

اینورتر سری S600

وکتور کنترل حلقه باز (IM)

راهنمای کاربری



Contents

۱	مقدمه
۲	توضیحات مدل
۳	مشخصات اینورتر
۳	مشخصات استاندارد
۴	مشخصات عمومی
۶	دیاگرام سیم بندی
۷	توضیحات ترمینال مدار اصلی
۹	ابعاد خارجی
۹	ابعاد خارجی اینورتر
۱۰	کپیید عملیات از راه دور
۱۱	توضیحات صفحه کلید
۱۳	پارامترها لیست
۲۸	پارامترهای دسترسی
۳۹	پارامترهای خطا
۴۳	لیست انتخاب مقاومت ترمز

از اینکه سری اینورترهای سنچ S600 را انتخاب کرده اید ، متشکریم.

در این راهنما شما مراحل نصب ، وارد کردن پارامترها، رفع مشکلات و نگهداری روزانه درایوهای موتور AC را فرا خواهید گرفت. برای تضمین عملکرد ایمن و کار بدون خطر تجهیزات ، توصیه می شود قبل از اتصال برق به درایو های AC موارد ایمنی زیر را مطالعه نمایید. از باز کردن کاور اصلی دستگاه جدا خودداری کنید.

قبل از تعمیر یا رسیدگی برق ورودی اینورتر را قطع کنید. وقتی برق ورودی قطع می شود، خازنها شارژ می مانند و بار اکتريکی بر روی آنها وجود دارد. ابتدا صبر کنید تا همه چراغها و LED های درایو خاموش شوند سپس پوشش درایو را باز کنید .

با استفاده از ترمینال GND اینورتر را به زمین وصل نمایید .بدنه اینورتر به ارت بسته شود .

از نصب اینورتر در محیط های قابل اشتعال خودداری فرمایید.

از نصب اینورتر با توان پایین تر از توان موتور خودداری کنید.

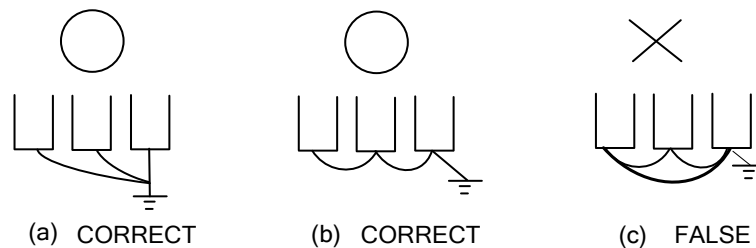
از ورود براده های آهن ، سنگ ، چوب، گرد و غبار و اجسام دیگر به داخل اینورتر خودداری نمایید.

از اتصال سیم نول به ارت دستگاه خودداری فرمایید.

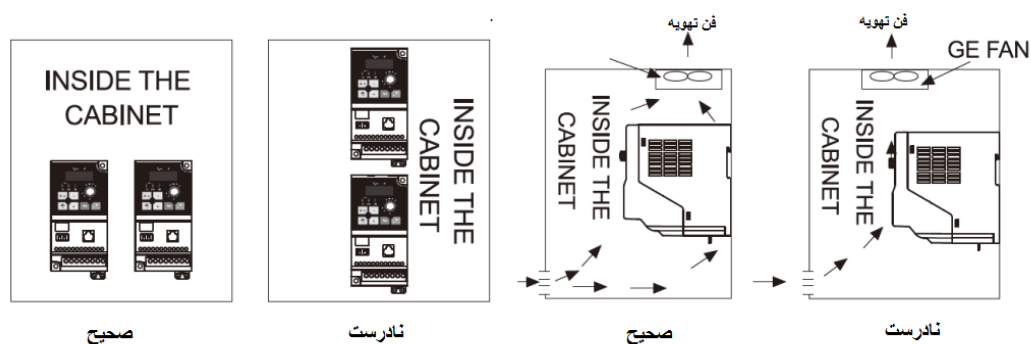
به شرط بروز مشکلات و ارائه راه حل در این کتابچه راهنمای دستورالعمل ، با نماینده SAVCH Electric خود تماس بگیرید یا

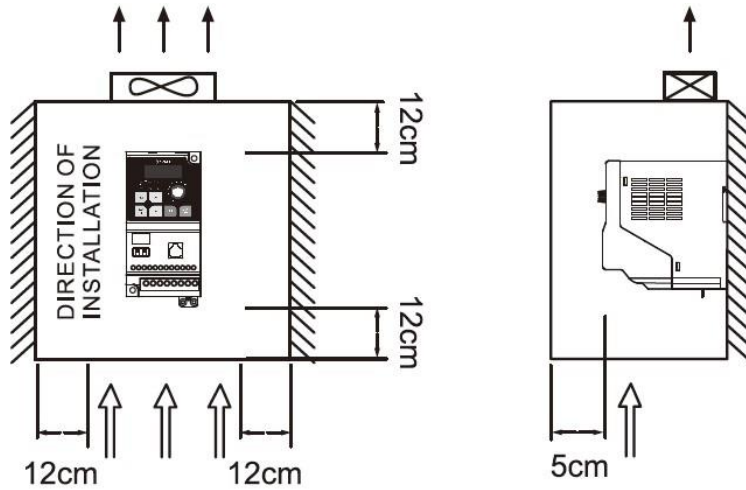
مستقیماً با شرکت ما تماس بگیرید. تکنسین های حرفه ای ما به طور فعال در خدمت شما هستند .

نحوه سیم بندی صحیح ارت در حالتی که از چند اینورتر استفاده شده باشد ، مطابق شکل زیر می باشد.



برای خنک شدن، جلوی اینورتر باید به سمت جلو و قسمت های بالایی به سمت بالا باشد.





تهویه


روبرو -10°C تا $+40^{\circ}\text{C}$ (a)

(جلو)

(کنار)

توضیحات مدل

مدل →
 مشخصات ورودی →
 مشخصات خروجی →
 فرکانس خروجی →



TYPE: S600-4T1.5G
 SOURCE: AC 3PH 380~460V 50/60Hz
 OUTPUT: 3PH 0~460V 2.9kVA 3.8A
 FREQUENCY RANGE: 0~500Hz
 Designed by Taiwan Savch Electric
 SAVCH ELECTRIC CO.,LTD.

<p>S</p> <p>SAVCH</p>	<p>600</p> <p>Product series</p>	<p>-</p>	<p>4T</p> <p>Input power source: 2T:3ph 220V (Note: 2T2.2G or below with compatibility of single phase) 4T:3ph 440V</p>	<p>1.5G</p> <p>0.4: 0.4kW 0.75: 0.75kW 1.5: 1.5kW 2.2: 2.2kW 4.0: 4.0kW 5.5: 5.5kW</p>
------------------------------	---	----------	--	---

مشخصات اینورتر



سری ۲۲۰ ولت تک فاز / سه فاز

مورد		مشخصات				
S600-2T□□□G		0.4	0.75	1.5	2.2	4.0
Output	حداکثر توان خروجی موتور (kW)	0.4	0.75	1.5	2.2	4.0
	حداکثر توان خروجی موتور (HP)	0.5	1	2	3	5.4
	ظرفیت نامی خروجی (kVA)	1.1	1.5	2.7	3.7	6.5
	جریان نامی خروجی (A)	2.3	4.0	7.0	9.6	17.0
	محدوده فرکانس خروجی	0~500Hz				
	ظرفیت اضافه بار	150%-60sec				
	حداکثر ولتاژ خروجی	مطابق ولتاژ ورودی				
Input	فاز، ولتاژ، فرکانس	Single phase / three phase. 200~240V. 50/60 Hz				
	تغییرات فرکانس ولتاژ	Voltage: ±15% frequency: ±5%				
	جریان ورودی (A)	تک فاز	5.4	8.2	14.2	23
سه فاز		3.1	5.0	7.7	11.1	22.2
روش خنک کننده		فن خنک کننده				

سری سه فاز ۴۴۰ ولت

مورد		مشخصات				
S600-4T□□□G		0.75	1.5	2.2	4.0	5.5
Output	حداکثر توان خروجی موتور (kW)	0.75	1.5	2.2	4.0	5.5
	حداکثر توان خروجی موتور (HP)	1	2	3	5.4	7.4
	ظرفیت نامی خروجی (kVA)	1.9	2.9	3.9	6.9	9.9
	جریان نامی خروجی (A)	2.5	3.8	5.1	9	13
	محدوده فرکانس خروجی	0~500Hz				
	ظرفیت اضافه بار	150%-60sec				
	حداکثر ولتاژ خروجی	مطابق ولتاژ ورودی				
فاز، ولتاژ، فرکانس		Three phase·380-460V ·50/60Hz				

Input	تغییرات فرکانس ولتاژ	Voltage: ±15% frequency:±5%				
	(A) جریان ورودی	3.4	5.0	5.8	10.5	15
روش خنک کننده		فن خنک کننده				

مورد		مشخصات دقیق	
مشخصه کنترل	حالت کنترل	V/f control, open loop vector control	
	محدوده فرکانس خروجی	0~500.00Hz	
	وضوح تنظیم فرکانس	0.01 Hz	
	وضوح تنظیم فرکانس خروجی	0.01 Hz	
	فرکانس کریر PWM	Adjust from 0.5kHz to 12kHz	
	افزایش گشتاور	1Hz/150%	
	V/f منحنی	Three types:line, multi-point. Nth power V/f curve (1.2th power,1.4 th power,1.6 th power,1.8 th power,2th power)	
	V/f separation	Two types:full separation, semi-separation	
	فرکانس پرش	adjust from 0.1Hz to 500.00Hz	
	زمان شتاب افزایشی و کاهششی	0.00 to 65000 seconds (4-stage acceleration/deceleration time is set independently), linear or S-curve acceleration/deceleration mode.	
	حفاظت از اضافه جریان	می توان با توجه به بار موتور با ۱۰۰ تا ۲۰۰٪ جریان نامی درایو را تنظیم کرد.	
	DC ترمز	هنگام توقف، می توان آن را از 0 تا حداکثر فرکانس کاری کار کرد و جریان ترمز ۰ تا ۱۰۰٪ جریان نامی موتور تنظیم کرد. زمان شروع 100~0 ثانیه، زمان توقف 100~0 ثانیه.	
	گشتاور ترمز	20% (external optional brake resistor can reach 125%)	
نسبت سرعت	Open loop vector control:1:100		
Operation characteristic	سیگنال تنظیم فرکانس	کیپد	Set by  
		ترمینال خارجی	0-10VDC, 4-20mADC, Serial communication(RS485)
	سیگنال عملیات	کیپد	Available to be operated by RUN,STOP keys
		ترمینال خارجی	2-wire / 3-wire operation, jog operation, serial communication (RS485)

