del bucle de presión.

F6.17 frecuencia límite superior PID
Cuando encienda el PID y el controlador en ejecución, si la frecuencia de salida

(FOUT) más grande que su parámetro F6.17, y su duración más de un minuto. El símbolo de salida multifunción- 29 (Constante

La presión y el suministro de agua) como 1, representan encender. Si se establece F3.25 como 29, entonces el terminal de relé YB y YC tomarán acción.

F6.18 PID frecuencia límite inferior cuando encienda el PID y el controlador en ejecución, si la frecuencia de salida (FOUT) más pequeño que su parámetro F6.18, y su duración más de un minuto.

El símbolo de salida multifunción- 29 (Constante
Presión y suministro de agua) como 0, representan apagar. Si se establece F3.25 como 29, entonces el terminal de relé YB y YC no tomarán acción.

Ejemplo de aplicación: la aplicación de F6.17 、 F6.18 puede llevar a cabo
El suministro de agua con presión constante en el tipo de división simple, uno es Frecuencia variable 'otra es la frecuencia industrial. F3.25 establecido como 29, contacto de relé YB 、 YC controla el funcionamiento de la frecuencia industrial motor.

Procedimiento de ejecución: cuando la frecuencia de salida del alcance de ejecución.

F6.17 y dura más de un minuto, el contacto de relé YB 、 YC conectar 'y el motor de frecuencia industrial funciona para aumentar la presión hidráulica. Al controlar la frecuencia de salida de la ejecución baja hasta F6.18 y dura más de un minuto, relé de contacto YB 、 YC desconectado, el motor de frecuencia industrial se detiene.

F6.17 modo de trabajo PID
Para establecer como 0: cuando active el PID, comience a leer el objetivo y los valores de retroalimentación y el conteo de PID revisarán la ejecución frecuencia.

Para establecer como 1: cuando active el PID, comience a leer el objetivo y valor de retroalimentación, y el conteo de PID luego revisará la ejecución

frecuencia. Sin embargo, cuando la retroalimentación alcanza F6.05, PID no Empieza a contar, pero elegirás el mínimo de frecuencia para trabajar. Pero cuando baja F6.06, PID comenzará a contar nuevamente.

F6.20	KB1, KA1			defecto 2
F6.21	KB2, KA2			defecto 1
F6.22	KB3, KA3			defecto 4
F6.23	KB4, KA4			defecto 3
F6.24	KB5, KA5			defecto 6
F6.25	KB6, KA6			defecto 5
F6.26	KB7, KA7			defecto 8
F6.27	KB8, KA8			defecto 7
	Rango	0-14	Unit	
	Contenido	1. inefectivo 2. Punto de contacto del motor A frecuencia industrial. 3. Punto de contacto del motor A Frecuencia convertible 4. Punto de contacto del motor B frecuencia industrial. 5. Punto de contacto del motor B Frecuencia convertible 6. Punto de contacto del motor C frecuencia industrial. 7. Punto de contacto del motor C Frecuencia convertible 8. Punto de contacto del motor D Frecuencia industrial. 9. Punto de contacto del motor D Frecuencia convertible 10. Punto de contacto del motor E Frecuencia industrial. 11. Punto de contacto del motor E Frecuencia convertible 12. Punto de contacto del motor F frecuencia industrial 13. Punto de contacto del motor F Frecuencia convertible 14. Punto de contacto del motor G Frecuencia industrial. 15. Punto de contacto del motor G Frecuencia convertible		

Configurar una bomba con función de frecuencia convertible necesita dos Señales de control (frecuencia industrial y convertible). Y establecer un Bomba con función de frecuencia industrial o con modo de reposo. Una señal de control de frecuencia industrial.

F6.28 Tiempo segundo ajuste

F6.28	Tiempo segundo ajuste			
	Rango	0 ~ 60	Unidad	1
F6.29	Ajuste de minutos de tiempo			
	Rango	0 ~ 60	Unidad	1
F6.30	Ajuste de la hora			
	Rango	0 ~ 24	Unidad	1

F6.31	Hora del día ajuste			
	Rango	1 ~ 31	Unit	1
F6.32	Tiempo mes ajuste			
	Rango	1~ 12	Unit	1
F6.33	Tiempo año ajuste			
	Rango	00 ~ 99	Unit	1

F6.34	A pump			defecto 1
F6.35	B pump			defecto 1
F6.36	C pump			defecto 1
F6.37	D pump			defecto 0
F6.38	E pump			defecto 0
F6.39	F pump			defecto 0
F6.40	G pump			defecto 0
	Rango	0-3	Unit	
	Contenido	0: ineficaz 1: para frecuencia convertible 2: para frecuencia industrial 3. para modo dormir		

0: la bomba es ineficaz
Una bomba correspondiente no funciona.

1: bomba de frecuencia convertible
Poner en marcha una bomba correspondiente. Basado en la condición de no interruptor Otra bomba, la bomba correspondiente ajustará las variables en una.
Todo el sistema de presión constante. Según la presión real del sistema, el inversor ajustaría automáticamente la velocidad para mantener presión constante. La bomba cambiará a frecuencia industrial funcionando o no trabajando en la condición de conmutación.

2: bomba de frecuencia industrial
Toda la bomba correspondiente funcionará en modo de frecuencia industrial. La alimentación se suministra desde la red de suministro.

3: bomba de sueño
La bomba correspondiente estará durmiendo en condiciones de configuración. De acuerdo con la presión del sueño y la tolerancia, la bomba auto llegar a dormir o despertarse.

F6.41	Presión de presión de bombeo hasta			defecto 5.00
	Rango	0 ~ 25.0%	Unidad	0.1
F6.42	Frecuencia de funcionamiento de la bomba hasta			defecto 48.00Hz
	Rango	0 ~ max frequency	Unidad	0.01
F6.43	Tiempo de demora de bombeo			defecto 10S
	Rango	0 ~ 3600.0S	Unidad	1
F6.44	Reservado			

Los parámetros anteriores se utilizan para establecer las condiciones de bombeo.

1: Se llevará a cabo el bombeo de esa presión de retroalimentación <presión valor de ajuste - margen de presión después del tiempo de retardo F6.43 activado condición de una bomba de frecuencia convertible se ejecuta a F6.42.
2: Si la siguiente es otra bomba de frecuencia convertible, el inversor cambiar para funcionar en frecuencia industrial en el momento de la puerta de extracción (F6.50), entonces comenzará a ejecutarse el siguiente por la puerta de conjunción (F6.51)
3: Si la siguiente es una bomba de frecuencia industrial, el inversor acelerará Hasta el momento de la bomba (F6.46), y luego ejecutar ejecución El ajuste de presión PID.

F6.45	Presión de presión de bombeo hacia abajo			defecto 5.00
	Rango	0 ~ 25.0%	Unit	0.1
F6.46	Frecuencia de funcionamiento de la bomba hacia abajo			defecto 48.00Hz
	Rango	0 ~ max frequency	Unit	0.01
F6.47	Tiempo de demora de bombeo			defecto 10S
	Rango	0 ~ 3600.0S	Unit	1
F6.48	Reservado			

Los parámetros anteriores se utilizan para establecer las condiciones de bombeo.
Se llevará a cabo el bombeo hacia abajo que la presión de retroalimentación> presión valor de ajuste + presión permitida después de un tiempo de retardo de F6.47 condición de una bomba de frecuencia convertible se ejecuta a F6.46.

Ciclo de temporización: se cambia regularmente la bomba de agua.
Configuración F6.43 para 0 no se llevará a cabo el bombeo. El ajuste F6.47 para 0 no se llevará a cabo bombeo hacia abajo.

F6.49	Tiempo de puerta de interdicto			defecto 1.0
	Rango	0 ~ 10 S	Unit	0.1
F6.50	Tiempo de la puerta de tiro			defecto 1.0
	Rango	0 ~ 10 S	Unit	0.1
F6.51	Tiempo de circuito			defecto 480
	Rango	0 ~ 65535 min	Unit	1

1. El tiempo de la puerta de interferencia es desde que el contacto se acerca al inversor. Tiempo de inicio, para retrasar el tiempo de arranque del siguiente inversor.
2. El tiempo de apertura de la puerta es desde la parada libre hasta el tiempo de contacto abierto.

F6.52	Hora de inicio T1		defecto 0	
F6.53	Hora de inicio T3		defecto 0	
F6.54	Hora de inicio T3		defecto 0	
F6.55	Hora de inicio T4		defecto 0	
F6.56	Hora de inicio T5		defecto 0	
F6.57	Hora de inicio T6		defecto 0	
F6.58	Hora de inicio T7		defecto 0	
F6.59	Hora de inicio T8		defecto 0	
	Rango	00 ~ 23:59	Unidad	0.1

3. El ajuste del tiempo del circuito para 0 no será efectivo.

F6.60	Presión 1		defecto 40.0	
F6.61	Presión 2		defecto 20.0	
F6.62	Presión 3		defecto 20.0	
F6.63	Presión 4		defecto 20.0	
F6.64	Presión 5		defecto 20.0	
F6.65	Presión 6		defecto 20.0	
F6.66	Presión 7		defecto 20.0	
F6.67	Presión 8		defecto 20.0	
	Rango	00 ~ 23:59	Unidad	0.1

Los parámetros anteriores se utilizan para el ajuste de tiempo de presión múltiple suministro de agua y ajuste de presión del tiempo correspondiente.

Principio de configuración de tiempo: T1 <T2 <T3 <T4 <T5 <T7 <T8

F6.68	Modo de sección de reposo			defecto 255
	Rango	0 ~ 255	Unit	1

1. Será ineficaz como ajuste para
2. Seleccione la sección de reposo durante 1 a 8 partes (binario) Multi-secci es aceptable.
Modo de ajuste: T8 - T7 - T6 - T5 - T4 - T3 - T2 - T1

F6.69	Margen de presión del sueño			defecto: 5
	Rango	0 ~ 25%	Unidad	1
F6.70	Dormir tiempo continuo.			defecto: 30
	Rango	0 ~ 3600.0S	Unidad	0.1
F6.71	Frecuencia de sueño			defecto: 22
	Rango	0 ~ max frecuencia	Unidad	1

1. La bomba de sueño se detendrá cuando la presión de realimentación> ajuste presión como se está ejecutando.
2. La bomba de reposo se reiniciará cuando la presión de realimentación <ajuste presión - F6.69 cuando se detiene.
3. En la sección de tiempo de apertura del modo de suspensión, la bomba de suspensión obtendrá dormir cuando la frecuencia de carrera es inferior a F6.71; realimentación
presión> presión de ajuste - F3.69; tiempo continuo es más que F6.70.
4. La bomba de sueño se detendrá cuando la presión de realimentación <ajuste presión - F6.69.

7-8 grupo de parámetros de comunicación

F7.00	Tasa de datos de comunicación.			defecto: 0
	Rango	0 – 3	Unidad	1
	Contenido:	0: 4800bps 2: 19200bps	1: 9600bps 3: 38400bps	

F7.00 se utiliza en la tasa de transferencia de la comunicación en serie. Nota: en la adopción de la comunicación en serie, la misma tasa de transferencia debe ser

Garantizado para ambas partes en la comunicación. F7.01 Modo de comunicación de datos.

F7.01	Modo de comunicación de datos.			defecto: 0
	Rango	0 – 5	Unidad	1
	Cotenido	0: 8N1 For ASC 2: 8O1 For ASC 4: 8E1 For RTU	1: 8E1 For ASC 3: 8N1 For RTU 5: 8O1 For RTU	

F7.01 establece el formato de los datos de comunicación. Por favor ver relacionados Especificación de la comunicación en detalle.

F7.02	Dirección IP de comunicación			defecto: 0
	Rango	0 – 240	Unidad	1

Cada inversor debe tener una dirección, que será definida por:

F7.02. Control de comunicación del inversor puede conectar con 240 otros.

F7.02 se establece como 0, la función de comunicación no es efectiva.

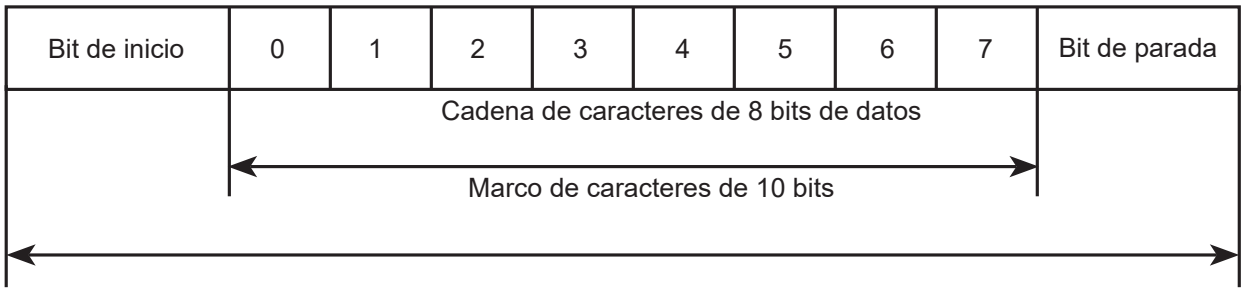
Acuerdo de comunicación serie MODBUS

El acuerdo de comunicación es con MOBUS ASCII (American Código estándar para el intercambio de información) Modo: Cada byte. consta de 2 caracteres ASCII. Por ejemplo: la expresión de valor numérico de 54Hex ASCII es que "54" consiste en "5" (35Hex) y 4 (34 Hex).

