

Conversor de frequência geral pequeno

Instruções de uso

Nível 220V	0,4 KW - 5,5 KW
Nível 400V	0,4 KW - 7,5 KW

- Por favor, leia atentamente este manual e entenda o conteúdo para que ele possa ser instalado e usado corretamente.
- Por favor, entregue este manual ao usuário final e salve-o adequadamente.
- As especificações técnicas deste produto estão sujeitas a alterações sem aviso prévio.

2R120170923-1.1 Versão A
Data

Inicial Chinesa: 23 de
setembro de 2017 Número de
dados: XM-H0125

Declaração solene

Obrigado por usar o inversor. Antes de usar, certifique-se de ler este manual de instruções cuidadosamente. Por favor, use-o depois de estar familiarizado com as precauções de segurança deste produto.

Considerações sobre segurança:

1. Antes da fiação, verifique se a fonte de alimentação de entrada está desligada.
2. As operações de fiação devem ser efectuadas por engenheiros eléctricos profissionais.
3. Terminais aterrados, por favor, não se esqueça de aterrar.
4. Quando a fiação do circuito de parada de emergência estiver concluída, verifique se a ação é válida.
5. A linha de saída do conversor de frequência não deve ser conectada ao alojamento, e a linha de saída não deve ser encurtada.
6. Verifique se a tensão da fonte de alimentação do circuito principal CA corresponde à tensão nominal do inversor.
7. Não execute um teste de tensão suportável no inversor.
8. Por favor, conecte o resistor de frenagem de acordo com o diagrama de fiação.
9. Não conecte o cabo de alimentação aos terminais de saída U, V, W.
10. Não conecte o contator ao loop de saída.
11. Certifique-se de instalar a tampa protetora antes de ligar. Ao remover a tampa, certifique-se de desconectar a fonte de alimentação.
12. Selecione o conversor de frequência com função de reinicialização e reteste, por favor, não se aproxime do equipamento mecânico. Porque o alarme irá de repente começar de novo quando o alarme parar.
13. Após confirmar que o sinal de operação foi cortado, o alarme

pode ser redefinido. A reinicialização do alarme é realizada no estado do sinal de operação e o inversor pode começar de repente.

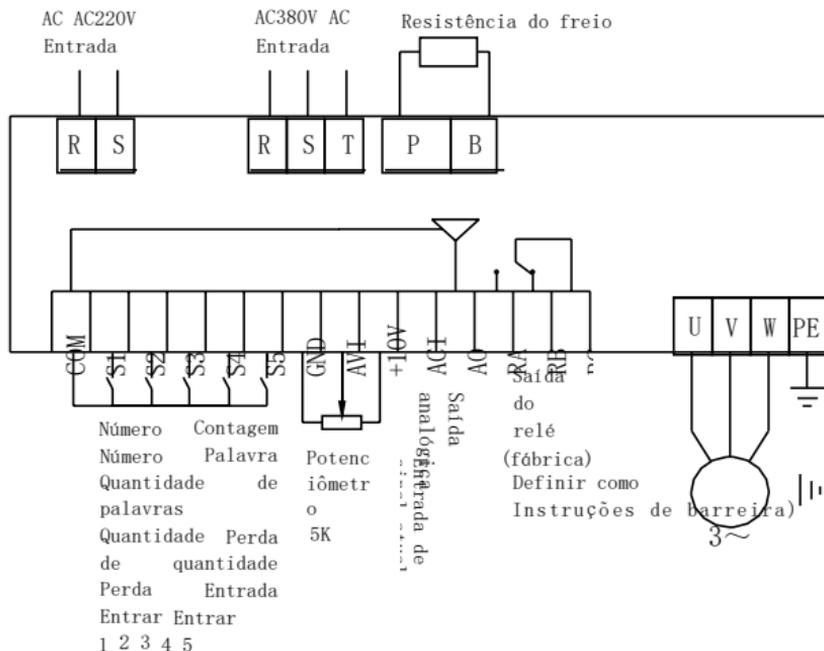
14. O terminal do conversor de frequência não deve ser tocado, e há uma alta tensão no terminal, o que é muito perigoso.
15. Não altere a fiação e a desmontagem do terminal durante a energização.
16. A fonte de alimentação do circuito principal pode ser cortada antes que possa ser inspecionada e mantida.
17. Não modifique o inversor sem autorização.

1. Dados técnicos

Dados nominais do inversor				
Modelo	Poder	Fonte de alimentação	Corrente de saída (A)	Tamanho
				Comprimento * Largura * Altura (mm)
0,75 G1-220V	0,75 KW	CA monofásica 220V-240V 50 Hz/60 Hz	4	150*115*150
1,5 G1-220V	1,5 KW		7	150*115*150
2.2 G1-220V	2.2 KW		9.5	150*115*150
4.0 G1-220V	4.0 KW		15	210*118*180
5.5 G1-220V	5.5 KW		20	210*118*180
0,75 G3-380V	0,75 KW	CA trifásico 370V-440V 50 Hz/60 Hz	2.5	150*115*150
1,5 G3-380V	1,5 KW		4.1	150*115*150
2.2 G3-380V	2.2 KW		5.8	150*115*150
4.0 G3-380V	4.0 KW		9.4	210*118*180
5.5 G3-380V	5.5 KW		12.6	210*118*180
7.5 G3-380V	7.5 KW		16.1	210*118*180
Seleção de resistência de frenagem				
Modelo	Poder	Fonte de alimentação de entrada	Potência do resistor de frenagem	Resistência do resistor de frenagem
0,75 G1-220V	0,75 KW	CA monofásica 220V-240V 50 Hz/60 Hz	100 W	200
1,5 G1-220V	1,5 KW		300 W	100
2.2 G1-220V	2.2 KW		300 W	100
4.0 G1-220V	4.0 KW		500 W	75
5.5 G1-220V	5.5 KW		1000 W	75
0,75 G3-380V	0,75 KW		100 W	750

1,5 G3-380V	1,5 KW	CA trifásico 370V-440V 50 Hz/60 Hz	300 W	400
2.2 G3-380V	2.2 KW		300 W	250
4.0 G3-380V	4.0 KW		500 W	150
5.5 G3-380V	5.5 KW		800 W	100
7.5 G3-380V	7.5 KW		1000 W	75

2. Instalação e fiação



Descrição do uso do terminal de linha

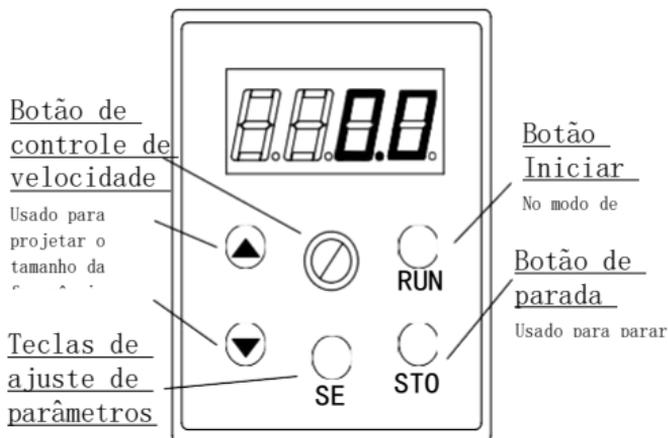
Terminal	Uso	Configuração e descrição
R, S, T	Fonte de alimentação do inversor: Modelo 380V conectado R, S, T R, S ou R, T do modelo 220V (determinado de acordo com a etiqueta do terminal)	O interruptor de ar deve ser usado como o dispositivo de proteção contra sobrecorrente na extremidade frontal da fonte de alimentação de entrada do inversor. Se um interruptor de proteção contra vazamento for adicionado, para evitar que o interruptor de vazamento funcione incorretamente, selecione um

		dispositivo com uma sensibilidade de 200 mA ou mais e um tempo de ação de 100 ms ou mais.
U, V, W	Saída do inversor, conectando o motor	Para reduzir a corrente de fuga, o cabo do motor não deve exceder 50 metros.
P, B	Resistência do freio de conexão	Selecione a resistência do freio de acordo com a tabela de seleção da resistência do freio.
PE	Aterramento	O inversor deve estar bem aterrado.