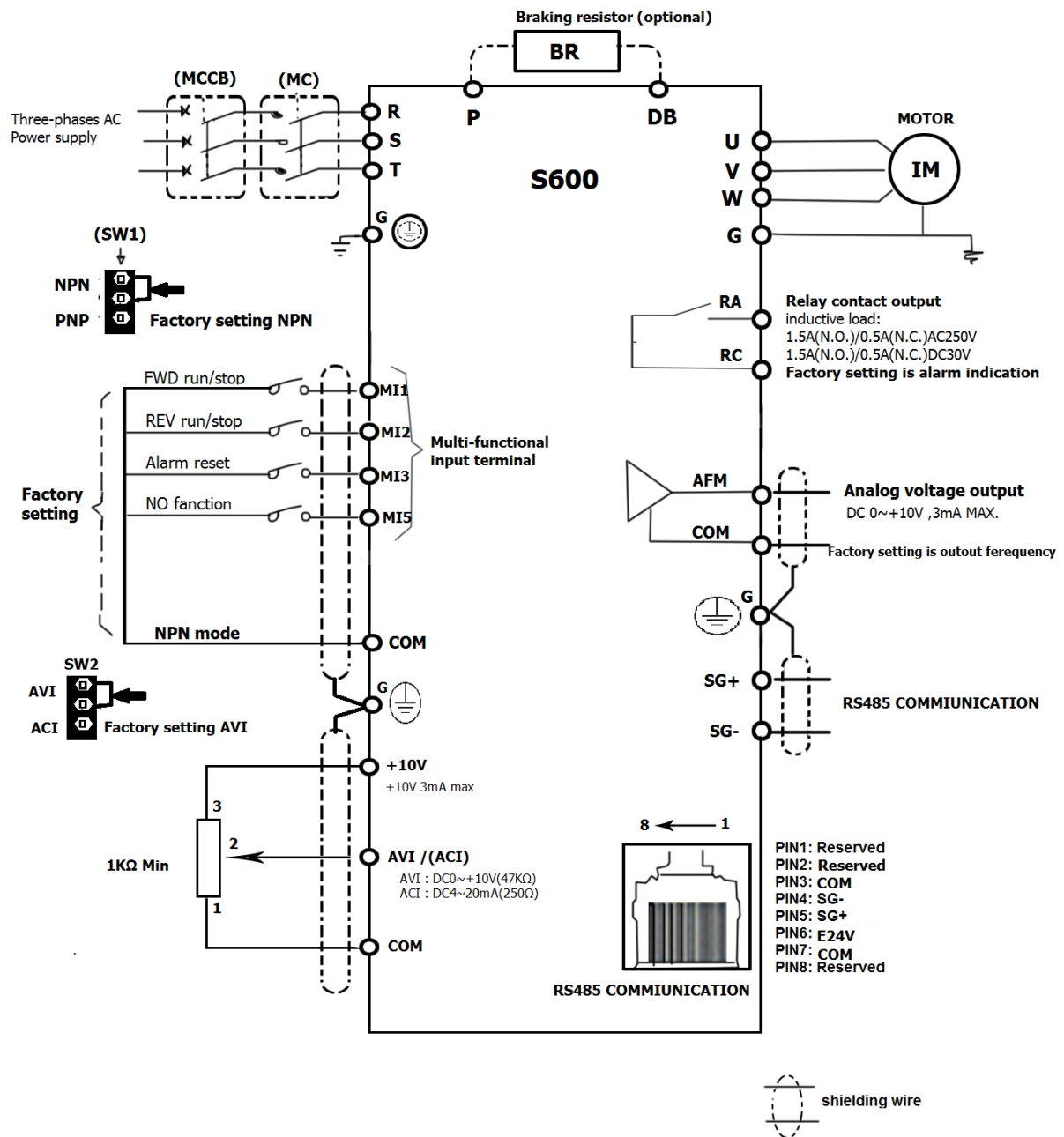
	ترمینال ورودی چند منظوره	چپگرد و راستگرد ، کنترل عملیات سه سیمه، JOG در جهت راستگرد و چپگرد ، توقف آزاد، ورودی خطای خارجی ، توقف در حال اجرا ، تنظیم ترمینال افزایش/کاهش فرکانس ، ۱۶ سرعت مختلف قابل سوییچ ، تغییر زمان سرعت شتاب/کاهش ، سوئیچینگ منبع فرکانس، تغییر فرمان در حال اجرا، کنترل PID ، تنظیم مجدد وضعیت PLC ، توقف فرکانس نوسان ، بازنشانی فرکانس نوسان، غیر فعال کردن شتاب و کاهش سرعت، غیرفعال کردن کنترل گشتاور، فرکانس پالس سرعت بالا، توقف ترمز DC ، کنترل سرعت و سوئیچینگ کنترل گشتاور .
	ترمینال خروجی چند منظوره	عملکرد اینورتر، خروجی خطا، تشخیص سطح فرکانس خروجی FDT ، رسیدن فرکانس، عملکرد سرعت صفر، هشدار اضافه بار ، مقدار شمارش شده کارکرد و یا ساعت زمانی کارکرد ، تکمیل سیکل کاری PLC ، محدودیت گشتاور ، خروجی AVI1>AVI2 ، رسیدن به فرکانس حد بالا، رسیدن فرکانس حد پایین (مربوط به عملیات)، خروجی وضعیت ولتاژ پایین ، تنظیمات ارتباط ، خروجی رسیدن فرکانس ، معکوس هنگام کار، وضعیت فعلی صفر، دمای مازول می رسد، جریان خروجی از حد مجاز فراتر می رود، فرکانس حد پایین می رسد ، خروجی آلارم می رسد
	خروجی سیگنال آنالوگ	مربوط به فرکانس خروجی ، جریان خروجی، خروجی ولتاژ و غیره.
	Fault signal contact	Contact "ON" (one "C" contact relay outputs when the AC drive fails)
	عملکرد داخلی	تنظیم حد بالا و پایین فرکانس خروجی، راه اندازی مجدد قطعی برق آبی، راه اندازی مجدد خطا غیر عادی ، ردیابی سرعت و فرکانس ، PLC ساده، عملکرد چند سرعت، کنترل PID ، کنترل زمان بندی تنظیم خروجی تنظیم خودکار ، قفل پارامتر، بازنشانی پارامتر به کارخانه، جلوگیری از جریان اضافه، جلوگیری از اضافه ولتاژ، رله حرارتی الکترونیکی
	عملکرد حفاظتی	حفاظت از اتصال کوتاه، جریان زیاد در حالت شتاب کاهشی و افزایشی ، جریان بالا در رعت ثابت ، اضافه ولتاژ در حالت شتاب و کاهش سرعت و سرعت ثابت ، خطای ولتاژ کم DC ، اضافه بار موتور، اضافه بار اینورتر، حفاظت از گشتاور اضافی ، افت فاز در خروجی ، گرمای بیش از حد IGBT، خطای ارتباط ۴۸۵ ، خطای تشخیص جریان، خطای تیونینگ، اختلال خواندن و نوشتن پارامتر EEPROM ، اختلال در سخت افزار اینورتر، اتصال کوتاه موتور به زمین ، کاهش بار ، قطعی فیدبک PID.
	صفحه کلید	دارای ۸ کلید عملکرد ، صفحه نمایش LED ، ۷ چراغ LED نشانگر وضعیت که می تواند فرکانس را تنظیم کند، فرکانس خروجی ، جریان خروجی را نمایش دهد، واحد تعریف شده توسط کاربر، مرور پارامتر و تنظیمات اصلاح و قفل کردن پارامتر، نمایش خطای عملیات ، توقف، تنظیم مجدد، چپگرد / راستگرد ، JOG
Environment	دمای عملیات	-10°C to +40°C
	دمای اطراف	-20°C to +60°C
	رطوبت محیط	Below 90%RH, No condensation
	ارتفاع نصب	No more than 1000m in height, no corrosive gas, liquid, dust
	لرزش	Below 20Hz 9.80665m/s ² (1G), 20~50Hz 5.88m/s ² (0.6G)
	محفظه	IP20 (Depending on the end customer's installation environment)

مدل	جریان ورودی نامی (A)		جریان خروجی نامی (A)	خروجی موتور (کیلووات)	جریان نامی سوئیچ بدون فیوز (A)
	تکفاز	سه فاز			
S600 -2T0.4G	5.4	3.1	2.3	0.4	10
S600 -2T0.75G	8.2	5.0	4.0	0.75	20
S600 -2T1.5G	14.2	7.7	7.0	1.5	30
S600 -2T2.2G	23	11.1	9.6	2.2	50
S600 -2T4.0G	x	22.2	17.0	4.0	50

مدل	جریان ورودی نامی (A)	جریان خروجی نامی (A)	خروجی موتور (کیلووات)	جریان نامی سوئیچ بدون فیوز (A)
S600-4T0.75G	3.4	2.5	0.75	5
S600-4T1.5G	5.0	3.8	1.5	10
S600-4T2.2G	5.8	5.1	2.2	15
S600-4T4.0G	10.5	9	4.0	20
S600-4T5.5G	15	13	5.5	20

دیاگرام سیم بندی

سیم کشی درایو موتور AC را می توان به دو بخش مدار اصلی و مدار کنترل تقسیم کرد. کاربران باید پایانه ها را همانطور که نمودار نشان می دهد متصل کنند. نمودار زیر نمودار سیم کشی استاندارد درایور موتور AC سری S600 است.



• اینورتر های سری S600 در همه توان ها دارای یونیت ترمز داخلی هستند.

۱. پایانه های ورودی چند منظوره MI1~MI3 می توانند حالت NPN یا حالت PNP را مطابق با SW1 تغییر دهند، فقط حالت ترمینال ورودی MI5 NPN
۲. فرمان فرکانس آنالوگ AVI: می تواند ۴ ~ ۲۰ میلی آمپر یا ۰ ~ + ۱۰ ولت را به عنوان سیگنال ورودی مطابق SW2 سوییچ کند ..
۳. هنگام استفاده از کلید از راه دور، عملکرد ارتباط سریال RS485 SG+/SG- غیرفعال می شود .

S600 توضیحات برای پایانه های اینورتر سری

نمادهای پایانه	شرح
R,S,T	ورودی منبع تغذیه AC مدار اصلی

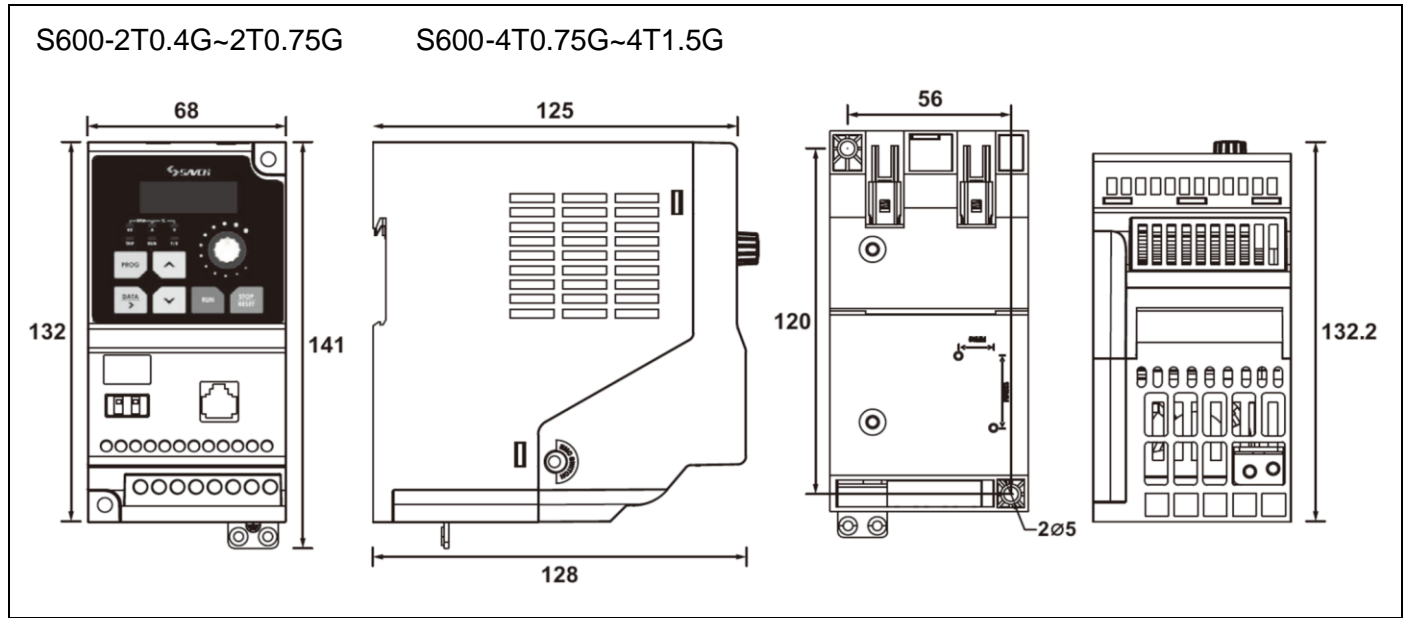
U, V, W	اتصال به موتور
P, DB	ترمینال اتصال مقاومت ترمز
G \oplus	For grounding (High voltage wave impact and noise interference shall be avoided.)