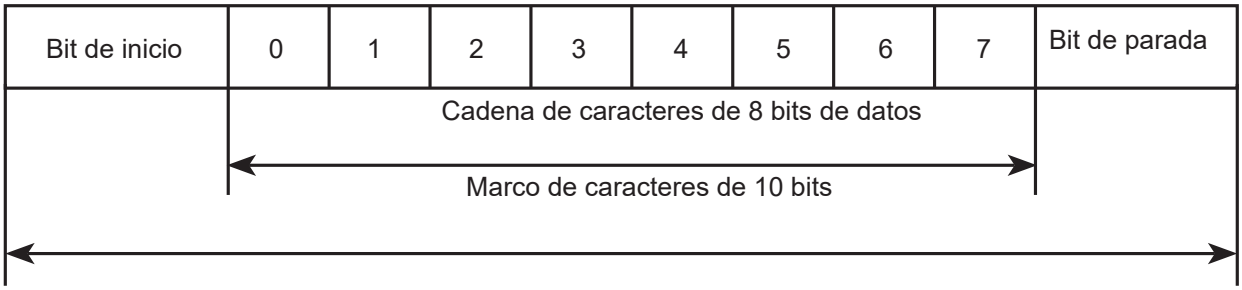
1. Definición de codificación.
El acuerdo de comunicación pertenece al sistema hexadecimal, de donde cada personaje representa la siguiente información.

Caracter	“0”	“1”	“2”	“3”	“4”	“5”	“6”	“7”
código ASCII	30H	31H	32H	33H	34H	35A	36A	37A
Caracter	“8”	“9”	“A”	“B”	“C”	“D”	“E”	“F”
código ASCII	38A	39H	41H	42H	43A	44A	45H	46H

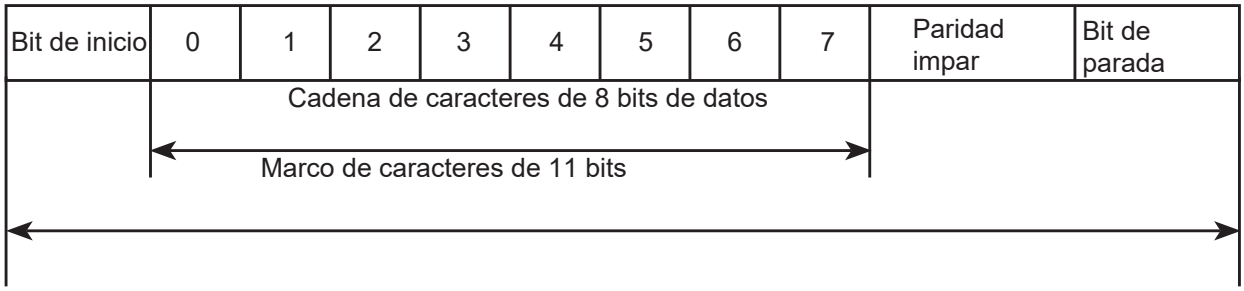
2. Estructura del personaje.
10 - Cuadro de caracteres de bit (para ASCII) Tipo de datos: 8N1 para ASCII



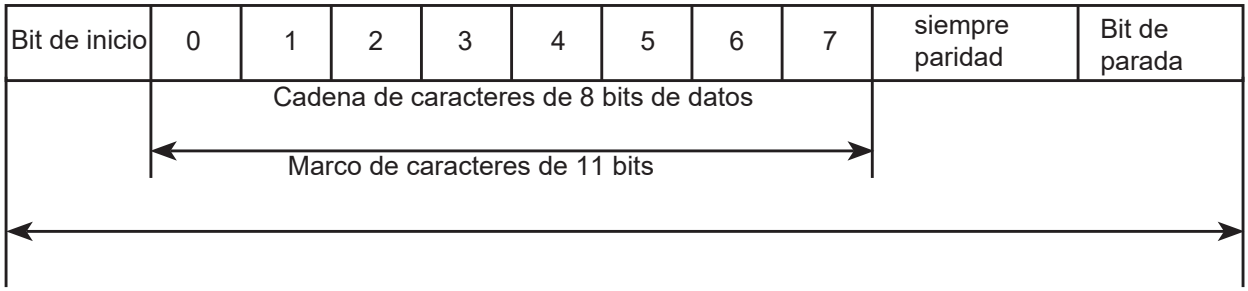
10 - Cuadro de caracteres de bit (para RTU) Tipo de datos: 8N1 para RTU



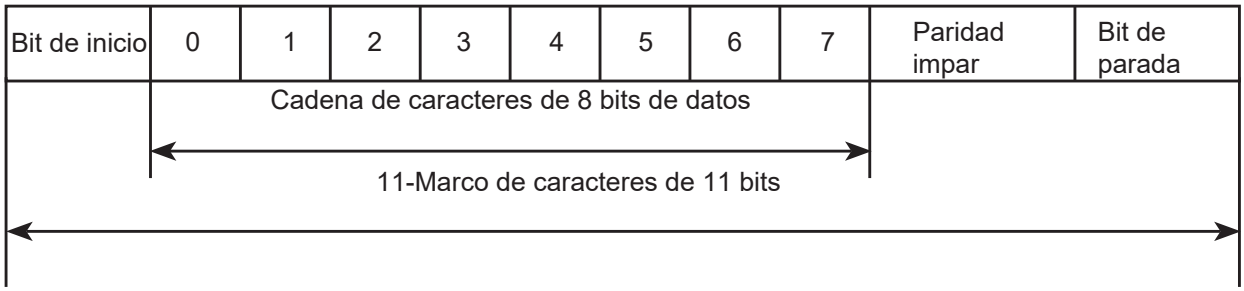
Tipo de datos: 8O1 para ASCII



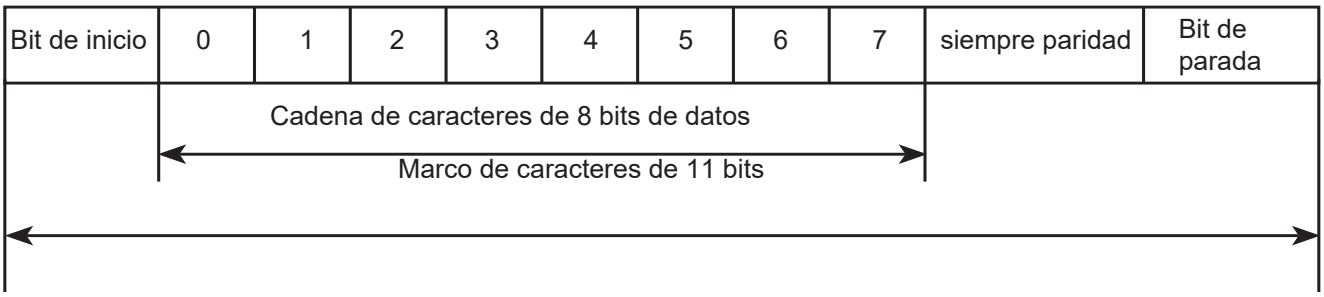
Tipo de datos: 8E1 para ASCII



Tipo de datos: 8O1 para RTU



Tipo de datos: 8E1 para RTU



3. Estructura del marco de datos de datos de comunicación.
Modo ASCII:

STX	Carácter de inicio = ':' (3AH)
Dirección Hi	Dirección de comunicación: La dirección de 8 bits consta de 2 códigos ASCII
Dirección Lo	
Función Hi	Código de función: El código de función de 8 bits consta de 2 códigos ASCII
Función Lo	
DATA (n-1)	Caracteres de datos: El contenido de datos n × 8 bits consta de 2 n códigos ASCII n ≤ 16, con un máximo de 32 códigos ASCII
……	
DATA 0	
LRC CHK Hi	Comprobación de LRC: El LRC Check de 8 bits consta de 2 códigos ASCII
LRC CHK Lo	
FIN Hi	Carácter final:
FIN Lo	FIN Hi = CR (0DH), END Lo = LF (0AH)

Modo RTU:

START	Mantenga que la señal de entrada cero es mayor o igual a 10 ms
Dirección	Dirección de comunicación: dirección binaria de 8 bits.
Función	Código de función: dirección binaria de 8 bits
DATA (n-1)	Caracteres de datos: n × datos de 8 bits, n = 16
……	
DATA 0	
CRC CHK Low	Comprobación de CRC: CRC Check de 16 bits consiste en 2 sistemas binarios de 8 bits
CRC CHK High	
FIN	Mantenga que la señal de entrada cero es mayor o igual a 10 ms

Dirección de comunicación
00H: todas las transmisiones del controlador

01H: Para inversor con 01 dirección
0FH: Para inversor con la 15ª dirección
10H: Para el inversor con la dirección 16, por analogía, el máximo puede llegar a 240.
Código de función y caracteres de datos
03H: Lee el contenido del almacenamiento temporal
06H: Escriba una palabra en el almacenamiento temporal. Código de función 03H: Leer en voz alta el contenido del almacenamiento temporal.
Por ejemplo: para la dirección del conductor 01H, lea los caracteres de los datos en 2 almacenes temporales sucesivos, como sigue: Temporal inicial
dirección de almacenamiento es 2102H

Modo ASCII:
Formato del carácter de mensaje de consulta Formato del mensaje de respuesta personaje

Cuerda:

STX	':'
Dirección	'1'
	'0'
Función	'0'
	'3'
Dirección de inicio	'2'
	'1'
	'0'
	'2'
Número de datos (cuenta por palabra)	'0'
	'0'
	'0'
	'2'
Cheque IRC	'D'
	'7'
FIN	CR
	LF

Cuerda:

STX	':'
Dirección	'0'
	'1'
Función	'0'
	'3'
Número de datos (cuenta por byte)	'0'
	'4'
Contenido de la dirección inicial 2102H	'1'
	'7'
	'7'
	'0'
Contenido de la dirección 2103 H	'0'
	'0'
	'0'
	'0'
Cheque LRC	'7'
	'1'
FIN	CR
	LF

Modo RTU:
Formato del mensaje de consulta: Formato de mensaje de respuesta:

Dirección	01H
Función	03H
Dirección de . inicio de datos	21H
	02H
Número de datos (cuenta por palabra)	00H
	02H
CRC CHK bajo	6FH
CRC CHK alto	F7H

Dirección	01H
Función	03H
Número de datos (cuenta por byte)	04H
Contenido de la dirección de datos 8102H	17H
	70H
Contenido de la dirección de datos 8103H	00H
	00H
CRC CHK bajo	FEH
CRC CHK alto	5CH

Código de función 06H: Escriba una PALABRA en el almacenamiento temporal. Por ejemplo: Para la dirección del controlador 01H, escriba 6000 (1770H) en el Parámetro interno 0100H del driver.

Modo ASCII:

Formato de la cadena de caracteres del mensaje de consulta:

STX	':'
Dirección	'0'
	'1'
Función	'0'
	'6'
Dirección de datos	'0'
	'1'
	'0'
	'0'
STX	':'
Contenido de datos	'1'
	'7'
	'7'
	'0'
LRC Check	'7'
	'1'
END	CR
	LF

Formato de la cadena de caracteres del mensaje de respuesta:

STX	':'
Dirección	'0'
	'1'
Función	'0'
	'6'
Dirección de datos	'0'
	'1'
	'0'
	'0'
STX	':'
Contenido de datos	'1'
	'7'
	'7'
	'0'
LRC Check	'7'
	'1'
END	CR
	LF

Modo RTU:

Formato del mensaje de consulta: Formato de mensaje de respuesta:

Dirección	01H
Función	06H
Dirección de datos	01H
	00H
Contenido de datos	17H
	70H
CRC CHK bajo	86H
CRC CHK alto	22H

Dirección	01H
Función	06H
Dirección de datos	01H
	00U
Contenido de datos	17H
	70H
CRC CHK bajo	86H
CRC CHK alto	22H

LRC Check del modo ASCII

LRC Check es el valor agregado de la dirección al contenido de datos. por ejemplo, la verificación de LRC del mensaje anterior 3.3.1 pregunta: 01H + 03H + 21H + 02H + 00H + 02H = 29H, luego el complemento de 2 (D7H) se toma.

CRC Check del modo RTU

CRC Check es del contenido de Dirección a Datos, y su regla de ejecución es como sigue:

Paso 1: crear un almacenamiento temporal de 16 bits (almacenamiento temporal CRC) = FFFFH.