Terminal	Uso	Configuração e descrição
COM	Common de sinal	Potencial zero do sinal digital
S1	Entrada digital S1	Com o parâmetro F2.13 definido, o padrão de fábrica é a rotação direta
S2	Entrada digital S2	Com o parâmetro F2.14 definido, o padrão de fábrica é invertido
S3	Entrada digital S3	Com o parâmetro F2.15 definido, o padrão de fábrica é o primeiro lugar com várias velocidades
S4	Entrada digital S4	Com o parâmetro F2.16 definido, o padrão de fábrica é o segundo bit de velocidade de vários estágios.
S5	Entrada digital S5	Sinal de reset externo padrão de fábrica definido pelo parâmetro F2.17
GND	Common de sinal	Potencial zero do sinal de entrada analógico
AVI	Entrada de sinal 0-10V	0-10V, Impedância de entrada: > 50k?
10V	Fonte de alimentação do potenciômetro de ajuste de frequência	+10V, máximo de 10mA
ACI	Entrada analógica 4-20mA	Impedância de entrada de 4-20 mA: 100
AO	Sinal de saída analógica	Definido pelo parâmetro F2.10
RA, RB, RC	Saída do relé	Defina a capacidade de contato através do parâmetro F2.20: AC 250V/3A DC 24V/2A

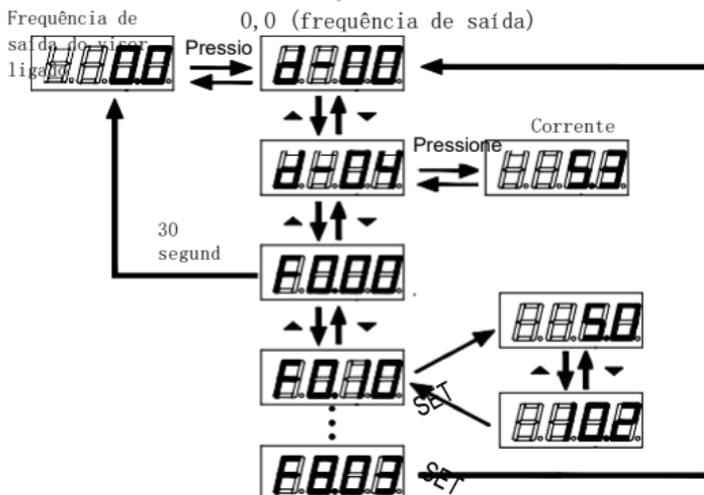
3-Execução de depuração

1 painel de operação e método de operação



Usado para ler o valor do parâmetro.

Nota: O painel traseiro do inversor é exibido como 0,0 (frequência de saída)



Retorna o método da interface original quando os parâmetros são definidos:

1. Após a queda de energia, volte a ligar. 2. Selecione o parâmetro d-00 e pressione SET. 3, pressione SET por muito tempo

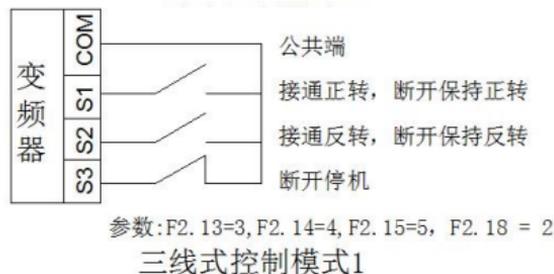
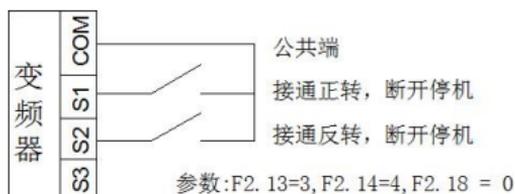
2 configuração do modo de comando de

O modo de comando de operação do inversor é definido pelo parâmetro F0,02: há dois tipos de partida e parada de controle do painel e início e parada do controle do terminal:

- (1) Partida de controle do painel: (A fábrica está configurada para iniciar e parar no painel)

Para usar o painel para controlar o conversor de frequência start-stop, pressione o botão verde do painel para iniciar, o botão vermelho para de ligar, o inversor para frente padrão para começar, para frente e para trás precisa ser definido pelo terminal de entrada S1-S5 (configuração reversa é 4).

- (2) O terminal começa e pára:



3 Seleção de modo de ajuste de frequência

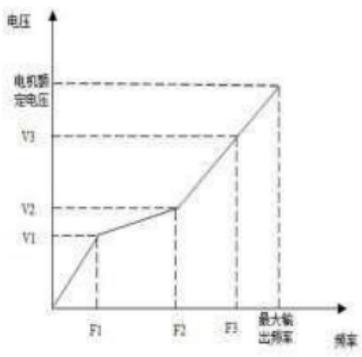
O modo de ajuste de frequência do inversor é definido pelo parâmetro F0,03. F0,03 = 0, a frequência de operação é definida pelo potenciômetro; F0,03 = 3, a frequência de operação é inserida pelo

AVI (potenciômetro externo 0-10V); Quando $F_{0,03} = 5$, a frequência de operação é inserida pelo ACI (4-20 mA); Quando $F_{0,03} = 2$, é controlado por um terminal externo (a quantidade de comutação é definida para aumentar/diminuir a frequência).

4. Tabela de parâmetros

Parâmetros	Nome	Valor de fábrica	Definir escopo	Descrição
Grupo F0-Parâmetros Básicos de Execução				
F0,0	Potência do inversor	Por modelo	0,1-99,9kw	A potência atual do inversor.
F0,0	Versão do software	1.0	1.0-99.9	Versão atual do software.
F0,0	Executar seleção de comando	0	0-1	0: Comandos de execução do painel 1: comando Executar terminal
F0,0	Seleção de modo de frequência	0	0-5	0: entrada do potenciômetro do painel, 1: Número fornecido, ajuste das teclas para cima e para baixo do painel 2: dado o número, ajuste do terminal UP/DOWN 3: Determinação da quantidade analógica AVI (0-10V) 4: Combinação dada (F1.15) 5: ACI dado (4 ~ 20mA)
F0,0	Frequência máxima de saída	50,0 Hz	50.0-999Hz	A frequência máxima de saída é a frequência mais alta permitida pelo inversor e é a referência para a configuração de aceleração e desaceleração.
F0,0	Frequência limite superior	50,0 Hz	50.0-999Hz	A frequência de operação não pode exceder essa frequência
F0,0	Frequência inferior	0,0 Hz	0- Frequência limite superior	A frequência de operação não pode ser inferior a esta frequência
F0,0	Processamento de chegada de frequência	0	0-2	0: Operação de velocidade zero 1: operação de frequência limitada a seguir 2: tempo de inatividade

	inferior			
F0,04	Configuração digital de frequência de operação	0	0- Frequência limite superior	O valor definido é o valor inicial dado pelo número de frequência
F0,05	Controle de frequência digital	0000	0000~2111	Bits individuais: armazenamento desligado 0: armazenar dez: tempo de inatividade 0: manter, 1: não manter 100 bits: ajuste de frequência negativa UF/DOWN 0: inválido, 1: válido Mil bits: PID, seleção de superposição de frequência PLC 0: inválido, 1: F0,03 + PID, 2: F0,03 + PLC
F0,10	Tempo de aceleração	Por modelo	0-255 s	Tempo necessário para que o inversor acelere da frequência zero para a frequência máxima de saída
F0,11	Tempo de desaceleração	Por modelo	0-255 s	Tempo necessário para o inversor desacelerar da frequência máxima de saída para a frequência zero
F0,12	Configuração de direção de operação	0	0-2	0: Voltar, 1: Inverter, 2: Desativar a reversão
F0,13	Configuração da curva V/F	0	0-2	0: Curva linear 1: Curva quadrada 2: Curva VF multiponto