شرح نماد پایانه

نماد ترمینال	عملکرد ترمینال	مشخصات
RA-RC	کنتاکتور رله خروجی چند منظوره	توضیحات 06-01 برای تنظیمات رله
MI1-COM	ترمینالهای ورودی چندگانه ۱	مربوط به پارامترهای 04-00 to 04-04
MI2-COM	ترمینالهای ورودی چندگانه ۲	
MI3-COM	ترمینالهای ورودی چندگانه ۳	
MI5-COM	ترمینالهای ورودی چندگانه ۵	
+10V-COM	منبع تغذیه برای تنظیم سرعت	
AVI-COM	مرجع فرکانس ولتاژ آنالوگ	0 تا +10 ولت / حداکثر فرکانس خروجی
ACI-COM	مرجع فرکانس جریان آنالوگ	4 تا +20 میلی آمپر / حداکثر فرکانس خروجی
AFM-COM	ترمینال خروجی آنالوگ	0 تا +10 ولت / حداکثر فرکانس خروجی
SG+-SG-	ترمینال ارتباط سریال ۴۸۵	مدباس ۴۸۵

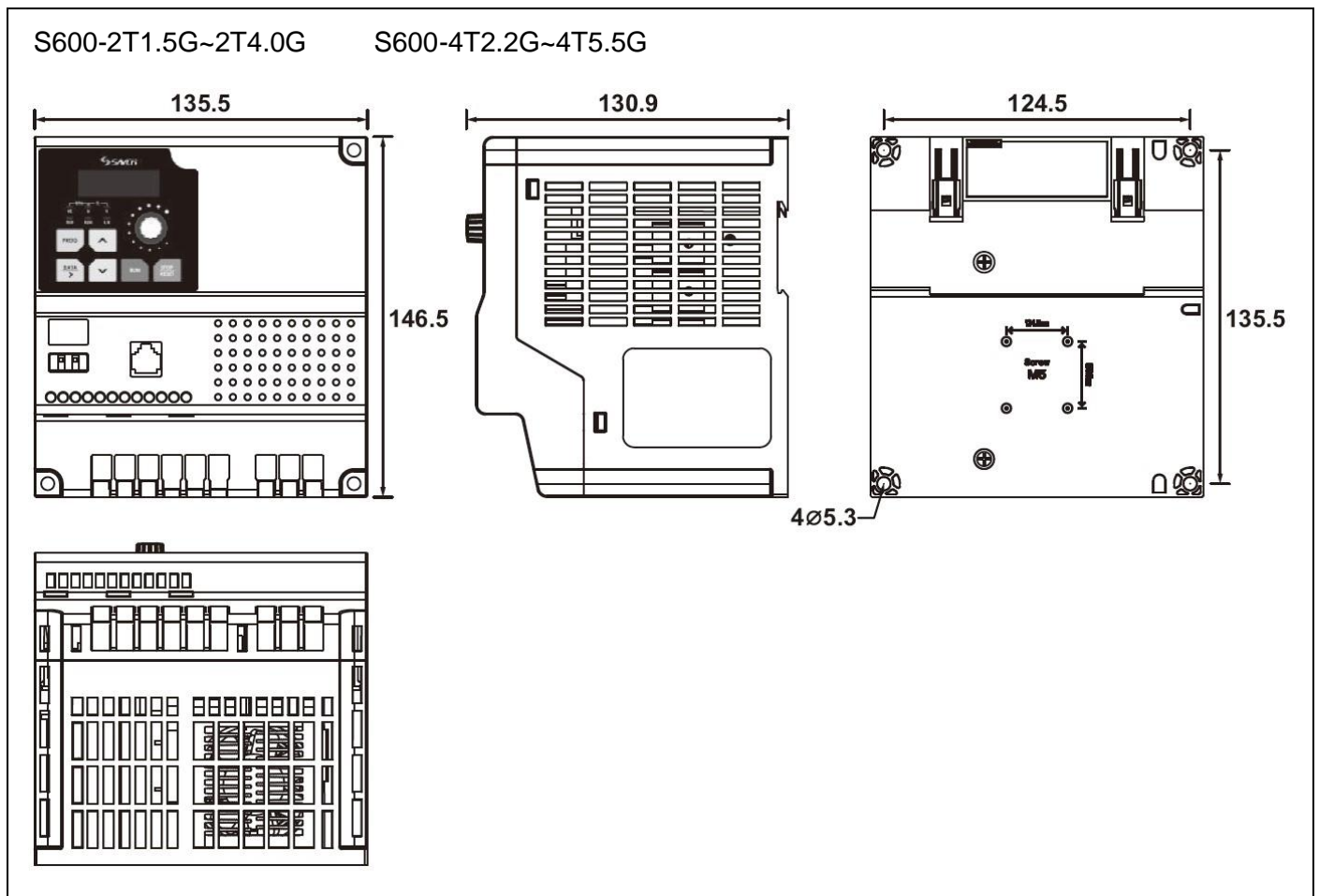
Size 1

Unit:mm



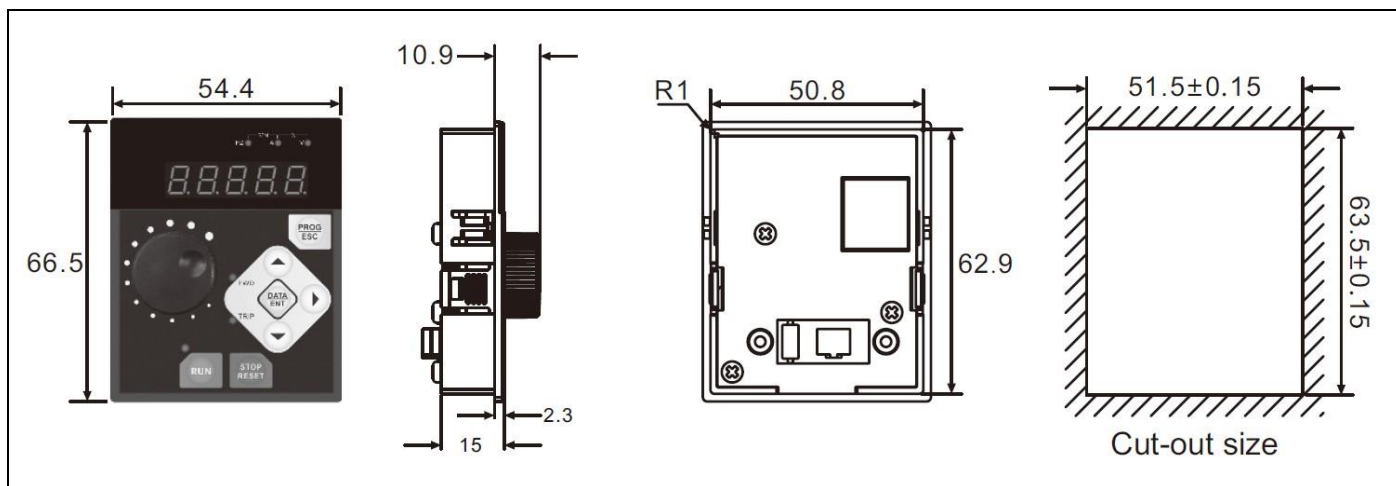
Size 2

Unit:mm



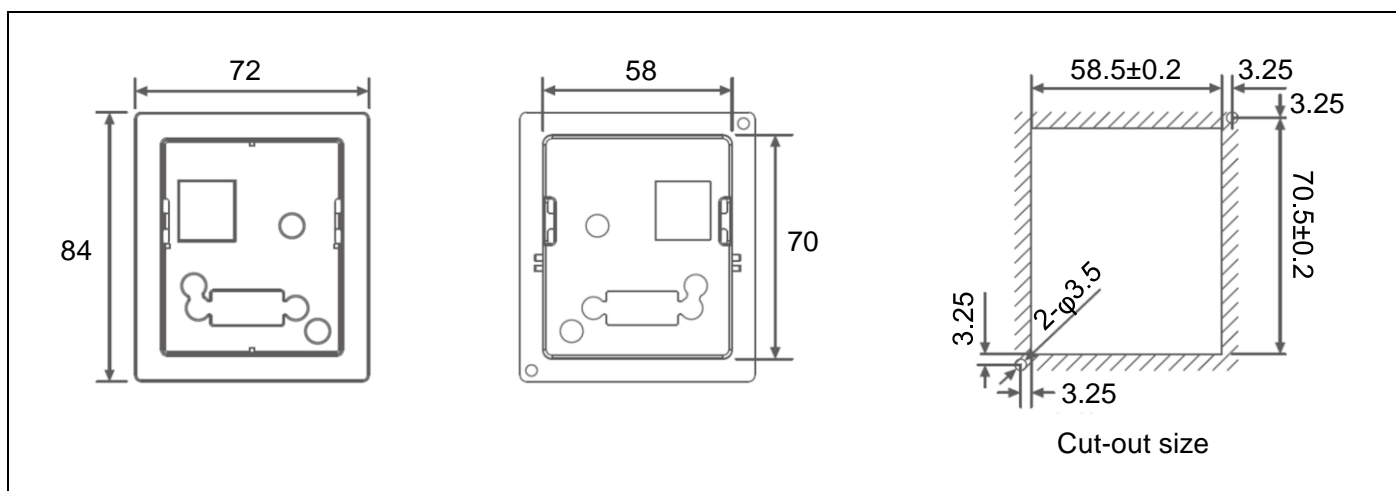
EL-OP-A2

Unit:mm



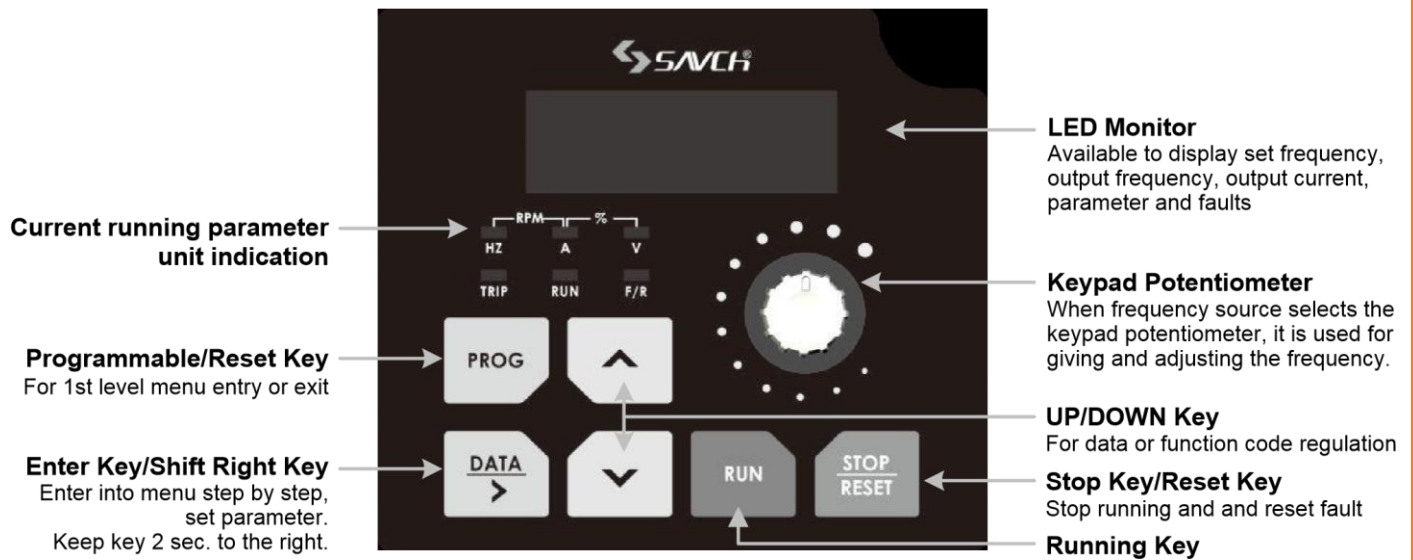
توجه: این کلید را می توان با کابل شبکه معمولی (۸ هسته) اتصال داد .