Paso 2: Instrucción de mensaje de byte de primer bit exclusivo O de 8 bits y bajo Almacenamiento temporal de CRC de 16 bits: ejecute el OR exclusivo y almacene resulta en almacenamiento temporal CRC.

Paso 3: Cambia el almacenamiento temporal de CRC a la derecha y llena 0 en bit alto posición.

Paso 4: Compruebe el valor de desplazamiento a la derecha. Si es 0, almacene el nuevo valor para paso 3 en el almacenamiento temporal de CRC. De lo contrario en caso de Exclusivo.

O A001H y CRC, el almacenamiento temporal almacenará el resultado en CRC temporal.

Paso 5: Repita el Paso 3 ～ Paso 4, y opere completamente para 8 bits.

Paso 6: Repita el Paso 2 ～ Paso 5, y tome la instrucción del mensaje para los 8 bits siguientes hasta que todas las instrucciones de los mensajes sean operadas completamente. Finalmente, el valor obtenido del almacenamiento temporal de CRC es CRC Check.

CRC Check debe colocarse en el modo de verificación de mensaje instrucción indistintamente.

El siguiente es el ejemplo de CRC Check ejecutado en C idioma:

```
unsigned char * data ← // Indicador de instrucciones del mensaje
longitud de caracteres sin firmar ← // Longitud de la instrucción del mensaje
unsigned int crc-chk (datos unsigned char *, longitud unsigned char)
{
    int j;
    unsigned int reg_crc=OXffff;
  while (1ength--) {
      reg_crc^=*data    + + ;
      for (j=0; j<8; j + +) {
        if (reg_crc & Ox01) {  /*LSB (b0) =1 */
  reg_crc= (reg_crc>>1) ^OXa001;
      }else{
        reg_crc=reg_crc>>1;
       }
          }
          retum reg_crc;    //Finally feedback the value of CRC temporary
  storage
        }
```

7-9 Parámetros para aplicaciones avanzadas

F8.00	Aplicación avanzada del parámetro Lock-in		default: 1
Rango	0 – 1	Unidad	1
Contendio	0: Bloquear	1: Desbloquear	

Set F8.00, la aplicación avanzada del parámetro Lock-in evita mal funcionamiento, lo que puede resultar en consecuencias negativas.

F8.01	Configuración del sistema 50Hz / 60Hz		default: 0
Rango	0 – 1	Unit	1
Contenido	0: 50Hz	1: 60Hz	

El sistema de 50Hz / 60Hz se puede configurar por el parámetro de acuerdo con el

Condición de red eléctrica.

F8.02	Selección de par constante y variable.			defecto: 0
	Rango	0 – 1	Unidad	1
	Contenido	0: par constante 1: par variable		

F8.02 puede funcionar con par de par constante, o par variable, que es Adecuado para diferentes cargas, nivel de protección y parámetro relacionado.

F8.03	Ajuste del nivel de protección de sobretensión por defecto: Three phaseAC380V 650.0 One phaseAC220V 375			
	Rango	Tres fasesAC380V760K - 820.0V Una faseAC220V370.0V ~ 420.0V	Unidad	0.1

F8.03 establece el nivel de protección de sobretensión. Inversor tiende a cumplir Protección contra sobretensiones en baja red eléctrica. Por lo anterior situación, el nivel de protección puede ser ajustado para garantizar Funcionamiento normal del inversor.

F8.04	Ajuste del nivel de protección de bajo voltaje. por defecto: Three phaseAC380V 400 / One phaseAC220V 200			
	Rango	Tres fasesAC380V: 380.0V ~ 450.0V Una faseAC220V: 160.0V ~ 220.0V	Unidad	0.1

F8.04 establece el nivel de protección de voltaje. El inversor tiende a encontrarse con Protección de tensión en baja red eléctrica. Así el valor de F8.04.
Se puede ajustar hacia abajo para garantizar el funcionamiento normal del inversor.

F8.05	Ajuste del nivel de protección por exceso de temperatura.			
	Rango	40 – 120	Unidad	1

F8.05 establece el nivel de protección contra exceso de temperatura del inversor. En Ambiente de alta temperatura, el nivel de protección puede ser ajustado hasta funcionamiento normal del inversor. Sin embargo, mucho más alto ajuste causará daños.
La única solución es aumentar el efecto del calor.
Eliminación para el objetivo de enfriamiento.

F8.06	Ajuste de visualización del tiempo de filtrado actual			defecto: 2.0
	Range	0 – 100	Unidad	1

Esta configuración de parámetros está relacionada con la estabilización de la pantalla actual, por favor, no la modifique en la situación general. Si el ajuste es mucho más bajo, la pantalla actual fluctuará.

F8.07	0 - 10V Factor de corrección de gama baja de salida analógica			defecto: *
	Rango	0 – 65535	Unidad	1
F8.08	0 - 10V Factor de corrección de gama alta de salida analógica			defecto: *
	Rango	0 – 65535	Unidad	1
F8.09	0 - 20mA Factor de corrección de gama baja de salida analógica			defecto: *
	Rango	0 – 65535	Unidad	1
F8.10	0 - 20mA Factor de corrección de gama alta de salida analógica			defecto: *
	Rango	0 – 65535	Unidad	1

Los parámetros anteriores son ajustes predeterminados.
Así no será corregido, de lo contrario causará un funcionamiento anormal del inversor.

F8.11	Punto de frecuencia de compensación de intervalo			defecto: 0.00
	Rango	0 – frecuencia de operación máxima	Unidad	1
F8.12	Selección de memoria de frecuencia UP / DOWN			defecto: 0
	Rango	0: almacenado 1: no almacenado	Unidad	1

F8.11 punto de frecuencia de compensación de operación directa / inversa la frecuencia de funcionamiento es más baja que el valor de configuración, que aumentará la compensación de operación directa / inversa la sugerencia para el valor de configuración es superior a 10.00Hz.

Selección de memoria de frecuencia F8.12UP / ABAJO
Al elegir “ARRIBA / ABAJO” para configurar la frecuencia, el parámetro se establece en 0, y la frecuencia permanece igual después de detenerse los el parámetro se establece como 1, y la frecuencia se convierte en 0 después de la parada.

Capítulo 8
Mantenimiento, Fallo Diagnóstico y contramedidas

Por favor, mantenga el mantenimiento regular del inversor para condiciones normales.

8-1 artículos de control diario

(1) Sonido y vibración en motor.
(2) Calor en el motor.
(3) Terminación del cable de alimentación y del cable eléctrico de la máquina.
(4) Terminación del cable y conexión del cable terminal.
(5) Limpieza dentro del inversor.
(6) Ventilador de inversor.
(7) Temperatura del aire y humedad de la instalación.
(8) Limpieza en el radiador.
(9) Corriente eléctrica de salida del inversor y corriente visualizada.
(10) Sonido o vibrante al correr.

8-2 Aviso de mantenimiento y comprobación.

(1) Al realizar el mantenimiento, asegúrese de que la fuente de alimentación esté apagada.
(2) Cortando la fuente de alimentación, espere la alta presión interna
La luz instructiva se apaga, luego verifique y mantenga.
(3) En el proceso de verificación y mantenimiento, no dejar tornillos.
y otros accesorios en inversor.
(4) Por favor, mantenga el inversor limpio y seco.
(5) Al revisar y reparar, por favor, no haga coincidir los cables, de lo contrario hará que el inversor no funcione o se descomponga.

8-3 artículos de control regulares

Comprobando artículos	Verificando contenido	Contramedida
terminal, tornillo, enchufe conectivo	suelto	Tornillo de fijación
Radiador	polvo	Secar con aire comprimido seco. (4-6kgcm^2)
Disipador de calor	Sonido y vibración, y duración de trabajo superior a 20.000 horas.	Replace
Placa de circuito	polvo y óxido	Secar con aire comprimido seco. (4-6kgcm^2) o póngase en contacto con el fabricante.
Condensador de electrolisis	Cambio de color, olor y relleno.	Reemplazar
Electromotor	Vibración, calor, ruido, olfato.	Comprobar o reemplazar

8-4 Reemplazo Regular

El inversor está compuesto por muchas partes, de acuerdo con la condición, Algunos de los cuales necesitan mantenimiento para el funcionamiento normal del inversor. A mantener el inversor funcionando normalmente a largo plazo, algunos accesorios deben
Ser reemplazados regularmente de acuerdo a su vida. Reemplace el tiempo para su la referencia es como sigue:

Nombre del accesorio	Reemplazar el período	Medida de manejo
Disipador de calor	3-5 años	Reemplazar (decidir después de comprobar)
Condensador de electrolisis	5 años	Reemplazar (decidir después de comprobar)
Fusible	10 años	Reemplazar (decidir después de comprobar)
Relé	---	Decidir después de comprobar

El círculo de reemplazo de accesorios antes mencionado se cuenta a continuación. ambiente:

(1) La temperatura ambiental promedio anual es de 30. No hay gas corrosivo, gas inflamable, niebla de aceite, polvo, goteos, etc.
(2) El factor de carga está por debajo del 80%;
(3) El tiempo de trabajo promedio es inferior a 12 horas.

8-5 Información de protección, diagnóstico de fallos y eliminación.

El inversor tiene funciones de protección completas, como sobretensión, sobre moneda, sobre carga, sobre calor, cortocircuito al suelo, cortocircuito y etc. Cuando el inversor se equivoca, debe haber alguna razones, por favor averiguar la razón y eliminar el error.

Reiniciar Después de lidiar con el error. Si hay otras preguntas, por favor. contáctenos a tiempo.

Código de error	Contenido	Razón posible	Solución
OC1 UCI	Sobre moneda en aceleración.	1: muy corto Tiempo de aceleración 2: desarreglo de Curva V / F. 3: Cable motor con cortocircuito circuito a tierra 4: Por encima de la torsión levantar 5: Más bajo de Electric voltaje neto 6: Empezar directamente en motor en marcha 7: Desarreglo de controlador 9: Falló el controlador	1: extender la aceleración hora 2: Corregir la curva V / F. 3: Compruebe el aislamiento de cable del motor. 4: Reducir el valor de Torsión de elevación. 5: Compruebe red eléctrica 6: Compruebe carga 7: Establecer el inicio de seguimiento 8: Aumentar la capacidad de controlador 9: Enviado para su reparación
OC3 UC3	Sobre moneda en funcionamiento	1: Aislamiento de motor cable 2: Fluctuación de la carga 3: Fluctuación de la red eléctrica y la baja tensión 4: Desarreglo de capacidad. 5: arranque del motor de mayor potencia 6: recurso perturbador	1: Compruebe el aislamiento de cable del motor 2: Comprobar bloqueo o mal lubricación en condiciones de carga 3: compruebe red eléctrica voltaje 4: Aumentar la capacidad de controlador 5: Resolver capacidad de transformador 6: Resolver recurso perturbador
OC2 UC2	Sobrecorriente en desaceleración.	1: mucho tiempo de desaceleración corto 2: Desarreglo de capacidad 3: recurso perturbador	1: extender el tiempo de aceleración 2: aumentar la capacidad de controlador 3: Resuelve inquietante
OU0	Sobre voltaje en parada.	1: Tiempo de aceleración muy corto 2: Desarreglo de capacidad 3: recurso perturbador	1: Compruebe la tensión de alimentación 2: Enviado para su reparación

Código de error	Contenido	Razón posible	Solución
OC0 UC0	Sobre moneda en parada.	1: Falló el controlador	1: Enviado para su reparación
OU1	Sobre voltaje en aceleración.	1: fuente de alimentación anormal 2: circuito incorrecto 3: falla el controlador	1: Compruebe la fuente de alimentaciónvoltaje 2: No utilice el controlador de interruptor de fuente de alimentación encendido o apagado 3: Enviado para su reparación
OU3	Sobre voltaje en funcionamiento	1: poder anormal voltaje de alimentación 2: Carga de retroalimentación de energía 3: Desarreglo de resistencia de frenado	1: Compruebe la fuente de alimentación voltaje 2: Instale la unidad de frenado y resistencia 3: Ajuste de resistencia de fi rme de nuevo
OU2	Sobre voltaje en desaceleración.	1: Tiempo de desaceleración muy corto 2: voltaje de alimentación anormal 3: sobre carga 4: Desarreglo Resistencia de frenado o parámetro	1: extender el tiempo de desaceleración 2: verificar la fuente de alimentación voltaje 3: Comprobar la unidad de frenado y resistencia 4: Ajuste la resistencia de frenado otra vez 5: establecer correctamente el parámetro, por ejemplo Tensión del tubo de frenado, etc.
LU0	Baja tensión en stand-by	1: tensión de alimentación anormal. 2: Falta la fase	1: Compruebe la fuente de alimentación voltaje 2: Compruebe la fuente de alimentación y el interruptor
LU1 LU2 LU3	Baja tensión en aceleración en marcha desaceleración	1: voltaje de alimentación anormal. 2: Falta la fase. 3. Sobre baja tensión eléctrica neta.	1: Compruebe la tensión de alimentación 2: Compruebe la conexión 3: Utilice una fuente de alimentación independiente
Fb0 Stop Fb1 Acc. Fb2Dec. Fb3 Run	Fusible roto	1: Falló el controlador	1: Enviado para su reparación

