

HV100 Serisi Frekans İvertörü Kullanım Kılavuzu



Güvenlik Bilgileri



Uyarı

- İnvörtör arızası veya çalışma hatası nedeniyle yaşamı tehdit edebilecek veya insan vücuduna zarar verebilecek ekipmanlarda (nükleer güç kontrol ekipmanı, havacılık ekipmanı, ulaşım ekipmanı, yaşam destek sistemi, güvenlik ekipmanı, silah sistemi vb.), özel amaçlar için lütfen önceden şirketimize danışın.
- Bu ürün, kalite yönetim sistemi uyarınca sıkı denetimler yapılarak üretilmiştir, ancak önemli ekipmanlarda kullanıldığında invörtörün daha ciddi kazalara sebep olmasını önlemek için güvenlik önlemleri alınmalıdır.

Kurulum Ortamı

- iç mekanlarda ve iyi havalandırılmış yerlerde kurulum ve en iyi şekilde soğutma sağlamak için cihaz dikey olarak kurulmalıdır. Eğer invörtör yatay olarak kurulacaksa ilaveten havalandırma sistemi kullanmak gerekebilir.
- Çevre sıcaklığı 10 ~ 40 °C aralığında olmalıdır. Sıcaklık 40 °C'yi aşarsa, lütfen üst kapağı çıkarın. Sıcaklık 50°C'yi aşarsa, harici olarak verilen basınçla ısıyı düşürmek veya derating (akımın azaltılması) gerekir. Kullanıcıların invörtörü bu kadar yüksek sıcaklıklı ortamlarda kullanmamaları tavsiye edilir, çünkü bu durum invörtörün kullanım ömrünü büyük ölçüde azaltacaktır.

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektörü İnvörtörü

- Ortamdaki nemin %90'dan düşük olması ve su damlacıklarının yoğunlaşmaması gerekir.
- Düşme hasarını önlemek için 0,5G'den daha az titreşimli bir yere monte edilmelidir. İnvörtörün ani darbelerle maruz kalmaması gerekmektedir.
- Elektromanyetik alanlardan uzak, yanıcı ve patlayıcı maddelerin olmadığı ortamlarda kurulmalıdır.

Kurulum için güvenlik kuralları



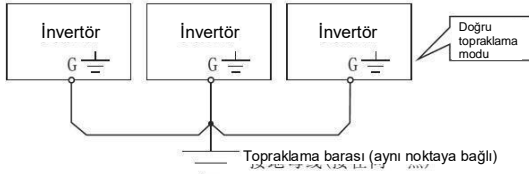
Tehlike

- Eliniz ıslakken çalıştırmayın.
- Güç kaynağının bağlantısı tamamen kesilmeden kablolama işlemlerinin yapılması kesinlikle yasaktır.
- İnvörtör açıkken, lütfen kapağı açmayın veya kablolama işlemi yapmayın, aksi takdirde elektrik çarpması tehlikesi vardır.
- Kablolama ve inceleme yapılacaksa, bu işlem güç kaynağı kapatıldıktan 10 dakika sonra yapılmalıdır, aksi takdirde elektrik çarpması tehlikesi vardır.



Uyarı

- Bireysel kazaları ve maddi kayıpları önlemek için invörtörleri hasarlı veya eksik bileşenleri kullanılmamalıdır.
- Ana devre terminali kablo ile sıkıca bağlanmalıdır, aksi takdirde invörtör zayıf temas nedeniyle hasar görebilir.
- Güvenliği sağlamak adına, invörtörlerin topraklama terminalleri düzgün bir şekilde topraklanmalıdır. Topraklama ortak mod giriş empedansını önlemek için, birden fazla invörtör Şekil 1-1'de gösterildiği gibi tek noktadan topraklama yöntemi ile topraklanmalıdır.

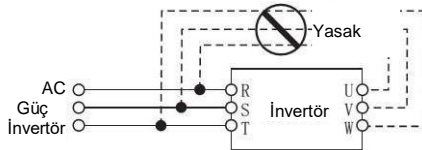


Şekil 1-1



Yasak

- AC güç kaynağının sürücünün U, V ve W çıkış terminallerine bağlanması yasaktır, aksi takdirde invörtör Şekil 1-2'de gösterildiği gibi hasar görecektir.



Şekil 1-2



Uygulama

- İnvörtörün güç kaynağı girişinde, devrelerin ve invörtörün arızalanması nedeniyle daha büyük kazalara sebep olmaması için sigortasız bir devre kesici bulunduğundan emin olun.

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektörü İntervörü

Dikkat

• Elektromanyetik kontaktör invertörün güç kaynağı çıkışının bulunduğu yere monte edilmemelidir, çünkü kontaktör motor çalışırken açılıp kapanır, bu da aşırı gerilim üretilmesine sebep olarak invertöre zarar verecektir. Bununla birlikte, aşağıdaki üç durum için konfigürasyon yapılması gereklidir:

• Frekans dönüşüm regülatörü enerji tasarrufu kontrolü için kullanılır, sistem genellikle nominal hızda çalışır ve cihazı ekonomik bir şekilde kullanmanız için invertörü kapatmanız gerekir.

• Cihaz, yüksek iş yüküyle çalışabilir, uzun süre kapalı kalmaz ve sistem güvenilirliğini artırmak için çeşitli kontrol sistemleri arasında geçiş yapması gerekir.

• Bir invertör birden fazla motoru kontrol ettiğinde, Kullanıcılar, invertör çalışır durumdayken kontaktör devreye girmemelidir!

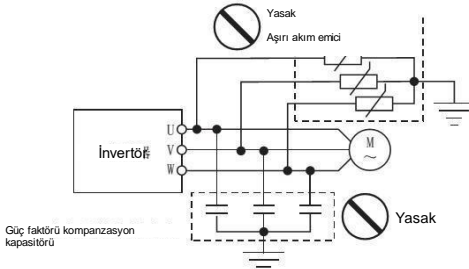
Kullanım için güvenlik kuralları

Tehlike

- Islak ellerle çalıştırmayın.
- Bir yıldan daha uzun süre depoda kalmış invertörler için, güç verilirken voltajı kademeli olarak nominal değere yükseltmeli ve bunun için de voltaj regülatörü kullanılmalıdır, aksi takdirde elektrik çarpması ve patlama tehlikesi vardır.
- Açıldıktan sonra invertörün iç kısmına dokunmayın ve invertörün içine çubuk veya başka nesnelere koymayın, aksi takdirde elektrik çarpar ve ölüme sebep olabilir veya invertör normal bir şekilde çalışmaz.
- Invertör çalışır durumdayken lütfen ön kapağı açmayın, aksi takdirde elektrik çarpması tehlikesi vardır.
- Elektrik kesintisinden sonra yeniden başlatma işlevini dikkatli kullanın, aksi takdirde bireysel yaralanmalar veya ölüm meydana gelebilir.

Uyarı

- 50Hz üzerinde çalışıyorsa, motor rulmanlarının ve kullanılan mekanik cihazların çalışma hızından emin olmak gerekir.
- Redüksiyon kutuları ve dişliler gibi yağlama gerektiren mekanik cihazlar uzun süre düşük hızda çalıştırılmamalıdır, aksi takdirde kullanım ömürleri kısılacak ve hatta ekipman zarar görecektir.
- Sıradan motor düşük frekansta çalıştığında, ısıyı zayıf bir şekilde dağıtacağından dolayı değerinin düşürülmesi gerekir. Sabit torklu bir yük ise, motorun basınçlı ısı yayma modu seçilmeli veya özel bir frekans dönüştürme motoru kullanılmalıdır.
- Lütfen uzun süre kullanılmadığında invertörün hasar görmesini veya içerisine yabancı madde girmesini veya diğer nedenlerden dolayı yangın çıkmasını önlemek için invertörün güç kaynağını kesin.
- Invertörün çıkış gerilimi PWM sinyal dalgası olduğundan, lütfen güç çıkışının olduğu yere apasitörler veya aşırı akım koruyucular (piezodirençli gereçler gibi) takmayın, aksi takdirde invertör arızalanır ve hata verir ve hatta güç bileşenleri zarar görür. Eğer bu tip cihazlar takılı ise Şekil 1 -3'te gösterildiği gibi bunları çıkardığınızdan emin olun.



Şekil 1-3

Dikkat

- Motor ilk kez kullanılmadan veya uzun bir süre çalıştırılmayıp tekrar kullanılmadan önce, motor yalıtımı kontrol edilmeli ve ölçülen yalıtım direncinin 5M Ω 'dan az olmaması gerekmektedir.
- Invertörü izin verilen çalışma gerilimi aralığının dışında kullanmanız gerekiyorsa, dönüştürme işlemi için bir yükseltici veya düşürücü cihaz kullanmanız gerekir.
- Rakımın 1.000 metreyi aştığı bölgelerde, düşük yoğunluklu hava nedeniyle invertörün ısı yayma etkisi azalacaktır, bu nedenle akımın azaltılması gerekir. Genel olarak, her 1000 metrelik artış için yaklaşık %10 oranında akım azaltılması gerekir.

Ürünlerin Standart Özellikleri

Teknik özellikler

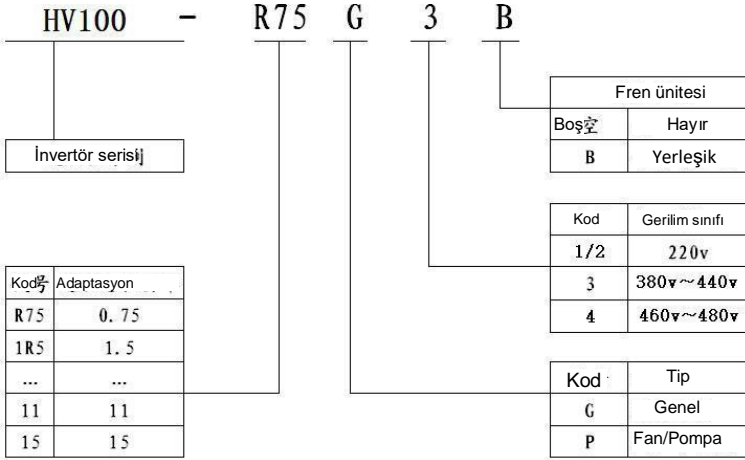
Giriş gücü	Gerilim değeri, Frekans	Üç fazlı (G3/G4 serisi) 380V-480V, 50/60Hz Tek ve Üç fazlı (G1/G2 serisi) 220 V; 50/60 Hz		
	İzin verilen gerilim aralığı	Üç fazlı (G3 serisi): AC 380-440 (-%15-+%10) Üç fazlı (G4 serisi) : AC 460-480 (-%15-+%10) Tek ve Üç fazlı (G1/G2 serisi): AC220V±%15		
Çıkış gücü	Gerilim	G1/G2 serisi: 0~220V, G3 serisi: 0~440 V, G4 serisi: 0~480 V		
	Frekans	Düşük frekans modu: 0 ~ 300 Hz; yüksek frekans modu: 0 ~ 3000 Hz		
	Aşırı yük kapasitesi	G tipi makine: 110 uzun süreli; %150 1 dakika; %200 4 saniye P tipi makine: 105 uzun süreli; %120 1 dakika; %150 1 saniye		
Kontrol modu		V/F kontrolü, gelişmiş V/F kontrolü, V/F ayırma kontrolü ve PG'siz akım vektörü kontrolü		
Kontrol özellikleri	Frekans ayarı Çözünürlük	Analog uç girişi	Maksimum çıkış frekansının %0,1'i	
		Dijital ayarlar	0.01Hz	
	Frekans doğruluğu	Analog giriş	Maksimum çıkış frekansının %0,2'si dahilinde	
		Dijital giriş	Çıkış frekansını %0,01 dahilinde ayarlayın	
	V/F kontrolü	V/F eğrisi (gerilim frekans karakteristiği)	Referans frekansı 0.5 Hz ila 3000 Hz arasında isteğe bağlı olarak ayarlanabilir ve çok noktalı V/F eğrisi isteğe bağlı olarak ayarlanabilir. Ayrıca sabit tork, tork azaltma 1, tork azaltma 2 ve kare tork gibi çeşitli sabit eğriler de seçebilirsiniz.	
		Tork artışı	Manuel ayar: Nominal çıkışın %0,0 ~ 30,0'u Otomatik takviye: çıkış akımı ve motor parametrelerine göre takviye torkunu otomatik olarak belirler	
Otomatik akım ve gerilim sınırlama		Hızlanma, yavaşlama veya kararlı çalışmada, motor stator akımı ve voltajı otomatik olarak algılanabilir ve sistem arızası olasılığını en aza indirmek için benzersiz algoritmaya göre izin verilen aralıkta bastırılabilir		
Kontrol özellikleri	Sensörsüz vektör kontrolü	gerilim frekans özellikleri	Motor parametrelerine ve benzersiz algoritmaya göre çıkış voltajı-frekans oranını otomatik olarak ayarlama	
		Tork özellikleri	Başlangıç torku: 3.0Hz'de %150 nominal tork (VF kontrolü) 1.0Hz'de %150 nominal tork (gelişmiş VF kontrolü) 0.5Hz'de %150 nominal tork (PG akım vektör kontrolü olmadan) Çalışma hızı sabit durum doğruluğu: $\leq \pm 0,2$ nominal senkron hız Hz dalgalanması: $\leq \pm 0,5$ nominal senkron hız Tork yanıtı: ≤ 20 ms (PG akım vektör kontrolü olmadan)	
		Motor parametrelerinin kendi kendine belirlenmesi	Herhangi bir kısıtlama olmaksızın, parametreler en iyi şekilde kontrol sağlanması için statik ve dinamik koşullar altında otomatik olarak algılanabilir	
		Akım ve gerilim bastırma	Tam aralıklı akım kapalı döngü kontrolü, mükemmel aşırı akım ve aşırı gerilim bastırma fonksiyonu ile akım etkisinden tamamen kaçınır	
	Düşük gerilimde çalışma	Özellikle düşük şebeke voltajı ve şebeke voltajında sık dalgalanma olan kullanıcılar için sistem, izin verilen voltajın altındaki aralıkta bile benzersiz algoritma ve rezidüel enerji dağıtım stratejisine göre mümkün olan en uzun çalışma süresini sağlar		
Genel özellikler	Çoklu hız ve Sahnım frekansı operasyon	16 kademeli programlanabilir çok kademeli hız kontrolü ve çoklu çalışma modları isteğe göre kullanılabilir. Sahnım frekans kullanılırken: sabit frekans ve merkez frekans ayarlanabilir ve elektrik kesintisinden sonra durum belleği kurtarılabilir		
	PID kontrolü RS485 iletişimi	Dahili PID kontrolörü (önceden ayarlanmış frekans). Standart konfigürasyon RS485 iletişim fonksiyonu, bağlantı senkron kontrol fonksiyonu ile çoklu iletişim protokolleri seçilebilir		
		Analog giriş	DC voltaj 0 ~ 10 V, DC akım 0 ~ 20 mA (üst ve alt sınırlar isteğe bağlıdır)	
	Frekans ayarı	Dijital giriş	tuş takımı ayarı, RS485 arayüz ayarı, YUKARI/AŞAĞI terminal kontrolü ve çeşitli kombinasyon ayarları ile analog giriş de yapılabilir.	
Çıkış sinyali	Dijital çıkış	61 fonksiyona kadar 2 Y terminali açık kollektör çıkışı ve iki programlanabilir röle çıkışı (TA/TB/TC)		