Unit:mm



توضیحات صفحه کلید

توضیحات و عملکردهای صفحه کلید



Functions description of the keyboard

Display and Keyboard		Functions description
	کلید پروگرام	وارد منو شوید یا از آن خارج شوید
	کلید اینتر / کلید Shift سمت راست	گام به گام وارد منو شوید، پارامتر تنظیم کنید، کلید را ۲ ثانیه نگه دارید برای شیفت به سمت راست. In the stop display interface and running display interface, long press the key to enter the frequency display, and short press the key to switch the monitoring items.
	کلید بالا	افزایش داده یا کد پارامتر
	کلید پایین	کاهش داده یا کد پارامتر
	کلید ران	برای شروع عملیات بر روی کلید
	کلید توقف / تنظیم مجدد	برای متوقف کردن موتور در حالت کار با فشار دادن این کلید ، تنظیمات مربوط به

08-02

نماد	شرح
Hz	فرکانس
A	جریان
V	ولتاژ
RPM	دور موتور
%	درصد

پارامتر	تابع پارامتر	محدوده تنظیمات	تنظیمات کارخانه	
00-00	انتخاب محل دریافت فرمان RUN	0: استارت از پنل 1: استارت از ترمینالیای ورودی 2: خط سریال ۴۸۵	0	✓
00-01	صفحه کلید و ترمینال انتخاب تنظیمات / UP DOWN	توقف حافظه و ذخیره سازی: 0 توقف حافظه: 1 2: Stop no memory	2	✓
00-02	انتخاب منبع فرکانس اصلی	0: کی پد دستگاه 1: AVI 2: رزرو 3: رزرو 4: سرعت چند پله ای دیجیتال 5: کنترل PID 6: تعیین سرعت توسط با سریال دستگاه 7: Simple PLC 8: پتانسیومتر کپید 9: تنظیمات پالس (MI5)	1	
00-03	ماکزیم فرکانس	50.00Hz~500.00Hz	50.00Hz	
00-04	حد بالای فرکانس	00-03 حداکثر فرکانس ~ 00-05 فرکانس حد پایین	50.00Hz	
00-05	حد پائین فرکانس	حد بالای فرکانس ~ 0.00Hz	0.00Hz	✓
00-06	رفرنس فرکانس کی پد	(00-03) تا ماکزیم فرکانس 0.00Hz	50.00Hz	✓
00-07	1 زمان شتاب افزایشی	0.00s~65000s	متناسب با نوع اینورتر	✓
00-08	1 زمان شتاب کاهش	0.00s~65000s	متناسب با نوع اینورتر	✓
00-09	جهت چرخش موتور	0: راستگرد 1: چپگرد	0	✓
00-10	تغییر فرکانس Carrier	0.5kHz~12.0kHz	متناسب با نوع اینورتر	✓
00-11	بازیابی پارامترها	0: غیر فعال 1: بازیابی پارامترهای کارخانه، به استثنای پارامترهای موتور اطلاعات ضبط شده را پاک کنید: 2 پارامترها را به کپید اکسترنال کپی کنید: 3 کپی پارامترها از پنل از راه دور به اینورتر: 4	0	

00-12	تنظیم فرکانس حامل با دما	غیر فعال: 0 فعال: 1	1	↗
00-14	انتخاب منبع رفرنس سرعت Y	همانند 00-02 (انتخاب منبع فرکانس اصلی X)	0	
00-15	Auxiliary frequency source Y range selection during superposition	نسبت به حداکثر فرکانس: 0 نسبت به منبع فرکانس X: 1	0	↗
00-16	محدوده برهم‌نهی منبع فرکانس کمکی Y	0%~150%	100%	↗
00-17	انتخاب منبع فرکانس	Single digit: Frequency source selection 0: Main frequency source X 1: Main and auxiliary calculation results (Operation relationship is determined by ten digits) 2: Switch between the main frequency source X and the auxiliary frequency source Y 3: Switch between the main frequency source X and the main and auxiliary calculation results 4: Switch between auxiliary frequency source Y and main and auxiliary calculation results Tens digit: the relationship between the main and auxiliary operations of the frequency source 0: Main+auxiliary 1: Main-auxiliary 2: Maximum of both 3: Minimum of both	0	↗
00-19	Auxiliary frequency source offset frequency when superimposed	0.00Hz to the maximum frequency (00-03)	0.00Hz	↗
00-20	منبع فرکانس بالا	0: تنظیمات 00-04 1: AVI 2: رزرو 3: رزرو 4: ورودی پالس 5: ارتباط ۴۸۵	0	
00-21	افست فرکانس بالایی	0.00Hz~ 00-03	0.00Hz	↗
00-22	واحد زمان شتاب / کاهش سرعت	0: 1s 1: 0.1s 2: 0.01s	1	
00-23	فرکانس پایه شتاب و زمان کاهش سرعت	0: ماکزیمم فرکانس: (00-03) 1: فرکانس تنظیمی 2: 100Hz	0	

00-24	فرکانس پایه برای دستور UP/DOWN در حین اجرا	فرکان در حال کار: 0 فرکانس تنظیمی: 1	1	
-------	---	---	---	--

01 : پارامترهای کنترل موتور

نشان می دهد که پارامترها را می توان در حین کار تنظیم کرد.

پارامتر	تابع پارامتر	محدوده تنظیمات	تنظیمات کارخانه	
01-00	تنظیم مد کنترلی موتور اول	(SVC) کنترل برداری بدون سنسور: 0 کنترل 2:V/f	2	
01-02	توان نامی موتور	0.1kW~1000.0kW	متناسب با نوع اینورتر	
01-03	فرکانس نامی موتور	0.01Hz~	متناسب با نوع اینورتر	
01-04	سرعت چرخش نامی موتور	1rpm~65535rpm	متناسب با نوع اینورتر	
01-05	ولتاژ نامی موتور	1V~2000V	متناسب با نوع اینورتر	
01-06	جریان نامی موتور	0.01A~655.35A	متناسب با نوع اینورتر	
01-07	مقاومت استاتور موتور	0.001Ω~65.535Ω	متناسب با نوع اینورتر	
01-08	مقاومت روتور موتور	0.001Ω~65.535Ω	متناسب با نوع اینورتر	
01-09	اندوکتانس نشستی موتور	0.01mH~655.35mH	متناسب با نوع اینورتر	
01-10	اندوکتانس متقابل موتور	0.1mH~6553.5mH	متناسب با نوع اینورتر	
01-11	جریان بدون بار موتور	0.01A~01-06	متناسب با نوع اینورتر	
01-12	انتخاب نوع موتور	0 : موتور استاندارد (خنک کننده توسط فن) 1 : موتور ویژه (خنک کننده خارجی اجباری)	0	

02 : پارامترهای کنترل برداری

نشان می دهد که پارامترها را می توان در حین کار تنظیم کرد.

پارامتر	تابع پارامتر	محدوده تنظیمات	تنظیمات کارخانه	
02-00	Speed loop proportional gain 1	1~100	15	✓
02-01	Speed loop integration time 1	0.01s~10.00s	0.50s	✓
02-02	فرکانس سونچینگ ۱	0.00~02-05	5.00Hz	✓
02-03	Speed loop proportional gain 2	1~100	10	✓

02-04	Speed loop integration time 2	0.01s~10.00s	1.00s	✓
02-05	فرکانس سونیچینگ ۲	02-02~ماکزیم فرکانس	10.00Hz	✓
02-06	Vector control slip gain	50%~200%	100%	✓
02-07	تنظیم دیجیتال حد بالایی گشتاور	0.0%~200.0%	150.0%	✓
02-08	Speed loop filter time constant	0.000s~0.100s	0.015s	✓
02-09	Vector control over excitation gain	0~200	64	✓
02-10	منبع حد بالایی گشتاور	0: تنظیم پارامتر 1:AVI 2:رزرو 4:ورودی پالس 5:۴۸۵ ارتباط 6:رزرو 7:رزرو	0	✓
02-13	Excitation adjustment proportional gain	0~60000	2000	✓
02-14	Excitation adjustment integral gain	0~60000	1300	✓
02-15	Torque adjustment proportional gain	0~60000	2000	✓
02-16	بهره انتگرال تنظیم گشتاور	0~60000	1300	✓
02-17	ویژگی های انتگرال حلقه سرعت	integral separation : تک رقمی 0: غیر فعال 1: فعال	0	✓

03 : پارامترهای کنترل V/F

✓ نشان می دهد که پارامترها را می توان در حین کار تنظیم کرد.

پارامتر	تابع پارامتر	محدوده تنظیمات	تنظیمات کارخانه	
03-00	تنظیم منحنی V/f	0: مدل خطی 1: مدل منحنی قابل تعریف 2: منحنی مربعی (درجه ۲) 3: 1.2 منحنی V/f 4: 1.4 منحنی V/f 6: 1.6 منحنی V/f 8: 1.8 منحنی V/f 9: رزرو 10: V/f complete separation mode 11: V/f half separation mode	0	
03-01	افزایش گشتاور	0.0%:(auto-torque boost) 0.1%~30.0%	متناسب با نوع اینورتر	✓

03-02	فرکانس قطع افزایش گشتاور	ماکزیم فرکانس~0.00Hz	50.00Hz	
03-03	فرکانس V/f چند نقطه ای ۱	0.00Hz~03-05	0.00Hz	
03-04	ولتاژ V/f چند نقطه ای ۱	0.0%~100.0%	0.0%	
03-05	فرکانس V/f چند نقطه ای ۲	03-03~03-07	0.00Hz	
03-06	ولتاژ V/f چند نقطه ای ۲	0.0%~100.0%	0.0%	
03-07	فرکانس V/f چند نقطه ای ۳	03-05~01-03) نامی موتور	0.00Hz	
03-08	ولتاژ V/f چند نقطه ای ۳	0.0%~100.0%	0.0%	
03-09	بهره جبران لغزش V/f	0.0%~200.0%	0.0%	↗
03-10	افزایش تحریک بیش از حد V/f	0~200	64	↗
03-11	بهره جلوگیری از نوسان V/f	0~100	متناسب با نوع اینورتر	↗
03-13	V/f separated voltage source	0: تک رقمی (03-14) 1: AVI 2: رزرو 3: رزرو 4: ورودی پالس (MI5) 5: سرعت چند پله ای دیجیتال 6: Simple PLC 7: PID 8: ارتباط سریال ۴۸۵	0	↗
03-14	V/f separated voltage source	ولتاژ نامی موتور~0V	0V	↗
03-15	V/f separated voltage rise time	0.0s~1000.0s نکته: به معنی زمان رسیدن از 0 ولت تا ولتاژ نامی موتور است.	0.0s	↗
03-16	Voltage deceleration time for V/f separation	0.0s~1000.0s Note: indicates the time from 0V to the rated voltage of the motor	0.0s	↗
03-17	V/f separation stop mode selection	0: Frequency/voltage is reduced to 0 1: The frequency is reduced after the voltage is reduced to 0	0	↗
03-18	حفاظت اضافه جریان	50~200%	160%	
03-19	حفاظت اضافه جریان فعال	0: invalid 1: valid	1	
03-20	Over-current stall suppression gain	0~100	20	↗
03-21	Double-speed over-current stall action current compensation coefficient	50~200%	50%	
03-22	Overvoltage stall action voltage	330.0V~800.0V	220V: 370.0 380V: 760.0	
03-23	حفاظت اضافه ولتاژ فعال	0: invalid 1: valid	1	

03-24	Overvoltage stall suppression frequency gain	0~100	30	↗
03-25	Overvoltage stall suppression voltage gain	0~100	30	↗
03-26	Overvoltage stall maximum rise frequency limit	0~50Hz	5Hz	

04 پارامترهای ترمینال ورودی

↗ نشان می دهد که پارامترها را می توان در حین کار تنظیم کرد.