Código de error	Contenido	Razón posible	Solución
OL0 no está en ejecución OL1 en acc OL2 en DC OL3 en ejecución	Controlador sobre carga	1: sobre carga 2: mucho más corto Tiempo de aceleración 3: Torsión mucho más rápida. levantamiento 4: Desarreglo de Curva V / F 5: baja tensión de red electrica 6: se inicia el controlador antes de parar el motor 7: Fluctuación o bloqueo en la carga.	1: Reduzca la carga o reemplace la mayor capacidad del controlador 2: extender la aceleración hora 3: Reducir la elevación de torsión tarifa 4: Restablecer la curva V / F sobre 5: revisar la red eléctrica voltaje; incrementar capacidad del controlador 6: adoptar el modo de inicio de pista 7: verificar la condición de carga
	Modelo A: 150% 60S Modelo P: 120%,60S		
OT0 no está en funcionamiento y no alcanza el par T1 en acc OT2 en DC OT3 en funcionamiento	Motor sobrecargado	1: Sobre carga 2: Tiempo de aceleración mucho más corto. 3: Nivel de protección del motor mucho más bajo. 4: Desarreglo de la curva V / F. 5: Levantamiento de torsión mucho más rápido. 6. Mal aislamiento del motor. 7: Desarreglo de motor	1: Reducir la carga 2: extender la aceleración hora 3: Extender la protección ajuste 4: Curva V / F correcta 5: Reducir la elevación de torsión tarifa 6: Comprobar el aislamiento del motor y reemplazar el motor 7: usar un controlador más grande
OH0 no en funcionamiento OH1 en acc OH2 en DC OH3 en funcionamiento	Controlador sobre calor	1: Ventilador del radiador roto 2: Ventilador del radiador bloqueado tubo 3: alta temperatura de ambiente 4: Mala aireación 5: más estrecho espacio de instalación	1: Reemplace el ventilador del radiador 2: Limpie el tubo del viento y radiador 3: Mejorar la aireación Condiciona y reduce la frecuencia de onda. 4: Mejorar la aireación. condición y convección del aire 5: Mejorar la ubicación de la instalación y el estado de la aireación
ES	Parada de emergencia	1: Bajo condición de parada de emergencia	1: Después de configurar la parada de emergencia, comience como un procedimiento regular
CO	Comunicación equivocada	1: Mala conexión 2: Desarreglo de parámetro de comunicación. 3: Formato de transmisión incorrecto	1: Compruebe la línea de conexión 2: reajustar parámetro 3: Verifique el formato de transmisión de datos

Código de error	Contenido	Razón posible	Solución
20	4-20mA cable roto	1: Terminal suelto y mala conexión	1: Revise la línea de conexión y conecte el cable roto
Pr	Parámetros erróneos	1: Los parámetros están mal configurados	1.Corregir para establecer los parámetros.
Err	Parámetros erróneos	1: Los parámetros no existen.	1.Todos los parámetros

8-6 Eliminar el error regular

(1) El parámetro no se puede establecer
Razón y solución:
A: Bloquee el parámetro y configure F1.18 para 0, y luego configure otra parámetros
B: La máquina en marcha se comunica de forma anormal. Reinstalar ejecutando Máquina y comprobar si la línea de conexión está descompuesta.
C: la máquina se está ejecutando y el parámetro no se puede configurar. Por favor Detener la máquina y configurar.
Presione "run" (control externo) pero el motor no funciona

(2) Razón y solución:
A: Modo de ejecución incorrecto, compruebe si F1.02 está configurado para 1. B: no se indica el orden de frecuencia o la frecuencia es inferior a
frecuencia de inicio
C: Error de conexión del periférico, por favor verifique el periférico
conexión.
D: La definición de terminal de entrada del inversor es incorrecta, y no Coincidir con la conexión periférica. Compruebe el parámetro 3.15-F3.22. E: El botón de inicio está defectuoso y el cable de control está roto. Comprobar Cable de control y botón.
F: El inversor está en protección y no se reinicia. Por favor, reinicie y
reiniciar.
G: La conexión del motor no está conectada o se perdió la fase. Comprobar conexión del motor

H: El motor está averiado. Por favor, compruebe si el motor está averiado. I: El inversor está averiado. Por favor, compruebe el error del inversor.

(3) Motor a ca

A: mayor temperatura del ambiente. Por favor mejorar la
Condiciona y airea, y reduce la temperatura.

B: Carga mucho más pesada. La carga real está por encima de la calificación del motor torsion. Ampliar la capacidad del motor

C: El aislamiento del motor disminuye. Reemplace el motor.

D: La distancia entre el inversor y el motor es demasiado larga. Por favor reducir la distancia e instalar corriente anti-alternante
máquina.
El inversor generará voltaje de impacto entre los bucles del motor en la conmutación. La tensión de impacto máxima alcanzará 3 veces más que la tensión de entrada. Recomendar el uso de motor especializado.

F: Cuando el motor en marcha a baja velocidad cambia la tasa de desaceleración, el motor funcionará a alta velocidad.

(4) Vibración de la máquina o sonido anormal.

Razón y solución:
A: Bloqueo o mala lubricación de la máquina. por favor, compruebe carga de la máquina.
B: La máquina tiene un fenómeno de vibración simpática.
Ajuste la onda portadora, cambie la tasa de desaceleración, evite frecuencia de vibración simpática, e instalar la absorción de choque elevar a mismo nivel.

(5) El motor no permite retroceder.
Razón y solución:
A: El reverso está prohibido. Suelte la prohibición.

(6) El motor permite retroceder.

Razón y solución:
A: Cambie los tres terminales U, V, W. en la salida del inversor B: Invierta la señal de control en ejecución. Si la señal original es positivo, ponlo negativo.

(7) El inversor arranca y perturba otras configuracion Razón y solución
Motivo: inversor inquietante.
Solución:

A: reducir la frecuencia portadora
B: Instale el filtro en el terminal de entrada de alimentación de la energía del inversor
C: Instale el filtro en el terminal de salida de la fuente de alimentación del inversor
D: Conexión a tierra correcta desde el motor y el inversor
E: Conexión separada del circuito principal y otra conexión de señal
F: Adoptar conexión de control con conexión blindada. Cable debe tubo de metal cubierto
G: Los terminales de conexión de entrada y salida deben ser bucle magnético instalado

8-7 solución perturbadora

La perturbación regular incluye dos tipos: una es perturbación del inversor. Otros equipos e instrumentos, que se refiere a 8-6; el otro es el inversor está perturbado y hace que el controlador tome una acción incorrecta.

Traer perturbación debe ser un recurso y un canal perturbador los el perturbador canal del inversor es el mismo que otro electromagnético.
Canal perturbador, principalmente referido a la radiación electromagnética, Transmisión, acoplamiento de inductancia.

(1) Radiación electromagnética
Generar radiación electromagnética al electrón circundante y equipo electronico. El escudo puede ser una de las soluciones.

(2) Transmisión

Generar ruido electromagnético para accionar directamente el motor y
Transmitir la perturbación a la fuente de alimentación y transmitirla a otro dispositivo. A través de red electrónica. La onda de filtro puede resolver los problemas.

(3) Acoplamiento de inductan
Generar acoplamiento de inductancia a otras conexiones. La solución concreta para la perturbación.

(1) Aislamie
Separe los recursos perturbadores de las partes fácilmente afectadas. Eléctrico
La máquina de soldadura es un recurso perturbador fuerte. Descripción del inversor dice que la soldadora eléctrica y el inversor no pueden compartir la
La misma fuente de alimentación.

(2) Filtro
El filtro está instalado para restringir la señal perturbadora a ser
Transmitido desde el inversor a la fuente de alimentación y el motor a través de la alimentación. Suministro de cable de transmisión. La solución es agregar filtro, reactor o Bucle magnético en los extremos de entrada y salida.

(3) Esc
El inversor adopta el escudo de la carcasa de hierro para no dejarlo electromagnético fuga de perturbaciones. El cable de salida adopta un escudo de tubo de hierro; controlar el alambre adopta el alambre del escudo; El cable de alimentación está separado del control. alambre, etc.

(4) puesta a tiempo
Una buena conexión a tierra puede prevenir significativamente la rotura de perturbación, frenar el acoplamiento interno y elevar el sistema capacidad de anti disturbios.
La siguiente ilustración es sistema de transmisión inversor contramedida de anti-disturbios:

8-8 Registros de fallas

Estado	Registro de fallos	Pantalla de visualización
IGBT se sobrepasa de corriente en la comprobación	Letras grandes “OC0”	64
	Letras grandes “OC1”	65
	Letras grandes “OC2”	66
	Letras grandes “OC3”	67
La TC se sobrecarga en la comprobación	Letras pequeñas “oc 0”	68
	Letras pequeñas “oc 1”	69
	Letras pequeñas “oc 2”	70
	Letras pequeñas “oc 3”	71
Sobre voltaje	OU0	80
	OU1	81
	OU2	82
	OU3	83
Cortar el fusible	FB0	84
	FB1	85
	FB2	86
	FB3	87
Falta de voltaje	LU0	88
	LU1	89
	LU2	90
	LU3	91
Sobre carga	OL0	92
	OL1	93
	OL2	94
	OL3	95
Sobre voltaje	OT0	96
	OT1	97
	OT2	98
	OT3	99
Sobre calor	OH0	100
	OH1	101
	OH2	102
	OH3	103

Capítulo 9
Selección de accesorios externos

9-1 El propósito del accesorio

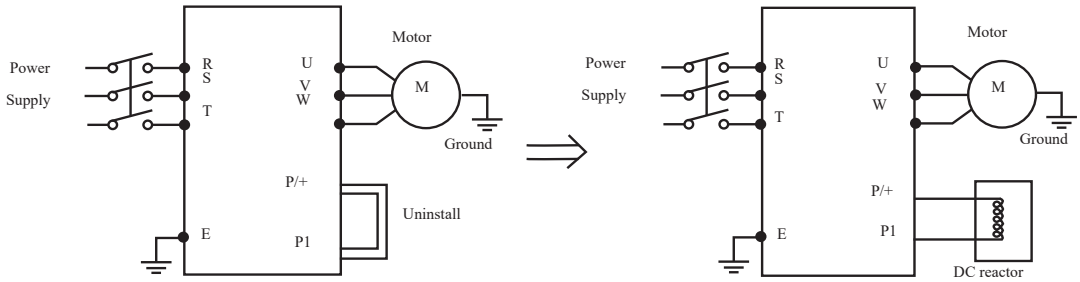
Nombre	Proposito
Cortacircuitos Interruptor de fuga	Proteja las conexiones del controlador para mayor comodidad, instalación, protección y mantenimiento.
Contactor magnético	Garantizar la conmutación de la fuente de alimentación del controlador contra daños.
Absorbente de sobretensiones	Absorber la moneda eléctrica de sobretensión de contacto electromagnético y relé.
Transformador de aislamiento	Aísle la entrada y la salida del controlador para reducir la perturbación.
DC Reactor	Proteger y restringir las ondas de alta frecuencia.
AC Reactor	Para proteger el controlador y restringir la onda de alta frecuencia y evitar el impacto de sobretensión.
Resistencia de frenado y unidad de frenado.	Absorber la energía regenerada.
Filtro de ondas de ruido	Reducir la perturbación del controlador.
Lazo magnetico	Reducir la perturbación del controlador.