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektörü İnvörtörü

		Analog çıkış	2 analog sinyal çıkışı vardır ve çıkış aralığı 0 ~ 20mA veya 0 ~ 10V arasında esnek bir şekilde ayarlanabilir, bu da ayar frekansı ve çıkış frekansı gibi fiziksel büyüklüklerin çıkışını gerçekleştirebilir
	Otomatik voltaj stabilizasyon işlemi	En kararlı çalışma etkisini elde etmek için ihtiyaca göre üç mod seçilebilir: dinamik voltaj stabilizasyonu, statik voltaj stabilizasyonu ve voltaj olmadan stabilizasyon	
	Hızlanma ve yavaşlama Zaman ayarı	0.1s ~ 3600.0dk sürekli olarak ayarlanabilir ve S-tipi ve doğrusal mod seçilebilir	
Fre n	Enerji Tüketimi Fren	Enerji tüketimi frenleme başlangıç gerilimi, dönüş farkı gerilimi ve enerji tüketimi frenleme oranı sürekli olarak ayarlanabilir	
	Doğrudan Akım Fren	Kapatma sırasında DC frenlemenin başlatma frekansı: 0.00 ~ [00.13] üst limit frekansı Frenleme süresi: 0.0 ~ 100.0 sn; Frenleme akımı: %0.0 ~ %150.0 nominal akım	
	Manyetik akış freni	0 ~ 100 0: geçersiz	
	Düşük gürültülü çalışma	Taşıyıcı frekansı, motor gürültüsünü en aza indirmek için sürekli olarak 1,0 kHz ila 16,0 kHz arasında ayarlanabilir	
	Dönme hızı izleme hızı Yeniden başlatma özelliği	Çalışma sırasında motorun sorunsuz yeniden başlatılmasını ve anlık durdurma yeniden başlatılmasını gerçekleştirebilir	
	Sayaç	Bir dahili sayaç sistem entegrasyonu için uygundur	
	Çalışma fonksiyonu	Üst ve alt limit frekans ayarı, frekans atlama işlemi, ters çalışma limiti, kayma frekansı kompanzasyonu, RS485 iletişimi, frekans artırma ve azaltma kontrolü, arıza kendini kurtarma işlemi, vb.	
Ekran	Tuş takımı ekranı	Çalışma Durumu	Çıkış frekansı, çıkış akımı, çıkış gerilimi, motor hızı, set frekansı, modül sıcaklığı, PID ayarı, geri besleme miktarı, analog giriş ve çıkış, vb.
		Alarm Bilgileri	Son altı arıza kaydı, son arıza hatası sırasında çıkış frekansı, ayar frekansı, çıkış akımı, çıkış voltajı, DC voltajı ve modül sıcaklığı gibi altı çalışma parametresinin kaydı.
Koruma fonksiyonu		Aşırı akım, aşırı gerilim, düşük gerilim, modül arızası, elektronik termik röle, aşırı ısınma, kısa devre, giriş ve çıkış fazı arızası, motor parametrelerinin anormal ayarlanması, dahili bellek arızası, vb.	
Çevre	Ortam sıcaklığı	-10 °C ~ +40 °C (ortam sıcaklığı 40 °C ~ 50 °C ise, lütfen daha düşük bir seviyede kullanın)	
	Ortam nemi	%5 ~ %95 bağıl nem, su yoğunlaşması yok	
	Çevre koşulları	İç mekan (doğrudan güneş ışığı, korozyon, yanıcı gaz, yağ buharı, toz vb. yok)	
Yapı	Yükseklik	1000 metrenin üzerinde gerilim azalımı, her 1000 metrede bir %10 azalma	
	Koruma sınıfı	IP20	
	Soğutma modu	Fan kontrollü hava soğutmalı	
	Kurulum yöntemi	Duvara monte, kabine monte	

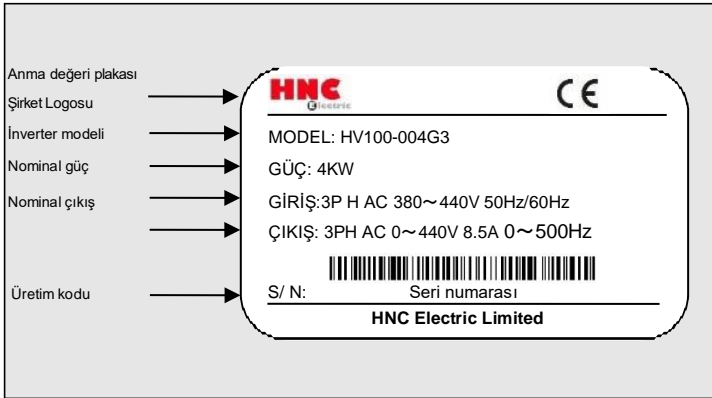
İnvörtör modeline dair bilgiler

Ürün etiketi



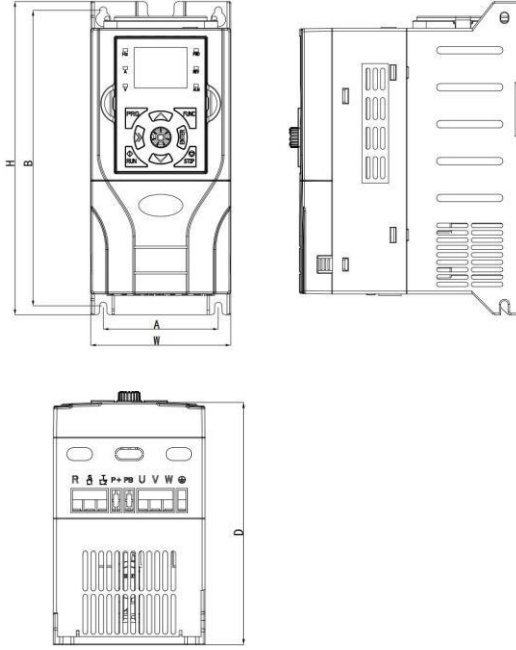
Şekil 2-1 Ürün Etiketleme Kuralları

Ürün etiketi



Şekil 2-2 Ürün etiketi

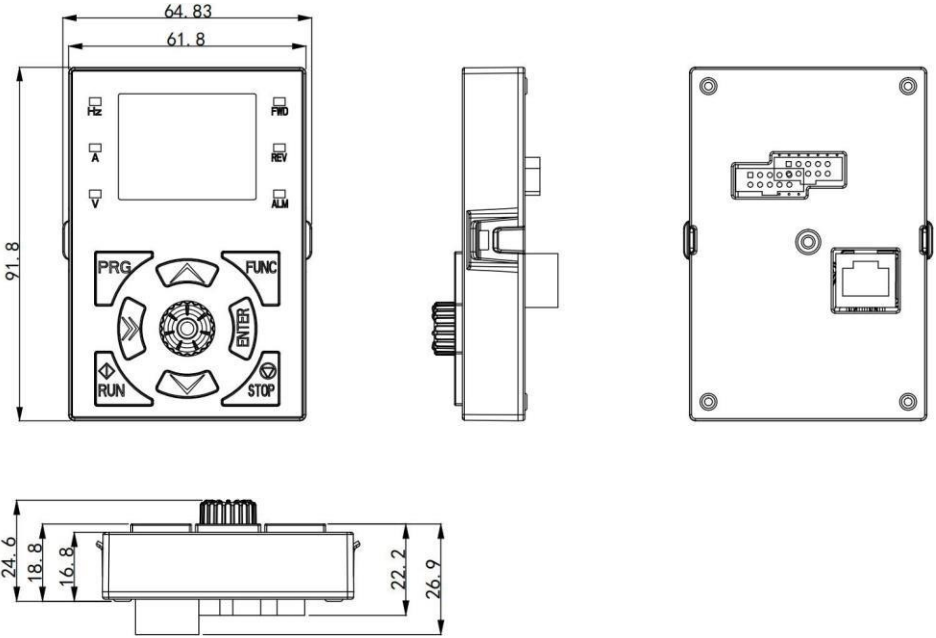
İnvörtör ve klavye boyutu



Şekil 2-3 0.75KW~30KW İnvörter Boyutları

Model No.		A (mm)	B (mm)	H (mm)	W (mm)	D (mm)	Montaj deliği (mm)
		Montaj boyutu		Dış boyutlar			
Tek fazlı AC220 V	0.4KW- 2.2KW	78	200	212	95	154	5
	Üç fazlı AC220 V	78	200	212	95	154	5
Üç fazlı AC220 V	4KW-5.5KW	129	230	240	140	180.5	5
	7.5KW- 15KW	188	305	322	205	199	6
	Üç fazlı AC380 ~480V	0.75KW- 4KW	78	200	212	95	154
5.5KW-11KW		129	230	240	140	180.5	5
15KW- 30KW		188	305	322	205	199	6

Klavye boyutları :




Nominal akım güç çıkışı tablosu

Gerilim	Tek fazlı	Üç-fazlı	
	220V	220V	380~480V
Güç (KW)	Akım (A)	Akım (A)	Akım (A)
0.4	2.3	2.1	-
0.75	4	3.8	2.1
1.5	7	7.2	3.8
2.2	9.6	9	5.1
4	-	13	9
5.5	-	25	13
7.5	-	32	17
11	-	45	25
15	-	60	32
18.5	-	-	37
22	-	-	45
30	-	-	60

Frenleme Direnci Tablosu

Gerilim (V)	İnvörtör gücü (KW)	Fren direnci özellikleri		Frenleme torku
		W	Ohm	10%ED
Tek fazlı 220 serisi	0.4	80	200	125
	0.75	80	150	125
	1.5	100	100	125
	2.2	100	70	125
Üç fazlı 220 serisi	0.4	90	300	125
	0.75	150	110	125
	1.5	250	100	125
	2.2	300	65	125
	4	400	45	125
	5.5	800	22	125
	7.5	1000	16	125
	11	2300	12	125
	15	3000	9	125
Üç fazlı 380 ~ 480 serisi	11	2300	12	125
	0.75	140	750	125
	1.5	300	400	125
	2.2	400	250	125
	4	750	150	125
	5.5	1100	100	125
	7.5	1500	75	125
	11	2200	50	125
	15	3000	38	125
	18.5	4000	32	125
22	4500	27	125	
30	6000	20	125	

Bağlantı terminali Şekil

Terminal adı	İşlevin açıklaması
R、 S、 T	Üç fazlı güç girişi terminali
P+、 P-	Harici fren ünitesi terminali
P+、 PB	Harici frenleme direnci terminali (0. 75 KW ~ 30. 0KW)
P+、 P1	Harici DC reaktörü terminali
U、 V、 W	Üç fazlı AC güç çıkışı terminali
	Toprak terminali

