
Pequeño inversor universal

Instrucciones

Clase 220V	0.4KW-5.5KW
Nivel 400V	0.4KW-7.5KW

- Lea atentamente este manual para comprender el contenido para que pueda instalarse y utilizarse correctamente.
- Por favor, entregue este manual al usuario final y guárdelo adecuadamente.
- Las especificaciones técnicas de este producto pueden estar sujetas a cambios sin previo aviso.

2R120170923-1.1 Versión A
Fecha de

inicio chino: 23 de
septiembre de 2017 Número
de información: XM-H0125

V1.1

Declaración solemne

Gracias por usar el inversor, antes de su uso, asegúrese de leer cuidadosamente este manual de instrucciones, esté familiarizado con las precauciones de seguridad del producto.

Precauciones de seguridad:

- 1, antes del cableado, confirme que la fuente de alimentación de entrada esté apagada.
 - 2, operaciones de cableado, por favor, personal de ingeniería eléctrica profesional para llevar a cabo.
 - 3, terminal de tierra, asegúrese de conectarse a tierra.
 - 4, después de que se complete el cableado del circuito de parada de emergencia, asegúrese de verificar que la acción sea válida.
 - 5, la línea de salida del inversor no esté conectada a la carcasa, la línea de salida no se cortocircuita.
 - 6, confirme que la tensión de la fuente de alimentación del circuito principal de CA sea la misma que la tensión nominal del inversor.
 - 7, no pruebe la resistencia al voltaje del inversor.
 - 8, por favor, presione el diagrama de cableado para conectar la resistencia de frenado.
 - 9, no conecte el cable de alimentación a la salida U, V, W terminales.
 - 10, no conecte el contactor al circuito de salida.
 - 11, asegúrese de instalar la cubierta protectora antes de encenderla. Al quitar la cubierta, asegúrese de desconectar la energía.
 - 12, seleccione la función de reinicio del inversor, no se acerque al equipo mecánico. Porque la alarma se detiene de repente se reiniciará.
 - 13, confirme que la señal de funcionamiento se haya cortado
-
- antes de que se pueda reiniciar la alarma. Ejecute el estado

- de la señal para el restablecimiento de la alarma, el inversor puede comenzar de repente.
- 14, los terminales del inversor no tocan, el terminal tiene un alto voltaje, muy peligroso.
 - 15, encendido, no cambie el cableado y el desmontaje del terminal.
 - 16, corte la potencia del circuito principal, puede verificar, mantener.
 - 17, no modifique el inversor sin permiso.

1, datos técnicos

Datos nominales del inversor

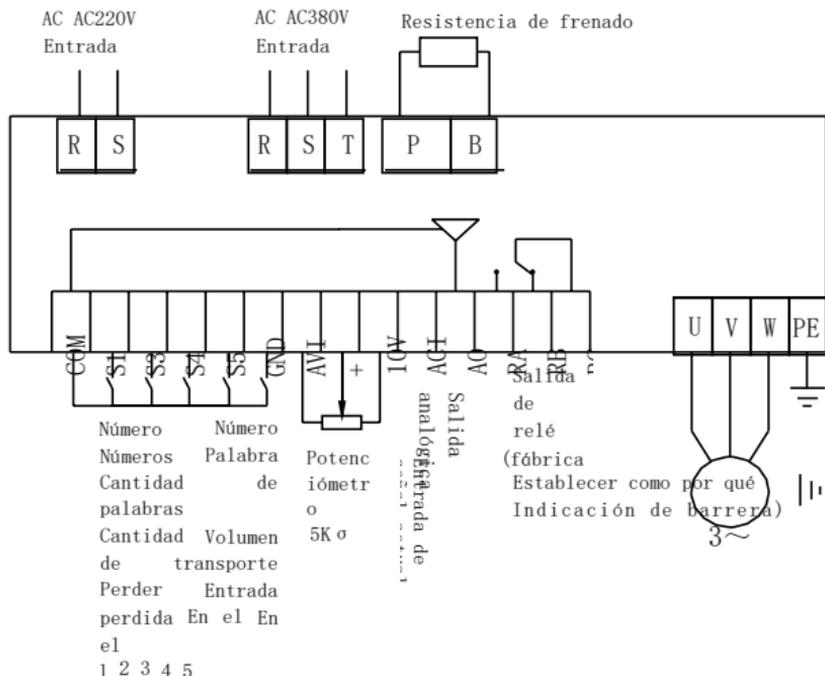
Modelo	Poder	Poder	Corriente de salida (A)	Dimensiones
				Largo * ancho * alto (mm)
0.75G1-220V	0.75KW	AC monofásico 220V-240V 50Hz/60Hz	4	150*115*150
1.5G1-220V	1.5KW		7	150*115*150
2.2G1-220V	2.2KW		9.5	150*115*150
4.0G1-220V	4.0KW		15	210*118*180
5.5G1-220V	5.5KW		20	210*118*180
0.75G3-380V	0.75KW	CA trifásica 370V-440V 50Hz/60Hz	2.5	150*115*150
1.5G3-380V	1.5KW		4.1	150*115*150
2.2G3-380V	2.2KW		5.8	150*115*150
4.0G3-380V	4.0KW		9.4	210*118*180
5.5G3-380V	5.5KW		12.6	210*118*180
7.5G3-380V	7.5KW		16.1	210*118*180

Selección de resistencia de frenado

Modelo	Poder	Ingrese la fuente de alimentación	Potencia de resistencia de frenado	Resistencia de frenado
0.75G1-220V	0.75KW	AC monofásico 220V-240V 50Hz/60Hz	100 W	200 σ
1.5G1-220V	1.5KW		300 W	100 σ
2.2G1-220V	2.2KW		300 W	100 σ
4.0G1-220V	4.0KW		500 W	75 σ
5.5G1-220V	5.5KW		1000 W	75 σ
0.75G3-380V	0.75KW	CA trifásica	100 W	750 σ
1.5G3-380V	1.5KW		300 W	400 σ
2.2G3-380V	2.2KW		300 W	250nm
4.0G3-380V	4.0KW		500 W	150 σ

5. 5G3-380V	5. 5KW	370V-440V	800 W	100 σ
7. 5G3-380V	7. 5KW	50Hz/60Hz	1000 W	75 σ

2, instalación y cableado



Instrucciones de uso del terminal de línea

Terminales	Usos	Configuración y descripción
R, S, T	Fuente de alimentación del inversor: Modelo 380V luego R, S, T Modelo de 220V luego R, S o luego R, T (de acuerdo con la etiqueta del	La entrada frontal de la fuente de alimentación del inversor debe usar el interruptor de aire como dispositivo de protección contra sobrecorriente, si se agrega un interruptor de protección contra fugas, para evitar el mal funcionamiento del interruptor de fuga, seleccione la sensibilidad

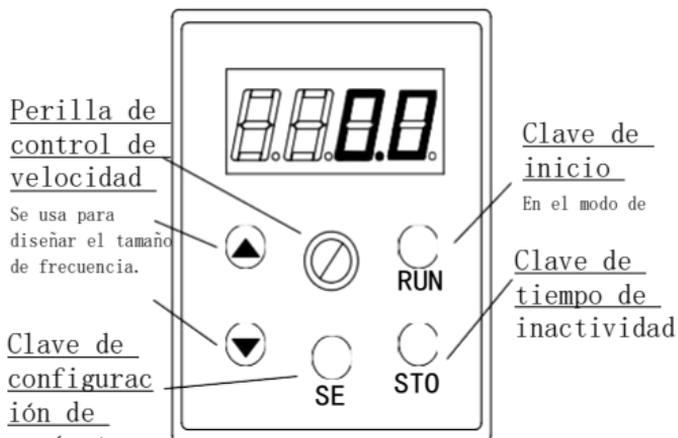
	terminal para determinar)	de más de 200 mA, el tiempo de operación de más de 100 ms de equipos.
U, V, W	Salida del inversor, conexión del motor	Para reducir la corriente de fuga, el cable del motor no debe exceder los 50 metros.
P, B	Conecte la resistencia de frenado	Seleccione la resistencia de frenado de acuerdo con la tabla de selección de resistencia de frenado.
PE	Conexión a tierra	El inversor debe estar bien conectado a tierra.