Parâmetros	Nome	Valor de fábrica	Definir escopo	Descrição
F0.14	Aumento de torque	Por modelo	0,0~30,0%	A quantidade de aumento de torque manual é definida como 0,0 se for necessário um grande torque; Este valor é definido como uma porcentagem da tensão nominal do motor.
F0.14	Frequência de corte de aumento de torque	15,0 Hz	0,0 a 50,0 Hz	Esta configuração é o ponto de frequência de corte elevado quando o torque manual é levantado
F0.14	Configurações de frequência da portadora	Por modelo	2,0 a 8,0 KHz	Para situações em que a operação silenciosa é necessária, a frequência da portadora pode ser adequadamente aumentada para atender aos requisitos, mas o aumento da frequência da portadora aumentará a geração de calor do inversor.
F0.14	Valor de frequência V/F F1	12,5 Hz	0,1 ~ valor de frequência F2	
F0.14	Valor de tensão V/F V1	25,0%	0,0 ~ valor de tensão V2	
F0.14	Valor de frequência V/F F2	25,0 Hz	Valor de frequência F1 ~ valor de frequência F3	
F0.20	Valor de tensão V/F V2	50,0%	Valor de tensão V1 ~ valor de tensão V3	
F0.21	Valor de frequência V/F F3	37,5 Hz	Valor de frequência F2 ~ frequência nominal do	

			motor "F4. 03"	
F0.22	Valor de tensão V/F V3	75.0%	Valor de tensão V2 ~ 100,0% (eletridade Tensão nominal da máquina "F4.00")	
F0.23	Senha do usuário	0	0~9999	Defina qualquer número diferente de zero e aguarde 3 minutos ou desligue para entrar em vigor.

Grupo F1-Parâmetros de Execução Auxiliar

F1.00	Freio DC no início	00	0000~0011	Bits individuais: modo de partida 0: a partir da frequência de partida 1: Primeiro freio DC e, em seguida, começando a partir da frequência de partida dez: falta de energia ou modo de reinício anormal 0: inválido, 1: começando a partir da frequência de partida Cem: Reservado, Mil: Reservado
F1.01	Frequência de partida do freio DC	1,0 Hz	0,0 a 50,0 Hz	Frequência atinge frequência predefinida para iniciar a frenagem DC
F1.02	Tensão de frenagem DC na partida	0.0%	0.0~50.0% Tensão nominal	Valor de tensão do freio DC aplicado
F1.03	Tempo de frenagem DC	0,0 s	0,0 a 30,0 s	A duração da aplicação do freio DC
F1.04	Tempo de inatividade	0	0~1	0: Desativação lenta, 1: tempo de inatividade livre

Parâmetros	Nome	Valor de fábrica	Definir escopo	Descrição
Fl. 04	Frequência de partida do freio DC de desligamento	0,0 Hz	0,0 ~ frequência limite superior	Frequência atinge frequência predefinida para iniciar a frenagem DC
Fl. 06	Parar a tensão do freio DC	0.0%	0.0~50.0% Tensão nominal	Valor de tensão do freio DC aplicado
Fl. 07	Tempo de frenagem DC de desligamento	0,0 s	0,0 a 30,0 s	A duração da aplicação do freio DC
Fl. 08	Tempo de espera do freio DC de desligamento	0,00 s	0.00~99,99 s	Depois de atingir a frequência de frenagem, a frenagem DC começa após o atraso
Fl. 09	Ajuste de frequência de movimento de ponto de giro	10,0 Hz	0,0 a 50,0 Hz	Definir a frequência de avanço e reversão do movimento do ponto
Fl. 10	Ajuste de frequência do ponto de reversão			
Fl. 11	Tempo de aceleração pontual	Por modelo	0,1-255,0 s	Definir o tempo de aceleração e desaceleração do ponto
Fl. 12	Tempo de desaceleração pontual			
Fl. 13	Frequência de salto	0,0 Hz	0,0 ~ frequência limite superior	Ao definir a frequência e a faixa de salto, o inversor pode evitar o ponto de ressonância mecânica da carga.
Fl. 14	Faixa de salto	0,0 Hz	0,0 a 10,0 Hz	

Fl. 1	Método de combinação de frequência	0	0~7	0: Potenciômetro + Frequência Digital 1 1: Potenciômetro + Frequência Digital 2 2: Potenciômetro + AVI 3: Frequência digital 1 + AVI 4: Frequência digital 2 + AVI 5: Frequência digital 1+ velocidade de múltiplos estágios 6: Frequência digital 2 + velocidade de vários estágios 7: Potenciômetro + velocidade de vários estágios
Fl. 1	Controle de operação programável (operação PLC simples)	0000	0000~1221	Único bit: PLC permite o controle 0: inválido, 1: efetivo dez: modo de operação selecionado 0: ciclo único, 1: ciclo contínuo, 2: após ciclo único, mantenha o valor final de 100 bits: modo de partida 0: reinicie a partir do primeiro parágrafo 1: Comece a partir da fase de tempo de inatividade 2: A partir da fase de tempo de inatividade, a frequência começa em milhares de bits: opção de armazenamento de desligamento 0: Não armazenar, 1: armazenamento
Fl. 1	Frequência de velocidade multi-segmento 1	5,0 Hz	Frequência limite inferior ~ frequência limite superior	Definir a frequência da velocidade do segmento 1

Parâmetros	Nome	Valor de fábrica	Definir escopo	Descrição
Fl. 18	Frequência de velocidade de vários estágios 2	10,0 Hz	Frequência limite inferior ~ frequência limite superior	Definir a frequência da velocidade do segmento 2
Fl. 19	Frequência de velocidade multi-segmento 3	15,0 Hz	Frequência limite inferior ~ frequência limite superior	Definir a frequência da velocidade do segmento 3
Fl. 20	Frequência de velocidade multi-segmento 4	20,0 Hz	Frequência limite inferior ~ frequência limite superior	Definir a frequência da velocidade do segmento 4
Fl. 21	Frequência de velocidade de vários estágios 5	25,0 Hz	Frequência limite inferior ~ frequência limite superior	Definir a frequência da velocidade do segmento 5
Fl. 22	Frequência de velocidade multi-segmento 6	37,5 Hz	Frequência limite inferior ~ frequência limite superior	Definir a frequência da velocidade do segmento 6
Fl. 23	Frequência de velocidade multi-segmento 7	50,0 Hz	Frequência limite inferior ~ frequência limite superior	Definir a frequência da velocidade do segmento 7