Döngüyü kontrol etmek için terminal

+10V	GND	485+	485-	DI1	DI3	DI5	DI7	Y1	DO	TA2	TB2	TC2
A11	A12	AO1	COM	DI2	DI4	DI6	COM	OP	24V	TA1	TB1	TC1

Kontrol devresi terminalinin özelliklerine dair bilgiler

Sınıflandırma	Terminal etiketi	Fonksiyonların tanımı	Özellik
Çok fonksiyonlu dijital giriş terminali	DI1	DI (DI1, DI2, DI3, DI4, DI5, DI6, HDI) ~ COM arasındaki kısa devre geçerlidir ve fonksiyonları sırasıyla 07.00 ~ 07.06 parametreleri tarafından ayarlanır (ortak terminal: com).	Giriş, 0 ~ 24V seviye sinyali, düşük seviyede aktif, 5mA.
	DI2		
	DI3		
	DI4		
	DI5		
	DI6		
	DI7 (HDI)	HDI ortak birçok fonksiyonlu terminal olarak kullanılabilir ve yüksek hızlı sinyal giriş portu olarak da programlanabilir. ayrıntılar için bkz. 07.06 fonksiyonel açıklama.	
Analog giriş ve çıkış terminaleri	A11	A11 analog voltaj/akım girişi alır. Gerilim ve akım JP3 jumper'ı ile seçilir. Fabrika varsayılan giriş voltajdır. Akım girecekse, jumper başlığını Cin konumuna ayarlamamız yeterlidir. A12 sadece gerilim girişi alır. Ölçüm aralığı ayarı için 06.01 ~ 06.10 fonksiyon kodunun açıklamasına bakın. (referans toprak: GND)	GİRİŞ, giriş voltaj aralığı: 0 ~ 10v (giriş empedansı: 100KΩ), giriş akım aralığı: 0 ~ 20ma (giriş empedansı: 500Ω).
	A12		
	AO1	AO1, 14 fiziksel büyüklüğü temsil edebilen analog voltaj/akım çıkışı sağlar. Çıkış voltajı ve akımı jumper JP4 tarafından seçilir ve fabrika varsayılan çıkış voltajdır. Akım çıkışı istiyorsanız, jumper başlığını Co1 konumuna atlamamız yeterlidir. Ayrıntılar için 06.21 ve 06.22 fonksiyon kodlarının açıklamasına bakın. (referans toprak: GND)	ÇIKIŞ, 0 ~ 10v DC gerilim. AO1 ve AO2 terminallerinin çıkış gerilimleri, merkezi işlem biriminden gelen PWM dalga formlandır. Çıkış voltajı PWM dalga formunun genişliği ile orantılıdır.
	AO2 (Ayrılmış)		
Röle çıkış terminali	TA1	Programlanabilir röle çıkış terminaleri 62 tip ile çok fonksiyonlu olarak tanımlanmıştır. Bkz. Ayrıntılar için 07.20 ve 07.21.	TA1-TB1 ve TA2-TB2 normalde kapalıdır; TA1-TC1 ve TA2-TC2 normalde açıktır. Kontak kapasitesi: 250vac/2a (cos φ = 1); 250VAC/1A(COSΦ=0.4),30VDC/1 A.
	TB1		
	TC1		
	TA2		
	TB2		
	TC2		
Açık Kollektör çıkış terminali	HDO	Çok işlevli kolektör çıkış terminaleri olarak tanımlanan programlanabilir, 62 çeşide kadar. Ayrıntılar için bkz 07.18 ve 07.19.	1. Anahtarlama kapasitesi: 50mA/30V 2. Çıkış frekans aralığı: 0~50kHz
	Y1		

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektörü Invertörü

DC güç kaynağı	+24V	+24V, dijital sinyal giriş terminalinin devre ortak güç kaynağıdır	Maksimum çıkış akımı 200mA
	+10V	+10V analog giriş ve çıkış terminallerinin devre ortak güç kaynağıdır	Maksimum çıkış akımı 20mA
	OP	Fabrika varsayılını OP'nin +24V'a bağlı olmasıdır. DI1~DI6'yı sürmek için harici sinyaller kullanırken, OP'nin harici güç kaynağına bağlanması ve +24V güç kaynağı terminali ile bağlantısının kesilmesi gerekir.	Harici güç giriş terminali
	COM	Dijital sinyal ve +24V güç kaynağı referans toprağı	GND'den dahili olarak izole edilmiştir
	GND	Analog sinyal ve +10V güç kaynağı referans toprağı	COM'dan dahili olarak izole edilmiştir
Haberleşme arayüzü	485+	RS485+	Standart RS485 haberleşme arayüzü GND'den izole edilmemiştir. Lütfen bükümlü çift veya korumalı kablo kullanın.
	485-	RS485-	

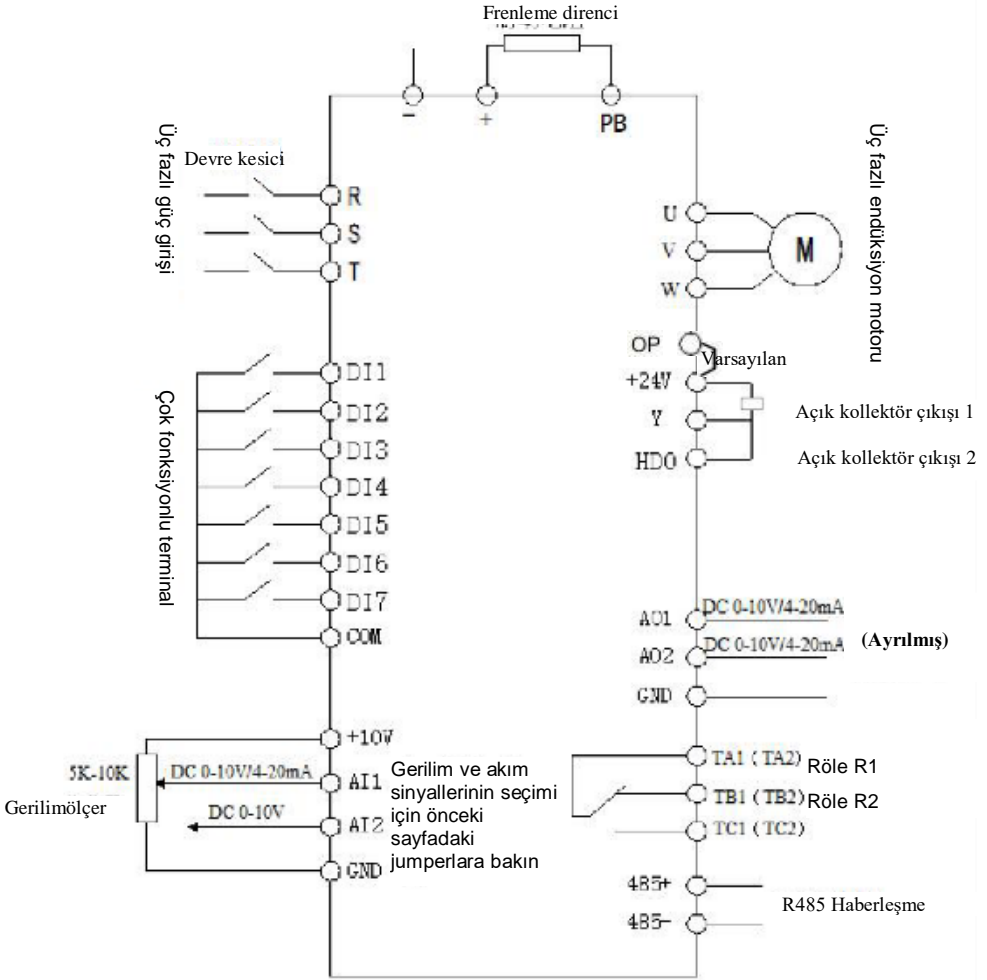
Ana kontrol kartının jumper ayarları

JP2	
KAPALI	485 haberleşme terminal direncinin bağlı olmadığını gösterir
AÇIK	485 haberleşme terminal direncinin bağlı olduğunu gösterir
JP3	
Cin	A11 giriş akım sinyalini temsil eder, 4-20mA
Vin	A11 giriş voltaj sinyalini temsil eder, 0-10V
JP4	
Vo1	AO1 çıkış voltaj sinyalini temsil eder, 0-10V
Co1	AO1 çıkış akım sinyalini temsil eder, 4-20mA
JP5	
Vo2(Ayrılmış)	AO2 çıkış voltaj sinyalini temsil eder, 0-10V
Co2 (Ayrılmış)	AO2 çıkış akım sinyalini temsil eder, 4-20mA

Temel bağlantı şeması

Invertör kabloları ana devre ve kontrol devresi olarak ikiye ayrılır. Kullanıcı cihazın kapasitesini kaldıracak ve bu sırada ana devre terminali ve kontrol devresi terminali görülebilir. Kullanıcı aşağıdaki kablolama devrelerine göre doğru bir şekilde bağlantı yapmalıdır.

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektörü

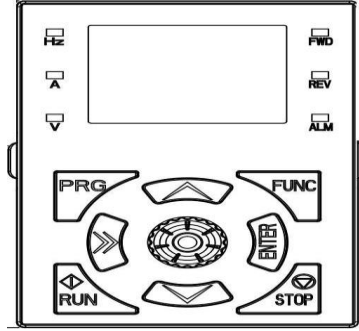


Temel bağlantı şeması

Çalıştırma ve ekran

Tuş takımına dair bilgiler

Tuş takımı şeması



Tuşlara dair bilgiler

Tuş sembolü	İsim	Özelliğın Açıklaması
PRG	Programlama tuşu	Menü girişı veya çıkışı, parametre değişikliği
GİRİŞ	Onaylama tuşu	Menüye girin ve parametre ayarını onaylayın
▲	Artırma tuşu	Veri veya fonksiyon kodunun artırılması
▼	Azaltma tuşu	Veri veya fonksiyon kodunun azaltılması
▶▶	Shift tuşu	Parametre modifikasyonunu seçin ve içerięi görüntüleyin
RUN	Çalıştırma tuşu	Klavye çalışma modunda çalıştırma
DUR	Durdurma tuşu	İşlemi durdur
FUNC	Çok işlevli tuşlar	Fonksiyon geçişine göre seçin

Fonksiyon gösterge lambasına dair bilgiler

Gösterge lambası	Açıklama
REV	İnvörtör ters gösterge lambası, yandığında ters çalışma durumunu gösterir.
FWD	İnvörtör ileri dönüş gösterge lambası, lamba yandığında ileri çalışma durumunu gösterir.
ALM	Arıza durumunda olduğunu gösteren arıza gösterge ışığı.
Hz	Frekans birimi
A	Akım birimi
V	Gerilim birimi

Fonksiyon gösterge ışıkları kombinasyonunun açıklaması:

Gösterge ışıklarının kombinasyonu	LED ekran anlamı	Sembol
Hz+A	Motorun dönme hızı	d/dk
A+V	Zaman (saniye)	s
Hz+V	Yüzdenin gerçek değeri	%
Hz+A+V	Sıcaklık	°C

Fonksiyonlar ve Parametre Tablosu

Menüdeki semboller aşağıdaki gibi açıklanmıştır

×: Herhangi bir durumda değiştirilebilen parametreler

○: Çalışır durumdayken değiştirilemeyen parametreler

◆: Gerçek test parametresi, değiştirilemez

◇: Üretici parametreleri sadece üretici tarafından değiştirilebilir, kullanıcı tarafından değiştirilemez.