پارامتر	تابع پارامتر	محدوده تنظیمات	تنظیمات کارخانه	
04-00	انتخاب عملکرد ترمینال MI1	بدون عملیات: 0	1	
04-01	انتخاب عملکرد ترمینال MI2	چرخش در جهت راستگرد: 1 (FWD) چرخش در جهت چپگرد: 2 (REV)	2	
04-02	انتخاب عملکرد ترمینال MI3	کنترل سه سیمه: 3	9	

04-04	MI5 Terminal function selection (high-speed pulse build-in)	<p>4: راستگرد جاگ: (FJOG) 5: چپگرد جاگ: (RJOG) 6: ترمینال UP 7: ترمینال DOWN 8: استپ آزاد 9: ریست خطا: (RESET) 10: توقف در اجرا: 11: ورودی نرمال این برای خطای خارجی: 12: ترمینال فرمان سرعت چند مرحله ای ۱: 13: ترمینال فرمان سرعت چند مرحله ای ۲: 14: ترمینال فرمان سرعت چند مرحله ای ۳: 15: ترمینال فرمان سرعت چند مرحله ای ۴: 16: ترمینال انتخاب زمان شتاب / کاهش سرعت ۱: 17: ترمینال انتخاب زمان شتاب / کاهش سرعت ۲: 18: سوئیچینگ منبع فرکانس: 19: تنظیم UP / DOWN به عنوان ریست کننده فرکانس: 20: ترمینال سوئیچینگ فرمان را اجرا کنید: 21: فاقد شتاب / کاهش سرعت: 22: توقف PID: 23: ریست حالت PLC: 24: رزرو: 25: Counter input 26: Counter reset 27: Length count input 28: Length reset 29: رزرو: 30: (MI5) ورودی پالس: 31: رزرو: 32: DC ترمز: 33: ورودی نرمالی بسته برای خطای خارجی: 34: رزرو: 35: جهت عملیات PID معکوس 36: ترمینال توقف (STOP) خارجی ۱ 37: ترمینال ۲ سوئیچینگ فرمان کنترل 38: PID integration pause 39: منبع فرکانس X و تنظیم فرکانس کیپد 40: منبع فرکانس Y و تنظیم فرکانس کیپد 41: رزرو: 42: رزرو: 43: سوئیچینگ پارامتر PID 44: رزرو: 45: رزرو: 46: رزرو: 47: استپ اضطراری 48: توقف خارجی ترمینال ۲ 49: کاهش سرعت ترمز DC 50: پاک کردن زمان اجرا فعلی 51-63: رزرو</p>	0
-------	---	--	---

04-08	زمان فیلتر MI	0.000s~1.000s	0.010s	✓
04-09	حالت فرمان ترمینال	0 : دوسیمه ۱ 1 : دوسیمه ۲ 2 : سه سیمه ۱ 3 : سه سیمه ۲	0	
04-10	نرخ تغییر ترمینال UP / DOWN	0.001Hz/s~65.535Hz/s	1.00Hz/s	✓
04-11	حد پایین منحنی 1 AVI	0.00V~04-13	0.10V	✓
04-12	تنظیم مربوط به حد پایین منحنی 1 AVI	-100.0%~+100.0%	0.0%	✓
04-13	حد بالا منحنی 1 AVI	04-11~+10.00V	10.00V	✓
04-14	تنظیم مربوط به حد بالا منحنی 1 AVI	-100.0%~+100.0%	100.0%	✓
04-15	زمان فیلتر AVI	0.00s~10.00s	0.10s	✓
04-16	حد پایین منحنی 2 AVI	0.00V~04-18	0.10V	✓
04-17	تنظیم مربوط به حد پایین منحنی 2 AVI	-100.0%~+100.0%	0.0%	✓
04-18	حد بالا منحنی 2 AVI	04-16~+10.00V	10.00V	✓
04-19	تنظیم مربوط به حد بالا منحنی 2 AVI	-100.0%~+100.0%	100.0%	✓
04-28	حداقل ورودی پالس	0.00kHz~04-30	0.00kHz	✓
04-29	تنظیم مربوط به حداقل ورودی پالس	-100.0%~100.0%	0.0%	✓
04-30	حداکثر ورودی پالس	04-28~100.00kHz	50.00kHz	✓
04-31	تنظیم حداکثر ورودی پالس	-100.0%~100.0%	100.0%	✓
04-32	زمان فیلتر PULSE	0.00s~10.00s	0.10s	✓
04-33	انتخاب منحنی AVI	AVI انتخاب منحنی: Single digit 1 : منحنی اول (پارامترهای 04-1 ~ 04-11) 2 : منحنی دوم (پارامترهای 04-16 ~ 04-19) 3 : رزرو 4 : رزرو 5 : رزرو Tenth digit: رزرو Hundreds digit: رزرو	H.321	✓
پارامتر	تابع پارامتر	محدوده تنظیمات	تنظیمات کارخانه	
04-34	AVI کمتر از حداقل تنظیمات ورودی است	: Single digit AVI : کمتر از حداقل تنظیمات ورودی است 0 : مربوط به حداقل تنظیمات ورودی است 1:0.0% Tens digit : رزرو	000	✓

04-35	زمان تاخیر MI1	0.0s~3600.0s	0.0s	
04-36	زمان تاخیر MI2	0.0s~3600.0s	0.0s	
04-37	زمان تاخیر MI3	0.0s~3600.0s	0.0s	
04-38	انتخاب حالت ترمینال MI 1	سطح بالا فعال:0 سطح پایین فعال:1 Single digit : MI1 Tens digit : MI2 Hundreds digit : MI3 Thousands digit : Reserved Tens of thousands digit : MI5	0	

05 : کنترل PLC و ورودی چند سر عته

نشان می دهد که پارامترها را می توان در حین کار تنظیم کرد.

پارامتر	تابع پارامتر	محدوده تنظیمات	تنظیمات کارخانه	
05-00	سرعت پله ای 0	-100.0%~100.0%	0.0%	✓
05-01	سرعت پله ای 1	-100.0%~100.0%	0.0%	✓
05-02	سرعت پله ای 2	-100.0%~100.0%	0.0%	✓
05-03	سرعت پله ای 3	-100.0%~100.0%	0.0%	✓
05-04	سرعت پله ای 4	-100.0%~100.0%	0.0%	✓
05-05	سرعت پله ای 5	-100.0%~100.0%	0.0%	✓
05-06	سرعت پله ای 6	-100.0%~100.0%	0.0%	✓
05-07	سرعت پله ای 7	-100.0%~100.0%	0.0%	✓
05-08	سرعت پله ای 8	-100.0%~100.0%	0.0%	✓
05-09	سرعت پله ای 9	-100.0%~100.0%	0.0%	✓
05-10	سرعت پله ای 10	-100.0%~100.0%	0.0%	✓
05-11	سرعت پله ای 11	-100.0%~100.0%	0.0%	✓
05-12	سرعت پله ای 12	-100.0%~100.0%	0.0%	✓
05-13	سرعت پله ای 13	-100.0%~100.0%	0.0%	✓
05-14	سرعت پله ای 14	-100.0%~100.0%	0.0%	✓
05-15	سرعت پله ای 15	-100.0%~100.0%	0.0%	✓
05-16	حالت عملیات PLC	0 : پس از یک سیکل متوقف شود 1: مقدار نهایی را در پایان اجرای یک سیکل حفظ کنید 2: به اجرا ادامه دهید	0	✓

05-17	Simple PLC power-down memory selection	Single digit:Power failure memory selection 0:Power failure no memory 1:Power failure memory Tenth digit:Stop memory selection 0:Stop no memory 1:Stop memory	0	✓
05-18	زمان اجرای PLC مرحله 0	0.0s(h)~6500.0s(h)	0.0s(h)	✓
05-19	انتخاب زمان شتاب مرحله 0 PLC	0~3	0	✓
05-20	زمان اجرای مرحله اول PLC	0.0s(h)~6500.0s(h)	0.0s(h)	✓
05-21	انتخاب زمان شتاب مرحله 1 PLC	0~3	0	✓
05-22	زمان اجرای مرحله دوم PLC	0.0s(h)~6500.0s(h)	0.0s(h)	✓
05-23	انتخاب زمان شتاب مرحله 2 PLC	0~3	0	✓
05-24	زمان اجرای مرحله سوم PLC	0.0s(h)~6500.0s(h)	0.0s(h)	✓
05-25	انتخاب زمان شتاب مرحله 3 PLC	0~3	0	✓
05-26	زمان اجرای مرحله چهارم PLC	0.0s(h)~6500.0s(h)	0.0s(h)	✓
05-27	انتخاب زمان شتاب مرحله 4 PLC	0~3	0	✓
05-28	زمان اجرای مرحله پنجم PLC	0.0s(h)~6500.0s(h)	0.0s(h)	✓
05-29	انتخاب زمان شتاب مرحله 5 PLC	0~3	0	✓
05-30	زمان اجرای مرحله ششم PLC	0.0s(h)~6500.0s(h)	0.0s(h)	✓
05-31	انتخاب زمان شتاب مرحله 6 PLC	0~3	0	✓
05-32	زمان اجرای مرحله هفتم PLC	0.0s(h)~6500.0s(h)	0.0s(h)	✓
05-33	انتخاب زمان شتاب مرحله 7 PLC	0~3	0	✓
05-34	زمان اجرای مرحله هشتم PLC	0.0s(h)~6500.0s(h)	0.0s(h)	✓

05-35	انتخاب زمان شتاب مرحله 8 PLC	0~3	0	✓
05-36	زمان اجرای مرحله نهم PLC	0.0s(h)~6500.0s(h)	0.0s(h)	✓
05-37	انتخاب زمان شتاب مرحله 9 PLC	0~3	0	✓
05-38	زمان اجرای مرحله دهم PLC	0.0s(h)~6500.0s(h)	0.0s(h)	✓
05-39	انتخاب زمان شتاب مرحله 10 PLC	0~3	0	✓
05-40	زمان اجرای مرحله یازدهم PLC	0.0s(h)~6500.0s(h)	0.0s(h)	✓
05-41	انتخاب زمان شتاب مرحله 11 PLC	0~3	0	✓
05-42	زمان اجرای مرحله دوازدهم PLC	0.0s(h)~6500.0s(h)	0.0s(h)	✓
05-43	انتخاب زمان شتاب مرحله 12 PLC	0~3	0	✓
05-44	زمان اجرای مرحله سیزدهم PLC	0.0s(h)~6500.0s(h)	0.0s(h)	✓
05-45	انتخاب زمان شتاب مرحله 13 PLC	0~3	0	✓
05-46	زمان اجرای مرحله چهاردهم PLC	0.0s(h)~6500.0s(h)	0.0s(h)	✓
05-47	انتخاب زمان شتاب مرحله 14 PLC	0~3	0	✓
05-48	زمان اجرای مرحله پانزدهم PLC	0.0s(h)~6500.0s(h)	0.0s(h)	✓
05-49	انتخاب زمان شتاب مرحله 15 PLC	0~3	0	✓
05-50	واحد زمان اجرای PLC	0:s (ثانیه) 1:h (ساعت)	0	✓

پارامتر	تابع پارامتر	محدوده تنظیمات	تنظیمات کارخانه	
06-01	انتخاب عملکرد رله برد کنترل (RA-RC)	0: بدون خروجی 1: اینورتر در حال کار است 2: خروجی خطا (stop) 3: خروجی FDT1 تشخیص سطح فرکانس 4: رسیدن به سطح فرکانس 5: در حال اجرا با سرعت صفر (بدون خروجی در حالت توقف) 6: پیش هشدار اضافه بار موتور 7: پیش هشدار اضافه بار اینورتر 8: رسیدن به مقدار شمارش شده تنظیمی 9: به مقدار تعداد تعیین شده رسیده است 10: اضافه بار اینورتر 11: چرخه PLC تکمیل شد 12: رسیدن به زمان کارکرد مشخص 13: فرکانس محدود 14: گشتاور محدود 15: آماده به کار 16: رزرو 17: رسیدن به حد بالای فرکانس 18: رسیدن به حد پایین فرکانس 19: خروجی حالت ولتاژ پایین 20: تنظیمات ۴۸۵ 21: رزرو 22: رزرو 23: سرعت صفر در حال اجرا ۲ (همچنین خروجی در حالت توقف) 24: رسیدن به زمان تنظیمی روشن شدن 25: خروجی FDT2 تشخیص سطح فرکانس 26: رسیدن به فرکانس تنظیمی ۱ 27: رسیدن به فرکانس تنظیمی ۲ 28: جریان خروجی مورد نظر ۱ 29: جریان خروجی مورد نظر ۲ 30: رسیدن به زمان مورد نظر 31: ورودی AVI بیش از حد مجاز است 32: Lost load 33: چرخش معکوس 34: Zero current state 35: دمای igbt به حد مورد نظر رسیده 36: جریان خروجی بیش از حد است 37: فرکانس به حد پایین رسیده 38: خروجی هشدار (continued) 39: رزرو 40: Current running time reached 41-44: رزرو	2	↗

06-07	انتخاب عملکرد خروجی AFM	0: فرکانس اجرا: 1: فرکانس تنظیمی: 2: جریان خروجی: 3: گشتاور خروجی: 4: توان خروجی: 5: ولتاژ خروجی: 6: ورودی پالس: (100.% corresponds to 100.0kHz) 7: AVI 8: AVI2 / ACI 9: رزرو: 10: Length 11: مقدار شمارش شده: 12: 485: تنظیمات سریال 13: سرعت چرخش موتور: 14: جریان خروجی: (100.0% corresponds to 1000.0A) 15: DC ولتاژ (100.0% corresponds to 1000.0V) 16-22: رزرو:	0	↗
06-10	AFM zero offset coefficient	-100.0%~+100.0%	0.0%	↗
06-11	AFM gain	-10.00~+10.00	1.00	↗
06-18	زمان تأخیر خروجی رله RA-RC	0.0s~3600.0s	0.0s	

07 : پارامترهای کنترل شروع و توقف

↗ نشان می دهد که پارامترها را می توان در حین کار تنظیم کرد.