F1.2	Tempo de execução da fase 1	10,0 s	0,0 a 999,9 s	Defina o tempo de execução da velocidade do segmento 1 (unidade por Seleção Fl.35, o padrão é segundos)
F1.2	Tempo de execução da fase 2	10,0 s	0,0 a 999,9 s	Definir o tempo de execução da velocidade do segmento 2 (unidade por Seleção Fl.35, o padrão é segundos)
F1.2	Tempo de execução da fase 3	10,0 s	0,0 a 999,9 s	Defina o tempo de execução da velocidade do segmento 3 (unidade por Seleção Fl.35, o padrão é segundos)
F1.2	Tempo de execução da fase 4	10,0 s	0,0 a 999,9 s	Defina o tempo de execução da velocidade do segmento 4 (unidade por Seleção Fl.35, o padrão é segundos)
F1.2	Tempo de execução da fase 5	10,0 s	0,0 a 999,9 s	Defina o tempo de execução da velocidade do segmento 5 (unidade por Seleção Fl.35, o padrão é segundos)
F1.2	Tempo de execução da fase 6	10,0 s	0,0 a 999,9 s	Defina o tempo de execução da velocidade do segmento 6 (unidade por Seleção Fl.35, o padrão é segundos)
F1.3	Tempo de execução da fase 7	10,0 s	0,0 a 999,9 s	Defina o tempo de execução da velocidade do segmento 7 (em unidades Seleção Fl.35, o padrão é segundos)
F1.3	Seleção de tempo de aceleração e desaceleração de fase 1	0000	0000~1111	Posição individual: fase 1 tempo de aceleração e desaceleração, 0 ~ 1 Dez: Fase 2 Tempo de aceleração e desaceleração, 0 ~ 1 Cem bits: fase 3 tempo de aceleração e desaceleração, 0 ~ 1 Mil bits: fase 4 tempo de aceleração e desaceleração, 0 ~ 1

F1.3	Seleção de tempo de aceleração e desaceleração de fase 2	000	000~111	Posição individual: estágio 5 tempo de aceleração e desaceleração, 0 ~ 1 Dez: Fase 6 tempo de aceleração e desaceleração, 0 ~ 1 Cem bits: Fase 7 tempo de aceleração e desaceleração, 0 ~ 1. 1.000 bits: retenção
F1.3	Tempo de aceleração 2	10,0 s	0,1-255,0 s	Definir tempo de aceleração e desaceleração 2
F1.3	Tempo de desaceleração 2			

Parâmetros	Nome	Valor de fábrica	Definir escopo	Descrição
F1.3	Seleção da unidade de tempo	000	000~211	Posição individual: unidade de tempo PID de processo 10: unidade de tempo PLC simples 100 bits: unidade de tempo de aceleração e desaceleração convencional mil bits: retenção 0: 1 segundo 1: 1 ponto em unidades 1: 0,1 segundo em unidades
Grupo F2-Parâmetros de entrada e saída analógicos e digitais				
F2.0	Tensão limite inferior de entrada AVI	0,00 V	0.00~ "F2.01"	Definir os limites superior e inferior do AVI
F2.0	Tensão limite superior de entrada AVI	10,00 V	"F2.01" ~ 10,00V	
F2.0	Configuração de correspondência de limite inferior AVI	0.0%	-100.0%~ 100.0%	Defina a configuração correspondente aos limites superior e inferior do AVI, que corresponde à porcentagem da frequência limite superior "F0,05".
F2.0	Configuração do limite superior do AVI	100.0%		
F2.0	Tensão limite inferior de entrada ACI	0,00 mA	0.00~ "F2.05"	Definir os limites superior e inferior da entrada ACI
F2.0	Tensão limite superior de entrada ACI	20,00mA	"F2.04" ~ 20.00mA	

F2.00	Configuração do limite inferior do ACI	0.0%	-100.0%~ 100.0%	Defina a configuração correspondente aos limites superior e inferior do ACI, que corresponde à porcentagem da frequência limite superior "F0,05".
F2.01	Configuração do limite superior do ACI	100.0%		
F2.00	Constante de tempo de filtragem do sinal de entrada analógica	0.1 s	0,1-5,0 s	Este parâmetro é usado para filtrar os sinais de entrada AVI, ACI e potenciômetro de painel para eliminar os efeitos da interferência.
F2.00	Limite de desvio anti-vibração de entrada analógica	0,00 V	0,00 ~ 0,10 V	Quando o sinal de entrada analógico flutua com frequência perto de um determinado valor, a flutuação de frequência causada por esta flutuação pode ser suprimida pela configuração de F2.09.
F2.10	Seleção da função do terminal de saída analógica A0	0	0~5	0: Frequência de saída, 1: Corrente de saída, 2: Velocidade do motor, 3: Tensão de saída, 4: AVI, 5: ACI
F2.11	Limite inferior de saída A0	0,00 V	0.00~ 10,00 V	Definir limites superior e inferior da saída A0
F2.11	Limite superior de saída A0	10,00 V		
F2.11	Função do terminal de entrada S1	3	0~27	0: Controle inativo 1: Controle de movimento de ponto de avanço
F2.11	Função do terminal de entrada S2	4	0~27	2: Controle de ponto reverso 3: Controle de encaminhamento (FWD)

Parâmetros	Nome	Valor de fábrica	Definir escopo	Descrição
F2.14	Função do terminal de entrada S3	13	0~27	4: Controle de reversão (REV) 5: Controle de operação de três fios
F2.14	Função do terminal de entrada S4	14	0~27	6: Controle de tempo de inatividade livre 7: Entrada de Sinal de Desligamento Externo (STOP) 8: Entrada de sinal de reset externo (RST)
F2.14	Função do terminal de entrada S5	8	0~27	9: Entrada normalmente aberta para falha externa 10: Instrução Incremental de Frequência (UP) 11: Instrução de diminuição de frequência (DOWN) 13: Seleção de velocidade multi-segmento S1 14: Seleção de velocidade multi-segmento S2 15: Seleção de velocidade em vários estágios S3 16: executando o canal de comando para forçar o terminal 17: Reservas 18: Comandos de frenagem DC de desligamento 19: Comutação de frequência para AVI 20: Comutação de frequência para frequência digital 1 21: Comutação de frequência para frequência digital 2 22: Reservas 23: sinal de limpeza do contador 24: Sinal de disparo do contador 25: Sinal de limpeza do temporizador 26: Sinal de disparo do temporizador 27: Seleção do tempo de aceleração e desaceleração

F2. 14	Modo de controle do terminal FWD/REV	0	0-3	0: Modo de controle de dois fios 1 1: Modo de controle de dois fios 2 2: Modo de controle de três fios 1 3: Modo de controle de três fios 2
F2. 15	Detecção da função do terminal quando ligado	0	0-1	0: O comando de execução do terminal é inválido quando ligado 1: O comando de execução do terminal é válido quando ligado
F2. 24	Configuração da função de saída do relé R		0~14	0: ocioso 1: O inversor está pronto para operação 2: Operação do inversor 3: Operação de velocidade zero do inversor 4: tempo de inatividade externo 5: Falha do inversor 6: Sinal de chegada de frequência/velocidade (FAR) 7: Sinal de detecção de nível de frequência/velocidade (FDT) 8: A frequência de saída atinge o limite superior 9: A frequência de saída atinge o limite inferior 10: Pré-alarme de sobrecarga do inversor 11: Sinal de estouro de timer 12: Sinal de detecção do contador 13: Sinal de reset do contador 14: Motor auxiliar