Terminales	Usos	Configuración y descripción
COM	Señal de extremo común	Potencial cero de la señal digital
S1	Entrada digital S1	A través de la configuración del parámetro F2.13, el valor predeterminado de fábrica es positivo
S2	Entrada digital S2	A través de la configuración del parámetro F2.14, el valor predeterminado de fábrica es invertir
S3	Entrada digital S3	A través de la configuración del parámetro F2.15, el valor predeterminado de fábrica es la velocidad de varias etapas primero
S4	Entrada digital S4	A través de la configuración del parámetro F2.16, el valor predeterminado de fábrica es la segunda velocidad de varias etapas
S5	Entrada digital S5	Mediante la configuración del parámetro F2.17, la señal de reinicio externo predeterminada de fábrica
GND	Señal de extremo común	Potencial cero de la señal de entrada analógica
AVI	Entrada de señal 0-10V	0-10V, impedancia de entrada: > 50k σ
10V	Fuente de alimentación del potenciómetro de frecuencia	+10 V, máximo 10 mA
ACI	Entrada analógica 4-20mA	Impedancia de entrada de 4-20mA: 100 σ

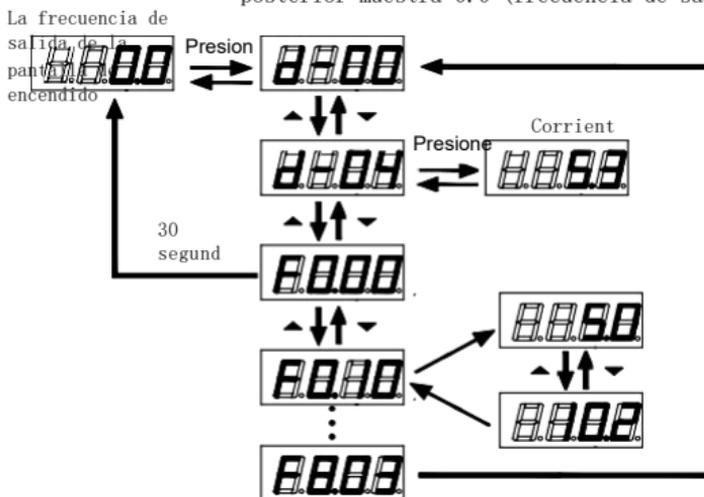
AO	Señal de salida analógica	A través de la configuración del parámetro F2.10
RA, RB, RC	Salida de relé	Establezca la capacidad de contacto con el parámetro F2.20: AC250V/3A DC 24V/2A

3, puesta en marcha

① Panel de operación y método de



Nota: El convertidor de frecuencia en el panel posterior muestra 0.0 (frecuencia de salida



Después de establecer los parámetros, regrese al método de interfaz original:

1, después de la falla de energía, vuelva a llamar. 2, seleccione el parámetro d-00 y presione SET. 3, presione la tecla SET

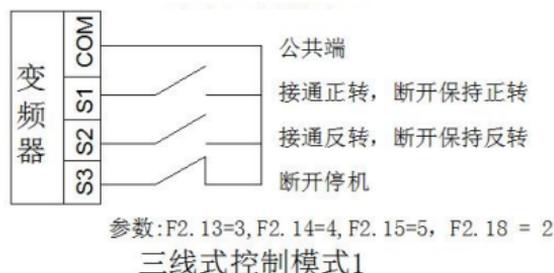
① configuración del modo de comando de

Convertidor de frecuencia que ejecuta el comando a través de la configuración del parámetro F0.02: inicio y parada del control del panel y inicio y parada del control del terminal dos:

- (1) Panel de control de inicio y parada: (configuración de fábrica para el inicio y parada del panel)

Para usar el convertidor de frecuencia de inicio y parada de control del panel, presione el botón verde del panel para comenzar, el botón rojo se apaga, el convertidor de frecuencia se inicia de forma predeterminada, la configuración S1-S5 del terminal de entrada debe configurarse hacia adelante y hacia atrás (la inversión se establece en 4).

- (2) Terminal de inicio y parada:



③ selección de modo de ajuste de

El método de ajuste de frecuencia del inversor se establece mediante el parámetro F0.03. F0.03 = 0, la frecuencia de operación

establecida por el potenciómetro; F0.03 = 3, la frecuencia de operación de la entrada AVI (0-10V potenciómetro externo); Cuando F0.03 = 5, la frecuencia de operación es ingresada por ACI (4-20mA); Cuando F0.03 = 2, controlado por terminales externos (el interruptor se establece en frecuencia creciente/disminución).

4, tabla de parámetros

Parámetros	Nombre	Valor de fábrica	Establecer rango	Descripción
Grupo F0-parámetros operativos básicos				
F0.00	Potencia del inversor	Por modelo	0.1-99.9kw	Potencia actual del inversor.
F0.00	Versión de software	1.0	1.0-99.9	La versión actual del software.
F0.00	Ejecutar selección de comando	0	0-1	0: comando de ejecución del panel 1: comando de ejecución de terminal
F0.00	Frecuencia dada elección de modo	0	0-5	0: entrada del potenciómetro del panel, 1: dado el número, las teclas del panel superior e inferior para ajustar 2: dado el número, ajuste del terminal UP/DOWN 3: AVI analógica dada (0-10V) 4: combinación dada (F1.15) 5: dado ACI (4 ~ 20mA)
F0.00	Frecuencia máxima de salida	50.0Hz	50.0-999Hz	La frecuencia máxima de salida es la frecuencia más alta permitida por el inversor, que es la referencia para la aceleración y la desaceleración.
F0.00	Frecuencia límite superior	50.0Hz	50.0-999Hz	La frecuencia de operación no puede exceder esta frecuencia
F0.00	Frecuencia de límite inferior	0.0Hz	0-frecuencia límite superior	La frecuencia de operación no puede ser menor que la frecuencia
F0.00	Procesamiento de llegada de frecuencia de límite	0	0-2	0: operación de velocidad cero 1: la siguiente operación de frecuencia limitada 2: tiempo de inactividad

	inferior			
F0.04	Configuración digital de frecuencia de funcionamiento	0	0-frecuencia límite superior	Esta configuración es el valor inicial dado del número de frecuencia
F0.05	Control de frecuencia digital	0000	0000~2111	Un bit: almacenamiento de apagado 0: almacenamiento, 1: no se almacenan diez bits: tiempo de inactividad 0: mantener, 1: no mantener Cien: ajuste de frecuencia negativa UF/DOWN 0: inválido, 1: válido Miles: PID, selección de superposición de frecuencia PLC 0: inválido, 1: F0.03 + PID, 2: F0.03 + PLC
F0.14	Tiempo de aceleración	Por modelo	0-255s	El tiempo requerido para que el inversor acelere desde la frecuencia cero a la frecuencia máxima de salida
F0.15	Tiempo de desaceleración	Por modelo	0-255s	El tiempo requerido para que el inversor disminuya de la frecuencia de salida máxima a la frecuencia cero
F0.16	Configuración de dirección de operación	0	0-2	0: rotación positiva, 1: inversión, 2: no inversión
F0.17	Configuración de curva V/F	0	0-2	0: curva lineal 1: curva cuadrada 2: curva VF multipunto