9-2 arreglo Reactor 9-2-1 DC

Tipo de controlador	Poder adecuado	Parámetro del reactor DC	
		Moneda clasificada (A)	Valor de inductancia (mH)
RV5400P0037KN	37	78	0.7
RV5400P0045KN	45	95	0.54
RV5400P0055KN	55	115	0.45
RV5400P0075KN	75	160	0.36
RV5400P0090KN	90	180	0.33
RV5400P0110KN	110	250	0.26

Tipo de controlador	Poder adecuado	Parámetro del reactor DC	
		Moneda clasificada (A)	Valor de inductancia (mH)
RV5400P0132KN	132	250	0.26
RV5400P0160KN	160	340	0.18
RV5400P0185KN	185	460	0.12
RV5400P0200KN	200	460	0.12
RV5400P0220KN	220	460	0.12
RV5400P0250KN	250	650	0.11
RV5400P0280KN	280	650	0.11

Install connection:

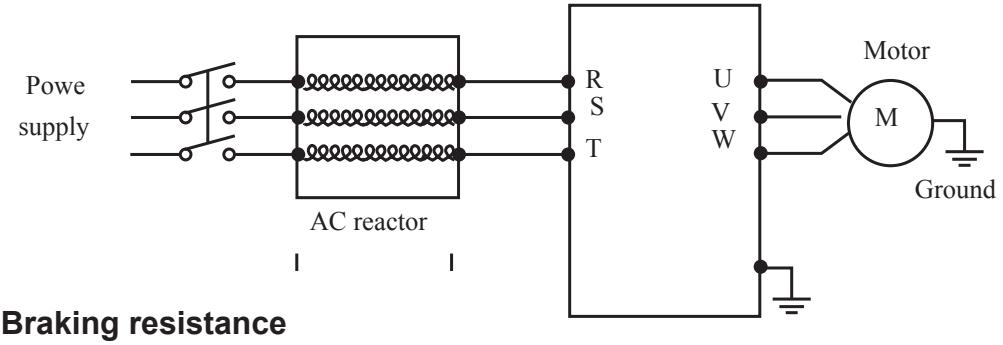


9-2-2 AC reactor

Tipo de controlador	Poder adecuado	Parámetro del reactor AC	
		Moneda clasificada (A)	Valor de inductancia (mH)
RV5400P0011K	11	24	0.52
RV5400P0015K	15	34	0.397
RV5400P0018K	18.5	38	0.352
RV5400P0022KN	22	50	0.26
RV5400P0030KN	30	60	0.24
RV5400P0037KN	37	90	0.16
RV5400P0045KN	45	120	0.13
RV5400P0055KN	55	150	0.1
RV5400P0075KN	75	200	0.12
RV5400P0090KN	90	250	0.06
RV5400P0110KN	110	250	0.06
RV5400P0132KN	132	290	0.04

Tipo de controlador	Poder adecuado	Parámetro del reactor AC	
		Moneda clasificada (A)	Valor de inductancia (mH)
RV5400P0160KN	160	330	0.04
RV5400P0185KN	185	400	0.04
RV5400P0200KN	200	490	0.03
RV5400P0220KN	220	490	0.03
RV5400P0250KN	250	530	0.03
RV5400P0280KN	280	600	0.02

Installation:



9-2-3 Braking resistance

Tipo de controlador	Resistencia de frenado		CDBR	Torsion (10% ED)	(KW)
	W	Ω			
RV5400P5D5K	500	100	Embedded	125	5.5
RV5400P7D5K	1000	75		125	7.5
RV5400P0011K	1000	50		125	11
RV5400P0015K	1500	40		125	15
RV5400P0018K	1500	40	4030×1	125	18.5
RV5400P0022KN	4800	32	4030×1	125	22
RV5400P0030KN	4800	27.2	4030×1	125	30
RV5400P0037KN	6000	20	4030×1	125	37
RV5400P0045KN	9600	16	4045×1	125	45
RV5400P0055KN	9600	13.6	4045×1	125	55
RV5400P0075KN	6000×2	20×2	4045×2	125	75
RV5400P0090KN	9600×2	13.6×2	4045×2	125	90
RV5400P0110KN	9600×3	20×3	4045×3	125	110
RV5400P0132KN	9600×3	20×3	4045×3	125	132
RV5400P0160KN	9600×4	13.6×4	4045×4	125	160

Tipo de controlador	Resistencia de frenado		CDBR	Torsion (10% ED)	(KW)
	W	Ω			
RV5400P0185KN	9600×4	13.6×4	4045×4	125	185
RV5400P0200KN	9600×5	13.6×5	4045×5	125	200
RV5400P0220KN	9600×5	13.6×5	4045×5	125	220
RV5400P0250KN	9600×5	13.6×5	4045×5	125	250
RV5400P0280KN	9600×6	13.6×6	4045×6	125	280

Calcular el valor de la resistencia de frenado:

El valor de la resistencia de frenado está relacionado con la moneda de CC cuando frenado inversor. Para una fuente de alimentación de 380 V, la tensión de CC de frenado es 800V-820V, y para el sistema de 220V, el voltaje de CC es de 400V.

Además, el valor de la resistencia de frenado está relacionado con la torsión de frenado. Mbr%. Los valores de resistencia de frenado son diferentes para los diferentes.
Torsión de frenado. La fórmula de cálculo es la siguiente:

$$R = \frac{U_{dc}^2 \times 100}{P_{Motor} \times M_{br}\% \times \eta_{Transducer} \times \eta_{Motor}}$$

Ahí hay: U_{dc}——Tensión CC de frenado;

P_{Motor}——Fuerza de motor;
M_{br}——Torsión de frenado;
η_{Motor}——Eficiencia motora;
$\eta_{Transducer}$——Eficiencia del transductor.

La potencia de frenado está relacionada con la torsión y el frenado de frenado. frecuencia. La ilustración anterior muestra la torsión de frenado en un 125%. y la frecuencia es del 10%. La carga diferente es por situaciones, los datos en la ilustración son para referencia.

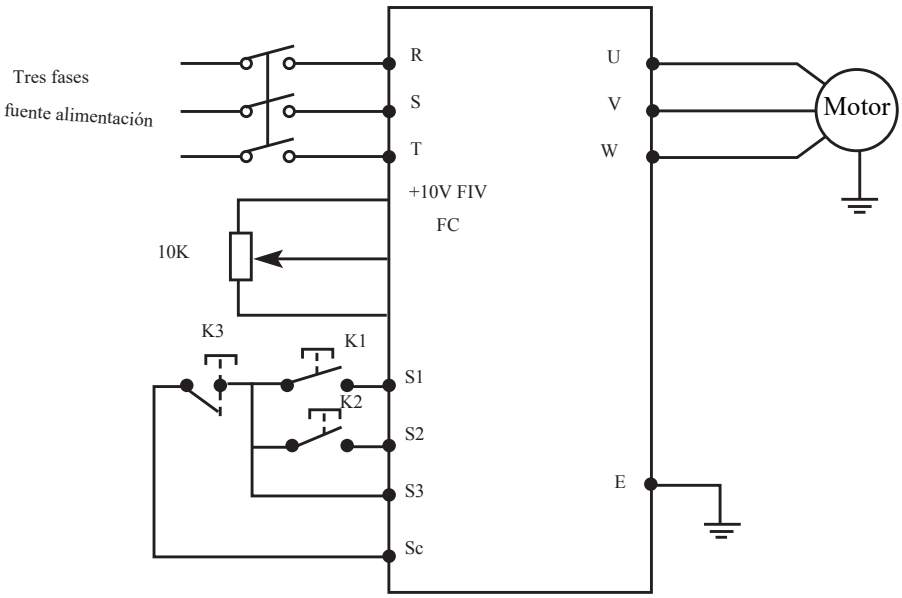
Apéndice 1
Aplicación simple

Ejemplo

1-1 Ejemplo

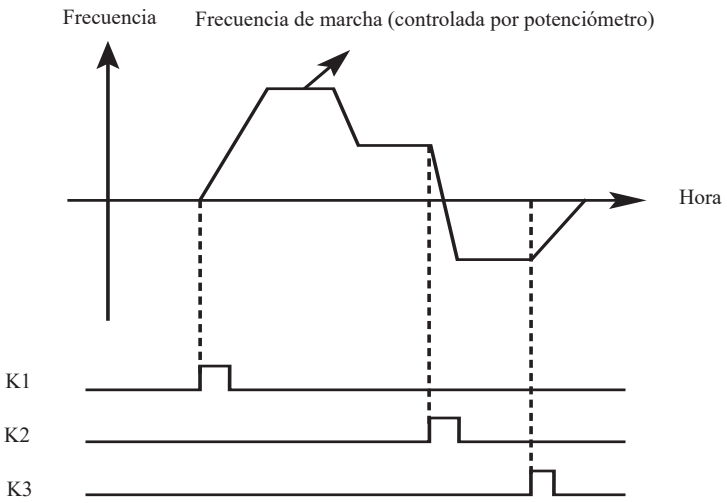
Utilice el extremo externo (tres fases) para controlar el funcionamiento del inversor, Use el terminal externo para cambiar la rotación hacia adelante o hacia atrás. los El potenciómetro controla la frecuencia del inversor.

A: Ilustración de conexión básica:



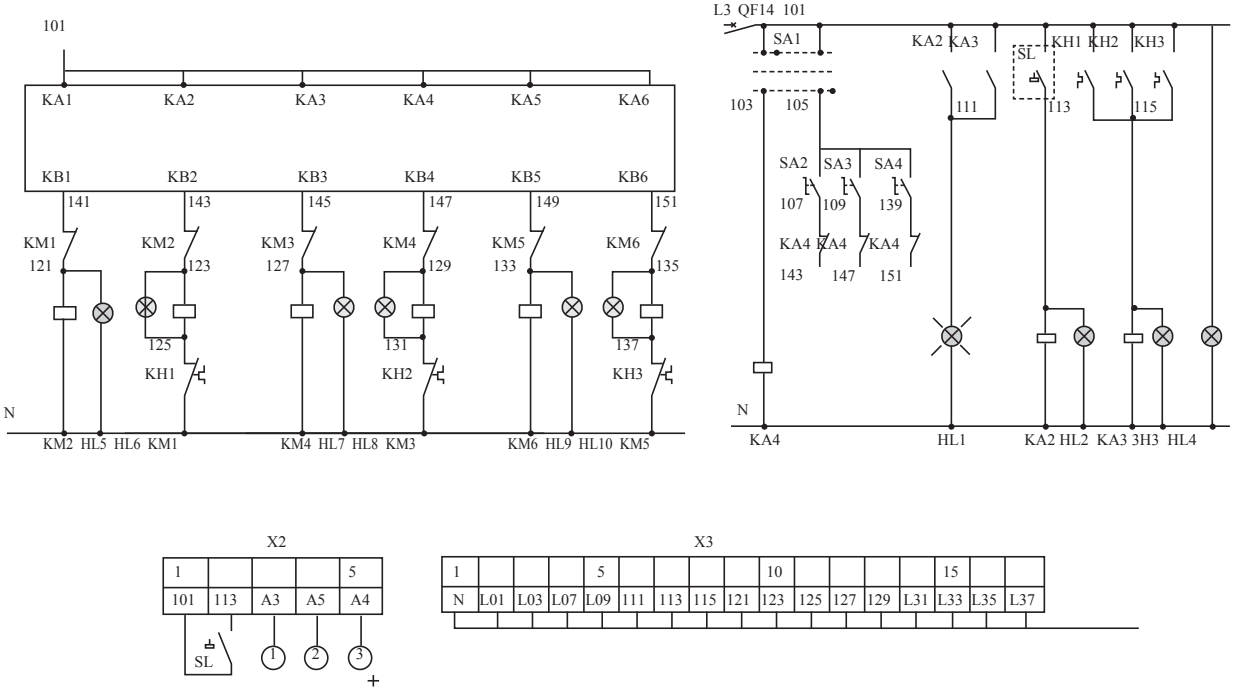
B: ajuste de parámetros e instrucciones:
F1.01 = 1 la medida de la configuración de voltaje analógico (potenciómetro del terminal externo) F1.02 = 1 control terminal externo
F3.17 = 6 de fi nir el terminal S1 girando hacia adelante F3.18 = 7 de fi nir el terminal girando hacia atrás F3.19 = 8 de fi nir terminal S3 parando
C: Instrucción de acción:

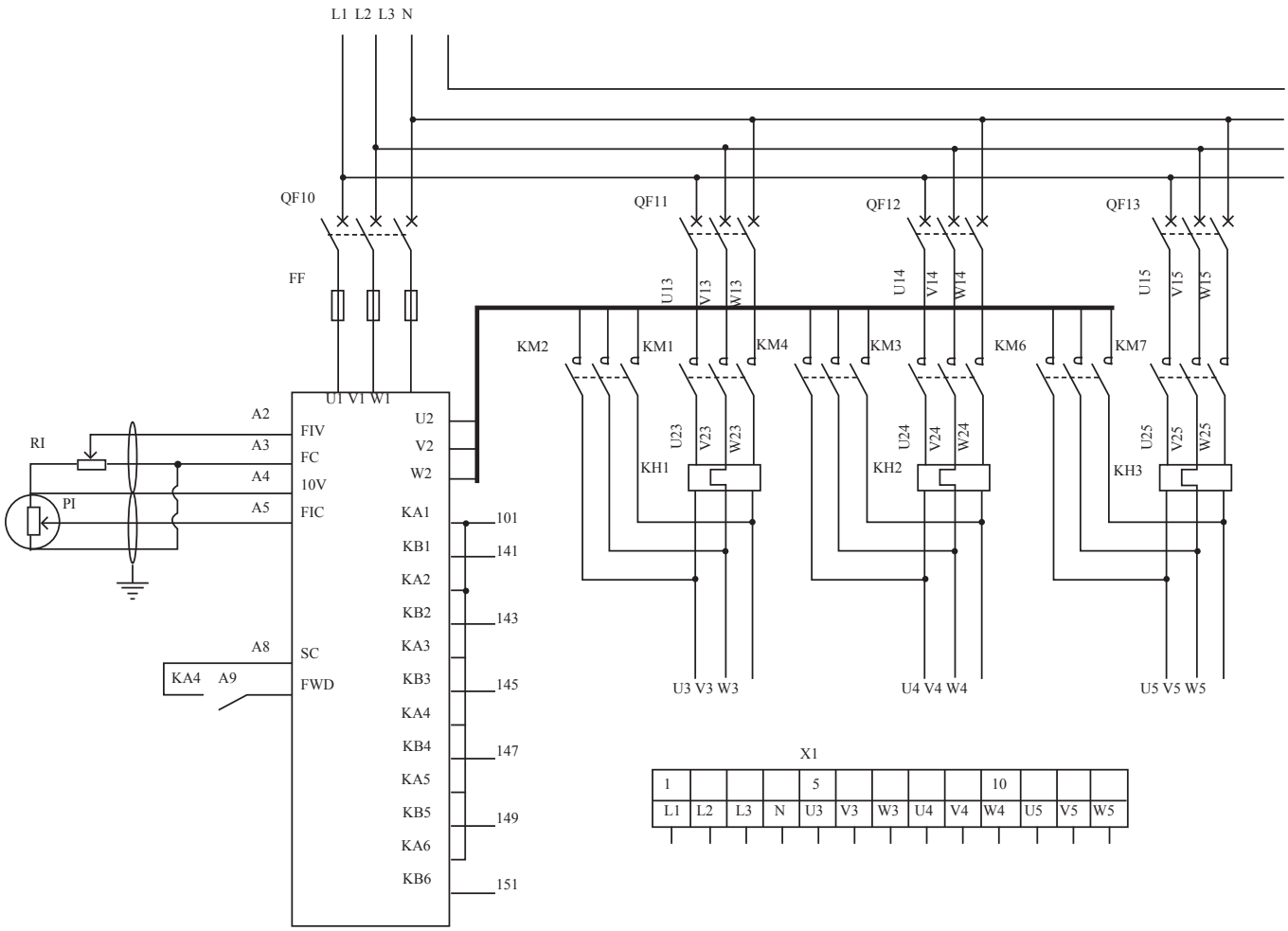
K1 corriendo hacia adelante
K1 corriendo hacia adelante