000 grup-Temel Parametreler					
Fonksiyon kodu	İsim	Açıklama	Ayar aralığı	Fabrika	Değişiklik
00.00	LCD dili (sadece LCD tuş takımı için geçerlidir)	0: Çince 1: İngilizce	0~1	0	○
00.01	Fonksiyonel makro tanımı	0: Genel model 1: Tek pompalı sabit basınçlı su besleme modu 2: İki güçlü tek invörtör (1 değişken frekanslı pompa +2 güç frekanslı pompa) su besleme modu 3: Üç pompalı döngü yeniden başlatma (3 değişken frekanslı pompa) su besleme modu 4: Güneş enerjili pompayla su tedarik modu 5: CNC takım tezgahı kontrol modu 6: Yangın devriye modu 7: EPS güç modu 8 ~20:Ayrılmış Not: Makro işlevlerini yapılandırmadan önce lütfen parametreleri avarlavin.	0~20	0	×
00.02	Kontrol Modu	0: Ortak V/F Kontrolü (manuel tork artırma) 1: Gelişmiş V/F Kontrolü (Otomatik tork artışı) 2: SVC modu (SVC) 3: Ayrılmış 4: Ayrılabilir V/F Kontrolü Not: bu parametre başlatılmaz, lütfen manuel olarak değiştirin	0~4	Tip ayarı	×
00.03	Çalıştır komutu için kanal seçimi	0: Tuş takımı komut kanalını çalıştırır 1: Terminal işlemi komut kanalı 2: Haberleşme işlemi komutkanalı	0~2	0	○

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektörü İvertörü

00.04	Ana frekans kaynağı seçimi A	<p>0: Dijital ayar 1 (▲/▼ klavye tuşuna basın, kodlayıcı +00.10)</p> <p>1: Dijital ayar 2 (YUKARI/AŞAĞI terminalleri +00.10)</p> <p>2: Dijital ayar 3 (İletişim ayarı)</p> <p>3: AI1 analog ayarı (0~10V/20mA)</p> <p>4: AI2 analog ayarı (0~10V)</p> <p>5: Darbe ayarı (0~50KHZ)</p> <p>6: Basit PLC</p> <p>7: Çoklu hız ayarı</p> <p>8: PID kontrolü</p> <p>9: Klavye potansiyometresi (Uyumlu enkoder)</p> <p>10: MPPT verildi (güneş enerjili su pompası)</p> <p>11: Klavye potansiyometresi</p>	0~11	9	○
00.05	Yardımcı frekans kaynağı seçimi B	<p>0: Dijital ayar 1 (▲/▼ klavye tuşuna basın, kodlayıcı +00.10)</p> <p>1: Dijital ayar 2 (YUKARI/AŞAĞI terminalleri +00.10)</p> <p>2: Dijital ayar 3 (İletişim ayarı)</p> <p>3: AI1 analog ayarı (0~10V/20mA)</p> <p>4: AI2 analog ayarı (0~10V)</p> <p>5: Darbe ayarı (0~50KHZ)</p> <p>6: Basit PLC</p> <p>7: Çoklu hız ayarı</p> <p>8: PID kontrolü</p> <p>9: Klavye potansiyometresi (Uyumlu enkoder)</p> <p>10: MPPT verildi (güneş enerjili su pompası)</p> <p>11: Klavye potansiyometresi</p>	0~11	3	○
00.06	Frekans kaynağına izin verildi	<p>0: Ana frekans kaynağı A</p> <p>1: A+K*B</p> <p>2: A-K*B</p> <p>3: A-K*B </p> <p>4: MAKS(A, K*B)</p> <p>5: MIN (A, K*B)</p> <p>6: A'dan K*B'ye geçiş yapın (A, K*B'ye göre önceliklidir)</p> <p>7: A'dan (A+K*B)'ye geçin (A, A+K*B'ye göre önceliklidir)</p> <p>8: A'dan (A-K*B)'ye geçin (A, A-K*B'ye göre önceliklidir)</p> <p>Not 1: Frekans anahtarlamasının terminal iş birliği ile gerçekleştirilmesi gerekir</p> <p>Not 2: Bu frekans kaynağının verilen modu ile karşılaştırıldığında, frekans salınım kontrolü daha yüksek önceliğe sahiptir.</p>	0~8	0	○
00.07	Dijital ayar1	<p>LED tek basamaklı: güç kapatma depolama</p> <p>0: depolama</p> <p>1: depolama yok</p> <p>LED 10 basamaklı:</p> <p>durdur devam et</p> <p>0:devam et</p> <p>1: durdur devam etme</p> <p>LED 100 basamaklı: ▲/▼ tuşu, YUKARI/AŞAĞI negatif frekans regülasyonu</p>	000~111	000	○
00.08	Dijital ayar2	<p>0: geçersiz</p> <p>1: geçerli</p> <p>LED 1000 basamaklı: Ayrılmış</p>		000	○
00.09	Frekans kaynağı dijital ayar 1	Bu ayar değeri, dijital ayar 1 frekansın başlangıç değeridir.	0.00Hz~ 【00.13】	50.00	○

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektörü İvertörü

00.10	Frekans kaynağı dijital ayar 2	Bu ayar değeri, 2'de verilen dijital frekansın başlangıç değeridir.	0.00Hz~ 【00.13】	50.00	○
00.11	Yardımcı frekans kaynağı ağırlık katsayısının ayarlanması K	K, yardımcı frekans kaynağının ağırlık katsayısıdır	0.01~10.00	1.00	○
00.12	Maksimum çıkış frekansı	Maksimum çıkış frekansı sürücü tarafından izin verilen en yüksek frekanstır ve hızlanma ve yavaşlama süresinin ayarlanması için bir ölçütür.	Düşük frekans bandı: MAKS {50.00, 【00.13】 } ~ 300.00 Yüksek frekans bandı: MAKS {50.0, 【00.13】 } ~ 300.0	50.00	×
00.13	Üst limit frekansı	Çalışma frekansı bu frekansı aşamaz	【00.14】 ~ 【00.12】	50.00	×
00.14	Alt limit frekansı	Çalışma frekansı bu frekanstan daha düşük olamaz	0.00Hz~ 【00.13】	0.00	×
00.15	Frekans çıkış modu	LED tek basamaklı: Yüksek ve düşük frekans modu seçimi 0: Düşük frekans modu (0.00~300.00Hz) 1: Yüksek frekans modu (0.0~3000.0Hz) LED 10 basamaklı: Hızlanma ve yavaşlama referans seçimi 0: Maksimum çıkış frekansı 1: Hedef çıkış frekansı LED 100 basamaklı: Ayrılmış LED 1000 basamaklı: Ayrılmış Not: Yüksek frekans modu sadece VF kontrolü için etkilidir	00~11	00	×
00.16	Hızlanma Süresi 1	İnvertörün sıfır frekanstan maksimum çıkış frekansına hızlanması için gereken süre	0.1 ~ 3600.0S 0.4 ~ 4.0KW 7.5S 5.5 ~ 30.0KW 15.0S 37~132KW 30.0S 160~630KW 60.0S	Tip ayarı	○
00.17	Yavaşlama Süresi 1	İnvertörün maksimum çıkış frekansından sıfır frekansa yavaşlaması için gereken süre		Tip ayarı	○
00.18	Çalışma yönü ayarı	0: İleri yön 1: Ters yön 2: Yasak ters işlem Not: Bu fonksiyon kodu ayarı, tüm çalışan komut kanallarının çalışma yönü kontrolü için geçerlidir	0~2	0	×
00.19	Taşıyıcı frekans ayarı	Sessiz çalışma gerektiğinde, taşıyıcı frekans gereksinimleri karşılamak için uygun şekilde artırılabilir, ancak taşıyıcı frekansının artırılması invertörün kalorifik değerini artıracaktır.	1.0~16.0KHz 0.4 ~ 4.0KW 6.0KHz 5.5 ~ 30KW 4.5KHz 37~132KW 3.0KHz 160~630KW 1.8KHz	Tip ayarı	○

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektörü İvertörü

00.20	Kullanıcı şifresi	0~ 65535 Not1: 0~9: Şifre koruması yok Not2: Şifre başarıyla ayarlandı, etkinleşmesi için 3 dakika bekleniyor Not3: Yazma koruması bu parametre için geçerli değildir ve başlatılmaz	0~ 65535	0	○
-------	-------------------	---	----------	---	---

grup01: Çalıştır-Durdur Kontrol Parametreleri

Fonksiyon kodu	İsim	Açıklama	Ayar aralığı	Fabrika	Değişiklik
01.00	Başlangıç modu	0: Başlangıç frekansı başlatma 1: DC kesme +başlatma frekansı başlatma 2: Hız izleme başlatma	0~ 2	0	×
01.01	Başlangıç frekansı	<div style="display: flex; flex-direction: column; align-items: center;"> <div style="display: flex; align-items: center;"> <div style="writing-mode: vertical-rl; transform: rotate(180deg); font-size: small;">Çıkış frekansı</div> </div> <div style="display: flex; align-items: center; margin-top: 10px;"> <div style="writing-mode: vertical-rl; transform: rotate(180deg); font-size: small;">Mevcut çıkış (etkin değer)</div> </div> <div style="display: flex; align-items: center; margin-top: 10px;"> <div style="writing-mode: vertical-rl; transform: rotate(180deg); font-size: small;">Çalıştırma komutu</div> </div> </div>	0.00~ 50.00Hz	1.00	○
01.02	Başlangıç frekansı Bekleme süresi		0.0~ 100.0s	0.0	○
01.03	DC frenleme akımını başlatma		0.0~ 150.0% *Nominal akım	0.0%	○
01.04	DC frenleme süresini başlatma		0.0~ 100.0s	0.0	○
01.05	Hızlanma/Yavaşlama modu	0: Düz çizgi Hızlanma / Yavaşlama 1: S- Eğrisi Hızlanma / Yavaşlama	0~ 1	0	×
01.06	S eğrisinin başlangıcındaki zaman oranı	S eğrisinin başlangıcında Zaman oranını ayarlayın	10.0~ 50.0%	20.0%	○
01.07	S eğrisinin sonundaki zaman oranı	S eğrisinin sonunda Zaman oranını ayarlayın	10.0~ 50.0%	20.0%	○
01.08	Durdurma modu	0: Durdurmak için yavaşlatma 1: Serbest durdurma	0~ 1	0	×
01.09	Durma sırasında DC frenlemenin başlangıç frekansı	<div style="display: flex; flex-direction: column; align-items: center;"> <div style="display: flex; align-items: center;"> <div style="writing-mode: vertical-rl; transform: rotate(180deg); font-size: small;">Çıkış frekansı</div> </div> <div style="display: flex; align-items: center; margin-top: 10px;"> <div style="writing-mode: vertical-rl; transform: rotate(180deg); font-size: small;">Mevcut çıkış (etkin değer)</div> </div> <div style="display: flex; align-items: center; margin-top: 10px;"> <div style="writing-mode: vertical-rl; transform: rotate(180deg); font-size: small;">Çalıştırma komutu</div> </div> </div>	0.00~ [00.13] Üst limit frekansı	0.00	○
01.10	Durma sırasında DC frenleme için bekleme süresi		0.0~ 100.0s	0.0	○
01.11	DC frenleme akımı		0.0~ 150.0%* Motor Anma akımı	0.0%	○

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektörü İvertörü

01.12	Durdurma esnasında DC frenleme süresi		0.0~100.0s	0.0	○
01.13	Hızlanma Süresi 2	Hızlanma Süresini Ayarla 2	0.1~3600.0S 0.4~4.0KW 7.5S 5.5~30KW 15.0S 37~132KW 40.0S 160~630KW 60.0S	Tip ayarı	○
01.14	Yavaşlama Süresi 2	Yavaşlama Süresini Ayarla 2		Tip ayarı	○
01.15	Hızlanma Süresi 3	Hızlanma Süresini Ayarla 3		Tip ayarı	○
01.16	Yavaşlama Süresi 3	Yavaşlama Süresini Ayarla 3		Tip ayarı	○
01.17	Hızlanma Süresi 4	Hızlanma Süresini Ayarla 4		Tip ayarı	○
01.18	Yavaşlama Süresi 4	Yavaşlama Süresini Ayarla 4		Tip ayarı	○
01.19	Hızlanma ve yavaşlama süresi seçimi birim	0: saniye 1: dakika 2: 0,1saniye	0~2	0	○
01.20	Jog ileri çalışma frekans ayarı	Jog ileri çalışma / geri çalışma frekans ayarını yapın	0.00~ 【00.13】	5.00	○
01.21	Jog ters çalışma frekans ayarı		0.00~ 【00.13】	5.00	○
01.22	Jog Hızlanma süresi	Jog Hızlanma süresini ayarlama	0.1~3600.0S 0.4~4.0KW 7.5S 5.5~30.0KW 15.0S 37~132KW 40.0S 160~630KW 60.0S	Tip ayarı	○
01.23	Jog Yavaşlama süresi	Jog Yavaşlama süresini ayarlayın		Tip ayarı	○
01.24	Jog Aralığı zaman ayarı	Jog Aralığı zaman ayarını yapma	0.0~100.0s	0.1	○
01.25	Atlama frekansı 1		0.00~ Üst limit frekansı	0.00	○
01.26	Atlama frekansı 1 aralığı		0.00~ Üst limit frekansı	0.00	○
01.27	Atlama frekansı 2		0.00~ Üst limit frekansı	0.00	○
01.28	Atlama frekansı 2 aralığı		0.00~ Üst limit frekansı	0.00	○
01.29	Atlama frekansı 3		0.00~ Üst limit frekansı	0.00	○
01.30	Atlama frekansı 3 aralığı		0.00~ Üst limit frekansı	0.00	○
01.31	Ayarlanan frekans alt limit frekansından düşük olduğunda eylem	0: Alt sınır frekansında çalıştırın. 1: gecikme süresinden sonra sıfır frekans çalışması (başlatma sırasında gecikme yoktur). 2: Bir gecikme süresinden sonra kapanma (başlatma sırasında gecikme yoktur).	0~2	0	×