Parámetros	Nombre	Valor de fábrica	Establecer rango	Descripción
F0.14	Mejora de par	Por modelo	0.0~30.0%	El aumento de par manual, si necesita un par grande, se establece en 0.0; Esta configuración de valor es un porcentaje de la tensión nominal del motor.
F0.14	Torque para mejorar la frecuencia de corte	15.0Hz	0.0 ~ 50.0Hz	Esta configuración es el punto de frecuencia de corte de elevación cuando se eleva el par manual
F0.14	Configuración de frecuencia de portadora	Por modelo	2.0 ~ 8.0 KHz	La necesidad de silenciar la operación de la ocasión, puede ser apropiada para aumentar la frecuencia de la portadora para cumplir con los requisitos, pero aumentar la frecuencia de la portadora aumentará el calor del inversor.
F0.14	Valor de frecuencia V/F F1	12.5Hz	0.1 ~ valor de frecuencia F2	
F0.14	Voltaje V/F V1	25.0%	0.0 ~ valor de voltaje V2	
F0.14	Valor de frecuencia V/F F2	25.0Hz	Valor de frecuencia F1 ~ valor de frecuencia F3	
F0.20	Valor de voltaje V/F V2	50.0%	Valor de voltaje V1 ~ valor de voltaje V3	
F0.21	Valor de frecuencia V/F F3	37.5Hz	F2 F2 ~ frecuencia nominal del motor "F4.03"	

F0.22	Valor de voltaje V/F V3	75.0%	Valor de voltaje V2 ~ 100.0% (electricidad Tensión nominal de la máquina "F4.00")	
F0.23	Contraseña de usuario	0	0~9999	Establezca cualquier número distinto de cero, debe esperar 3 minutos o apagado para tener efecto.

Grupo F1-parámetros de operación auxiliares

F1.00	Modo de freno de CC de arranque	00	0000~0011	Un solo bit: modo de inicio 0: a partir de la frecuencia de inicio 1: el primer freno de CC y luego de la frecuencia de arranque de diez: apagón o modo de reinicio anormal 0: inválido, 1: desde el inicio de la frecuencia Cien: Reservas, Miles: Reservas
F1.01	Frecuencia de arranque del freno de CC	1.0Hz	0.0 ~ 50.0Hz	La frecuencia alcanza la frecuencia preestablecida para comenzar el frenado de CC
F1.02	Voltaje de frenado de CC al arrancar	0.0%	0.0~50.0% Tensión nominal	Aplicar el valor de voltaje del freno de CC
F1.03	Tiempo de frenado DC	0.0s	0.0 ~ 30.0s	Aplicación de la duración del freno de CC
F1.04	Modo de tiempo de inactividad	0	0~1	0: ralentizar el tiempo de inactividad, 1: tiempo de inactividad libre

Parámetros	Nombre	Valor de fábrica	Establecer rango	Descripción
Fl. 04	Frecuencia de inicio del freno de CC de parada	0.0Hz	0.0 ~ frecuencia límite superior	La frecuencia alcanza la frecuencia preestablecida para comenzar el frenado de CC
Fl. 04	Apague el voltaje de frenado de CC	0.0%	0.0~50.0% Tensión nominal	Aplicar el valor de voltaje del freno de CC
Fl. 07	Tiempo de frenado de CC de apagado	0.0s	0.0 ~ 30.0s	Aplicación de la duración del freno de CC
Fl. 04	Tiempo de espera de freno de CC de apagado	0.00s	0.00~99.99 s	Después de alcanzar la frecuencia de frenado, el freno de CC comienza después del retraso
Fl. 09	Ajuste de frecuencia de movimiento de punto positivo	10.0Hz	0.0 ~ 50.0Hz	Establecer la frecuencia de movimiento de puntos hacia adelante y hacia atrás
Fl. 10	Revertir la configuración de frecuencia de movimiento de puntos			
Fl. 11	Tiempo de aceleración por clic	Por modelo	0.1 ~ 255.0s	Establecer el tiempo de aceleración y desaceleración del punto
Fl. 11	Tiempo de desaceleración por picadura			
Fl. 11	Frecuencia de salto	0.0Hz	0.0 ~ frecuencia	Al establecer la frecuencia y el rango de salto, el inversor

			límite superior	puede evitar el punto de resonancia mecánica de la carga.
Fl. 1	Rango de salto	0.0Hz	0.0 ~ 10.0Hz	
Fl. 1	Combinación de frecuencia dada	0	0~7	0: potenciómetro + frecuencia digital 1 1: Potenciómetro + frecuencia digital 2 2: Potenciómetro + AVI 3: frecuencia digital 1 + AVI 4: Frecuencia digital 2 + AVI 5: Frecuencia digital 1 + velocidad de múltiples etapas 6: frecuencia digital 2 + velocidad de múltiples etapas 7: Potenciómetro + velocidad de múltiples etapas
Fl. 1	Control de funcionamiento programable (operación simple del PLC)	0000	0000~1221	Local: PLC habilita el control 0: inválido, 1: efectivo diez: selección de modo de operación 0: ciclo único, 1: ciclo continuo, 2: ciclo único para mantener el valor final de cien bits: modo de inicio 0: reinicio del primer párrafo 1: Comience desde la etapa de tiempo de inactividad 2: desde la fase de tiempo de inactividad, la frecuencia comienza a arrancar miles de bits: selección de almacenamiento de apagado 0: sin almacenamiento, 1: almacenamiento
Fl. 1	Frecuencia de velocidad de múltiples etapas 1	5.0Hz	Frecuencia de límite inferior ~ Frecuencia de límite superior	Establecer la velocidad de 1 frecuencia

Parámetros	Nombre	Valor de fábrica	Establecer rango	Descripción
Fl. 14	Frecuencia de velocidad de múltiples etapas 2	10.0Hz	Frecuencia de límite inferior ~ Frecuencia de límite superior	Establecer la velocidad de 2 frecuencias
Fl. 14	Frecuencia de velocidad de múltiples etapas 3	15.0Hz	Frecuencia de límite inferior ~ Frecuencia de límite superior	Establecer la velocidad de 3 frecuencias
Fl. 24	Frecuencia de velocidad de múltiples etapas 4	20.0Hz	Frecuencia de límite inferior ~ Frecuencia de límite superior	Establecer la velocidad de 4 frecuencias
Fl. 24	Frecuencia de velocidad de múltiples etapas 5	25.0Hz	Frecuencia de límite inferior ~ Frecuencia de límite superior	Establecer la velocidad de 5 frecuencias
Fl. 24	Frecuencia de velocidad de múltiples etapas 6	37.5Hz	Frecuencia de límite inferior ~ Frecuencia de límite superior	Establecer la velocidad de 6 frecuencias
Fl. 24	Frecuencia de velocidad de múltiples etapas 7	50.0Hz	Frecuencia de límite inferior ~ Frecuencia de límite superior	Establecer la velocidad de 7 frecuencias