Parâmetros	Nome	Valor de fábrica	Definir escopo	Descrição
F2.2	Reserva			
F2.2	Atraso de fechamento R	0,0 s	0,0 a 255,0 s	O estado R do relé muda para o atraso na saída.
F2.2	Atraso de desconexão R			
F2.2	Amplitude de detecção FAR de chegada de frequência	5,0 Hz	0,0 Hz ~ 15,0 Hz	A frequência de saída emite um sinal efetivo (baixo nível) dentro da largura de detecção positiva e negativa da frequência definida.
F2.2	Configurações de nível FDT	10,0 Hz	0,0 Hz ~ frequência limite superior	
F2.2	Valor de atraso do FDT	1,0 Hz	0,0 a 30,0 Hz	
F2.2	Taxa de modificação do terminal UP/DOWN	1,0 Hz/s	0,1 Hz ~ 99,9 Hz/s	Defina a taxa de modificação de frequência quando o terminal UP/DOWN definir a frequência, ou seja, o terminal UP/DOWN é curto com o terminal COM por um segundo e a quantidade de mudança de frequência é grande.
F2.2	Configuração do modo de disparo de entrada de pulso (S1 a S5)	0	0~1	0: Indica como o nível é acionado 1: Indica o modo de disparo de pulso
F2.2	Configuração lógica efetiva do terminal de entrada (S1 a S5)	0	0~1	0: Indica a lógica positiva, ou seja, o terminal Si está conectado com a extremidade comum e a desconexão é inválida 1: significa lógica inversa, ou seja, o terminal Si não está conectado com a extremidade comum e a desconexão é válida.
F2.3	Fator de	5	0~9999	Usado para definir a

	filtro S1			sensibilidade do terminal de entrada. Se o terminal de entrada digital for suscetível a interferência e causar mau funcionamento, esse parâmetro poderá ser aumentado e a capacidade anti-interferência será aprimorada, mas a configuração excessiva resultará em uma diminuição na sensibilidade do terminal de entrada. 1: Representa a unidade de tempo de varredura de 2MS
F2.3	Coefficiente de filtro S2	5	0~9999	
F2.3	Fator de filtro S3	5	0~9999	
F2.3	Fator de filtro S4	5	0~9999	
F2.3	Fator de filtro S5	5	0~9999	
Conjunto F3-Configurações do parâmetro PID				
F3.0	Configurações da função PID	1010	0000~2122	<p>Único bit: Características de ajuste PID 0: Inválido, 1: Feedback negativo, 2: Feedback positivo 10: PID para canal de entrada quantitativo 0: potenciômetro de teclado, 1: dado digitalmente</p> <p>O PID é dado pelo número e é definido pelo código de função F3.01.</p> <p>2: pressão dada (MPa, Kg)</p> <p>A pressão é dada pela configuração de F3.01 e F3.18.</p> <p>Cem bits: Canal de entrada de feedback do FID 0: AVI, 1: ACI</p> <p>Mil bits: seleção de sono PID 0: inválido, 1: hibernação normal, este método precisa definir parâmetros específicos, como F3.10 ~ F3.13. 2: dormência perturbada</p>

Parâmetros	Nome	Valor de fábrica	Definir escopo	Descrição
				A configuração do parâmetro é a mesma que quando o modo de suspensão é selecionado 0. Se o valor de feedback do PID estiver dentro do intervalo do valor definido de F3.14, o sono de perturbação é mantido após o tempo de atraso do sono ser mantido. O valor de feedback é menor que o limiar de recuperação Acorde imediatamente quando a polaridade PID for positiva
F3.0	Definir números quantitativos	0.0%	0.0~100.0%	Use o teclado para definir a quantificação do controle PID, que é válido apenas quando o PID seleciona um dado número de seleção de canal (F3.00 dez é 1).
F3.0	Ganho do canal de feedback	1.00	0.01~10.00	Quando o canal de feedback é inconsistente com o nível do canal definido, o ajuste de ganho do sinal do canal de feedback pode ser feito usando essa função.
F3.0	Ganho proporcional P	1.00	0.01~5.00	A velocidade de ajuste do PID é definida pelos dois parâmetros de ganho proporcional e tempo de integração. É necessário aumentar o ganho proporcional e reduzir o tempo de integração. É necessário reduzir o ganho proporcional e aumentar o tempo de integração. Em geral, o tempo diferencial não é definido.
F3.0	Tempo integral Ti	2,0 s	0,1 a 50,0 s	
F3.0	Tempo diferencial Td	0,0 s	0,1 a 10,0 s	
F3.0	Período de amostragem T	0,0 s	0,1 a 10,0 s	Quanto maior o período de amostragem, mais lenta a resposta, mas quanto melhor o efeito de supressão no sinal de interferência, a situação geral

				não é definida.
F3.0	Limite de desvio	0.0%	0.0~20.0%	0 limite de desvio é a relação entre o valor absoluto da quantidade de feedback do sistema e o desvio quantitativo e o valor quantitativo. Quando a quantidade de feedback está dentro do limite de desvio, o PID não se ajusta.
F3.0	Frequência predefinida de circuito fechado	0,0 Hz	0,0 ~ frequência limite superior	Frequência e tempo de operação do inversor antes que o PID seja colocado em operação
F3.0	Tempo de retenção de frequência predefinido	0,0 s	0,0 a 999,9 s	
F3.1	Fator de limiar de despertar	100.0 %	0.0~150.0%	Se o valor de feedback real for maior que o valor definido e a frequência de saída do inversor atingir a frequência limite inferior, o inversor entrará no estado de suspensão após o tempo de espera de atraso definido por F3.12 (isto é, operação de velocidade zero; esse valor é a porcentagem do valor definido pelo PID.
F3.1	Fator de limiar de recuperação	90.0%	0.0~150.0%	Se o valor de feedback for menor que o valor definido, o conversor de frequência começa a funcionar depois de esperar pelo atraso definido por F3.13; Este valor é a porcentagem do valor definido pelo PID.
F3.1	Atraso no sono	100,0 s	0,0 a 999,9 s	Definir a hora do atraso do sono
F3.1	Atraso de recuperação	1.0 s	0,0 a 999,9 s	Definir a hora do atraso de recuperação
F3.1	Feedback e ajuste do desvio de pressão	0.5%	0.0~10.0%	Este parâmetro funcional é válido apenas para o modo de

	entrar sono	no			suspensão de perturbação
--	----------------	----	--	--	--------------------------

Parâmetros	Nome	Valor de fábrica	Definir escopo	Descrição
F3.14	Tempo de atraso de detecção de tubo de ruptura	30.0	0,0 a 999,9 s	Definir o tempo de atraso da detecção do tubo de ruptura
F3.15	Limite de detecção de alta pressão	150.0%	0.0~200.0%	Quando a pressão de realimentação é maior ou igual a esse valor definido, a falha do tubo de detonação é relatada como "EPA0" após o atraso do tubo de detonação F3.15 Quando a pressão de realimentação é menor que esse valor definido, a falha do tubo de detonação "EPA0" é automaticamente reinicializada; Este limiar é uma porcentagem de uma determinada pressão.
F3.16	Limite de detecção de baixa pressão	50.0%	0.0~200.0%	Quando a pressão de realimentação é menor que esse valor definido, a falha do tubo de detonação é relatada como "EPA0" após o atraso do tubo de detonação F3.15 Quando a pressão de realimentação é maior ou igual a esse valor definido, a falha do tubo de detonação "EPA0" é automaticamente reinicializada; Este limiar é uma porcentagem de uma determinada pressão.
F3.17	Faixa do sensor	10,0 MP A	0.00~99.99 (MPa, Kg)	Defina a faixa máxima do sensor