پارامتر	تابع پارامتر	محدوده تنظیمات	تنظیمات کارخانه	
07-01	فرکانس راه اندازی	0.00Hz~10.00Hz	0.50Hz	↗
07-02	زمان نگهداری فرکانس راه اندازی	0.0s~100.0s	0.0s	
07-03	راه اندازی جریان ترمز DC / جریان پیش از تحریک	0%~100%	0%	
07-04	زمان ترمز DC راه اندازی / زمان قبل از تحریک	0.0s~100.0s	0.0s	
07-05	مد استپ	0:Decelerate to stop 1:Coast to stop	0	↗
07-06	شروع فرکانس ترمز DC در حالت توقف	0.00Hz~max frequency	0.00Hz	↗
07-07	زمان انتظار ترمز DC در توقف	0.0s~100.0s	0.0s	↗
07-08	جریان ترمز DC در حالت توقف	0%~100%	30%	↗

07-09	زمان ترمز DC در توقف	0.0s~100.0s	0.0s	↗
07-10	Brake usage	0%~100%	80%	↗
07-11	انتخاب مد شتاب و کاهش سرعت	خطی:0 منحنی A:1 منحنی B:2	0	
07-12	نسبت زمان شروع منحنی S	0.0%~(100.0%-07-13)	30.0%	
07-13	نسبت زمان پایان منحنی S	0.0%~(100.0%-07-12)	30.0%	

08 پارامترهای رابط کاربر و اینورتر

↗ نشان می دهد که پارامترها را می توان در حین کار تنظیم کرد.

پارامتر	تابع پارامتر	محدوده تنظیمات	تنظیمات کارخانه	
08-00	پسورد	0~65535	0	↗
08-02	عملکرد کلید STOP/RESET	0:Only in the keyboard operation mode, the STOP/RESET key stop function is effective 1:In any operation mode, the STOP/RESET key stop function is effective	0	↗
08-03	پارامتر نمایشگر عملیات LED سری اول	0000~FFFF Bit00: (Hz) فرکانس اجرا ۱۱ Bit01: (A) جریان خروجی Bit02: (V) ولتاژ BUS Bit03: (V) ولتاژ خروجی Bit04: (Hz) فرکانس تنظیم شده Bit05: (kW) توان خروجی Bit06: (%) گشتاور خروجی Bit07:MI وضعیت ورودی Bit08:MO وضعیت خروجی Bit09:AVI ولتاژ (V) Bit10: رزرو Bit11: رزرو Bit12: مقدار شمارش شده Bit13:Length Bit14: سرعت بار Bit15:PID تنظیمات	H.001F	↗

08-04	پارامتر نمایشگر عملیات LED سری دوم	0000~FFFF Bit00:PID فیدبک Bit01:PLC مرحله Bit02: فرکانس ورودی پالس (kHz) Bit03: فرکانس اجرا ۲ (Hz) Bit04: زمان اجرا باقی مانده: Bit05: رزرو Bit06: رزرو Bit07: رزرو Bit08: سرعت خط: Bit09: (Hour) زمان روشن شدن فعلی بر حسب ساعت: Bit10: (Min) زمان اجرای فعلی: Bit11: فرکانس ورودی پالس (Hz) Bit12: مقدار تنظیم ارتباط ۴۸۵: Bit13: رزرو Bit14: X (Hz) نمایشگر فرکانس اصلی Bit15: y (Hz) نمایشگر فرکانس کمکی	H.0000	✓
08-05	پارامترهای نمایش خاموش شدن LED	0000~FFFF Bit00: فرکانس تنظیم شده (Hz) Bit01: (V) ولتاژ BUS Bit02: MI وضعیت ورودی Bit03: MO وضعیت خروجی Bit04: (V) ولتاژ AVI Bit05: رزرو Bit06: رزرو Bit07: مقدار شمارش شده: Bit08: Length Bit09: PLC مرحله Bit10: Load speed Bit11: PID تنظیمات Bit12: فرکانس ورودی پالس (kHz)	H.0033	✓
08-06	ضریب نمایش سرعت بار	0.0001~6.5000	1.0000	✓
08-08	دمای IGBT اینورتر	0.0°C~100.0°C	-	
08-10	شماره ورژن اینورتر	-	-	
08-11	زمان اجرای کلی	0h~65535h	-	
08-12	تعداد ارقام اعشار نمایش سرعت بار	Units: Number of decimal places for load speed Tens place: Reserved 0:0 decimal place 1:1 decimal place 2:2 decimal places 3:3 decimal places	20	✓
08-13	زمان روشن شدن کلی	0h~65535h	-	

08-14	Cumulative power consumption	0~65535 degree	-	
-------	------------------------------	----------------	---	--

09 پارامترهای دسترسی

نشان می دهد که پارامترها را می توان در حین کار تنظیم کرد.

پارامتر	تابع پارامتر	محدوده تنظیمات	تنظیمات کارخانه	
09-00	فرکانس JOG	0.00Hz~max frequency	5.00Hz	✓
09-01	زمان شتاب افزایشی Jog	0.0s~6500.0s	20.0s	✓
09-02	زمان شتاب کاهش‌ی Jog	0.0s~6500.0s	20.0s	✓
09-03	زمان شتاب افزایشی ۲	0.0s~6500.0s	Type setting	✓
09-04	زمان شتاب کاهش‌ی ۲	0.0s~6500.0s		✓
09-05	زمان شتاب افزایشی ۳	0.0s~6500.0s		✓
09-06	زمان شتاب کاهش‌ی ۳	0.0s~6500.0s		✓
09-07	زمان شتاب افزایشی ۴	0.0s~6500.0s		✓
09-08	زمان شتاب کاهش‌ی ۴	0.0s~6500.0s		✓
09-09	فرکانس پرش ۱	0.00Hz~ماکزیم فرکانس		0.00Hz
09-10	فرکانس پرش ۲	0.00Hz~ماکزیم فرکانس	0.00Hz	✓
09-11	دامنه فرکانس پرش	0.00Hz~ماکزیم فرکانس	0.00Hz	✓
09-12	زمان مرده راستگرد و چپگرد	0.0s~3000.0s	0.0s	✓
09-13	فعال کردن کنترل چپگرد	فعال: 0 غیر فعال: 1	0	✓
09-14	حالت عملیاتی با فرکانس تنظیم شده کمتر از فرکانس حد پایین تر	در حد پایین فرکانس ران کنید: 0 خرابی: 1 عملکرد سرعت صفر: 2	0	✓
09-15	کنترل افت سرعت	0.00Hz~10.00Hz	0.00Hz	✓
09-16	زمان روشن شدن کل را تنظیم کنید	0h~65000h	0h	✓
09-17	زمان اجرا شدن را تنظیم کنید	0h~65000h	0h	✓
09-18	گزینه های حفاظت از عملکرد روشن	0: دستور Run هنگام روشن شدن فعال است 1: هنگام روشن شدن، دستور Run غیر فعال است	1	✓
09-19	مقدار تشخیص فرکانس (FDT1)	0.00Hz~ماکزیم فرکانس	50.00Hz	✓
09-20	هیستریزس تشخیص فرکانس (FDT1)	0.0%~100.0%(FDT1 Level)	5.0%	✓

09-21	عرض تشخیص رسیدن به فرکانس مورد نظر	0.0%~100.0%(ماکزیم فرکانس)	0.0%	↗
09-22	آیا فرکانس پرش در هنگام شتاب و کاهش سرعت موثر است یا خیر	غیرفعال:0 فعال:1	0	↗
09-25	تغییر نقطه فرکانس بین زمان شتاب ۱ و زمان شتاب ۲	ماکزیم فرکانس~0.00Hz	0.00Hz	↗
09-26	تغییر نقطه فرکانس بین زمان کاهش سرعت ۱ و زمان کاهش سرعت ۲	ماکزیم فرکانس~0.00Hz	0.00Hz	↗
09-27	Terminal jogging priority	0:Invalid 1:Valid	0	↗
09-28	مقدار تشخیص فرکانس (FDT2)	ماکزیم فرکانس~0.00Hz	50.00Hz	↗
09-29	هیستریزیس تشخیص فرکانس (FDT2)	0.0%~100.0%(FDT2 Level)	5.0%	↗
09-30	مقدار تشخیص فرکانس ورودی ۱	ماکزیم فرکانس~0.00Hz	50.00Hz	↗
09-31	عرض تشخیص فرکانس ورودی ۱	(ماکزیم فرکانس)0.0%~100.0%	0.0%	↗
09-32	مقدار تشخیص فرکانس ورودی ۲	ماکزیم فرکانس~0.00Hz	50.00Hz	↗
09-33	عرض تشخیص فرکانس ورودی ۲	0.0%~100.0%(ماکزیم فرکانس)	0.0%	↗
09-34	سطح تشخیص جریان صفر	0.0%~300.0% 100.0٪ با جریان نامی موتور مطابقت دارد		
09-35	زمان تاخیر تشخیص جریان صفر	0.01s~600.00s	0.10s	↗
09-36	محدودیت جریان خروجی	(بدون تشخیص)0.0% (جریان نامی موتور)0.1%~300.0%	200.0%	↗
09-37	زمان تاخیر تشخیص جریان اضافه خروجی	0.00s~600.00s	0.00s	↗
09-38	جریان ورود انتخابی ۱	(جریان نامی موتور)0.0%~300.0%	100.0%	↗
09-39	عرض هیستریزیس جریان ورود انتخابی ۱	(جریان نامی موتور)0.0%~300.0%	0.0%	↗
09-40	جریان ورود انتخابی ۲	(جریان نامی موتور)0.0%~300.0%	100.0%	↗
09-41	عرض هیستریزیس جریان ورود انتخابی ۲	(جریان نامی موتور)0.0%~300.0%	0.0%	↗
09-42	انتخاب زمان بندی	غیر فعال:0 فعال:1	0	↗

09-43	رسیدن به زمان اجرای زمان بندی شده	تنظیمات 0:09-44 1:AVI 2:رزرو: 3:رزرو: محدوده ورودی آنالوگ مربوط به 09-44 است	0	↗
09-44	زمان اجرای زمان بندی شده	0.0Min~6500.0Min	0.0Min	↗
09-45	حد پایین ولتاژ ورودی AVI	0.00V~09-46	3.10V	↗
09-46	حد بالا ولتاژ ورودی AVI	09-45~11.00V	6.80V	↗
09-47	رسیدن به دمای IGBT مورد نظر	0°C~100°C	75°C	↗
09-48	کنترل فن خنک کننده	کارکرد فن در حین کار: 0 فن به کار خود ادامه می دهد: 1	0	↗
09-49	فرکانس بیداری (کاربردی برای پمپ)	Sleep frequency(09-51)~max frequency (00-03)	0.00Hz	↗
09-50	زمان تاخیر زمان بیداری	0.0s~6500.0s	0.0s	↗
09-51	فرکانس خواب	0.00Hz~Wake frequency(09-49)	0.00Hz	↗
09-52	زمان تاخیر زمان خواب	0.0s~6500.0s	0.0s	↗
09-53	تنظیم زمان رسیدن برای این اجرا	0.0Min~6500.0Min	0.0Min	↗
09-54	افزایش توان خروجی	0.00%~200.0%	100.0%	↗

10 پارامترهای کنترل PID

↗ نشان می دهد که پارامترها را می توان در حین کار تنظیم کرد.