K2 corriendo hacia adelante
K3 Stop
La frecuencia de funcionamiento es controlada por potenciómetro.

1-2 Función de control múltiple de RV5400





F1.01 = 0 ---------- (el panel de operación se vuelve) ineficaz)
F1.02 = 1 ---------- (el terminal IO funciona)
F1.03 = 0 ---------- (el botón de parada se vuelve ineficaz)
F1.04 = 0 ---------- (prohibir la inversión)
F1.06 = 25 ---------- (frecuencia de operación mínima)
F1.07 = 15 ---------- (tiempo de aceleración)
F1.08 = 15 ---------- (tiempo de desaceleración)
F2.01 = 1 ---------- (costa abajo)
F3.00 = 0 ---------- (voltaje mínimo FIV)
F3.01 = 10 ---------- (voltaje máximo FIV)
F3.03 = 4 ---------- (corriente mínima FIC)
F3.04 = 20 ---------- (corriente máxima FIC)
F3.15 = 5 ---------- (FWD define como forward)
F6.00 = 1 ---------- (PID funciona)

F6.01 = 0 ---------- (modo de retroalimentación negativa)
F6.02 = 0 ---------- (figura valor objetivo)
F6.03 = 0 ---------- (FIV como valor de realimentación)
F6.20 = 2 ---------- (KB1, KA1)
F6.21 = 1 ---------- (KB2, KA2)
F6.22 = 4 ---------- (KB3, KA3)
F6.23 = 3 ---------- (KB4, KA4)
F6.24 = 6 ---------- (KB5, KA5)
F6.25 = 5 ---------- (KB6, KA6)
F6.41 = 2 ---------- (margen de presión de bombeo)
F6.60 = 50 ---------- (valor objetivo de acuerdo con la condición real)
F6.42 = 48 Hz ---------- (Frecuencia de funcionamiento de la bomba hacia arriba)
F6.43 = 8S ---------- (tiempo de retardo de la bomba)
F6.45 = 5 ---------- (presión permitida de bombeo hacia abajo)
F6.46 = 25HZ ---------- (frecuencia de funcionamiento de la bomba hacia abajo)
F6.47 = 2 ---------- (tiempo de demora de la bomba)
F6.49 = 1 ---------- (hora de la puerta de inyección)
F6.50 = 1 ---------- (hora de la puerta de acceso)
F6.51 = 240min ---------- (tiempo del circuito)
F6.68 = 255 ---------- (modo de sección de suspensión)
F6.69 = 5 ---------- (límite de presión de sueño)
F6.70 = 60 ---------- (tiempo de sueño)
F6.71 = 25 ---------- (frecuencia de sueño)
F6.73 = 3 ---------- (despertar)
F6.74 = 3 ---------- (hora de despertar)

Apéndice 2
Descripción del modo de comunicación.

FUNC 03 → Leer 06 → Escribir **2-1. Modo ASCII**

	START	ADDR	FUNC	DATA	LRC	0D	0A	
Recibir	:	01	03	2000,0001	XX	0D	0A	17bytes
Enviar en normal	:	01	03	02, 0120	XX	0D	0A	11+2*N N=2,4,6,8
Enviar en error	:	01	03	00	XX	0D	0A	11bytes
Recibir	:	01	06	2000,0010	XX	0D	0A	17BYTES
":010620000010XX",0DH,0AH								
Enviar en error	:	01	06	2000,0010	XX	0D	0A	17BYTES
":010620000010XX",0DH,0AH								
Enviar en error	:	01	06	00	XX	0D	0A	11BYTES
":010600XX",0DH,0AH								

2-2. Modo RTU

	ADDR	FUNC	DATA	CRCL,CRCH	
Recibir	01	03	2000, 0001	XX,XX	8BYTES
Enviar en normal	01	03	02, 0120	XX,XX	5+N N=2,4,6,8
Enviar en error	01	03	00	XX,XX	5BYTES
Recibir	01	06	2000, 0010	XX,XX	8BYTES
Envicar en normal	01	06	2000, 0010	XX,XX	8BYTES
Enviar en error	01	06	00	XX,XX	5BYTES

Condiciones de error:
1, código no funcional
2, el código de función está bloqueado o protegido

2-3 Descripción de la dirección de registro:

1) 2000H: Detener coman

2) 2001H: comando de configuración (0 ~ 400.00HZ)
La frecuencia de F1.01 = 5 es de 2001H La frecuencia de F1.01 = 0 es de F1.00

3) Por ejemplo:

a) Código funcional F0.03 (actual)
Dirección: 3 (Hexadecimal: 00H 03H)

b) Código funcional F0.05 (Velocidad)
Dirección: 5 (Hexadecimal: 00H 05H)

c) Dirección: F1.00 (Frecuencia principal) Dirección: 100 (Hexadecimal: 00H 64H)

d) Código funcional F1.01 (fuente de frecuencia) Dirección: 101 (Hexadecimal: 00H 65H)

e) Código funcional F1.07 (Tiempo de aceleración) Dirección: 107 (Hexadecimal: 00H 6BH)

f) Código funcional F1.08 (Tiempo de desaceleración)

Dirección: 108 (Hexadecimal 00H 6CH) Y así…

2-4 dirección de datos

Dirección de datos	Dirección local	Contenido	Leer/ escribir
2000H _48193	BIT0~BIT1	00B: ninguna 01B: stop 10B: start 11B: inicio JOG	Escribir
	BIT2~BIT3	00B: ninguna 01B:Reservado 10B: adelante 11B: cambiala direccion	Escribir
	BIT4	0B: ninguna 1B: Reinciar	Escribir
	BIT5~BIT15	Reservado	

2001H _48194	BIT0~BIT15	Comando de frecuencia 00000 ~ 40000 Segunda posición del punto decimal (F1.01 = 5, estos datos pueden funcionar)	Escribir

2-4-1 Muestra de usar el modo ASCII:

Programar:

F1.01 = 5 (fuente de frecuencia);

F1.02 = 2 (modo de control);

F7.00 = 1 (frecuencia en baudios 9600); F7.01 = 0 (8N1 PARA ASCII)

F7.02 = 1 (dirección)

1. Configuración de la frecuencia:
   En la unidad 2001H para escribir en 50.00HZ (1388H) Señal de palabra recibida HEX:
   3A 30 31 30 36 32 30 30 31 31 33 38 38 33 44 0D 0A
2. Comando de funcionamiento
   En la unidad 2000H para escribir en 02H
   Enviar señal de palabra: ": 010620000002 D7" CR LF Enviar señal de palabra HEX:
   3A 30 31 30 36 32 30 30 30 30 30 30 32 44 37 0D 0A Señal de palabra recibida HEX:
   3A 30 31 30 36 32 30 30 30 30 30 30 32 44 37 0D 0A
3. Detener orden de operación
   En la unidad 2000H para escribir en 01H
   Enviar señal de palabra: ": 010620000001 D8" CR LF Enviar señal de palabra HEX:
   3A 30 31 30 36 32 30 30 30 30 30 30 31 31 38 38 0D 0A

Señal de palabra recibida HEX:
3A 30 31 30 36 32 30 30 30 30 30 30 31 31 38 38 0D 0A
Acerca del cálculo del “44 38”, siga las instrucciones del LRC en la manual.

2-4-2 Muestra de usar el modo RTU:

Programar:
F1.01 = 5 (fuente de frecuencia); F1.02 = 2 (modo de control);
F7.00 = 1 (frecuencia en baudios 9600); F7.01 = 3 (8N1 PARA RTU)
F7.02 = 1 (dirección)
Usando el modo RTU para controlar:

1. Para establecer la frecuencia primero:
   En la unidad 2001H para escribir 50.00HZ (1388H)
   Enviar la señal de la palabra: 01 06 2001 13 88 CRCL CRCH
2. Comando de operación
   En 2000 unidad para escribir 02H.
   Enviar señal de palabra: 06 2000 00 02 CRCL CRCH
3. Detener el comando de operación
   En la unidad 2000H para escribir 01H.
   Enviar señal de palabra: 06 2000 00 01 CRCL CRCH
4. Para establecer el tiempo de aceleración F1.07 = 20.0S
   En la unidad 107 (6BH) para escribir en 200 (C8H)
   Enviar señal de palabra: 01 06 00 6B 00 C8 CRCL CRCH

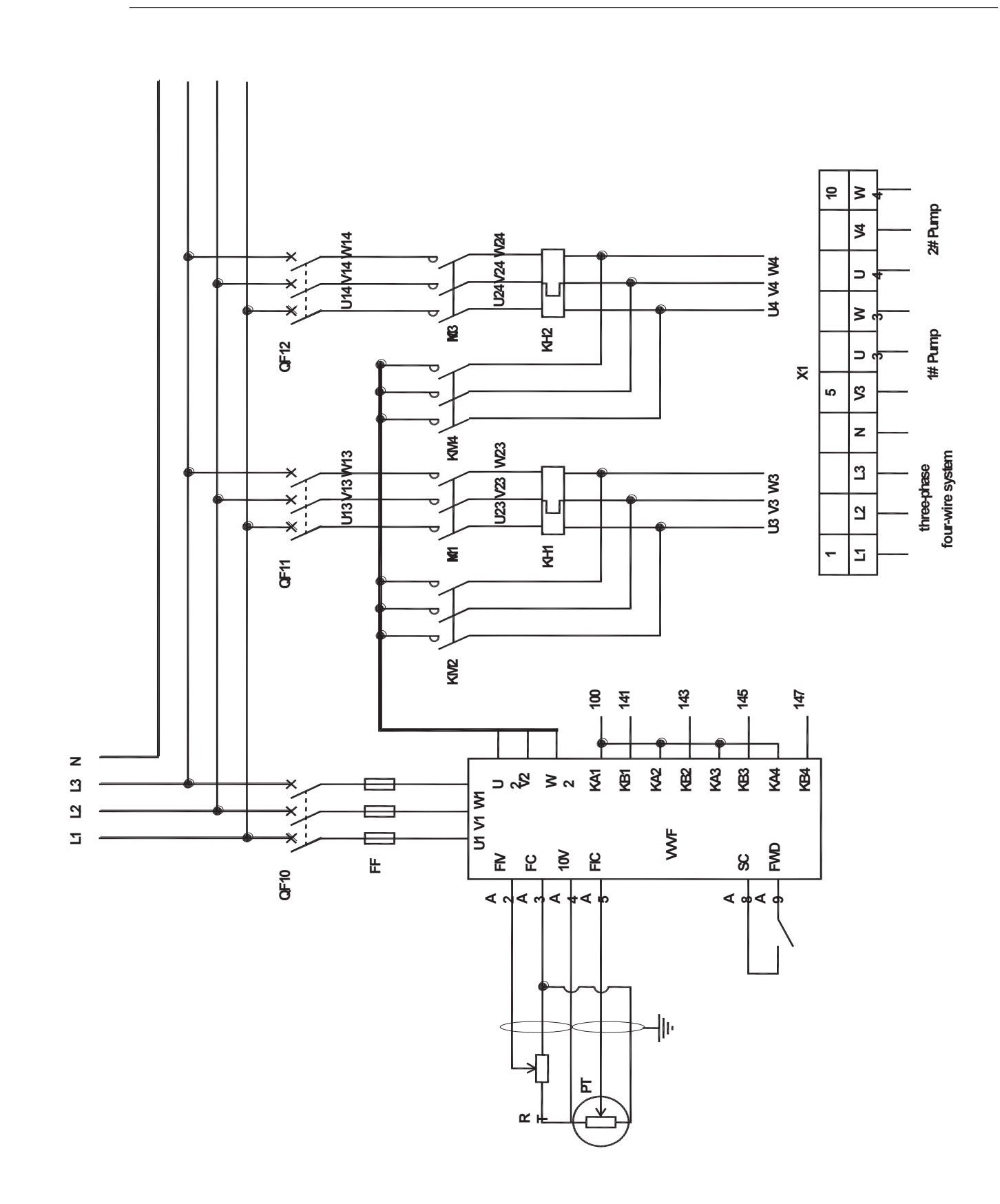
Apéndice 3 Parámetros comunes para unidades de la serie RV5400