F1.2	Tiempo de ejecución de la etapa 1	10.0s	0.0 ~ 999.9s	Establezca el tiempo de ejecución de velocidad 1 (unidad por Selección "F1.35", el valor predeterminado es segundo)
F1.2	Etapa 2 tiempo de ejecución	10.0s	0.0 ~ 999.9s	Establezca el tiempo de ejecución de velocidad 2 (unidad por Selección "F1.35", el valor predeterminado es segundo)
F1.2	Tiempo de ejecución de la etapa 3	10.0s	0.0 ~ 999.9s	Establezca el tiempo de ejecución de velocidad 3 (unidad por Selección "F1.35", el valor predeterminado es segundo)
F1.2	Tiempo de ejecución de la etapa 4	10.0s	0.0 ~ 999.9s	Establezca el tiempo de ejecución de velocidad 4 (unidad por Selección "F1.35", el valor predeterminado es segundo)
F1.2	Tiempo de ejecución de la etapa 5	10.0s	0.0 ~ 999.9s	Establezca el tiempo de ejecución de velocidad 5 (unidad por Selección "F1.35", el valor predeterminado es segundo)
F1.2	Tiempo de ejecución de la etapa 6	10.0s	0.0 ~ 999.9s	Establezca el tiempo de ejecución de la velocidad del segmento 6 (unidad por Selección "F1.35", el valor predeterminado es segundo)
F1.3	Tiempo de ejecución de la etapa 7	10.0s	0.0 ~ 999.9s	Establezca el tiempo de ejecución de velocidad 7 (unidad por Selección "F1.35", el valor predeterminado es segundo)
F1.3	Selección de tiempo de aceleración y desaceleración de fase 1	0000	0000~1111	Local: tiempo de aceleración y desaceleración de la etapa 1, 0 ~ 1 Diez: tiempo de aceleración y desaceleración de la etapa 2, 0 ~ 1 Cien posiciones: tiempo de aceleración y desaceleración de la etapa 3, 0 ~ 1

				Miles: tiempo de aceleración y desaceleración de la etapa 4, 01
Fl. 3	Selección de tiempo de aceleración y desaceleración de fase 2	000	000~111	Local: tiempo de aceleración y desaceleración de la etapa 5, 01 Diez: tiempo de aceleración y desaceleración de la etapa 6, 01 Cien: tiempo de aceleración y desaceleración de la etapa 7, 01 1 millar: reservado
Fl. 3	Tiempo de aceleración 2	10.0s	0.1 ~ 255.0s	Establecer el tiempo de aceleración y desaceleración 2
Fl. 3	Tiempo de desaceleración 2			

Parámetros	Nombre	Valor de fábrica	Establecer rango	Descripción
F1.3	Selección de unidad de tiempo	000	000~211	Un bit: la unidad de tiempo PID del proceso diez: la unidad de tiempo PLC simple 100: unidad de tiempo de aceleración y desaceleración convencional 1000: reservada 0: 1 segundo en unidades 1: la unidad es 1 punto 1: 0.1 segundos en unidades
Grupo F2-parámetros de entrada y salida analógica y digital				
F2.0	Voltaje de límite inferior de entrada AVI	0.00V	0.00~ "F2.01"	Establezca el voltaje de límite superior e inferior de AVI
F2.0	Voltaje de límite superior de entrada AVI	10.00V	"F2.01" ~ 10.00V	
F2.0	El límite inferior de AVI corresponde a la configuración	0.0%	-100.0%~ 100.0%	Establezca los límites superior e inferior de AVI para la configuración correspondiente, que corresponde al porcentaje de la frecuencia límite superior "F0.05".
F2.0	El límite superior de AVI corresponde a la configuración	100.0%		
F2.0	Voltaje de límite inferior de entrada ACI	0.00mA	0.00~ "F2.05"	Establecer corriente de límite superior e inferior de entrada ACI
F2.0	Voltaje de límite	20.00mA	"F2.04" ~ 20.00mA	

	superior de entrada ACI			
F2.00	El límite inferior de ACI corresponde a la configuración	0.0%	-100.0%~100.0%	Establezca los límites superior e inferior de ACI para la configuración correspondiente, que corresponde al porcentaje de la frecuencia límite superior "F0.05".
F2.00	El límite superior de ACI corresponde a la configuración	100.0%		
F2.00	Constante de tiempo de filtrado de señal de entrada analógica	0.1s	0.1 ~ 5.0s	Este parámetro se usa para filtrar las señales de entrada de AVI, ACI y potenciómetros de panel para eliminar los efectos de la interferencia.
F2.00	Límite de desviación antivibración de entrada analógica	0.00V	0.00 ~ 0.10V	Cuando la señal de entrada analógica fluctúa con frecuencia cerca de un valor dado, la fluctuación de frecuencia causada por esta fluctuación se puede suprimir estableciendo F2.09.
F2.10	Selección de función de terminal de salida analógica A0	0	0~5	0: frecuencia de salida, 1: corriente de salida, 2: velocidad del motor, 3: voltaje de salida, 4: AVI, 5: ACI
F2.10	Límite inferior de salida A0	0.00V	0.00~10.00V	Establecer los límites superior e inferior de la salida A0
F2.10	Límite de salida A0	10.00V		
F2.10	Función del terminal de entrada S1	3	0~27	0: el lado de control está inactivo

F2.14	Función del terminal de entrada S2	4	0~27	1: control de punto de rotación positivo 2: control de punto de inversión 3: control de rotación directa (FWD)
-------	------------------------------------	---	------	--

Parámetros	Nombre	Valor de fábrica	Establecer rango	Descripción
F2.13	Función del terminal de entrada S3	13	0~27	4: control de inversión (REV) 5: control de operación de tres líneas
F2.14	Función del terminal de entrada S4	14	0~27	6: control de tiempo de inactividad libre 7: entrada de señal de apagado externo (STOP)
F2.15	Función del terminal de entrada S5	8	0~27	8: entrada de señal de reinicio externo (RST) 9: falla externa a menudo abre la entrada 10: Instrucción de aumento de frecuencia (UP) 11: Directiva de disminución de frecuencia (DOWN) 13: selección de velocidad de múltiples etapas S1 14: selección de velocidad de múltiples etapas S2 15: selección de velocidad de múltiples etapas S3 16: Ejecutar canal de comando forzado como terminal 17: Reserve 18: detener el comando de freno de CC 19: Conmutación de frecuencia a AVI 20: la frecuencia cambia a frecuencia digital 1 21: Conmutación de frecuencia a frecuencia digital 2 22: Reserve 23: señal de borrado del contador 24: señal de activación del contador 25: señal de borrado del temporizador 26: señal de disparo del temporizador 27: selección del tiempo de aceleración y desaceleración

F2.14	Modo de control de terminal FWD/REV	0	0-3	0: modo de control de dos hilos 1 1: modo de control de dos hilos 2 2: modo de control de tres líneas 1 3: modo de control de tres líneas 2
F2.15	Detección de la función del terminal de encendido	0	0-1	0: el comando de ejecución del terminal de encendido no es válido 1: El comando de ejecución del terminal de encendido es válido
F2.20	Configuración de la función de salida R del relé		0~14	0: inactivo 1: El inversor está listo para funcionar 2: operación del inversor 3: operación de velocidad cero del inversor 4: parada de falla externa 5: falla del inversor 6: señal de llegada de frecuencia/velocidad (FAR) 7: señal de detección de nivel de frecuencia/velocidad (FDT) 8: la frecuencia de salida alcanza el límite superior 9: la frecuencia de salida alcanza el límite inferior 10: prealarma de sobrecarga del inversor 11: señal de desbordamiento del temporizador 12: señal de detección de contador 13: señal de reinicio del contador 14: motor auxiliar