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektörü İnvörtörü

01.32	Frekans alt limit frekansından düşük olduğunda gecikme süresini durdurum (Basit uyku modu)	Frekans alt limit frekansından düşük olduğunda durdurma gecikme süresini ayarlayın (uyku modu)	0.0~ 3600.0s	10.0	o
01.33	Sıfır frekans frenleme akımı	Bu parametre motorun nominal akımının yüzdesidir.	0.0~ 150.0 *nominal akım	0.0	x
01.34	İleri ve geri ölü bölge süresi	Bir invörtörün ileri çalışmadan geri çalışmaya veya geri çalışmadan ileri çalışmaya geçiş için bekleme süresi.	0.0~ 100.0s	0.0	o
01.35	İleri ve geri anahatlarlama modu	0: 0Hz frekans üzerinden anahatlarlama 1: Başlatma frekansından anahatlarlama	0~ 1	0	x
01.36	Acil durdurma bekleme yavaşlama süresi	Sadece dijital giriş terminalindeki (07.00 - 07.06) No.10 fonksiyonu için geçerlidir.	0.1~ 3600.0s	1.0	o
01.37	Kapatma sırasında DC frenleme için akım tutma süresi	Kapatma sırasında DC frenleme için Akım tutma süresini ayarlayın	0.0~ 100.0s	0.0	o
grup 002 -Motor Parametreleri					
Fonksiyon kodu	İsim	Açıklama	Ayar aralığı	Fabrika	Değişiklik
02.00	Motor tipi seçimi	0: AC asenkron motor 1: Ayrılmış Not: Bu parametre başlatılamaz, lütfen manuel olarak değiştirin	0~ 1	0	x
02.01	Motor nominal gücü	Motor etiketindeki parametrelere göre ayarlayın. Lütfen ilgili motoru sürücünün gücüne göre yapılandırın. Güç farkı çok büyükse, invörtörün kontrol performansı açıkça düşecektir.	0.4~999.9KW	Model ayarı	x
02.02	Motor nominal frekansı		0.01Hz ~ 【00.13】	50.00	x
02.03	Motor nominal dönüş hızı		0~6000RPM	Model ayarı	x
02.04	Motor nominal gerilimi		0~ 999V	Model ayarı	x
02.05	Motor nominal akımı		0.1~ 6553.5A	Model ayarı	x
02.06	Stator direnci asenkron motorun	Motor ayarlanırsa, ayarlama bitikten sonra 02.06 ile 02.10 arasındaki ayar değerleri güncellenecektir.	0.01 ~ 20.000Ω	Model ayarı	x
02.07	Asenkron rotor direnci motor		0.01 ~ 20.000Ω	Model ayarı	x
02.08	Asenkron stator ve rotor endüktansı motor		0.1~ 6553.5mH	Model ayarı	x
02.09	Asenkron stator ve rotor arasındaki karşılıklı endüktans motor		0.1~ 6553.5mH	Model ayarı	x
02.10	Yüksüz akım asenkron motor		0.01~ 655.35A	Model ayarı	x

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektörü İvertörü

02.11 ~02.15	Ayrılmış	-	-	0	◆
02.16	Motor ayar seçimi	0: İşlem yok 1: Statik ayarlama 2: Yüksüz tam ayarlama	0~2	0	×
02.17	Asenkron motorun uyarım öncesi bekleme süresi	Not: Bu parametre VF kontrollü için geçersizdir.	0.00~10.00S	Model ayarı	×
grup 003 - Ayrılmış					
grup004- Hız döngüsü ve tork kontrol parametreleri					
Fonksiyon kodu	İsim	Açıklama	Ayar aralığı	Fabrika	Değişiklik
04.00	Hız döngüsü (ASR1) oransal kazanç	01.00 ~ 01.07 fonksiyon kodları PG olmadan vektör kontrolünde geçerlidir. Vektör kontrol modunda, vektör kontrolün hız tepki özellikleri hız regülasyonunun oransal kazanç p ve entegrasyon süresi i ayarlanarak değiştirilir.	0.000~6.000	3.0	○
04.01	Hız döngüsü (ASR1) İntegral zaman		0.000~32.000S	0.50	○
04.02	ASR1 filtre zaman sabiti		0.000~0.100S	0.000	○
04.03	Dışık nokta frekansını değiştir		0.00Hz~【04.07】	5.00	○
04.04	Hız döngüsü (ASR2) oransal kazanç		0.000~6.000	2.0	○
04.05	Hız döngüsü (ASR2) İntegral zaman		0.000~32.000S	1.00	○
04.06	ASR2 filtre zaman sabiti		0.000~0.100S	0.000	○
04.07	Yüksek nokta frekansını değiştir	04.03] ~ 【00.13】	10.00	○	
04.08	Vektör kontrolünün pozitif kayma telafi katsayısı (elektrik durumu)	Vektör kontrol modunda, bu fonksiyon kodu parametresi motorun hız kararlılığı doğruluğunu ayarlamak için kullanılır. Motor aşırı yüklendiğinde ve hız düşük olduğunda, bu parametreyi artırın, aksi takdirde bu parametreyi azaltın. Pozitif kayma	50.0% ~ 200.0%	100.0%	○
04.09	Vektör kontrolünün negatif kayma telafi katsayısı (frenleme durumu)	katsayısı motor kayması pozitif olduğunda hızı telafi ederken, negatif kayma katsayısı motor kayması negatif olduğunda hızı telafi eder. Bu ayar değeri, motorun nominal kayma frekansının yüzdesidir.	50.0% ~ 200.0%	100.0%	○
04.10	Hız ve tork kontrolü seçimi	0: Hız 1: Tork 2: Durum etkin (terminal anahtarlar)	0~2	0	×
04.11	Hız ve tork anahtarlar gecikmesi	Hız ve tork anahtarlar gecikme süresini ayarlama	0.01~1.00S	0.05	×
04.12	Tork komutu seçimi	0: verilen tuş takımı dijitali 1: AI1 2: AI2 3: Verilen iletişim	0~3	0	○
04.13	Klavye dijital ayar torku	Ayarlanan değer, motorun nominal akımının bir yüzdesidir	-200.0% ~ 200.0%	0.0%	○

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektörü İvertörü

04.14	Tork kontrol modu için hız sınırı kanal seçimi 1 (ileri yön)	0: tuş takımı dijital 1 1: AI1 2: AI2	0~2	0	○
04.15	Tork kontrol modunun hız sınırı kanal seçimi 1 (ters yön)	0: tuş takımı dijital 2 1: AI1 2: AI2	0~2	0	○
04.16	Klavye dijital limit hız 1	Klavye dijital limit hızı 1'i maksimum çıkış frekansına göre bir limite ayarlar. Bu fonksiyon kodu 04.14=0 olduğunda ileri hızın sınır değerine karşılık gelir.	0.0~100.0%	100.0%	○
04.17	Klavye dijital limit hız 2	Klavye dijital limit hızı 2'yi maksimum çıkış frekansına göre bir limite ayarlar. Bu fonksiyon kodu 04.15=0 olduğunda ters hızın sınır değerine karşılık gelir.	0.0~100.0%	100.0%	○
04.18	Tork yükselme süresi	Tork yükselme/alçalma süresi, torkun 0'dan maksimum değere yükseldiği veya maksimum değerden 0'a düştüğü zamanı tanımlar.	0.0~10.0S	0.1	○
04.19	Tork düşme süresi		0.0~10.0S	0.1	○
04.20	Vektör modunda elektrik torku sınırlaması	Motorun nominal akımının bir yüzdesi olan vektör modunun Elektrik torku limitini ayarlayın.	G tipi: 0.0%~200.0% 160.0% P tipi: 0.0%~200.0% 120.0%	Tip ayarı	○
04.21	Vektör modunda fren torku sınırlaması	Motorun nominal akımının bir yüzdesi olan vektör modunun fren torku limitini ayarlayın.	G tipi: 0.0%~200.0% 160.0% P tipi: 0.0%~200.0% 120.0%	Tip ayarı	○
04.22	Tork algılama eylem seçimi	0: Algılama geçersiz 1: Sabit hızda tork algılandıktan sonra çalışmaya devam eder 2: Çalışma sırasında tork algılandıktan sonra çalışmaya devam eder 3: Sabit hızda tork algılandıktan sonra çıkışı keser 4: Çalışma sırasında tork algılandıktan sonra çıkışı keser 5: Sabit hızda yetersiz tork algılandıktan sonra çalışmaya devam eder 6: Çalışma sırasında yetersiz tork algılandıktan sonra çalışmaya devam eder 7: Sabit hızda yetersiz tork tespit ettikten sonra çıkışı keser 8: Çalışma sırasında yetersiz tork tespit ettikten sonra çıkışı keser	0~8	0	×
04.23	Tork algılama seviyesi	Gerçek tork 04.24 (tork algılama zamanı) içindeyken ve sürekli olarak 04.23 (tork kontrol seviyesi) değerini aştığında, sürücü aşağıdaki ayarlara göre ilgili işlemleri yapacaktır 04.22. Tork algılama seviyesinin ayar değeri %100 olduğunda, motorun nominal torkuna karşılık gelir.	G tipi: 0.0%~200.0% 150.0% P tipi: 0.0%~200.0% 110.0%	Tip ayarı	×
04.24	Tork algılama süresi		0.0~10.0S	0.0	×
04.25	Statik sürtünme katsayısının kesim frekansı	Motorun başlangıç torku yeterli olmadığından, 04.26 ayar değerinin artırılması başlangıç torkunu artırabilir. Hz 04.25 ayar değerini aştığında, artan tork 04.27 ayar süresi içinde yavaşça verilen torka düşecektir.	0.00~300.00Hz	10.00	○
04.26	Statik sürtünme katsayısının ayarlanması		0.0~200.0	0.0	○

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektörü İvertörü

04.27	Statik sürtünme katsayısı bakım süresi		0.00~600.00s	0.00	×	
Grup005-V/F Kontrol Parametresi						
Fonksiyon kodu	İsim	Açıklama	Ayar aralığı	Fabrika	Değişiklik	
05.00	V/F eğri ayarı	0: Doğrusal eğri 1: Tork azaltma eğrisi 1 (1,3 güç) 2: Tork azaltma eğrisi 1 (1,5 güç) 3: Tork azaltma eğrisi 1 (1,7 güç) 4: Kare eğri 5: Kullanıcı tarafından ayarlanan V/F eğrisi (05.01 ile 05.06 arasında belirlenir)	0~5	0	×	
05.01	Tork artırma ayarı	Manuel tork artışı. Bu ayar, motorun nominal gerilimine göre bir yüzde değeridir.	0.0~30.0%	Model ayarı	×	
05.02	Tork artırma kesme frekansı	Tork artışının kesme frekansını ayarlayın	0.00~ Rasyonel frekans	15.00	×	
05.03	V/F frekansı F1	<p>Motor anma gerilimi</p> <p>V3</p> <p>V2</p> <p>V1</p> <p>F1</p> <p>F2</p> <p>F3</p> <p>Maksimum çıkış frekansı</p> <p>Frekans</p>	0.00~ Frekans değeri F2	12.50	×	
05.04	V/F gerilimi V1		0.0~V2	%25.0	×	
05.05	V/F frekansı F2		Frekans değeri 01 ~ Frekans değeri F3	25.00	×	
05.06	V/F gerilimi V2		V1~V3	%50.0	×	
05.07	V/F frekansı F3		Frekans değeri 01 ~ 【02.02】	37.50	×	
05.08	V/F gerilimi V3		V2~100.0%* nominal volt	%75.0	×	
05.09	V/F kontrolü kayma frekansı telafisi		Asenkron motorun hızı yüklendikten sonra düşecektir. Kayma kompanzasyonu motorun hızını senkron hıza yakın hale getirebilir, böylece motorun hız kontrol doğruluğunu daha yüksek hale getirir.	0.0~200.0%* nominal hız	0.0%	○
05.10	V/F kontrol kayma frekansı filtre katsayısı		Bu parametre kayma frekansı kompanzasyonunun yanıt hızını ayarlamak için kullanılır. Bu değer ne kadar büyük ayarlanırsa, tepki hızı o kadar yavaş ve motor hızı o kadar kararlı olur.	1~10	3	○
05.11	V/F kontrol tork frekans kompanzasyonu filtre katsayısı	Serbest tork artığında, bu parametre tork kompanzasyonunun tepki hızını ayarlamak için kullanılır. Bu değer ne kadar büyük olursa, tepki hızı o kadar yavaş ve motor hızı o kadar kararlı olur.	0~10	Tip ayarı	○	