Grupo F4-Parâmetros Funcionais Avançados

F4.01	Tensão nominal	Por modelo	0 ~ 500V	Configuração do parâmetro do motor
F4.02	Corrente nominal	Por modelo	0.1 ~ 999.9A	
F4.03	Velocidade	Por modelo	0 ~ 60000Krpm	

	nominal			
F4.01	Frequência nominal	50,0 Hz	1.0~999,9 Hz	
F4.02	Resistência do estator	Por modelo	0.001~20.000	Defina a resistência do estator do motor
F4.03	Corrente sem carga	Por modelo	0.1~"F4.01"	Defina a corrente sem carga do motor
F4.04	Recursos AVR	0	0~2	0: Inválido, 1: todo o processo é válido 2: Inválido apenas ao desacelerar
F4.05	Reserva	0	-	Reserva
F4.06	Número de reset automático de falhas	0	0~10	Quando o número de resets é definido como 0, não há função de reset automático, que só pode ser redefinida manualmente, e 10 significa que o número de vezes não é limitado, isto é, inúmeras vezes.
F4.07	Intervalo de reset automático de falha	3.0 s	0,5 a 25,0 s	Definir o intervalo de reinicialização automática da falha
Grupo F5-parâmetros da função de proteção				
F5.01	Configurações de proteção	0001	0000~1211	Único bit: opção de proteção contra sobrecarga do motor 0: inválido, 1: efetivo de proteção contra quebra de linha de feedback PID 0: inválido, 1: ação de proteção e desligamento livre

Parâmetros	Nome	Valor de fábrica	Definir escopo	Descrição
				Centenas: Mil lugares reservados; opção de supressão de choque 0: inválido, 1: válido
F5.0	Coefficiente de proteção contra sobrecarga do motor	100%	30%~110%	O coeficiente de proteção contra sobrecarga do motor é a porcentagem do valor de corrente nominal do motor para o valor de corrente de saída nominal do inversor.
F5.0	Nível de proteção de subtensão	180/360V	150-280 300 ~ 480V	Este código de função especifica a tensão limite inferior permitida pelo barramento CC quando o inversor está funcionando normalmente.
F5.0	Fator de limite de tensão de desaceleração	1	0: Fechado, 1~255	Este parâmetro é usado para ajustar a capacidade do inversor de suprimir a sobretensão durante a desaceleração.
F5.0	Limite de sobrepressão	375/790V	350-380 660 ~ 760V	O nível de limite de sobretensão define a tensão de operação durante a proteção contra stall de sobretensão
F5.0	Fator de limite de corrente de aceleração	125	0: Fechado, 1~255	Este parâmetro é usado para ajustar a capacidade do inversor de suprimir a sobrecorrente durante a aceleração.
F5.0	Fator de limite de corrente de velocidade constante	0	0: Fechado, 1~255	Este parâmetro é usado para ajustar a capacidade do inversor de suprimir a sobrecorrente durante a velocidade constante.
F5.0	Limite atual	200%	100%~ 250%	O nível limitador de corrente define o limite de corrente para o fluxo limitador automático, que é definido como uma porcentagem da corrente nominal do inversor.

F5.08	Valor de detecção de desconexão de feedback	0.0%	0.0~100.0%	Este valor é a porcentagem quantitativa do PID Quando o valor de feedback do PID continua a ser menor do que o valor de detecção de desconexão de feedback, o inversor executará a ação de proteção correspondente de acordo com a configuração de F5.00 e será inválido quando F5.08 = 0,0%.
F5.09	Tempo de detecção de desconexão de feedback	10,0 s	0,1~999,9 s	O tempo de atraso antes da ação de proteção ocorre após a desconexão do feedback.
F5.10	Nível de pré-alarmede sobrecarga do inversor	120%	120~150%	O limiar de corrente da operação de pré-alarmede sobrecarga do inversor é definido como uma porcentagem da corrente nominal do inversor.
F5.11	Atraso de pré-alarmede sobrecarga do inversor	5.0 s	0,0 a 15,0 s	O tempo de atraso entre a corrente de saída do inversor e o sinal de pré-alarmede sobrecarga de saída é maior que a amplitude do nível de pré-alarmede sobrecarga (F5.10).
F5.12	Prioridade de ação	0	0~1	0: Inválido 1: A prioridade de ponto é a mais alta quando o inversor está em operação
F5.13	Coefficiente de supressão de oscilação	30	0~200	Quando ocorre a oscilação do motor, é necessário definir F5.00 para ser eficaz, ativar a função de supressão de oscilação e, em seguida, ajustar o coeficiente de supressão de oscilação. Em circunstâncias normais, a amplitude de oscilação é grande e o coeficiente de supressão de oscilação F5.13 e F5.14 ~ F5.16 não são definidos; Se você encontrar uma ocasião especial, você precisa usá-lo em conjunto com F5.13 ~ F5.16.
F5.14	Coefficiente de supressão de amplitude	5	0~12	
F5.15	Frequência limite inferior de supressão de oscilação	5,0 Hz	0.0~ "F5.16"	
F5.16	Frequência limite superior de supressão de	45,0 Hz	"F5.15" ~ "F0,05"	

	oscilação			
--	-----------	--	--	--

Parâmetros	Nome	Valor de fábrica	Definir escopo	Descrição
F5.1	Seleção de limite de corrente de onda por onda	011	000~111	Ponto único: selecione 0 na aceleração: inválido, 1: válido dez: selecione 0: inválido na desaceleração, 1: 100 bits válido: escolha em velocidade constante 0: Inválido, 1: Mil dígitos válidos: Retenção
Grupo F6-Parâmetros de comunicação (reservado)				
Grupo F7-Parâmetros Funcionais Suplementares				
F7.0	Contagem e modo de temporização	103	000~303	Bits individuais: processamento de chegada de contagem, 0: medidor de semana única Número, pare a saída, 1: contagem de uma semana, continue a saída, 2: contagem de loop, pare a saída 3: contagem de loop, continue a saída. Dez: Reservas Cem bits: processamento de chegada cronometrado, 0: semana única Quando, pare a saída, 1: temporização de uma semana, continue a saída, 2: temporização de loop, pare a saída 3: temporização de loop, continue a saída. Mil dígitos: retenção
F7.0	Configuração do valor de reset do contador	1	"F7.02" ~ 9999	Definir o valor de reset do contador
F7.0	Configuração do valor de detecção do contador	1	0 ~ "F7.01"	Definir o valor de detecção do contador
F7.0	Configuração de tempo	0s	0 ~ 9999s	Definir tempo
Grupo F8-Parâmetros de gerenciamento e exibição				

F8.0	Executar parâmetros de monitoramento	0	0~26	0 item de exibição padrão para a interface de monitoramento principal. O número correspondente é o parâmetro do grupo d.
F8.0	Parâmetros de monitoramento de tempo de inatividade	1	0~26	0 item de exibição padrão para a interface de monitoramento principal. O número correspondente é o parâmetro do grupo d.
F8.0	Coefficiente de exibição da velocidade do motor	1.00	0.01~99.99	Ele é usado para corrigir o erro de exibição da escala de velocidade e não tem efeito na velocidade real.
F8.0	Inicialização de parâmetros	0	0~2	0: Nenhuma ação 1: Restaure as configurações de fábrica Os parâmetros do usuário restauram as configurações de fábrica de acordo com o modelo. 2: Limpar o registro de falhas
Grupo F9-Parâmetros do fabricante				
F9.0	Senha do fabricante		1-9999	Senha privada de configuração do sistema
F9.0	Seleção de modelo	1	0-14	220V:0:0,4 KW 1: 0,75 KW 2: 1,5 KW 3: 2,2 KW 4: 4,0 KW 5:

Parâmetros	Nome	Valor de fábrica	Definir escopo	Descrição
				5.5 KW 6: 7.5 KW 380V: 7: 0,4 KW 8: 0,75 KW 9: 1,5 KW 10: 2,2 KW 11:3,0 KW 12: 4,0 KW 13: 5,5 KW 14: 7.5KW
F9.01	Tempo morto	Por modelo	2,5-4,0 μ S	2,5-4,0 μ S 0,4 a 4,0 KW 2.8us 5.5 KW ~ 22KW 3.2
F9.01	Valor de detecção de sobretensão de software	400/810V	0-450V/900V	Limite de detecção de sobretensão
F9.04	Fator de correção de tensão	1.00	0.80~1.20	Valor de tensão do barramento para detecção de calibração
F9.04	Fator de correção atual	1.00	0.80~1.20	Valor atual para testes de calibração
F9.06 ~ F9.09	Reserva	0		Reserva
F9.11	Seleção de recursos especiais	Por modelo	0-2	Bits Individuais: Limpeza de Tempo de Execução Acumulado Seleccione 0: Inválido, 1: Ativo Dez: Modelo Opcional 0: genérico (G), 1: leve (F), 2: 100 bits para modelos de serviço pesado (Z): reservado. Mil dígitos: retido.

Grupo d-Monitorando Grupos de Parâmetros

Parâmetros	Nome	Escopo	Unidade mínima
D-00	Frequência de saída (Hz)	0,0 a 999,9 Hz	0,1 Hz

D-01	Frequência definida (Hz)	0,0 a 999,9 Hz	0,1 Hz
D-02	Tensão de saída (V)	0 ~ 999V	1V
D-03	Tensão do barramento (V)	0 ~ 999V	1V
D-04	Corrente de saída (A)	0,0 a 999,9A	0,1 A
D-05	Velocidade do motor (Krpm)	0 ~ 60000Krpm	1Krpm
D-06	Entrada analógica AVI (V)	0,00 ~ 10,00V	0,01 V
D-07	Entrada analógica ACI (mA)	0,00 ~ 20,00 mA	0,01 mA
D-08	Saída analógica AO (V)	0,00 ~ 10,00V	0,01 V
D-09	Reserva	-	-
D-10	Reserva	-	-

D-11	Valor de feedback de pressão PID	0,00 ~ 10,00V/ 0,00 a 99,99 (MPa, Kg)	0,01 V/(MPa, Kg)
D-12	Valor da contagem atual	0~9999	1s
D-13	Valor de temporização atual (s)	0 ~ 9999s	1s
D-14	Status do terminal de entrada (S1-S5)	0 ~ 1FH	1H
D-15	Status do relé de saída (R)	0 ~ 1H	1H
D-16	Reserva	Reserva	-
D-17	Data de atualização do software (ano)	2010~2026	1
D-18	Data de atualização do software (mês, dia)	0~1231	1
D-19	Segundo código de falha	0~19	1
D-20	Código de falha mais recente	0~19	1
D-21	Frequência de saída (Hz) na última falha	0,0 a 999,9 Hz	0,1 Hz
D-22	Corrente de saída (A) na última falha	0,0 a 999,9A	0.1 A
D-23	Tensão do barramento (V) na última falha	0 ~ 999V	1V
D-24	Reserva	Reserva	-
D-25	Tempo acumulado de operação do inversor (h)	0 ~ 9999h	1h

Grupo E-Código de falha

Código de falha	Nome	Possíveis causas de falha	Contramedidas de falhas
EOC1	Supercorrente em operação	O tempo de aceleração é muito curto	Estenda o tempo de aceleração
		A potência do inversor é pequena	Selecione um conversor de frequência com um grande

	acelerada		nível de potência
		Ajuste inadequado da curva V/F ou elevação de torque	Ajustar a curva V/F ou aumentar o torque
EOC2	Desaceleração de sobrecorrente em operação	O tempo de desaceleração é muito curto	Estenda o tempo de desaceleração
		A potência do inversor é pequena	Selecione um conversor de frequência com um grande nível de potência
EOC3	Sobrecarga em operação uniforme	Baixa tensão da rede	Verifique a fonte de alimentação de entrada
		Mutação ou anormalidade na carga	Verifique a carga ou reduza as mutações de carga
		A potência do inversor é pequena	Selecione um conversor de frequência com um grande nível de potência
EHU1	Superpressão em operação acelerada	Tensão de entrada anormal	Verifique a fonte de alimentação de entrada
		Reinicie o motor em rotação	Definido para começar após o freio DC
EHU2	Operação de desaceleração	O tempo de desaceleração é muito curto	Estenda o tempo de desaceleração

	Sobrecarga média	Tensão de entrada anormal	Verifique a fonte de alimentação de entrada
EHU3	Sobrecarga em operação uniforme	Tensão de entrada anormal	Verifique a fonte de alimentação de entrada
EHU4	Sobrecarga durante o tempo de inatividade	Tensão de entrada anormal	Verifique a tensão da fonte de alimentação
ELU0	Supressão durante a operação	Tensão de entrada anormal ou relé não sugado	Verifique a tensão de alimentação ou busque serviços do fabricante
ESC1	Falha do módulo de energia	A saída do inversor está em curto-circuito ou aterrada	Verifique a fiação do motor
		Inversor instantaneamente sobrecorrente	Veja a contramedida de sobrecorrente
		Placa de controle anormal ou séria interferência	Buscando serviços de fabricantes
		Dano do dispositivo de energia	Buscando serviços de fabricantes
EOL1	Sobrecarga do inversor	Ajuste inadequado da curva V/F ou elevação de torque	Ajustar a curva V/F e aumentar o torque
		A tensão da rede é muito baixa	Verifique a tensão da rede
		O tempo de aceleração é muito curto	Estenda o tempo de aceleração
		O motor está sobrecarregado	Escolha um conversor de frequência mais poderoso
EOL2	Sobrecarga do motor	Ajuste inadequado da curva V/F ou elevação de torque	Ajustar a curva V/F e aumentar o torque
		A tensão da rede é muito baixa	Verifique a tensão da rede
		Bloqueio do motor ou mudança repentina de carga	Verifique a carga

		O coeficiente de proteção contra sobrecarga do motor está incorretamente definido	Defina corretamente o coeficiente de proteção contra sobrecarga do motor
E-EF	Falha do dispositivo externo	Fechamento do terminal de entrada de falha do dispositivo externo	Desconecte o terminal de entrada de falha do dispositivo externo e limpe a falha (preste atenção ao motivo da verificação)
EPID	Desconexão de feedback PID	Linha de feedback PID solta	Verifique a conexão de feedback
		A quantidade de feedback é menor que o valor de detecção de quebra de linha	Ajustar o limite de entrada de detecção
ECCF	Falha de detecção atual	Falha do circuito de amostragem atual	Buscando serviços de fabricantes
		Falha de energia auxiliar	
EEEP	EEPROM Erro de leitura e gravação	Falha na EEPROM	Buscando serviços de fabricantes
EPAO	Falha de ruptura	A pressão de feedback é menor que o limiar de detecção de baixa pressão ou maior ou igual ao limiar de detecção de alta pressão	Verifique a conexão de feedback ou ajuste para detectar o limiar de alta e baixa pressão
EPOF	Falha de comunicação de CPU dupla	Falha na comunicação da CPU	Buscando serviços de fabricantes

5. Exemplo de aplicação

(1) Controle de abastecimento de água de pressão constante do inversor

A: Controle do manômetro de contato elétrico (o método de controle mais simples)

Use o manômetro de contato elétrico para controlar a pressão da água, apenas pegue 2 linhas, uma da agulha verde e outra

Desde a agulha preta, ela é conectada aos dois primeiros dos três terminais do manômetro de contato elétrico (alguns medidores de contato elétrico podem ser diferentes). Quando a água está baixa, a agulha preta está sob a agulha verde, e o conversor de frequência está em um estado de partida acelerado. Quando a pressão da água é alta, a agulha preta está acima da agulha verde e o conversor de frequência está em um estado de desaceleração e parada. Muito simples e fácil de manter.