Parámetros	Nombre	Valor de fábrica	Establecer rango	Descripción
F2.2	Reserve			
F2.2	R retraso cerrado	0.0s	0.0 ~ 255.0s	El estado R del relé cambia a la salida para producir un cambio en el retraso
F2.2	R retraso de desconexión			
F2.2	La frecuencia alcanza la amplitud de detección FAR	5.0Hz	0.0Hz ~ 15.0Hz	Frecuencia de salida Dentro del ancho de detección positivo y negativo de la frecuencia establecida, el terminal emite una señal válida (bajo nivel).
F2.2	Configuración de nivel FDT	10.0Hz	0.0Hz ~ frecuencia límite superior	
F2.2	Valor de retardo FDT	1.0Hz	0.0 ~ 30.0Hz	
F2.2	Tasa de modificación del terminal UF/DOWN	1.0 Hz/s	0.1Hz ~ 99.9 Hz/s	Establezca la frecuencia del terminal UP/DOWN para establecer la frecuencia de la tasa de modificación de frecuencia, es decir, el terminal UP/DOWN y el terminal COM por un segundo, el tamaño del cambio de frecuencia.
F2.2	Configuración del modo de disparo de entrada de pulso (S1 ~ S5)	0	0~1	0: indica el modo de activación de nivel 1: ese modo de activación de pulso
F2.2	Configuración lógica efectiva del terminal de entrada (S1 ~ S5)	0	0~1	0: Indica que la lógica positiva, es decir, el terminal de Si está conectado con el terminal común, es válido, la desconexión no es válida 1: significa antilógica, es decir, el terminal de Si no está conectado con el terminal común, la desconexión es válida

F2.3	Factor de filtro S1	5	0~9999	La sensibilidad utilizada para establecer el terminal de entrada. Si el terminal de entrada digital se interrumpe fácilmente y causa un mal funcionamiento, este parámetro se puede aumentar, se mejora la capacidad antiinterferente, pero una configuración demasiado grande dará como resultado una menor sensibilidad del terminal de entrada. 1: en nombre de la unidad de tiempo de escaneo 2MS
F2.3	Coeficiente de filtro S2	5	0~9999	
F2.3	Coeficiente de filtro S3	5	0~9999	
F2.3	Coeficiente de filtro S4	5	0~9999	
F2.3	Coeficiente de filtro S5	5	0~9999	

Conjunto de F3-configuración de parámetros PID

F3.0	Configuración de la función PID	1010	0000~2122	<p>Un bit: Función de regulación PID 0: Inválido, 1: Retroalimentación negativa, 2: Diez dígitos de retroalimentación positiva: PID al canal de entrada cuantitativa 0: Potenciómetro de teclado, 1: Número dado PID a cuantitativo dado por el número, y establecido por el código de función F3.01. 2: presión dada (MPa, Kg)</p> <p>Al establecer F3.01, F3.18 da la presión. Cien bits: canal de entrada de realimentación FID 0: AVI, 1: ACI</p> <p>Miles: selección de sueño PID 0: inválido, 1: hibernación normal, el método debe establecer F3.10 F3.13 y otros parámetros específicos. 2: alteración de la hibernación</p>
------	---------------------------------	------	-----------	--

Parámetros	Nombre	Valor de fábrica	Establecer rango	Descripción
				La configuración del parámetro es la misma que cuando el modo de hibernación selecciona 0, y si el valor de retroalimentación PID está dentro del rango del valor establecido F3.14, el sueño perturbado se mantiene después de mantener el tiempo de retraso del sueño. El valor de retroalimentación es menor que el umbral de recuperación (La polaridad PID es positiva), despierta inmediatamente
F3.0	Establecer números cuantitativos	0.0%	0.0~100.0%	Use el teclado para establecer la cuantificación del control PID. Esta función es válida solo si el número de selección de canal dado PID se da (F3.00 es 1).
F3.0	Ganancia del canal de retroalimentación	1.00	0.01~10.00	Cuando el canal de retroalimentación y el nivel de canal establecido no son consistentes, la función se puede usar para ajustar la ganancia de la señal del canal de retroalimentación.
F3.0	Ganancia proporcional P	1.00	0.01~5.00	La velocidad de regulación PID se establece a través de los dos parámetros de ganancia proporcional y tiempo integral. Se requiere que la velocidad de ajuste aumente la ganancia proporcional y reduzca el tiempo de integración. Se requiere que la velocidad de ajuste sea lenta para reducir la ganancia proporcional y aumentar el tiempo de integración. En circunstancias normales, el tiempo diferencial no se establece.
F3.0	Tiempo integral Ti	2.0 s	0.1 ~ 50.0s	
F3.0	Tiempo diferencial Td	0.0s	0.1 ~ 10.0s	

F3.0	Periodo de muestreo T	0.0s	0.1 ~ 10.0s	Cuanto mayor es el periodo de muestreo, más lenta es la respuesta, pero mejor es la supresión de la señal de interferencia, la situación general no está configurada
F3.0	Límite de desviación	0.0%	0.0~20.0%	El límite de desviación es la relación entre el valor absoluto de la retroalimentación del sistema y la desviación cuantitativa y la relación cuantitativa. Cuando la cantidad de retroalimentación está dentro del límite de desviación, el PID no se ajusta
F3.0	Frecuencia preestablecida de circuito cerrado	0.0Hz	0.0 ~ frecuencia límite superior	La frecuencia y el tiempo de funcionamiento del inversor antes de que el PID se ponga en funcionamiento
F3.0	Tiempo de retención de frecuencia preestablecido	0.0s	0.0 ~ 999.9s	
F3.1	Factor de umbral de vigilia	100.0 %	0.0~150.0%	Si el valor de retroalimentación real es mayor que el valor establecido y la frecuencia de salida del inversor alcanza la frecuencia límite inferior, el inversor pasa el tiempo de espera de retardo definido por F3.12 y entra en reposo (es decir, operación de velocidad cero;
F3.1	Factor de umbral de recuperación	90.0%	0.0~150.0%	Si el valor de retroalimentación es menor que el valor establecido, el convertidor de frecuencia después de la demora definida F3.13 esperando, fuera del sueño, comenzó a trabajar; Este valor es un porcentaje de la configuración PID.
F3.1	Retraso en el sueño	100.0s	0.0 ~ 999.9s	Establezca el tiempo de retraso del sueño
F3.1	Despierta el	1.0 s	0.0 ~ 999.9s	Establezca el tiempo de retraso

	retraso			de recuperación
F3.1	Comentarios sobre el sueño y la desviación de presión establecida	0.5%	0.0~10.0%	Este parámetro de función es válido solo para el modo de latencia de perturbación

Parámetros	Nombre	Valor de fábrica	Establecer rango	Descripción
F3.14	Tiempo de retardo de detección de explosión	30.0	0.0 ~ 999.9s	Establecer el tiempo de retardo de detección de explosión
F3.14	Umbral de prueba de alta presión	150.0%	0.0~ 200.0%	Cuando la presión de retroalimentación es mayor o igual que este valor establecido, la falla del tubo de explosión "EPA0" se informa después del retraso de explosión F3.15. Cuando la presión de retroalimentación es menor que este valor establecido, la falla del tubo de explosión "EPA0" se restablece automáticamente. Este umbral es un porcentaje de la presión dada.
F3.14	Umbral de prueba de baja presión	50.0%	0.0~ 200.0%	Cuando la presión de retroalimentación es menor que este valor establecido, la falla del tubo de explosión "EPA0" se informa después de que el tubo de explosión F3.15 se retrasa. Cuando la presión de retroalimentación es mayor o igual a este valor establecido, la falla del tubo de explosión "EPA0" se restablece automáticamente. Este umbral es un porcentaje de la presión dada.
F3.14	Rango del sensor	10.0MP A	0.00~99.99 (MPa, Kg)	Establecer el rango máximo del sensor
Grupo F4-Parámetros funcionales avanzados				
F4.0	Tensión nominal	Por modelo	0 ~ 500V	Configuración de parámetros del
F4.0	Corriente nominal	Por modelo	0.1 ~ 999.9A	