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektörü İvertörü

05.12	Ayrı V/F kontrolü seçimi	0: VF yarı ayrılmış mod, gerilim açık çevrim çıkışı 1: VF yarı ayrılmış mod, gerilim kapalı çevrim çıkışı 2: VF tamamen ayrılmış mod, gerilim açık döngü çıkışı 3: VF tamamen ayrılmış mod, gerilim kapalı döngü çıkışı Not 1: VF ayrı kontrol seçildiğinde, lütfen sürücünün ölü bölge kompanzasyon fonksiyonunu kapatın Not 2: Yarı ayırma kavramı, invertörün frekans ve geriliminin başlatma sırasında frekans dönüşümü ve dönüştürme ilişkisini sürdürmesidir. Frekans ayarlanan frekansa ulaştığında, gerilim ve frekans ayrılır	0~3	0	×
05.13	Gerilim verilen kanal	0: Dijital 1: AI1 2: AI2	0~2	0	○
05.14	Gerilim kapalı döngü çıkışının gerilim geri besleme kanalı	0: AI1 1: AI2 Not: bu parametre sadece kapalı döngü çıkış modu için geçerlidir	0~1	0	×
05.15	Çıkış voltajı değerini dijital olarak ayarlama	Açık döngü çıkış modunda, maksimum çıkış gerilimi motorun nominal geriliminin % 100,0'üdür.	0.0~200.0%* anma gerilimi	%100.0	○
05.16	Motor kapalı döngü ayarının sapma sınırı	Kapalı döngü modunda voltaj regülasyonunun maksimum sapma genişliğini sınırlamak için kullanılır, böylece voltajı güvenli bir aralıkta sınırlamak ve ekipmanın güvenilir çalışmasını sağlamak için kullanılır.	0.0~5.0%* anma gerilimi	%2.0	×
05.17	Yarı ayrılmış modda VF eğrisinin maksimum gerilimi	Bu gerilim invertörün çıkış gerilimini temsil eder	0.0~100.0%* anma gerilimi	%80.0	×
05.18	Kontrolör voltaj ayarlama süresi kapalı döngü çıkışı	Bu fonksiyon kodu gerilim ayarlama hızını temsil eder. Gerilim tepkisi yavaşsa, bu parametre değeri uygun şekilde azaltılabilir.	0.01~10.00s	0.10	×
05.19	Gerilim yükselme süresi	05.19 ~ 05.20 sadece tam ayırmadan sonra gerilim açık döngü çıkış modu için geçerlidir.	0.1~3600.0S	10.0	○
05.20	Gerilim düşme süresi		0.1~3600.0S	10.0	○
05.21	Gerilim geri besleme bağlantı kesme işlemi	0: Alarm ve bağlantının kesildiği andaki gerilimle çalışmayı sürdürme 1: Alarm verin ve gerilimi çalışma için sınırlayıcı gerilime düşürün 2: Koriyucu eylem ve serbest frenleme	0~2	0	×
05.22	Gerilim geri besleme bağlantı kesme algılama değeri	Verilen gerilimin maksimum değeri geri besleme bağlantı kesme algılama değerinin üst sınır değeri olarak alınır. Geri besleme bağlantı kesme algılama süresinde, gerilim geri besleme değeri sürekli olarak geri besleme bağlantı kesme algılama değerinden düşük olduğunda, sürücü 05.21 ayarına göre ilgili koruma işlemlerini yapacaktır.	0.0~100.0%* anma gerilimi	2.0%	○
05.23	Gerilim geri besleme bağlantı kesme algılama süresi	Gerilim geri besleme bağlantısının kesilmesinden sonra koruma eyleminden önceki süre.	0.0~100.0S	10.0	○

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektörü İnvörtörü

05.24	Gerilim geri besleme bağlantı kesme sınırlama gerilimi	Bu gerilim sürücünün çıkış gerilimini temsil eder ve bu parametrenin makul bir şekilde ayarlanması bağlantı kesme anında gerilim aşımından kaynaklanan ekipman hasarını önleyebilir.	0.0~100.0%* anma gerilimi	%80.0	o
05.25	DC bara düşük gerilim algılama değeri	DC bara gerilimi parametre değerinden düşüğe, sistem "E-34" rapor edecektir. Parametre değeri 0 olarak ayarlanırsa, fonksiyon geçersizdir.	0~1000V	0	o
05.26	DC bara düşük gerilim hatasını sıfırla	DC bara gerilimi parametre değerine eşitse, sistem "E-34" hatasını sıfırlayacak ve otomatik olarak çalışacaktır.	0~1000V	0	o

grup006-Analog ve sinyal giriş ve çıkış parametreleri

Fonksiyon kodu	İsim	Açıklama	Ayar aralığı	Fabrika	Değişiklik
06.00	A11 girişi karşılık gelen fiziksel miktar	0: Hız komutu (çıkış frekansı, -100.0%~100.0%) 1: Tork komutu (çıkış torku, -200.0%~200.0%) 2: Gerilim komutu (çıkış gerilimi, %0.0~%200.0* Nominal gerilim)	0~2	0	×
06.01	A11 girişi alt sınırı	A11 alt limitini ayarlayın	0.00V/0.00mA ~ 10.00V/20.00mA	0.00	o
06.02	A11 alt limiti fiziksel miktara karşılık gelir ayar	Üst limit frekansının yüzdesine karşılık gelen A11 alt limit karşılık ayarını yapın.	-200.0%~200.0%	0.0%	o
06.03	A11 giriş üst sınırı	A11 üst limitini ayarlayın	0.00V/0.00mA ~ 10.00V/20.00mA	10.00	o
06.04	A11 üst limiti aşağıdakilere karşılık gelir fiziksel miktar ayarı	Üst limit frekansının yüzdesine karşılık gelen A11 üst limit karşılık ayarını yapın.	-200.0%~200.0%	100.0%	o
06.05	A11 girişi Filtre süresi	A11 Filtre süresini ayarlayın	0.00S~10.00S	0.05	o
06.06	A12 girişi karşılık gelen fiziksel miktar	0: Hız komutu (çıkış frekansı, -100.0%~100.0%) 1: Tork komutu (çıkış torku, -200.0%~200.0%) 2: Gerilim komutu (çıkış gerilimi, %0.0~%200.0* Anma gerilimi)	0~2	0	×
06.07	A12 girişi alt sınırı	A12 alt limitini ayarlayın	0.00V~10.00V	0.00	o
06.08	A12 alt limiti fiziksel miktara karşılık gelir ayar	Üst limit frekansının yüzdesine karşılık gelen A12 alt limit karşılık ayarını yapın.	-200.0%~200.0%	0.0%	o
06.09	A12 giriş üst sınırı	A12 üst limitini ayarlayın	0.00V~10.00V	10.00	o
06.10	A12 üst limiti fiziksel miktara karşılık gelir ayar	Üst limit frekansının yüzdesine karşılık gelen A12 üst limit karşılık ayarını yapın.	-200.0%~200.0%	100.0%	o
06.11	A12 girişi Filtre süresi	A12 Filtre süresini ayarlayın	0.00S~10.00S	0.05	o

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektörü İvertörü

06.12	Analog giriş sarsıntı önleyici sapma limiti	Analog giriş sinyali belirli bir değerin yakınında sık sık dalgalandığında, bu dalgalanmanın neden olduğu frekans dalgalanması 06.12 ayarı ile bastırılabilir.	0.00V~10.00V	0.00	○
06.13	Sıfır frekans çalışma eşiği	00.15=1 (yüksek frekans modu) olduğunda, bu fonksiyon kodunun maksimum değeri 500.0Hz'dir.	Sıfır frekans boşluğu ~50.00Hz	0.00	○
06.14	Sıfır frekans dönüş farkı	Sıfır frekans dönüş farkını ayarlayın	0.00~Sıfır frekans çalışma eşiği	0.00	○
06.15	Harici darbe girişi fiziksel miktara karşılık gelir	0: Hız komutu (çıkış frekansı, -100.0%~100.0%) 1: Tork komutu (çıkış torku, -200.0%~200.0%)	0~1	0	×
06.16	Harici darbe girişinin alt sınırı	Harici darbenin giriş alt limit frekansını ayarlayın HDI	0.00~50.00kHz	0.00	○
06.17	Harici darbenin alt sınırı fiziksel miktarın ayarına karşılık gelir	Harici darbe HDI alt limitini, maksimum çıkış frekansına göre bir yüzde olan ilgili ayara ayarlayın.	-200.0%~200.0%	0.0%	○
06.18	harici darbe girişinin üst sınırı	Harici darbe HDI girişinin üst sınır frekansını ayarlayın	0.00~50.00kHz	50.00	○
06.19	Harici darbenin üst sınırı fiziksel miktarın ayarına karşılık gelir	Harici darbe HDI üst limitini, maksimum çıkış frekansına göre bir yüzde olan ilgili ayara ayarlayın.	-200.0%~200.0%	100.0%	○
06.20	Harici darbe girişi filtreleme süresi	Harici darbe girişi filtreleme süresini ayarlayın	0.00S~10.00S	0.05	○
06.21	AO1 Çok Fonksiyonlu Analog Çıkış Fonksiyon Seçimi Terminal	0: Çıkış frekansı (kayma kompanzasyonundan önce) 1: Çıkış frekansı (kayma kompanzasyonundan sonra) 2: Frekans ayarla 3: Motor hızı (tahmini değer) 4: Çıkış akımı 5: Çıkış gerilimi 6: DC Bara Gerilimi 7: PID verilen değer 8: PID geri besleme değeri	0~14	0	○
06.22	AO2 Çok Fonksiyonlu Analog Çıkış Terminalinin Fonksiyon Seçimi	9: AI1 10: AI2 11: Giriş gücü frekansı 12: Tork akımı 13: Akım akımı 14: İletişim ayarı	0~14	4	○
06.23	HDO'nun fonksiyon seçimi çok fonksiyonlu puls çıkış terminali		0~14	11	○
06.24	AO1 çıkış alt limiti fiziksel miktar	AO1 çıkış alt limitini fiziksel miktara karşılık gelecek şekilde ayarlayın	-200.0%~200.0%	0.0%	○
06.25	AO1 çıkış alt sınırı	AO1 çıkış alt limitini ayarlayın	0.00~10.00V	0.00	○
06.26	AO1 çıktı üst limiti fiziksel miktara karşılık gelir	AO1 çıkış üst limitini fiziksel miktara karşılık gelecek şekilde ayarlayın	-200.0%~200.0%	100.0%	○

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektörü İnvertörü

06.27	AO1 çıkış üst sınırı	AO1 çıkış üst sınırını ayarlama	0.00~ 10.00V	10.00	○
06.28	AO2 çıkış alt limiti fiziksel miktar	AO2 çıkış alt limitini fiziksel miktara karşılık gelecek şekilde ayarlayın	-200.0%~ 200.0%	0.0%	○
06.29	AO2 çıkış alt sınırı	AO2 çıkış alt limitini ayarlama	0.00~ 10.00V	0.00	○
06.30	AO2 çıkış üst sınırı fiziksel niceliğe karşılık gelir	AO2 çıkış üst sınırını fiziksel miktara karşılık gelecek şekilde ayarlayın	-200.0%~ 200.0%	100.0%	○
06.31	AO2 çıkış üst sınırı	AO2 çıkış üst sınırını ayarlama	0.00~ 10.00V	10.00	○
06.32	Fiziksel miktara karşılık gelen DO çıkış alt limiti (Ayrılmış)	Fiziksel miktara karşılık gelen DO çıkış alt limitini ayarlayın	-200.0%~ 200.0%	0.0%	○
06.33	DO çıkış alt limiti (Ayrılmış)	DO çıkış alt limitini ayarlayın	0.00~ 50.00kHz	0.00	○
06.34	DO çıkış üst sınırına karşılık gelen fiziksel miktar (Ayrılmış)	Fiziksel miktara karşılık gelen DO çıkış üst limitini ayarlayın	-200.0%~ 200.0%	100.0%	○
06.35	DO çıkış üst sınırı (Ayrılmış)	DO çıkış üst limitini ayarlayın	0.00~ 50.00kHz	50.00	○
06.36	AI İlgili parametrelerin seçimi	<p>LED tek basamaklı: AI1 Çok noktalı eğri seçimi</p> <p>0: Yasak</p> <p>1:Etkili</p> <p>LED10 basamaklı: AI2 Çok noktalı eğri seçimi</p> <p>0: Yasak</p> <p>1:Etkili</p> <p>LED100-dijit: analog sinyal seçimi sabiti</p> <p>0: AI1 ve AI2 giriş analogu 0~10V</p> <p>1:AI1 giriş analogu 4~20mA, AI2 giriş analogu 0~10V</p> <p>2: AI2 girişi analog 4~20mA, AI1 girişi analog0~10V</p> <p>3: AI1 ve AI2 girişi analog 4~20V</p> <p>LED1000 basamaklı: Ayrılmış</p>	000~311	000	×
06.37	AI1 eğrisi minimum girişi		0.00~ 【06.39】	0.00	○
06.38	AI1 eğrisine karşılık gelen minimum giriş ayarı		-200.0%~ 200.0%	0.0%	○
06.39	AI1 eğrisi bükülme noktası 1 girişi		【06.37】~ 【06.41】	3.00	○
06.40	AI1 eğrisi bükülme noktası 1 girişine karşılık gelen ayar		-200.0%~ 200.0%	30.0%	○
06.41	AI1 eğrisi bükülme noktası 2 girişi		【06.39】~ 【06.43】	6.00	○