پارامتر	تابع پارامتر	محدوده تنظیمات	تنظیمات کارخانه	
10-00	منبع فرکانس PID	تنظیمات 0:10-01 1:AVI 2:رزرو: 3:رزرو: 4:(MI5)ورودی پالس 5:ارتباط سریال ۴۸۵ 6:فرمان ورودی چندگانه	0	↗
10-01	تنظیم رفرنس هدف PID	0.0%~100.0%	50.0%	↗

10-02	منبع فیدبک PID	0:AVI 1:رزرو 2:رزرو 3:رزرو 4:(MI5) تنظیمات پالس 5:ارتباط سریال ۴۸۵ 6:رزرو 7:رزرو 8:رزرو	0	✓
10-03	تعیین جهت عملکرد PID	0:عملکرد مثبت 1:عملکرد منفی	0	✓
10-04	محدوده فیدبک PID	0~65535	1000	✓
10-05	ضریب گین Kp	0.0~999.9	20	✓
10-06	زمان انتگرال Ti	0.01s~10.00s	2.00s	✓
10-07	زمان دیفرانسیل Td	0.000s~10.000s	0.000s	✓
10-08	PID reverse cutoff frequency	0.00~Max frequency	0.00Hz	✓
10-09	حد انحراف PID	0.0%~100.0%	0.0%	✓
10-10	PID differential limiting	0.00%~100.00%	0.50%	✓
10-11	PID given change time	0.00~650.00s	0.00s	✓
10-12	زمان فیلتر فیدبک PID	0.00~60.00s	0.00s	✓
10-15	ضریب گین Kp 2	0.0~999.9	20	✓
10-16	زمان انتگرال Ti 2	0.01s~10.00s	2.00s	✓
10-17	زمان دیفرانسیل Td 2	0.000s~10.000s	0.000s	✓
10-18	شرایط سوئیچینگ پارامتر PID	0:بدون عملکرد 1:سوئیچ از طریق ترمینال MI 2:به طور خودکار با توجه به انحراف سوئیچ کنید 3:سوئیچ خودکار با توجه به فرکانس کاری	0	✓
10-19	PID parameter switching deviation 1	0.0%~10-20	20.0%	✓
10-20	PID parameter switching deviation 2	10-19~100.0%	80.0%	✓
10-21	PID Initial value	0.0%~100.0%	0.0%	✓
10-22	PID initial value hold time	0.00~650.00s	0.00s	✓
10-26	PID feedback lower limit detection	0.0%: No judgment 0.1%~100.0%	0.0%	✓
10-27	PID feedback loss detection time	0.0s~20.0s	0.0s	✓

10-28	PID shutdown calculation	0:No operation during shutdown 1:Operation at shutdown	0	↗
-------	--------------------------	---	---	---

11 پارامترهای خطا و حفاظت

↗ نشان می دهد که پارامترها را می توان در حین کار تنظیم کرد.

پارامتر	تابع پارامتر	محدوده تنظیمات	تنظیمات کارخانه	
11-00	انتخاب حفاظت از اضافه بار موتور	غیر فعال: 0 فعال: 1	1	↗
11-01	بهره حفاظت از اضافه بار موتور	0.20~10.00	1.00	↗
11-02	ضریب پیش هشدار اضافه بار موتور	50%~100%	80%	↗
11-03	انتخاب محافظ اتصال کوتاه به زمین	Units: short circuit protection on power-on to ground Tens place: short circuit protection to ground before operation غیر فعال: 0 فعال: 1	01	↗
11-08	ولتاژ اولیه ترمز	350.0~800.0V	220V:370.0V 380V:780.0V	
11-09	زمان های تنظیم مجدد خودکار خطا	0~30	0	↗
11-10	انتخاب عمل ترمینال خروجی چند منظوره خطا در هنگام بازنشانی خودکار خطا	بدون عملکرد: 0 فعال: 1	1	↗
11-11	زمان بازنشانی خودکار خطا	0.1s~100.0s	6.0s	↗
11-13	انتخاب حفاظت از افت فاز خروجی	Units: output phase loss protection Tens place: output phase loss protection before running غیر فعال: 0 فعال: 1	1	↗
11-14	خطا اول	بدون خطا: 0	—	
11-15	خطای دوم	(SC) اتصال کوتاه: 1	—	

11-16	خطای آخر (سوم)	<p>2: (oc1) جریان بیش از حد در هنگام شتاب</p> <p>3: (oc2) جریان بیش از حد در هنگام کاهش سرعت</p> <p>4: (oc3) جریان اضافه در سرعت ثابت</p> <p>5: (ou1) اضافه ولتاژ در هنگام شتاب</p> <p>6: (ou2) اضافه ولتاژ در هنگام کاهش سرعت</p> <p>7: (ou3) اضافه ولتاژ در سرعت ثابت</p> <p>8: رزرو</p> <p>9: (UV) ولتاژ کم</p> <p>10: (OL2) اضافه بار اینورتر</p> <p>11: (ORL1) اضافه بار موتور</p> <p>12: رزرو</p> <p>13: (SPO) افت فاز خروجی</p> <p>14: (oh2) دمای بالا اینورتر</p> <p>15: (EF) خطای خارجی</p> <p>16: (CE) خطای ارتباطی ۴۸۵</p> <p>17: (Cotr) خطای کنکتور</p> <p>18: (it) خطای تشخیص</p> <p>19: (TE) خطای اتوتیونینگ</p> <p>20: رزرو</p> <p>21: (EEP) خطای خواندن/نوشتن EEPROM</p> <p>22: (EIU) خطای سخت افزاری اینورتر</p> <p>23: (SG) اتصال کوتاه موتور به زمین</p> <p>24: رزرو</p> <p>25: رزرو</p> <p>26: (Eond) رسیدن به زمان اجرای تنظیمی</p> <p>27: رزرو</p> <p>28: رزرو</p> <p>29: Power-on time arrival (EIND)</p> <p>30: Load failure (oLL)</p> <p>31: (PIDE) قطعی فیدبک pid</p> <p>40: (CLb) خطای محدود کننده</p>	—	
11-17	فرکانس در سومین (آخرین) خطا	—	—	
11-18	جریان در سومین (آخرین) خطا	—	—	
11-19	ولتاژ DC در سومین (آخرین) خطا	—	—	
11-20	وضعیت ترمینال ورودی در سومین (آخرین) خطا	—	—	
11-21	وضعیت ترمینال خروجی در سومین (آخرین) خطا	—	—	
11-22	وضعیت اینورتر در سومین (آخرین) خطا	—	—	
11-23	زمان روشن شدن در سومین (آخرین) خطا	—	—	

11-24	زمان اجرا در سومین (آخرین) خطا	—	—	
11-27	فرکانس در خطا دوم	—	—	
11-28	جریان در خطا دوم	—	—	
11-29	ولتاژ DC در دومین خطا	—	—	
11-30	وضعیت ترمینال ورودی در دومین خطا	—	—	
11-31	وضعیت ترمینال خروجی در دومین خطا	—	—	
11-32	وضعیت اینورتر در دومین خطا	—	—	
11-33	زمان روشن شدن در دومین خطا	—	—	
11-34	زمان اجرا در دومین خطا	—	—	
11-37	فرکانس در خطا اول	—	—	
11-38	جریان در خطا اول	—	—	
11-39	ولتاژ DC در اولین خطا	—	—	
11-40	وضعیت ترمینال ورودی در اولین خطا	—	—	
11-41	وضعیت ترمینال خروجی در اولین خطا	—	—	
11-42	وضعیت اینورتر در اولین خطا	—	—	
11-43	زمان روشن شدن در اولین خطا	—	—	
11-44	زمان اجرا در اولین خطا	—	—	
11-47	انتخاب اقدام حفاظت از خطا ۱	<p>اضافه بار موتور: Single digit</p> <p>استپ آزاد: 0</p> <p>توقف طبق مد انتخابی استپ: 1</p> <p>ادامه به کار: 2</p> <p>Tens digital: Reserved</p> <p>hundreds digital: output phase loss (Same bit)</p> <p>thousands digital: External fault (Same bit)</p> <p>ten thousands digital: Communication error (Same bit)</p>	0	↗

11-48	انتخاب اقدام حفاظت از خطا ۲	Single digit:Reserved Tens digital:EEPROM read write fault استپ آزاد:0 توقف طبق مد انتخابی استپ:1 hundreds digital:Reserved thousands digital:Reserved ten thousands digital:Operating time arrival(same as 11-47 digits)	0	↗
11-49	انتخاب اقدام حفاظت از خطا ۳	Single digit:Reserved Tens digital:Reserved hundreds digital:Power-on time arrival(same as 11-47 digits) thousands digital:Lost load استپ آزاد:0 توقف طبق مد انتخابی استپ:1 سرعت را تا ۷ درصد فرکانس نامی موتور کاهش:2 دهید و به کار خود ادامه دهید. ten thousands digital:PID feedback lost during operation(same as 11-47 digits)	0	↗
11-50	انتخاب اقدام حفاظت از خطا ۴	رزرو	0	↗
11-54	انتخاب فرکانس اجرا در صورت خرابی	0: اجرا در فرکانس کاری فعلی 1: اجرا در فرکانس تنظیم شده 2: اجرا در فرکانس حد بالایی 3: اجرا در فرکانس حد پایینی 4: اجرا در فرکانس آماده به کار غیر عادی	0	↗
11-55	فرکانس آماده به کار غیر طبیعی	60.0%~100.0% 100% مربوط به پارامتر 00-3 میباشد.	100.0%	↗
11-59	انتخاب اقدام قطع برق آنی	0: غیر فعال 1: کاهش سرعت 2: کاهش سرعت تا توقف	0	↗
11-60	Instantaneous power failure action pause judgment voltage	80~100.0%	85%	↗
11-61	Judgment time of instantaneous power failure voltage rise	0.0s~100.0s	0.5s	↗
11-62	Judgment voltage of instantaneous power failure	60%~100%(Standard bus Voltage)	80%	↗
11-63	حفاظت از بار	0: غیر فعال 1: فعال	0	↗
11-64	Lost load detection level	0.0~100.0%	10.0%	↗

11-65	Lost load detection time	0.0s~60.0s	1.0s	↗
-------	--------------------------	------------	------	---

12 پارامترهای ارتباط سریال

↗ نشان می دهد که پارامترها را می توان در حین کار تنظیم کرد.

پارامتر	تابع پارامتر	محدوده تنظیمات	تنظیمات کارخانه	
12-00	استیشن آدرس	1~247, 0 is broadcast address	1	↗
12-01	Baud rate	Single digit:modbus 0:300bps 1:600bps 2:1200bps 3:2400bps 4:4800bps 5:9600bps 6:19200bps 7:38400bps 8:57600bps 9:115200bps	5	↗
12-02	Data formate	0:No checking(8-N-1) 1:Even parity checking(8-E-1) 2:Odd parity checking(8-O-1) 3:No checking(8-N-2)	0	↗
12-03	تاخیر در پاسخگویی ارتباطی	0ms~20ms	2	↗
12-04	پایان زمان ارتباط	0.0(invalid), 0.1s~60.0s	0.0s	↗
12-06	Communication reading current resolution	0:0.01A 1:0.1A	0	↗

13 پارامترهای شمارش فرکانس لرزش

↗ نشان می دهد که پارامترها را می توان در حین کار تنظیم کرد.