Para este inversor, as etapas de depuração são as seguintes:

1 Conecte as duas linhas do manômetro de contato elétrico, o sinal de partida é conectado a S1 e o outro é conectado ao COM (não há necessidade de distinguir entre frente e verso, por favor, conecte o sinal de partida depois de definir todos os parâmetros).

2 Parâmetros de configuração F0,02 = 1 Selecione o controle de inicialização do terminal externo.

3 Levante o botão de controle de velocidade no painel para o máximo.

4 Configuração do parâmetro do inversor: F2.13 = 3 (padrão), F0.10 = 60, F0.11 = 60, F2.19 = 1 pode ser ativado automaticamente após ser ligado. Se não for iniciado, os fios disponíveis podem ser conectados diretamente a S1 e COM para ver se é iniciado.

Em movimento, se não puder ser iniciado, a descrição é o problema de configuração interna do inversor. Se puder ser ativado, a descrição é uma tabela de contato elétrico externa ou um problema de linha, você pode verificar se as duas linhas no contato elétrico estão

ligadas, a agulha preta deve ser aberta abaixo da agulha verde e a agulha preta deve ser desconectada acima da agulha verde.

B: Controle de abastecimento de água sob pressão constante PID (dado pelo AVI)

O controle de ajuste PID é realizado usando a função de controle PID integrada do inversor, e o sensor de pressão ou o medidor de pressão de transmissão remota são usados para aquisição de pressão de água. Etapa de depuração:

1 Conecte o sinal de pressão da água do manômetro de transmissão remota ao GND, AVI, 10V. Se for um sensor de pressão de 2 fios, ele será conectado ao GND, AVI. O valor de feedback de tensão do manômetro de transmissão remota pode ser visto no parâmetro d-06.

2 Configurações de parâmetros:

Se o painel for iniciado, defina o parâmetro F0,02 = 0.

Se ativado com um terminal externo, os parâmetros de configuração F0,02 = 1, F2.13 = 3 (padrão), F2.19 = 1 são conectados às linhas de sinal de partida S1 e COM (todos os parâmetros são modificados e a linha de partida é conectada).

F0.10 = 30, F0.11 = 30 tempo de aceleração e desaceleração, pode ser ajustado de acordo com a aplicação prática

F3.00 = 1011, feedback negativo PID, sinal de feedback AVI dado, PID dado pelo F3.01. F3.01, para definir o tamanho da pressão da água, o intervalo de ajuste é de 0 a 100%, através do qual a pressão da água é ajustada

O nível (0-10V corresponde à faixa do manômetro). Pode ser ajustado para 20 primeiro e depois ajustado de acordo com a aplicação real.

3 Velocidade de ajuste do controle PID:

F3.03 = 1.00 (padrão), ajuste do parâmetro do valor P, quanto maior o valor P, mais rápido será o ajuste.

F3.04 = 2,0 (padrão), ajuste do parâmetro de valor I, quanto maior o valor I, mais lenta será a velocidade de ajuste.

(2) Controle de modo dado de duas velocidades

Requisitos do equipamento: Use o botão do potenciômetro para ajustar a velocidade ao girar para frente e use a velocidade de vários estágios para operar em baixa velocidade durante a inversão.

1 Configuração do parâmetro: F0,02 = 1, F0,03 = 3, F1,17 = 10 (velocidade de execução reversa 10HZ)

2 Fiação: 3 linhas do potenciômetro são conectadas a GND, AVI, + 10V, o sinal de encaminhamento é conectado a S1 e COM, o sinal de inversão é conectado a S2, COM e S2 e S3 são curtos (o valor da velocidade de seleção de frequência é definido ao inverter).

(3) Controle de ponto

Dispositivos que requerem controle de ponto:

1 Configurações de parâmetros: F0,02 = 1, F2,15 = 1 (movimento de ponto positivo), F2,16 = 2 (movimento de ponto invertido), a frequência de movimento de ponto de giro positivo é dada pelo parâmetro F1,09 e a frequência de movimento de ponto de inversão é dada pelo parâmetro F1,10. O tempo de aceleração do ponto é definido pelo parâmetro F1,11 e o tempo de desaceleração do ponto é definido pelo parâmetro F1,12.

2 Fiação: O sinal de movimento do ponto de avanço é conectado a COM e S3, e o ponto de inversão é conectado a COM e S4.

(4) Torque insuficiente em operação de baixa velocidade (rotação chata)

Ajuste o parâmetro F0,14, ajuste gradual de pequeno a grande, não ajuste muito desde o início, ajuste muito grande pode relatar uma falha de sobrecorrente OC.

Ajuste o parâmetro F0,15, que é a frequência na qual o torque aumenta o corte.

(5) Aplicado em uma máquina de gravação usando um

cartão Weihong

Ao aplicar em uma máquina de gravação que usa um cartão Weihongka,

1 Fiação: Existem 4 linhas no cartão Weihong, a saber: linha comum, linha de baixa velocidade, linha de velocidade média, linha de alta velocidade. Essas quatro linhas são conectadas respectivamente ao COM, S3, S4 e S5 do inversor.

2 Parâmetros: F0,02 = 1, F0,04 = 400 (de acordo com a configuração da placa de identificação do motor), F0,05 = 400 (de acordo com a configuração da placa de identificação do motor), F1,17 = 100, F1,18 = 150, F1,19 = 200, F1.201.250 = 2.21.250, F21.250,

F4.03 = 400 (frequência nominal do motor, de acordo com a configuração da placa de identificação do motor).

3 Depois que a configuração do parâmetro estiver concluída, depois que a energia for desligada, conecte os terminais COM e S1 com fios. Em seguida, ligue (nota: o fuso pode girar depois de ligar e desligar, garantindo segurança).

Valor de entrega de serviço, qualidade é brilhante

Informe o usuário:

Obrigado por usar nossos produtos, a fim de garantir que você obtenha o melhor serviço pós-venda da nossa empresa, leia atentamente os seguintes termos e faça assuntos relacionados.

1. Cobertura do produto

Qualquer falha que ocorra de acordo com os requisitos de uso está dentro da garantia.

2. Período de garantia do produto

O período de garantia deste produto é de 12 meses a partir da data da fábrica. Serviços de suporte técnico de longo prazo são implementados após o período de garantia.

3. Cobertura não garantida

Qualquer dano causado por fatores humanos que violem os requisitos de uso, desastres naturais ou água influente, danos externos, ambiente hostil, etc., e desmontagem não autorizada, modificação e reparo do inversor são considerados como abandono automático do serviço de garantia.

4. Compra de produtos de intermediários

Para usuários que comprem produtos de revendedores ou agentes, entre em contato com o revendedor ou agente em caso de falha do produto.

Por favor, salve este manual adequadamente para uso conforme necessário

Número do material: XM-H0123
2017 Ano 5 Conclusão mensal
WeChat Public



Suporte técnico