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektör İnvörtörü

06.42	A11 eğrisi bükülme noktası 2 girişine karşılık gelen ayar		-200.0% ~ 200.0%	60.0%	○
06.43	A11 eğrisi maksimum girişi		【06.41】 ~ 10.00	10.00	○
06.44	A11 eğrisi maksimum giriş karşılık gelen ayarı		-200.0% ~ 200.0%	100.0%	○
06.45	A12 eğrisi minimum girişi		0.00 ~ 【06.47】	0.00	○
06.46	A12 eğrisi minimum giriş karşılık gelen ayarı		-200.0% ~ 200.0%	0.0%	○
06.47	A12 eğrisi bükülme noktası 1 girişi		【06.45】 ~ 【06.49】	3.00	○
06.48	A12 eğrisi bükülme noktası 1 girişi karşılık gelen ayar		-200.0% ~ 200.0%	30.0%	○
06.49	A12 eğrisi bükülme noktası 2 girişi		【06.47】 ~ 【06.51】	6.00	○
06.50	A12 eğrisi bükülme noktası 2 girişi karşılık gelen ayar		-200.0% ~ 200.0%	60.0%	○
06.51	A12 eğrisi maksimum girişi		【06.49】 ~ 10.00	10.00	○
06.52	A12 eğrisi maksimum giriş karşılık gelen ayarı		-200.0% ~ 200.0%	100.0%	○
06.53	A11 giriş gerilimi koruma üst sınırı	A11 analog girişinin değeri 06.53 değerinden büyük olduğunda veya A11 girişi 06.54 değerinden küçük olduğunda, sürücü Y terminali veya R rölesi A11 giriş geriliminin ayarlanan aralıkta olup olmadığını göstermek için "A11 giriş aşımı" AÇIK sinyalini verir.	0.00V/0.00mA ~ 10.00V/20.00mA	6.80	○
06.54	A11 giriş gerilimi koruma alt sınırı		0.00V/0.00mA ~ 10.00V/20.00mA	3.10	○
grup007-dijital giriş ve çıkış parametreleri					
Fonksiyon kodu	İsim	Açıklama	Ayar aralığı	Fabrika	Değişiklik
07.00	Giriş terminali DI1 işlevi (ne zaman 00.01 2 veya 3 ise, varsayılan işlev 58'dir)	0: Yok 1: İleri dönüş kontrolü (FWD) 2: Ters dönüş kontrolü (REV) 3: Üç telli kontrol 4: İleri jog kontrolü 5: Ters jog kontrolü 6: Serbest durdurma kontrolü 7: Harici dinlenme sinyali girişi (RST)	0 ~ 65	1	×

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektör İnvvertörü

07.01	Giriş terminali DI2 işlevi (ne zaman 00.01 2 veya 3 ise, varsayılan işlev 59'dur)	8: Harici ekipman hatası normalde açık (NO) giriş 9: Harici ekipman hatası normalde kapalı (NC) giriş 10: Acil durdurma fonksiyonu (en yüksek hızda fren) 11: Harici durdurma kontrolü 12: Frekans artış kontrolü (YUKARI) 13: Frekans azaltma kontrolü (AŞAĞI) 14: YUKARI/AŞAĞI terminal frekansları açık 15: Çoklu hız seçimi 1 16: Çoklu hız seçimi 2 17: Çoklu hız seçimi 3 18: Çoklu hız seçimi 4 19: Acc/Dec zaman seçimi TT1 20: Acc/Dec zaman seçimi TT2 21: Komut1'i çalıştır 22: Komut2'yi çalıştır 23: Yasak hızlanma/yavaşlama 24: Inverter çalıştırma yasak komutu	0~65	2	×
07.02	Giriş terminali DI3 işlevi (ne zaman 00.01 2 veya 3 ise, varsayılan işlev 60'tur)	25: Tuş takımı çalıştırma komutuna geç 26: Terminal çalıştırma komutunu değiştir 27: Anahtar iletim çalıştırma komutu 28: Yardımcı frekans sıfırlama 29: Frekans kaynağı A anahtarı K*B olarak değiştirilir 30: Frekans kaynağı A A + K*B olarak değiştirilir 31: Frekans kaynağı A A -K*B olarak değiştirilir 32: Ayrılmış 33: PID kontrol girişi 34: PID kontrol duraklaması 35: Salınım frekans kontrol girişi 36: Salınım frekans kontrol duraklaması 37: Dinlenme Salınım frekans durumu 38: PLC kontrol girişi 39: PLC duraklaması 40: PLC sıfırlama 41: Sayım boşluğu sinyali 42: Sayım tetikleme sinyali 43: Zamanlama tetikleme sinyali 44: Zamanlama boşluğu sinyali 45: Darbe frekans sinyali (sadece HDI için geçerlidir) 46: Uzunluk boşluğu 47: Uzunluk sayım sinyali (sadece HDI için geçerlidir) 48: Hız tork anahtarı 50 ~ 57: Ayrılmış 58: Başlat/Durdur 59: Çalışma izinleri 60: Interlok 1 61: Interlok 2 62: Interlok 2 63: PFC başlat/durdur 64: Frekans kaynağı A, B ile değiştirilir ve çalışır 65: PID 1 PID 2 ile değiştirilir	0~65	4	×
07.03	Giriş terminali DI4 Güç (ne zaman 00.01 2 veya 3 ise, varsayılan işlev 61'dir)		0~65	7	×
07.04	Giriş terminali DI5 işlevi (ne zaman 00.01 2 veya 3 ise, varsayılan işlev 62'dir)		0~65	8	×
07.05	Giriş terminali DI6 işlevi (ne zaman 00.01 2 veya 3 ise, varsayılan işlev 63'tür)		0~65	0	×
07.06	Giriş terminalinin HDI fonksiyonu (yüksek hızlı darbe girişi)		0~65	45	×
07.07	Ayrılmış	-	-	0	◆
07.08	DI Filtreleme Zamanları	1: 2 ms tarama zaman birimini temsil eder	1~10	5	○

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektör İnvvertörü

07.09	Güç açıldığında terminal fonksiyonunun seçimini algılama	0: Terminal çalıştırma komutu güç açıldığında geçersiz 1: Terminal çalıştırma komutu güç açıldığında geçerli	0~1	0	○
07.10	Giriş devre seti (DI1~ HDI)	0 pozitif devre anlamına gelir, yani Xi terminali genel terminale etkin bir şekilde bağlıdır ve bağlantı kesilmesi başarısızdır 1 negatif-devre anlamına gelir, yani Xi terminali ile genel terminal arasındaki bağlantı geçersizdir ve bağlantının kesilmesi başarılıdır	0~7FH	00	×
07.11	FWD/REV modu	0: İki hatlı kontrol modu1 1: İki hatlı kontrol modu2 2: Üç telli kontrol1 modu1 3: Üç telli kontrol1 modu2	0~3	0	×
07.12	YUKARI/AŞAĞI terminal frekansı modifikasyon oranı	00.15=1 (yüksek frekans modu) olduğunda, bu fonksiyon kodunun maksimum değeri 500.0Hz/s'dir.	0.01~50.00Hz/S	1.00	○
07.13	Aynılış	-	-	0	◆
07.14	Y1 çıkış gecikme süresi	Bu fonksiyon kodu, Y1 ve Y2 terminallerinin ve R1 ve R2 rölelerinin durum değişikliğinden çıkış değişikliğine kadar olan gecikme süresini belirtir.	0.0~100.0s	0.0	×
07.15	Y2 çıkış gecikme süresi		0.0~100.0s	0.0	×
07.16	R1 çıkış gecikme süresi		0.0~100.0s	0.0	×
07.17	R2 çıkış gecikme süresi		0.0~100.0s	0.0	×
07.18	Açık kollektör çıkış terminali Y1 ayarı	0: Yok 1: FWD çalıştırma 2: REV çalışması 3: Arıza çıkışı 4: Frekans/hız algılama sinyali (FDT1) 5: Frekans/hız algılama sinyali (FDT2) 6: Frekans/hız varsı sinyali (010R) 7: İnvvertörün sıfır hız çalışmasında gösterge 8: Çıkış frekansı üst limiti 9: Çıkış frekansı alt limiti 10: Ayrılan frekansın çalışma zamanında ulaştığı alt limit değeri 11: İnvvertörün aşırı yük alarmı sinyali 12: Savaş algılama çıkışı 13: Savaş sıfırlama çıkışı 14: İnvvertör çalışmaya hazır 1	0~62	0	×
07.19	Açık kollektör çıkış terminali Y2 ayarı	15: Programlanabilir çok hızlı çalışma bir döngüde tamamlanır 16: Programlanabilir çok hızlı kademeli çalışması tamamlanır 17: Salınım frekansı üst ve alt sınırı 18: Akım sınırlama işlemi 19: Aşırı gerilim durdurma eylemi 20: Düşük gerilim kilitleme durdurma 21: Uykü 22: Alarm sinyali (PID bağlantısının kesilmesi, RS485	0~62	0	×

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektör İnvvertörü

07.20	Programlanabilir röle R1 çıkışı	iletişim arızası, tuş takımı iletişim arızası, EEPROM okuma ve yazma arızası, enkoder bağlantı kesme alarmı, vb.) 23: $A11 > A12$ 24: uzunluk erişim çıkışı 25: Ayarlanan süre doldu 26: Dinamik frenleme eylemi 27: DC frenleme eylemi 28: Akı frenleme devrede 29: Tork sınırlandırılıyor 30: Aşırı tork göstergesi 31: Yardımcı motor 1 32: Yardımcı motor 2 33: Birikmiş çalışma süresine ulaşıldı 34~49: Çok kademeli hız veya basit PLC çalışması kademe numarası göstergesi 50: Çalışma göstergesi sinyali 51: Sıcaklığa ulaşıldı göstergesi 52: Sürücü durduğunda veya sıfır hızda çalıştığında gösterge 53: ayrılmış 54: ayrılmış 55: haberleşme ayarları 56: Sürücü çalışmaya hazır 2.57: A11 giriş limiti aşıldı 58: Çıkış akımı limiti aşıyor 59: İnterlok 1 çıkışı 60: İnterlok 2 çıkışı 61: İnterlok 3 çıkışı 62: Frekans ve akım algılama seviyesi aynı anda geldiğinde çıkış	0~62	3	×
07.21	Programlanabilir röle R2 çıkışı	0: pozitif devre anlamına gelir, yani Yi terminali ile Yi terminali ve genel terminal etkilidir ve bağlantı kesilmesi geçersizdir 1: negatif devre anlamına gelir, yani Yi terminali ile kamu terminali arasındaki bağlantı Yi terminali ve genel terminal geçersizdir ve bağlantı kesilmesi etkilidir	0~62	0	×
07.22	Çıkış terminalinin etkin devre ayarı (Y1~Y2)	0: pozitif devre anlamına gelir, yani Yi terminali ile Yi terminali ve genel terminal etkilidir ve bağlantı kesilmesi geçersizdir 1: negatif devre anlamına gelir, yani Yi terminali ile kamu terminali arasındaki bağlantı Yi terminali ve genel terminal geçersizdir ve bağlantı kesilmesi etkilidir	0~3H	0	×
07.23	Frekans FAR algılama genişliğine ulaşır		0.0~100.0%* 【00.13】	10.0%	○
07.24	FDT1 algılama modu	0: Frekans ayar değeri 1: Frekans test değeri	0~1	0	○

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektör İvertörü

07.25	FDT1 seviye seti	FDT yatay ayar değeri		0.00Hz~ 【00.13】	50,00	○
07.26	FDT1 gecikme değeri			0.0~ 100.0%* 【07.25】	2.0%	○
07.27	FDT2 algılama modu	0: Frekans ayar değeri 1: Frekans test değeri		0~1	0	○
07.28	FDT2 seviye seti	07.25 ~ 07.26 şematik diyagramına bakın.		0.00Hz~ 【00.13】	25,00	○
07.29	FDT2 gecikme değeri			0.0~ 100.0%* 【07.28】	4.0%	○
07.30	Karşı erişim	0: Saymayı durdur, çıkışı durdur 1: Saymayı durdur, çıkışa devam et 2: Sayma döngüsü, çıkışı durdur 3: Sayma döngüsü, çıkışa devam et		0~3	3	×
07.31	Sayaç başlatma ayarı	0: Her zaman güç açıldıktan sonra başlar 1: Çalışırken başlat, çalışmıyorken durdur		0~1	1	×
07.32	Sayaç sıfırlama değeri ayarı	Bu fonksiyon kodu sayacın sayım sıfırlama değerini ve algılama değerini tanımlar. Sayacın sayım değeri fonksiyon kodu 11.21 tarafından ayarlanan değere ulaştığında, ilgili çok fonksiyonlu çıkış terminali (sayaç sıfırlama sinyal çıkışı) etkili bir sinyal verir ve sayacı temizler.		【07.33】 ~ 65535	0	○
07.33	Sayaç algılama değeri ayarı			0~ 【07.32】	0	○
07.34	Zamanlama süresi erişimi	0: Zamanlamayı durdur, çıkışı durdur 1: Zamanlamayı durdur, çıkışa devam et 2: Zamanlama döngüsü, çıkışı durdur 3: Döngü zamanlaması, çıkışa devam et		0~3	3	×
07.35	Zamanlama başlangıcı	0: Her zaman başlat 1: Çalıştır başlat Durdur durdur		0~1	1	×
07.36	Zamanlayıcı	Zamanlama zamanlayıcısını ayarla		0~65535s	0	○
07.37	Y1 KAPALI gecikme süresi	Bu fonksiyon kodu, Y1 ve Y2 anahtar çıkış terminallerinin ve R1 ve R2 rölelerinin durum değişikliğinden çıkış değişikliğine kadar olan zaman gecikmesini tanımlar.		0.0~100.0s	0.0	×
07.38	Y2 KAPALI gecikme süresi			0.0~100.0s	0.0	×
07.39	R1 KAPALI gecikme süresi			0.0~100.0s	0.0	×
07.40	R2 KAPALI gecikme süresi			0.0~100.0s	0.0	×