پارامتر	تابع پارامتر	محدوده تنظیمات	تنظیمات کارخانه	
13-05	Set length	0m~65535m	1000m	↗
13-06	Actual Length	0m~65535m	0m	↗
13-07	Pulses per meter	0.1~6553.5	100.0	↗
13-08	Set count value	1~65535	1000	↗
13-09	Designated count value	1~65535	1000	↗

16 مدیریت پارامترها

نشان می دهد که پارامترها را می توان در حین کار تنظیم کرد

پارامتر	تابع پارامتر	محدوده تنظیمات	تنظیمات کارخانه	
16-04	ویژگی های اصلاح پارامتر	پارامترها را می توان خواند و نوشت 0: 1: فقط خواندنی	0	✓

22 کنترل پارامترهای بهینه سازی

نشان می دهد که پارامترها را می توان در حین کار تنظیم کرد

پارامتر	تابع پارامتر	محدوده تنظیمات	تنظیمات کارخانه	
22-04	محدودیت جریان سریع فعال می شود	فعال نیست: 0 فعال میباشد: 1	1	✓
22-06	سطح ولتاژ کم	DC200V-DC420V	220V:200.0V 380V:350.0V	✓

99 پارامترهای مانیتورینگ

نشان می دهد که پارامترها را می توان در حین کار تنظیم کرد

پارامتر	تابع پارامتر	محدوده تنظیمات
99-00	(Hz) فرکانس اجرا	0.01Hz
99-01	(Hz) فرکانس تنظیم شده	0.01Hz
99-02	(V) ولتاژ Bus	0.1V
99-03	(V) ولتاژ خروجی	1V
99-04	(A) جریان خروجی	0.01A
99-05	(kW) توان خروجی	0.1kW
99-06	(%) گشتاور خروجی	0.1%
99-07	وضعیت ورودی MI	1
99-08	وضعیت خروجی MO	1
99-09	(V) ولتاژ AVI	0.01V
99-12	مقدار شمارش شده	1
99-13	Length	1
99-14	سرعت بار	1
99-15	تنظیمات PID	1

99-16	فیدبک PID	1
99-17	مرحله PLC	1
99-18	ورودی پالس (Hz)	0.01kHz
99-19	سرعت بازخورد (Unit 0.1Hz)	0.1Hz
99-20	زمان اجرا باقی مانده	0.1Min
99-21	ولتاژ AVI قبل از کالیبراسیون	0.001V
99-22	Reserved voltage before calibration	0.001V
99-23	رزرو	
99-24	سرعت خط	1m/Min
99-25	زمان روشن شدن فعلی	1Min
99-26	زمان اجرای فعلی	0.1Min
99-27	فرکانس پالس ورودی	1Hz
99-28	مقدار تنظیم ارتباط	0.01%
99-30	نمایشگر فرکانس اصلی X	0.01Hz
99-31	نمایشگر فرکانس کمکی Y	0.01Hz
99-32	View any memory address value	1
99-35	Target torque (%)	0.1%
99-39	V/F separation target voltage	1V
99-40	V/F separation output voltage	1V
99-41	Visual display of MI input status	1
99-42	Visual display of MO input status	1
99-43	نمایش وضعیت عملکرد MI سری اول	1
99-44	نمایش وضعیت عملکرد MI سری دوم	1
99-59	(%) فرکانس تنظیمی	0.01%
99-60	(%) فرکانس اجرا	0.01%
99-61	وضعیت اینورتر	1

توجه: پارامترهایی که در جدول پارامترها ذکر نشده اند، پارامترهای رزرو شده هستند، پیش فرض را تغییر ندهید .

پارامترهای خطا

نمایشگر	شرح	دلیل احتمالی	اقدامات اصلاحی
SC	خطای اتصال کوتاه	<ol style="list-style-type: none"> ۱. شتاب خیلی سریع میباشد ۲. آسیب داخلی IGBT ۳. ارت متصل نیست. 	<ol style="list-style-type: none"> ۱. زمان شتاب را بیشتر کنید. ۲. تماس با نمایندگی.
oc 1	جریان بیش از حد در هنگام شتاب	<ol style="list-style-type: none"> ۱. شتاب خیلی سریع میباشد ۲. ولتاژ برق ورودی کم است. ۳. توان اینورتر پایین انتخاب شده است ۴. افزایش گشتاور یا منحنی V/f مناسب نیست. ۵. اشکال در تجهیزات خروجی درایو 	<ol style="list-style-type: none"> ۱. زمان شتاب را بیشتر کنید. ۲. برق ورودی را بررسی کنید. ۳. اینورتر با توان بالاتر انتخاب کنید. ۴. منحنی V/F و در حالت کنترل برداری پارامترها متناسب با نوع بار تنظیم گردند ۵. موتور و کابل‌های خروجی چک شوند تا اتصالی و یا اشکال عایقی نداشته باشند.
oc 2	جریان بیش از حد در هنگام کاهش سرعت	<ol style="list-style-type: none"> ۱. زمان شتاب کاهشی کوتاه است ۲. تغییر ناگهانی در بار موتور ۳. توان اینورتر پایین انتخاب شده است ۴. تنظیم نادرست پارامترها ۵. در مدار خروجی اینورتر یک اتصال کوتاه وجود دارد. 	<ol style="list-style-type: none"> ۱. زمان کاهش شتاب را افزایش دهید ۲. مقاومت ترمز را اضافه کنید ۳. اینورتر با توان بالاتری انتخاب کنید ۴. موتور و کابل‌های خروجی چک شوند تا اتصالی و یا اشکال عایقی نداشته باشند.
oc 3	جریان اضافه در سرعت ثابت	<ol style="list-style-type: none"> ۱. تغییر ناگهانی در بار موتور ۲. برق ورودی پایین است ۳. توان اینورتر پایین است ۴. در مدار خروجی اینورتر یک اتصال کوتاه وجود دارد 	<ol style="list-style-type: none"> ۱. تغییرات ناگهانی بار را کاهش دهید. ۲. برق ورودی را بررسی کنید. ۳. اینورتر با توان بالاتر انتخاب کنید. ۴. پارامترها مناسب با میزان بار تنظیم گردند.
ou 1	اضافه ولتاژ در هنگام شتاب افزایشی	ولتاژ ورودی غیر طبیعی است	ولتاژ برق ورودی بالاست چک شود، روی شبکه برق ورودی هارمونیک به جهت بارهای دیگر وجود دارد؛ فیلتر هارمونیک نصب گردد
ou 2	اضافه ولتاژ در هنگام کاهش سرعت	<ol style="list-style-type: none"> ۱. زمان شتاب خیلی کوتاه است ۲. تغییرات ناگهانی بار اتفاق افتاده ۳. ولتاژ ورودی غیر طبیعی میباشد 	<ol style="list-style-type: none"> ۱. زمان شتاب کاهشی را افزایش دهید. ۲. بار دارای انرژی برگشتی میباشد باید از مقاومت ترمز استفاده گردد. ۳. ولتاژ ورودی را بررسی کنید.

نمایشگر	شرح	دلیل احتمالی	اقدامات اصلاحی
ou3	اضافه ولتاژ در سرعت ثابت	<ol style="list-style-type: none"> تغییرات غیر عادی در ولتاژ ورودی تغییرات ناگهانی در بار 	<ol style="list-style-type: none"> استفاده از راکتور ورودی بدلیل وجود هارمونیک استفاده از مقاومت ترمز
uu	خطای ولتاژ پایین لینک DC	<ol style="list-style-type: none"> ولتاژ ورودی پایین است قطعی لحظه ای برق اتفاق افتاده مشکل سخت افزاری 	<ol style="list-style-type: none"> ولتاژ ورودی بررسی ود. قطعی فازهای خروجی را بررسی کنید ارسال برای تعمیر
oL2	اضافه بار اینورتر	<ol style="list-style-type: none"> شتاب افزایی کوتاه است . بار موتور سنگین میباشد. اینورتر توان پایین انتخاب شده است . 	<ol style="list-style-type: none"> زمان شتاب را افزایش دهید . ولتاژ ورودی را بررسی کنید. اینورتر با توان بالاتر انتخاب کنید . منحنی V/F متناسب با نوع بار تنظیم گردد.
oL1	اضافه بار موتور	<ol style="list-style-type: none"> ولتاژ ورودی پایین و یا تغییر ناگهانی در بار موتور جریان موتور به درستی وارد اینورتر نشده است. منحنی V/F درست تنظیم نشده اند 	<ol style="list-style-type: none"> بررسی ولتاژ ورودی جریان نامی موتور را تنظیم مجدد کنید . تغییرات ناگهانی بار را از بین ببرید. موتور مناسب انتخاب کنید
oL3	اضافه بار موتور دوم	<ol style="list-style-type: none"> تغییرات ناگهانی بار تنظیم نامناسب پارامترهای حفاظتی 	<ol style="list-style-type: none"> بررسی بار موتور . پارامترهای حفاظتی را درست تنظیم کنید .
SPo	افت فاز خروجی	قطعی فاز در خروجی (U.V.W)	<ol style="list-style-type: none"> سیم بندی خروجی را بررسی کنید. موتور و کابل ها را بررسی کنید.
oH2	حرارت بالای IGBT	<ol style="list-style-type: none"> اضافه جریان اینورتر خروجی سه فاز اتصال کوتاه شده دمای محیط بالا میباشد دستگاه نزدیک منبع حرارتی نصب شده فن خنک کننده کار نمیکند فرکانس کریر درست تنظیم نشده 	<ol style="list-style-type: none"> اقدامات مقابل اضافه جریان را ببینید سیم بندی مجدد . فن های خنک کننده چک شوند. درجه حرارت محی بالاست ، سیستم خنک کننده نصب گردد . ارسال به نمایندگی برای سرویس
EF	دریافت خطای خارجی از ترمینال کنترل	عملکرد ترمینال ورودی خطای خارجی MI	تجهیزات خروجی چک شوند .

نمایشگر	شرح	دلیل احتمالی	اقدامات اصلاحی
CE	خطای ارتباطی	ارتباط سریال قطع شده است .	<ol style="list-style-type: none"> انتخاب ناصحیح Baud rate مقدار تصحیح گردد دریافت Data نادرست، مقدار Data چک شود. قطع ارتباط سریال به مدت طولانی ، سیم بندی بررسی شود
IEE	خطای تشخیص جریان	جریان خوانده شده توسط اینورتر اشتباه میباشد.	<ol style="list-style-type: none"> اشکال در کانکتورهای داخل دستگاه سنسور اندازه گیری جریانش معیوب شده است اشکال در مدارات کنترلی بردها ارسال برای تعمیر
SG	خطای اتصال کوتاه موتور به زمین	اتصال کوتاه موتور به زمین	موتور را چک کنید یا کابل یا موتور را عوض کنید
EEP	EEPROM خطای خواندن و نوشتن	پارامترهای حافظه درست خوانده نمیشوند .	ریست درایو با شاسی Stop/Reset و در صورت تکرار تماس با نمایندگی
Eond	Accumulated running time reaches fault	تماس با نمایندگی	از پارامتر مقداردهی اولیه برای پاک کردن اطلاعات ثبت شده استفاده کنید
E1nd	Accumulated power-on time reaches error	تماس با نمایندگی	از پارامتر مقداردهی اولیه برای پاک کردن اطلاعات ثبت شده استفاده کنید
oLL	Load failure	جریان جاری اینورتر کمتر از 11-64 است.	پارامترهای 11-64 و 11-65 را بررسی کنید .
PIde	PID خطای فیدبک	مقدار فیدبک درست خوانده نمیشود .	<ol style="list-style-type: none"> فیدبک یا ارتباط سنسور با درایو قطع شده است منبع رفرنس فیدبک PID قطع شده است
CLb	Current limiting fault	<ol style="list-style-type: none"> Whether the load is too large or the motor stalls Inverter power is too small. 	<ol style="list-style-type: none"> بار را کاهش دهید و موتور و شرایط مکانیکی را بررسی کنید اینورتر با توان بالاتر را انتخاب کنید .
End			تماس با نمایندگی

E42

با ارائه دهنده خدمات
تماس بگیرید

مشکل در منبع تغذیه

منبع تغذیه را بررسی کنید .
تماس با نمایندگی و ارسال برای تعمیر

لیست انتخاب مقاومت ترمز

Voltage	Applicable motor		Full load output torque(Nm)	Applied resistor specification	Braking unit	Quantity	Braking torque 10%ED%	Min resistance
	HP	kW			Quantity			
V 220 Series	0.5	0.4	2.22	80W 400Ω	x	1	125	150Ω
	1	0.75	4.15	80W 200Ω	x	1	125	80Ω
	2	1.5	8.31	300W 100Ω	x	1	125	55Ω
	3	2.2	12.19	300W 70Ω	x	1	125	35Ω
	5	4.0	20.49	400W 40Ω	x	1	125	30Ω
V 440 Series	1	0.75	4.15	80W 750Ω	x	1	125	260Ω
	2	1.5	8.31	300W 400Ω	x	1	125	190Ω
	3	2.2	12.19	300W 250Ω	x	1	125	145Ω
	5	4.0	22.16	400W 150Ω	x	1	125	95Ω
	7.5	5.5	30.46	500W 100Ω	x	1	125	60Ω



S600 Series Inverter

Open-loop Vector Mini Type (IM)

ارتباط با ایران تکنیک : ۰۳۱ - ۲۲۳۳۱۱۱ - ۲

آدرس سایت : <http://savch.ir/>

آیدی اینستاگرام : @Sanchiran