NO	Código	Nombre	1T1	1T2	1T3	1T4	Valor de la fábrica	Fijando el valor	Observaciones
1	F1.02	Selección de configuración	1	1	1	1	0	1	1: Terminal IO
2	F1.04	Configuración efectiva para la inversión.	0	0	0	0	1	0	0: Prohibir reserval
3	F1.06	La frecuencia de funcionamiento mínimo.	0	0	0	0	0	0	
4	F1.07	El tiempo de acelerar 1	10	10	10	10		10	10 segundos
5	F1.08	El tiempo de reducir la velocidad 1.	10	10	10	10		10	10 segundos
6	F1.18	Bloqueo de parámetros						1	1: Bloqueo de parámetros, encendido finalmente
7	F2.01	Modo aparcamiento	1	1	1	1	1	1	1: Aparcamiento gratuito
8	F3.15	Terminal de entrada FWD	6	6	6	6	6	6	6: La rotación positiva.
9	F3.17	Terminal de entrada S1		27	27	27	7	19	Bombear el NO 1
10	F3.18	Terminal de entrada S2		28	28	28	1	18	Bombear el NO 2
11	F3.19	Terminal de entrada S3			29	29	18		Bombear el NO 3
12	F3.20	Terminal de entrada S4				30	15		Bombear el NO 4
13	F3.21	Terminal de entrada S5, PID en funcionamiento						19	Reemplazo el F6.00 = 1, frecuencia de incendio.

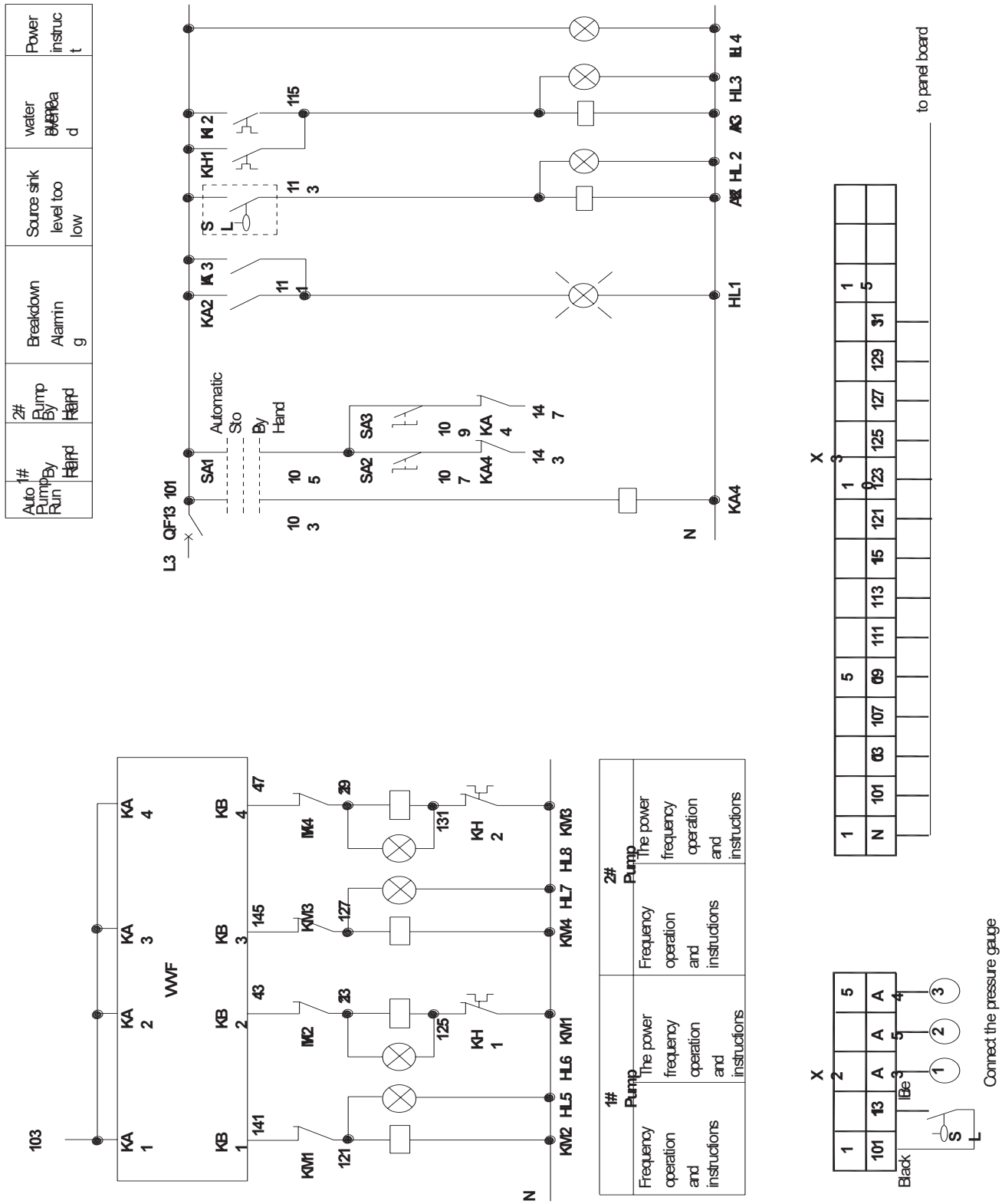
NO	Código	Nombre	1T1	1T2	1T3	1T4	Valor de la fábrica	Fiajndo el valor	Observaciones
14	F6.00	Modos de apertura PID	1	1	1	1	0	1	1. Modos de apertura PID
15	F6.01	PID modos de funcionamiento	0	0	0	0	0	0	0. Modelo de retroalimentaci ón negativa.
16	F6.02	Selección de objetivos PID	1	1	1	1	0	0	01: Elija el valor objetivo digital
17	F6.03	Selección de valor de retroaliment ación PID	1	1	1	1	0	1	1: Seleccione FIV como el valor de retroalimentación
18	F6.20	KB1, selección de función KA1	2	2	2	2	2	2	2: El contacto de frecuencia del motor A
19	F6.21	KB2, selección de función KA2	1	1	1	1	1	1	1: El contacto de frecuencia de potencia del motor A
20	F6.22	KB3, selección de función KA3	4	4	4	4	4	4	4: El contactor de frecuencia del motor B
21	F6.23	KB4, selección de función KA4	3	3	3	3	3	3	3: El contacto de frecuencia de potencia del motor B
22	F6.24	KB5, selección de función KA5	6	6	6	6	6	6	6: El contacto de frecuencia del motor C
23	F6.25	KB6, selección de función KA6	5	5	5	5	5	5	5: El contacto de frecuencia de potencia del motor C
24	F6.26	KB7, selección de función KA7	8	8	8	8	8	8	8: El contacto de frecuencia del motor D
25	F6.27	KB8, selección de función KA8	7	7	7	7	7	7	7: El contacto de frecuencia de potencia del motor D

NO	Código	Nombre	1T1	1T2	1T3	1T4	Valor de la fábrica	Fijando el valor	Obaservación
26	F6.34	Tipo de bomba A	1	1	1	1	1	1	0: No efectivo de la bomba de agua.
27	F6.35	Tipo de bomba B	0	1	1	1	1	1	1: controlador de la frecuencia
28	F6.36	Tipo de bomba C	0	0	1	1	0	0	2: controlador de la frecuencia de potencia
29	F6.37	Tipo de bomba D	0	0	0	1	0	0	
30	F6.41	La diferencia del valor al presionar la bomba.	0	0	0	0	0	0	El valor objetivo de la referencia para agregar la bomba.
31	F6.42	Frecuencia de funcionamiento al presionar la bomba.		48	48	48	48	48	La frecuencia de funcionamiento para la presión de la bomba.
32	F6.43	Retrasar el tiempo de presión de la bomba.	0	2	2	2	8	8	El tiempo de retardo para la presión de la bomba.
33	F6.45	La diferencia del valor al reducir la bomba.		0	0	0	2	5	El valor objetivo de la referencia para reducir la bomba.
34	F6.46	Frecuencia de funcionamiento al reducir la bomba.		35	35	35	35	30	La frecuencia de funcionamiento para reducir la bomba.
35	F6.47	Retrasar el tiempo cuando se reduce la bomba.	0	2	2	2	2	10	El tiempo de retardo para reducir la bomba.
36	F6.51	Tiempo de circulación	240	240	240	240	480	480	Cambio de la bomba en tiempo: minuto

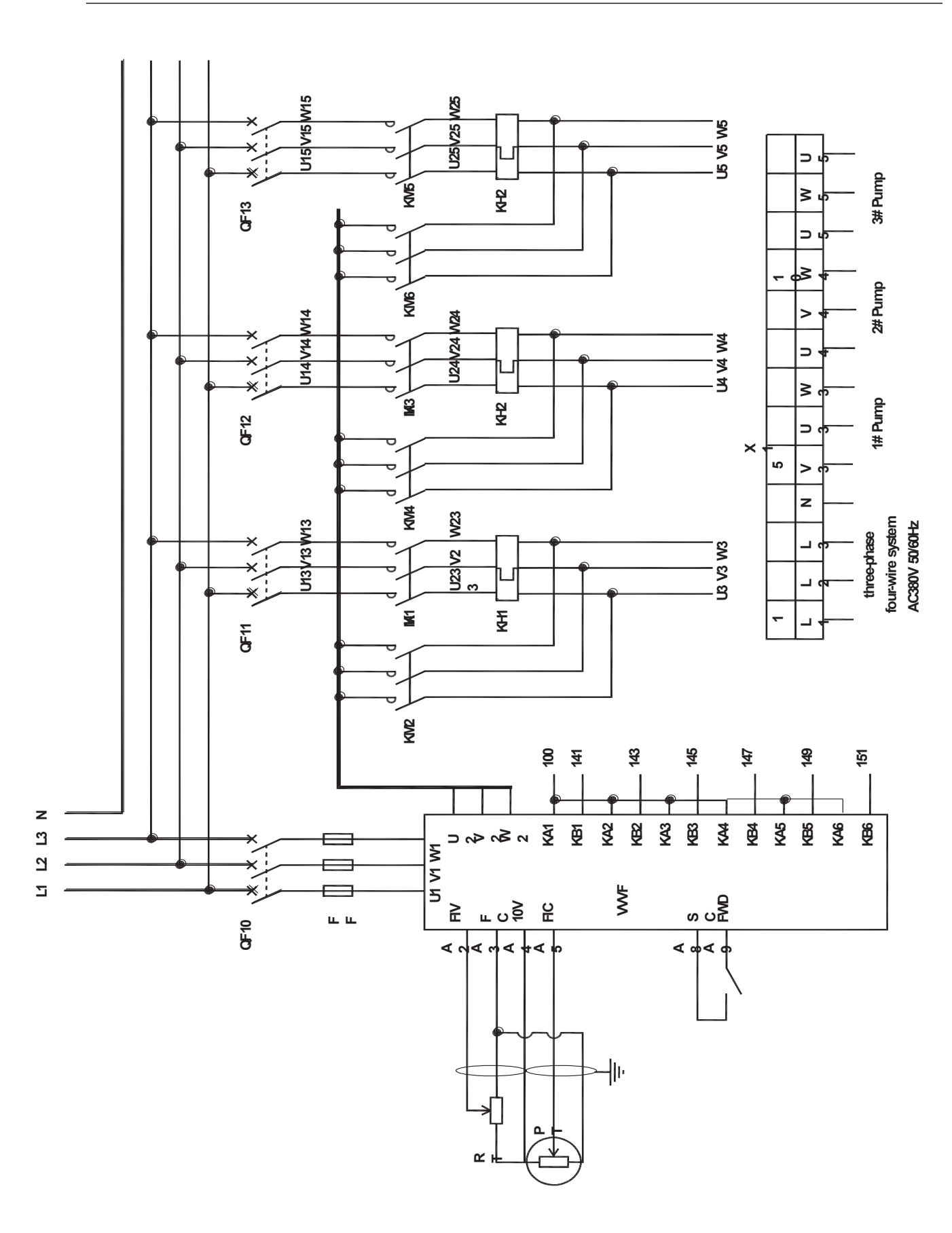
NO	Código	Nombre	1T1	1T2	1T3	1T4	Valor de la fabrica	Fijando el valor	Observación
37	F6.60	Valor objetivo para el precesado	20	20	20	20	20		El porcentaje de rango de acuerdo a la presión, el rango total es de 100%.
38	F6.68	La selección del tiempo para domancy	255	255	255	255	0	255	Domancy en cualquier momento
39	F6.69	La diferencia del valor por presión de latencia.	2	2	2	2	5	2	0~25
40	F6.70	Duración de la dominación	10	10	10	10	10	30	Domedad Condición Frecuencia de juicio
41	F6.71	Frecuencia de la latencia	30	30	30	30	35	28	El tiempo de retardo que es menor que la frecuencia de latencia
42	F6.73	La diferencia del valor para la presión de despertar.	2	2	2	2	5	5	0~25
43	F6.74	Hora de despertar	2	2	3	3	3	3	0~3600.0S