F4.01	Velocidad nominal	Por modelo	0 ~ 60000Krpm	motor
F4.02	Frecuencia nominal	50.0Hz	1.0~999.9Hz	
F4.03	Resistencia del estator	Por modelo	0.001~20.000 σ	Establecer la resistencia del estator del motor
F4.04	Corriente sin carga	Por modelo	0.1~"F4.01"	Establecer la corriente sin carga del motor
F4.05	Función AVR	0	0~2	0: Inválido, 1: todo el proceso es válido 2: inválido solo cuando se desacelera
F4.06	Reserve	0	-	Reserve
F4.07	Número de restablecimiento automático de fallas	0	0~10	Cuando el número de reinicios se establece en 0, no hay función de reinicio automático, solo se puede restablecer manualmente, 10 indica que el número no está limitado, es decir, innumerables veces.
F4.08	Intervalo de reinicio automático de fallas	3.0s	0.5 ~ 25.0s	Establecer el intervalo de reinicio automático de fallas
Grupo F5-Parámetros de función de protección				
F5.01	Proteger la configuración	0001	0000~1211	Un bit: Selección de protección de sobrecarga del motor 0: Inválido, 1: Efectivo diez: Protección de desconexión de retroalimentación PID 0: Inválido, 1: Acción de protección y apagado libre

Parámetros	Nombre	Valor de fábrica	Establecer rango	Descripción
				Cien: miles reservados: opción de supresión de choque 0: inválida, 1: válida
F5.0	Factor de protección de sobrecarga del motor	100%	30%~110%	El factor de protección de sobrecarga del motor es el porcentaje del valor de corriente nominal del motor al valor de corriente de salida nominal del inversor.
F5.0	Nivel de protección de bajo voltaje	180/360V	150-280 300 ~ 480V	Este código de función especifica el límite inferior de voltaje permitido por el bus de CC cuando el inversor está funcionando normalmente.
F5.0	Factor de límite de voltaje de desaceleración	1	0: cerrado, 1~255	Este parámetro se usa para ajustar la capacidad del inversor para suprimir la sobretensión durante la desaceleración.
F5.0	Nivel de límite de sobretensión	375/790V	350-380 660 ~ 760V	El nivel de límite de sobretensión define el voltaje de operación durante la protección de pérdida de sobretensión
F5.0	Factor de limitación de corriente de aceleración	125	0: cerrado, 1~255	Este parámetro se usa para ajustar la capacidad del inversor para suprimir la sobrecorriente durante la aceleración.
F5.0	Factor de límite de corriente de velocidad constante	0	0: cerrado, 1~255	Este parámetro se usa para ajustar la capacidad del inversor para suprimir la sobrecorriente a velocidad constante.
F5.0	Nivel de limitación actual	200%	100%~ 250%	El nivel de limitación de corriente define el umbral de corriente que limita automáticamente el flujo, que se establece como un porcentaje de la corriente nominal del

				inversor.
F5.04	Valor de detección de desconexión de retroalimentación	0.0%	0.0~100.0%	Este valor es un porcentaje de la cuantificación PID. Cuando el valor de retroalimentación PID continúa siendo menor que el valor de detección de desconexión de retroalimentación, el inversor realizará la acción de protección correspondiente de acuerdo con la configuración de F5.00, que no es válida cuando F5.08 = 0.0%.
F5.05	Tiempo de detección de desconexión de retroalimentación	10.0s	0.1 ~ 999.9s	Después de que se produce la desconexión de retroalimentación, proteja el tiempo de demora antes de la acción.
F5.10	Nivel de prealarma de sobrecarga del inversor	120%	120~150%	Umbral de corriente de acción de prealarma de sobrecarga del inversor, el valor establecido es relativo al porcentaje de corriente nominal del inversor.
F5.11	Retraso de prealarma de sobrecarga del inversor	5.0s	0.0 ~ 15.0s	La corriente de salida del inversor es continuamente mayor que la amplitud del nivel de prealarma de sobrecarga (F5.10), a la señal de prealarma de sobrecarga de salida entre el tiempo de retardo.
F5.12	Prioridad de clic	0	0~1	0: inválido 1: cuando el inversor está funcionando, la prioridad de clic es la más alta
F5.13	Factor de supresión de oscilación	30	0~200	Cuando se produce una oscilación del motor, el F5.00 debe configurarse para que sea efectivo, la función de supresión de oscilación debe encenderse y luego ajustarse
F5.14	Factor de supresión de amplitud	5	0~12	

F5. 14	Frecuencia de límite inferior de supresión de oscilación	5. 0Hz	0. 0~ "F5. 16"	estableciendo el coeficiente de supresión de oscilación. En circunstancias normales, la amplitud de oscilación es grande y el coeficiente de supresión de oscilación F5. 13, F5. 14 ~ F5. 16 no necesita configurarse; Si se encuentra con ocasiones especiales, necesita F5. 13 ~ F5. 16 junto con el uso.
F5. 14	Frecuencia límite superior de supresión de oscilación	45. 0Hz	"F5. 15" ~ "F0. 05"	

Parámetros	Nombre	Valor de fábrica	Establecer rango	Descripción
F5.1	Selección de límite de corriente de onda por onda	011	000~111	Posición: 0 en la selección de aceleración: inválido, 1: diez efectivos: 0 en la selección de desaceleración: inválido, 1: efectivo 100: selección de velocidad constante 0: Inválido, 1: miles válidos: reserva
Grupo F6-Parámetros de comunicación (Reservas)				
Grupo F7-Parámetros funcionales suplementarios				
F7.0	Modo de conteo y tiempo	103	000~303	Un solo bit: el conteo llega al procesamiento, 0: medidor de una semana Número, detener la salida, 1: conteo de una semana, continuar la salida, 2: recuento de ciclos, detener la salida 3: recuento de ciclos, continuar la salida. Diez: Reserve Cien: procesamiento de llegada regular, 0: conjunto de una semana Cuando, deje de emitir, 1: temporización de una semana, continúe la salida, 2: temporización de bucle, detenga la salida 3: temporización de bucle, continúe la salida. Miles: Reserve
F7.0	Configuración del valor de reinicio del contador	1	"F7.02" ~ 9999	Establecer el valor de reinicio del contador
F7.0	Configuración del valor de detección del contador	1	0 ~ "F7.01"	Establecer el valor de detección del contador
F7.0	Configuración de tiempo	0s	0 ~ 9999s	Establecer el tiempo

Grupo F8-Parámetros de gestión y visualización				
F8.0	Ejecutar parámetros de monitoreo	0	0~26	El elemento de visualización predeterminado de la interfaz de monitoreo principal. El número correspondiente es el parámetro d grupo.
F8.0	Parámetros de monitoreo de tiempo de inactividad	1	0~26	El elemento de visualización predeterminado de la interfaz de monitoreo principal. El número correspondiente es el parámetro d grupo.
F8.0	Factor de visualización de la velocidad del motor	1.00	0.01~99.99	Se usa para corregir el error de visualización de la escala de velocidad, la velocidad real no tiene ningún efecto.
F8.0	Inicialización de parámetros	0	0~2	0: sin operación 1: restaurar la configuración de fábrica Parámetros de usuario de acuerdo con el modelo para restaurar la configuración de fábrica. 2: borrar el registro de fallas
Grupo F9-parámetros del fabricante				
F9.0	Contraseña del fabricante		1-9999	El sistema establece una contraseña especial
F9.0	Selección de modelo	1	0-14	220V: 0: 0.4KW 1: 0.75KW 2: 1.5KW 3: 2.2KW 4: 4.0KW 5:

Parámetros	Nombre	Valor de fábrica	Establecer rango	Descripción
				5.5KW 6: 7.5KW 380V: 7: 0.4KW 8: 0.75KW 9: 1.5KW 10: 2.2KW 11: 3.0KW 12: 4.0KW 13: 5.5KW 14: 7.5KW
F9.01	Tiempo muerto	Por modelo	2.5 ~ 4.0 μ S	2.5 ~ 4.0 μ S 0.4 ~ 4.0KW 2.8 us 5.5KW ~ 22KW 3.2us
F9.03	Valor de detección de sobretensión de software	400/810V	0-450V/900V	Umbral de detección de sobretensión
F9.04	Factor de corrección de voltaje	1.00	0.80~1.20	El valor de voltaje del bus utilizado para calibrar la prueba
F9.05	Factor de corrección actual	1.00	0.80~1.20	El valor actual utilizado para calibrar la prueba
F9.06 ~ F9.09	Reserve	0		Reserve
F9.10	Selección de función especial	Por modelo	0-2	Un bit: tiempo de ejecución acumulativo Clear Selection 0: Inválido, 1: válido Diez: selección de modelo 0: modelo universal (G), 1: modelo de carga ligera (F), 2: modelos sobrecargados (Z) 100: reservados. Miles: Reserve.

Grupo d-grupo de parámetros de monitoreo

Parámetros	Nombre	Rango	Unidad más pequeña
D-00	Frecuencia de salida (Hz)	0.0 ~ 999.9Hz	0.1Hz

D-01	Establecer la frecuencia (Hz)	0.0 ~ 999.9Hz	0.1Hz
D-02	Voltaje de salida (V)	0 ~ 999V	1V
D-03	Voltaje del bus (V)	0 ~ 999V	1V
D-04	Corriente de salida (A)	0.0 ~ 999.9A	0.1A
D-05	Velocidad del 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 ~ 20.00mA	0.01 mA
D-08	Salida analógica AO (V)	0.00 ~ 10.00V	0.01 V
D-09	Reserve	-	-
D-10	Reserve	-	-

D-11	Valor de retroalimentación de presión PID	0.00 ~ 10.00V/ 0.00 ~ 99.99 (MPa, Kg)	0.01 V/(MPa, Kg)
D-12	Valor de conteo actual	0~9999	1s
D-13	Valor de tiempo actual (s)	0 ~ 9999s	1s
D-14	Estado del terminal de entrada (S1-S5)	0 ~ 1FH	1H
D-15	Estado del relé de salida (R)	0 ~ 1H	1H
D-16	Reserve	Reserve	-
D-17	Fecha de actualización del software (año)	2010~2026	1
D-18	Fecha de actualización del software (mes, día)	0~1231	1
D-19	El segundo código de falla	0~19	1
D-20	El último código de falla	0~19	1
D-21	Frecuencia de salida (Hz) en la última falla	0.0 ~ 999.9Hz	0.1Hz
D-22	La última corriente de salida de falla (A)	0.0 ~ 999.9A	0.1A
D-23	Voltaje del bus (V) en la última falla	0 ~ 999V	1V
D-24	Reserve	Reserve	-
D-25	Tiempo de funcionamiento acumulado del inversor (h)	0 ~ 9999h	1 h

Grupo E-código de falla

Código de falla	Nombre	Possible causa de falla	Estrategia de falla
EOC1	Acelerar la sobrecorriente en	El tiempo de aceleración es demasiado corto	Extiende el tiempo de aceleración
		La potencia del inversor es pequeña	Use un inversor de gran nivel de potencia
		Curva V/F o configuración	Ajuste la curva V/F o el

	funcionamiento	de elevación de par incorrecta	aumento de par
EOC2	Reduzca la velocidad en la operación de sobrecorriente	El tiempo de desaceleración es demasiado corto	Extiende el tiempo de desaceleración
		La potencia del inversor es pequeña	Use un inversor de gran nivel de potencia
EOC3	Sobreflujo en operación uniforme	El voltaje de la red es bajo	Verifique la potencia de entrada
		La carga cambia o es anormal	Verifique la carga o reduzca el cambio de carga
		La potencia del inversor es pequeña	Use un inversor de gran nivel de potencia
EHU1	Acelerar la operación de sobrepresión	Voltaje de entrada anormal	Verifique la potencia de entrada
		Reinicie el motor giratorio	Establecer para comenzar después del freno de CC
EHU2	Operación de desaceleración	El tiempo de desaceleración es demasiado corto	Extiende el tiempo de desaceleración

	Sobrepresión	Voltaje de entrada anormal	Verifique la potencia de entrada
EHU3	Sobrepresión en operación uniforme	Voltaje de entrada anormal	Verifique la potencia de entrada
EHU4	Sobrepresión de tiempo de inactividad	Voltaje de entrada anormal	Verifique el voltaje de la fuente de alimentación
ELU0	Baja presión en funcionamiento	El voltaje de entrada es anormal o el relé no se absorbe	Verifique el voltaje de la fuente de alimentación o busque el servicio del fabricante
ESC1	Falla del módulo de potencia	Salida del inversor cortocircuito o conexión a tierra	Verifique el cableado del motor
		Sobreintensidad instantánea del inversor	Ver estrategia de sobrecorriente
		Panel de control anormal o interferencia grave	Busque el servicio de los fabricantes
		Dispositivos de potencia dañados	Busque el servicio de los fabricantes
EOL1	Sobrecarga del inversor	Curva V/F o configuración de elevación de par incorrecta	Ajuste la curva V/F y el aumento de par
		El voltaje de la red es demasiado bajo	Verifique el voltaje de la red
		El tiempo de aceleración es demasiado corto	Extiende el tiempo de aceleración
		Motor sobrecargado	Elija un inversor más potente
EOL2	Sobrecarga del motor	Curva V/F o configuración de elevación de par incorrecta	Ajuste la curva V/F y el aumento de par
		El voltaje de la red es demasiado bajo	Verifique el voltaje de la red

		El bloqueo del motor o el cambio repentino de carga es demasiado grande	Verifica la carga
		El coeficiente de protección de sobrecarga del motor no está configurado correctamente	Establezca correctamente el coeficiente de protección de sobrecarga del motor
E-EF	Falla de equipo externo	Terminal de entrada de falla de dispositivo externo cerrado	Desconecte el terminal de entrada de falla del dispositivo externo y borre la falla (preste atención para verificar el motivo)
EPID	Desconexión de retroalimentación PID	Línea de retroalimentación PID suelta	Verifique la línea de retroalimentación
		La retroalimentación es menor que el valor de detección de desconexión	Ajuste el umbral de entrada de prueba
ECCF	Falla de detección actual	Falla del circuito de muestreo actual	Busque el servicio de los fabricantes
		Falla de energía auxiliar	
EEEP	EEPROM Errores de lectura y escritura	Falla EEPROM	Busque el servicio de los fabricantes
EPAO	Falla de explosión del tubo	La presión de retroalimentación es menor que el umbral de detección de baja presión o mayor o igual que el umbral de detección de alta presión	Detecta la línea de retroalimentación o ajusta el umbral de alta y baja presión
EPOF	Doble falla de comunicación de la CPU	Error de comunicación de la CPU	Busque el servicio de los fabricantes

5, ejemplos de aplicación

(1) Control de suministro de agua a presión constante del inversor

A: control del manómetro de contacto eléctrico (el método de control más simple)

El uso del manómetro de contacto eléctrico para controlar la presión del agua, solo necesita tomar 2 líneas, una de la aguja verde, una Desde la aguja negra, respectivamente, en el manómetro de contacto eléctrico en los tres terminales sobre los dos (algunas tablas de contacto eléctrico pueden ser diferentes). Cuando el agua está baja, la aguja negra está debajo de la aguja verde, el inversor está en un estado de arranque acelerado, la aguja negra está por encima de la aguja verde cuando la presión del agua es alta, y el inversor está en un estado de desaceleración. Muy simple, fácil de mantener.