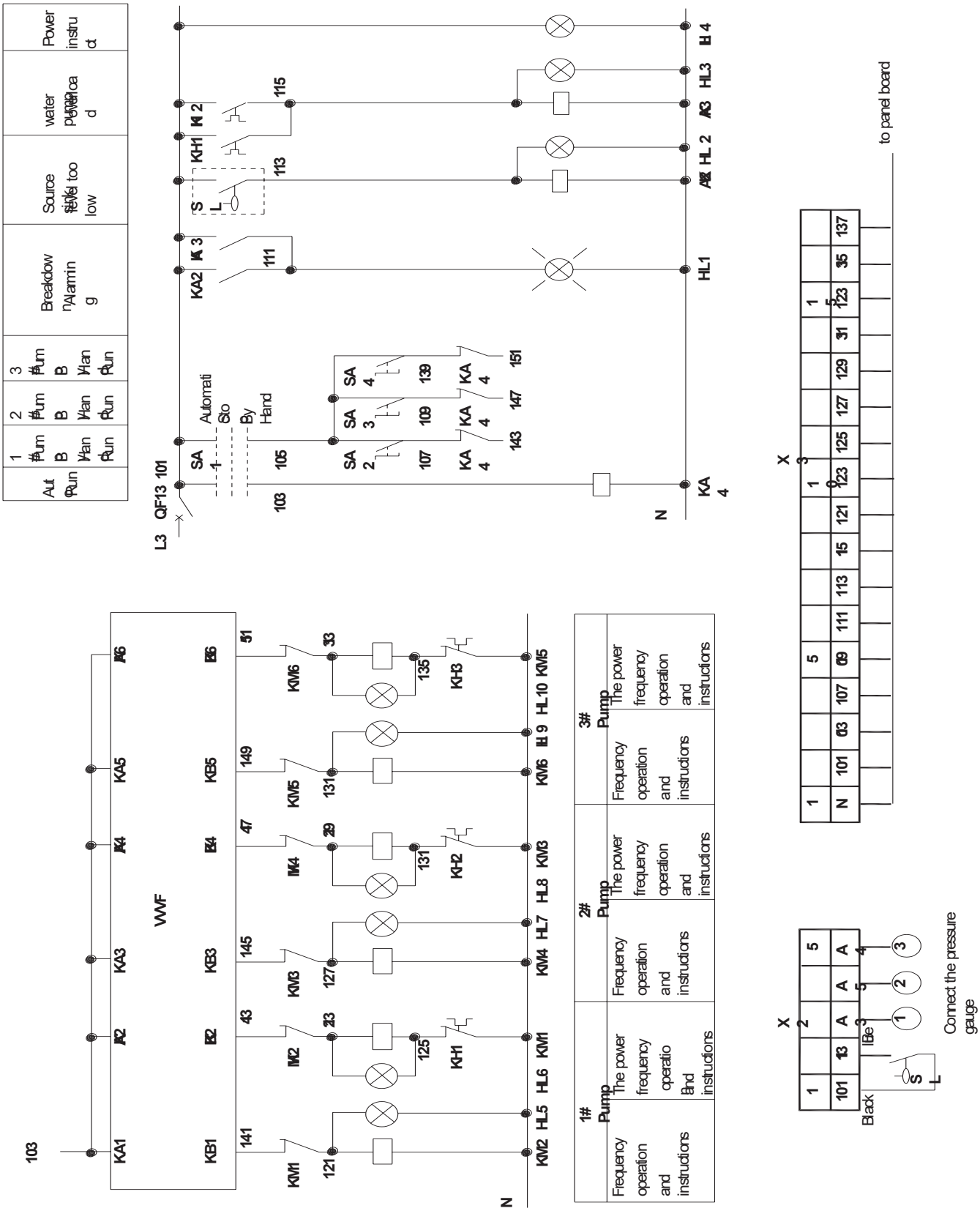
Esquemas eléctricos 1T2



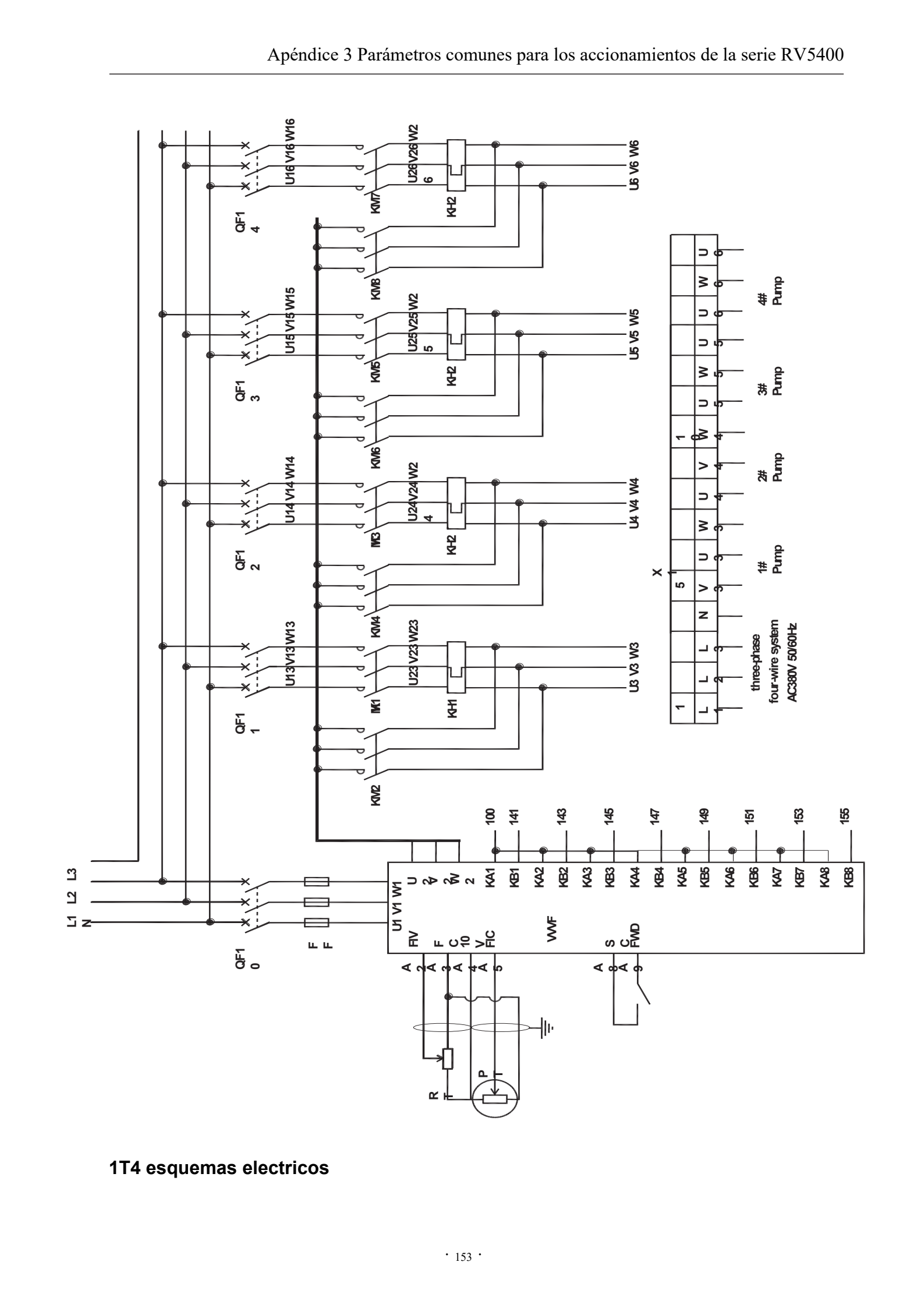
Esquemas eléctricos 1T2



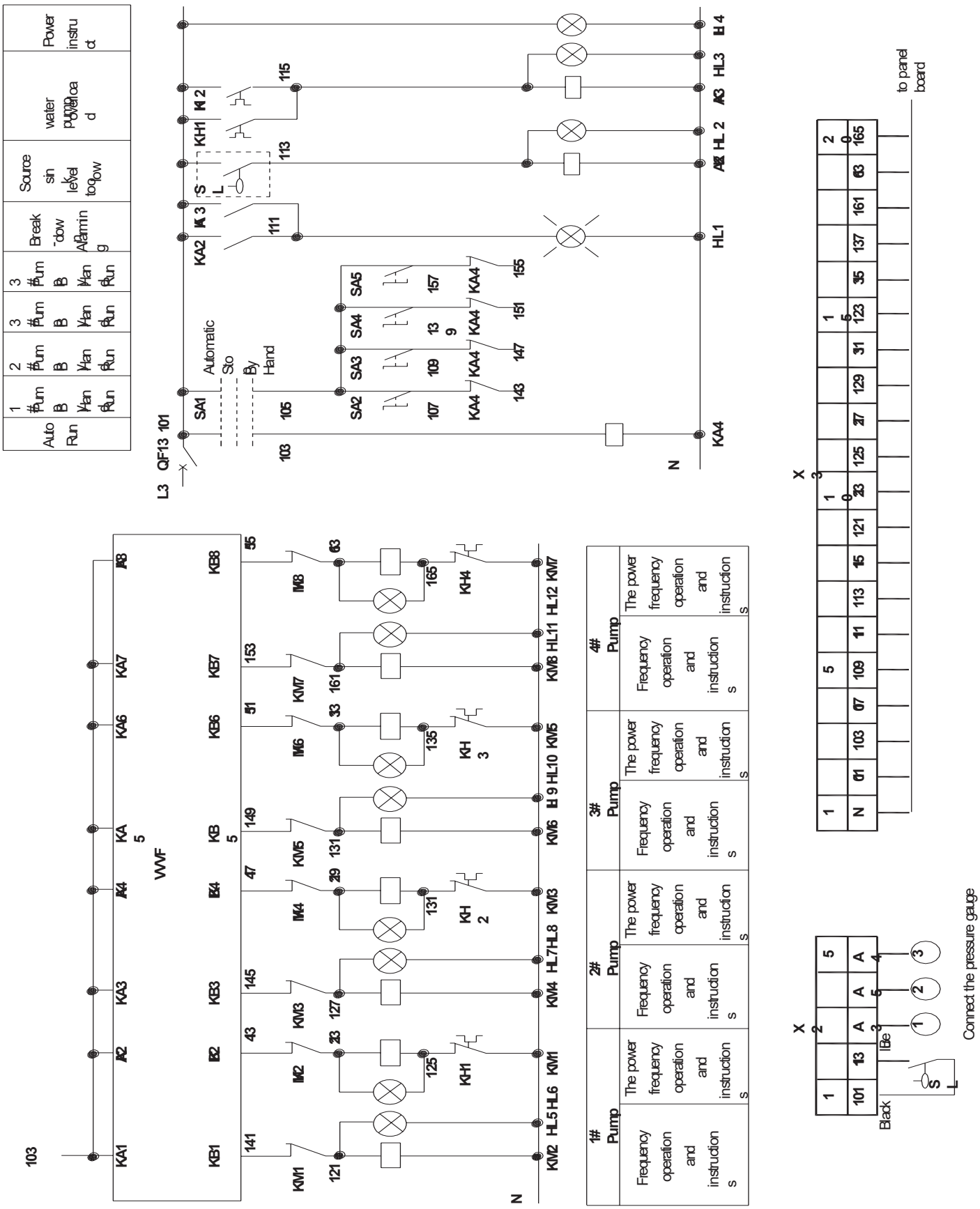
Esquemas eléctricos 1T3



Esquemas eléctricos 1T3



1T4 esquemas electricos



1T4 esquemas electricos

Nos reservamos el derecho de este manual de información contenida.
cambio sin previo aviso 2013.12