Para este inversor, los pasos de depuración son los siguientes:

① Las dos líneas del manómetro de contacto eléctrico, la señal de inicio una línea conectada a S1, la otra línea conectada a COM (no necesita distinguir entre positivo y negativo, configure todos los parámetros y luego conecte la señal de arranque).

El parámetro de configuración F0.02 = 1 selecciona el control de inicio del terminal externo.

3 La perilla de control de velocidad en el panel se eleva al máximo.

F2.13 = 3 (predeterminado), F0.10 = 60, F0.11 = 60, F2.19 = 1

encendido se puede iniciar automáticamente. Si no se inicia, los cables disponibles se conectan directamente a S1 y COM para ver si están encendidos

Mover, si no se puede iniciar, la descripción es el problema de configuración interna del inversor. Si puede comenzar, lo que indica que la tabla de contacto eléctrico externo o los problemas de línea, puede verificar que los contactos eléctricos en las dos líneas estén encendidos, la aguja negra por debajo de la aguja verde debe encenderse, la aguja negra por encima de la aguja verde debe

romperse.

B: Control de suministro de agua a presión constante PID (dado AVI)

Utilice la función de control PID incorporada del inversor para el control de regulación PID, la adquisición de presión de agua utilizando un sensor de presión o un manómetro remoto. Pasos de depuración:

① La señal de presión del manómetro remoto conectada a GND, AVI, 10V. Si se trata de un sensor de presión de 2 hilos conectado a GND, AVI. El valor de realimentación de voltaje del manómetro remoto se puede ver en el parámetro d-06.

2 configuración de parámetros:

Si usa el inicio del panel, configure el parámetro F0.02 = 0.

Si se inicia con un terminal externo, establezca los parámetros F0.02 = 1, F2.13 = 3 (valor predeterminado), F2.19 = 1 La línea de señal de inicio está conectada a S1 y COM (todos los parámetros se modifican y luego a la línea de inicio).

F0.10 = 30, F0.11 = 30 tiempo de aceleración y desaceleración, se puede ajustar de acuerdo con la aplicación práctica

F3.00 = 1011, retroalimentación negativa PID, señal de retroalimentación AVI dada, PID a cuantitativa dada por F3.01.

F3.01, utilizado para establecer el tamaño de la presión del agua, el rango de configuración es 0-100%, a través de este parámetro para ajustar la presión del agua

El nivel (0-10V correspondiente al rango del manómetro). Se puede ajustar a 20 de acuerdo con la aplicación real y luego ajustar el tamaño.

③ regulación de control PID de la velocidad:

F3.03 = 1.00 (predeterminado), ajuste del parámetro de valor P, cuanto mayor sea el valor P, más rápida será la velocidad de ajuste.

F3.04 = 2.0 (predeterminado), ajuste del parámetro de valor I, cuanto mayor sea el valor I, más lenta será la velocidad de ajuste.

(2) Dos tipos de control de modo de velocidad

Requisitos del equipo: el uso de la velocidad de la perilla del potenciómetro hacia adelante, el uso de la operación de baja velocidad de varias velocidades.

① Configuración de parámetros: F0.02 = 1, F0.03 = 3, F1.17 = 10 (velocidad de operación inversa 10HZ)

① Cableado: Potenciómetro 3 cables conectados a GND, AVI, + 10V, señal de avance conectada a S1 y COM, señal de inversión conectada a S2, COM, S2 y S3 cortos (inversión al mismo tiempo establecer la frecuencia del valor de 1 múltiple).

(3) Control de clic

Equipo que necesita control de clic:

① Configuración de parámetros: F0.02 = 1, F2.15 = 1 (movimiento de punto de giro directo), F2.16 = 2 (movimiento de punto de giro inverso), la frecuencia de movimiento de punto de giro positivo dada por el parámetro F1.09, la frecuencia de movimiento de punto de giro inverso dada por el parámetro F1.10. El tiempo de aceleración por clic se establece mediante el parámetro F1.11, y el tiempo de desaceleración por clic se establece mediante el parámetro F1.12.

① Cableado: la señal de cambio positivo está conectada a COM y S3, y el punto de inversión está conectado a COM y S4.

(4) Par insuficiente a baja velocidad (rotación aburrida)

Ajuste el parámetro F0.14, de pequeño a grande paso a paso, no ajuste demasiado desde el principio, el ajuste excesivo puede informar la falla de sobrecorriente OC.

Ajuste el parámetro F0.15, que es la frecuencia del corte de elevación de par.

(5) Aplicar en una máquina de grabado que usa una

tarjeta Vicki

En el uso de la aplicación de la máquina de grabado Vicki,

① cableado: la tarjeta Victory vendrá 4 líneas, a saber: línea común, línea de baja velocidad, línea de velocidad media, línea de alta velocidad. Estas cuatro líneas están conectadas al convertidor de frecuencia COM, S3, S4, S5.

Configuración de parámetros: F0.02 = 1, F0.04 = 400 (de acuerdo con la configuración de la placa de identificación del motor), F0.05 = 400 (de acuerdo con la placa de identificación del motor), F1.17 = 100, F1.18 = 150, F1.200 = 2200, 23F1.500 = F1.300,

F4.03 = 400 (frecuencia nominal del motor, de acuerdo con la configuración de la placa de identificación del motor).

Después de que se completa la configuración del parámetro, los terminales COM y S1 se conectan con el cable después de que se apaga. Luego, enciéndelo (Nota: el husillo puede girar después de que se enciende y se enciende para mayor seguridad).

Valor de entrega del servicio, calidad de fundición brillante

Informar al usuario:

Gracias por usar los productos de mi empresa, para garantizar que obtenga el mejor servicio postventa de mi empresa, lea atentamente los siguientes términos y haga los asuntos relacionados.

1, rango de garantía del producto

Cualquier uso normal de los requisitos de uso, la falla se produjo dentro de la garantía.

2, período de garantía del producto

El período de garantía del producto desde la fecha de la fábrica, dentro de los 12 meses. Después del período de garantía para implementar servicios de soporte técnico a largo plazo.

3, rango sin garantía

Cualquier violación de los requisitos humanos, desastres naturales o agua, daños externos, ambientes hostiles y otras causas de daños, así como el desmontaje no autorizado, la modificación y el mantenimiento del convertidor de frecuencia, se considerarán como un abandono automático del servicio de garantía.

4, compre productos de intermediarios

Donde los distribuidores, agentes para comprar productos de los usuarios, en caso de falla del producto, póngase en contacto con el distribuidor o agente.

Guarde este manual adecuadamente para su uso cuando sea necesario.

Número de material: XM-H0123
2017 Año 5 Mes completado
WeChat Public



Soporte técnico