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektör İnvvertörü

grup008-PID Kontrol Parametresi					
Fonksiyon kodu	İsim	Açıklama	Ayar aralığı	Fabrika	Değişiklik
08.00	PID çalışma modu	0: Otomatik 1: Tanımlanmış çok fonksiyonlu terminal aracılığıyla manuel olarak çalıştırma	0~1	0	×
08.01	PID ayar kanalı seçimi	0: Dijital verildi 1: AI1 2: AI2 3: Sinyal verildi 4: RS485 iletişim 5: Verilen basınç (MPa, Kg) 6: Potansiyometre verildi	0~6	0	○
08.02	Dijital miktar ile ayarlanır	Analog geri besleme kullanıldığında, bu fonksiyon kodu verilen kapalı döngü kontrol miktarının tuş takımı ile ayarlanmasını sağlar ve bu fonksiyon sadece dijital verilen kapalı döngü kanalı seçildiğinde etkilidir (08.01 0'dır).	0.0~100.0%	50.0%	○
08.03	PID geri besleme kanalı seçimi	0: AI1 1: AI2 2: AI1+AI2 3: AI1-AI2 4: MAX [AI1, AI2] 5: MIN [AI1, AI2] 6: Verilen basınç 7: RS485 haberleşme	0~7	0	○
08.04	PID kontrolörün gelişmiş özellik ayarı	LED tek basamaklı: PID polarite seçimi 0: Pozitif 1: Negatif LED10 hanesi:) Ölçekleme özellikleri 0: Sabit oransal integral regülasyonu 1: Otomatik oransal integral regülasyon LED100 hanesi: Integral düzenleme karakteristiği 0: frekans üst ve alt sınıra ulaştığında, integral ayarlamalarını durdur 1: frekans üst ve alt sınıra ulaştığında, integral ayarlamalarına devam et LED1000 rakamı: Ayrılmış	000~111	000	×
08.05	Oransal kazanç KP1	PID ayarlama hızı iki parametre ile ayarlanır: oransal kazanç ve entegrasyon süresi. Hızlı ayarlama için oransal kazancı artırmak ve entegrasyon süresini azaltmak gerekir;	0.01~100.00	2.50	○
08.06	Entegrasyon süresi T11	yavaş ayarlama için oransal kazancı azaltmak ve entegrasyon süresini artırmak gerekir.	0.01~10.00s	0.10	○
08.07	Diferansiyel zaman Td1	Normal koşullar altında, diferansiyel zaman ayarlanmaz; 0.0: farklılaşma yok.	0.01~10.00s	0.00	○

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektör İnvvertörü

08.08	Örneklemeye dönemi T	Örneklemeye periyodu geri beslemenin örneklemeye periyodudur ve regülatör her örneklemeye periyodunda bir kez çalışır. Örneklemeye periyodu ne kadar büyük olursa, yanıt o kadar yavaş olur, ancak parazit sinyali üzerindeki bastırma etkisi de o kadar iyi olur, bu nedenle genellikle 0.00: otomatik olarak ayarlanması gereksizdir;	0.01~ 10.00s	0.10	○
08.09	Sapma sınırı	Sapma limiti, geri besleme miktarı ile sistemin verilen miktarı arasındaki sapmanın mutlak değerinin oranıdır. Geri besleme miktarı sapma sınırı içinde olduğunda, PID ayarı çalışmaz.	0.0~ 100.0%	0.0%	○
08.10	Kapalı döngü ön ayar frekansı	Bu fonksiyon kodu PID kontrol etkin olduğunda PID devreye girmeden önce sürücünün frekansını ve çalışma süresini tanımlar. Bazı kontrol sistemlerinde, kontrol edilen nesnenin önceden ayarlanmış değere hızlı bir şekilde ulaşmasını sağlamak için sürücü bu fonksiyon kodunun ayarına göre 08.10 "luk belirli bir frekans değerini ve 08.11 "lik bir frekans tutma süresini zorla çıkarır. Yani, kontrol nesnesi kontrol hedefine yakın olduğunda, tepki hızını artırmak için PID kontrolörü devreye sokulur.	0.00~ Üst limit frekansı	0.00	○
08.11	Sabit frekans tutma süresi		0.0~ 3600.0s	0.0	×
08.12	Uyku modu	0: Geçersiz 1: Geri besleme basıncı uykuyu eşikini aştığında veya altına düştüğünde uykuyu 2: Geri besleme basıncı ve çıkış frekansı sabit olduğunda uykuyu 3: Ayırılmış	0~3	1	×
08.13	Uykü modundan çıkış	0: Yavaşlama durdurma 1: Serbest durdurma	0~1	0	○
08.14	Uykü moduna girenken geri bildirim ve ayarlanan basınç arasındaki sapma		0.0~10.0%	0.5%	○
08.15	Uykü eşik		0.0 ~ %200.0 *	100.0%	○
08.16	Uyanma eşik	08.12=1 şematik diyagram (uyku modu 1)	0.0 ~ %200.0 *	90.0%	○
08.17	Uykü gecikme süresi		0.0~ 3600.0s	100.0	○

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektör İvertörü

08.18	Uyanma gecikme süresi	<p>08.12=2 sematik diyagram (uyku modu 2)</p>	0.0~ 3600.0s	5.0	o	
08.19	Oransal kazanç KP2	<p>PID ayarlamaları hızı parametre ile ayarlanır: oransal kazanç ve entegrasyon süresi. Hızlı ayarlama için oransal kazancı arttırmak ve entegrasyon süresini azaltmak gerekir; yavaş ayarlama için oransal kazancı azaltmak ve entegrasyon süresini arttırmak gerekir. Normal koşullar altında, diferansiyel zaman ayarlanmaz; 0.0: farklılaşma yok.</p>	0.01~ 100.00	1.00	o	
08.20	Entegrasyon süresi T2		0.01~ 10.00s	0.10	o	
08.21	Diferansiyel zaman Td2		0.01~ 10.00s	0.00	o	
08.22	PID'nin üst limit kesme frekansı	PID üst limit kesme frekansını ayarlama	【08.23】 ~ 300.00Hz	50.00	x	
08.23	PID'nin alt limit kesme frekansı	PID alt limit kesme frekansını ayarlama	-300.00Hz ~ 【08.22】	0.00	x	
08.24	Uykü sıklığı	Uykü frekansını ayarlama	0.00Hz~ 【00.13】	0.00	x	
Grup009-PLC. Çok kademeli hız, Sahnım frekansı ve Sabit uzunluk kontrolü						
Fonksiyon Kodu	İsim	Açıklama	Ayarlama aralığı	Fabrika	Değişiklik	
09.00	PLC çalışma modu seçimi	<p>0: tek döngüden sonra dur</p> <p>1: Tek bir döngüden sonra nihai değeri çalışır durumda tutun</p> <p>2: Sınırlı kez sürekli döngü</p> <p>3: Sürekli döngü</p>	0~3	0	x	
09.01	PLC'nin çalışma modu	<p>0: Otomatik</p> <p>1: Tanımlanmış çok fonksiyonlu terminal aracılığıyla manuel olarak çalıştırma</p>	0~1	0	x	
09.02	PLC çalışma belleği elektrik kesintisi	<p>0: Depolanmıyor</p> <p>1: Güç kapatma süresinin aşamasını ve sıklığını hatırlayın</p>	0~1	0	x	
09.03	PLC başlatma modu	<p>0: Yeniden başlat</p> <p>1: Kapatma (arıza) süresi aşamasından başlayın 2: Kapatma (arıza) süresi aşaması ve sıklığından başlayın</p>	0~2	0	x	
09.04	Sonlu sayıda sürekli döngü	PLG Sonlu çevrim sayısını ayarlama	1~65535	1	o	
09.05	PLC çalışma süresi biriminin seçimi	0: s 1 : min	0~1	0	x	
09.06	Çok kademeli hız frekansı 0	Çok kademeli hız frekansını ayarlama 0	~ Üst limit frekansı ~ Üst limit frekansı	5.00	o	
09.07	Çok kademeli hız frekansı 1	Çok kademeli hız frekansını ayarlama 1	~ Üst limit frekansı ~ Üst limit frekansı	10.00	o	
09.08	Çok kademeli hız frekansı 2	Çok kademeli hız frekansını ayarlama 2	~ Üst limit frekansı ~ Üst limit frekansı	15.00	o	

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektör İvertörü

09.09	Çok kademeli hız frekansı 3	Çok kademeli hız frekansını ayarlama 3	-Üst limit frekansı ~ Üst limit frekansı	20.00	○
09.10	Çok kademeli hız frekansı 4	Çok kademeli hız frekansını ayarlama 4	-Üst limit frekansı ~ Üst limit frekansı	25.00	○
09.11	Çok kademeli hız frekansı 5	Çok kademeli hız frekansını ayarlama 5	-Üst limit frekansı ~ Üst limit frekansı	30.00	○
09.12	Çok kademeli hız frekansı 6	Çok kademeli hız frekansını ayarlama 6	-Üst limit frekansı ~ Üst limit frekansı	40.00	○
09.13	Çok kademeli hız frekansı 7	Çok kademeli hız frekansını ayarlama 7	-Üst limit frekansı ~ Üst limit frekansı	50.00	○
09.14	Çok kademeli hız frekansı 8	Çok kademeli hız frekansını ayarlama 8	-Üst limit frekansı ~ Üst limit frekansı	0.00	○
09.15	Çok kademeli hız frekansı 9	Çok kademeli hız frekansını ayarlama 9	-Üst limit frekansı ~ Üst limit frekansı	0.00	○
09.16	Çok kademeli hız frekansı 10	Çok kademeli hız frekansını ayarlama 10	-Üst limit frekansı ~ Üst limit frekansı	0.00	○
09.17	Çok kademeli hız frekansı 11	Çok kademeli hız frekansını ayarlama 11	-Üst limit frekansı ~ Üst limit frekansı	0.00	○
09.18	Çok kademeli hız frekansı 12	Çok kademeli hız frekansını ayarlama 12	-Üst limit frekansı ~ Üst limit frekansı	0.00	○
09.19	Çok kademeli hız frekansı 13	Çok kademeli hız frekansını ayarlama 13	-Üst limit frekansı ~ Üst limit frekansı	0.00	○
09.20	Çok kademeli hız frekansı 14	Çok kademeli hız frekansını ayarlama 14	-Üst limit frekansı ~ Üst limit frekansı	0.00	○
09.21	Çok kademeli hız frekansı 15	Çok kademeli hız frekansını ayarlama 15	-Üst limit frekansı ~ Üst limit frekansı	0.00	○
09.22	0. kademe hız ivmesi ve yavaşlama süresi	0. kademe hızlanma ve yavaşlama süresini ayarlama	0~3	0	○
09.23	0. aşama hız çalışma süresi	0. aşama hız çalışma süresini ayarlama	0.0~6553.5s (dk)	0.0	○
09.24	1. hızda artma ve yavaşlama süresi	1. kademe hızlanma ve yavaşlama süresini ayarlama	0~3	0	○
09.25	1. hız çalışma süresi	1. aşama hız çalışma süresini ayarlama	0.0~6553.5s (dk)	0.0	○
09.26	2. hızda artma ve yavaşlama süresi	2. kademe hızlanma ve yavaşlama süresini ayarlama	0~3	0	○
09.27	2. hız çalışma süresi	2. kademe hız çalışma süresini ayarlama	0.0~6553.5s (dk)	0.0	○
09.28	3. hızda artma ve yavaşlama süresi	3. kademe hızlanma ve yavaşlama süresini ayarlama	0~3	0	○
09.29	3. hızda çalışma süresi	3. kademe hız çalışma süresini ayarlama	0.0~6553.5s (dk)	0.0	○

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektör İvertörü

09.30	4. hızda artma ve yavaşlama süresi	4. kademe hızlanma ve yavaşlama süresini ayarlama	0~3	0	○
09.31	4. hızda çalışma süresi	4. kademe hız çalışma süresini ayarlama	0.0~6553.5s (dk)	0.0	○
09.32	5. hızda artma ve yavaşlama süresi	5. kademe hızlanma ve yavaşlama süresini ayarlama	0~3	0	○
09.33	5. hızda çalışma süresi	5. aşama hız çalışma süresini ayarlama	0.0~6553.5s (dk)	0.0	○
09.34	6. hızda artma ve yavaşlama süresi	6. kademe hızlanma ve yavaşlama süresini ayarlama	0~3	0	○
09.35	6. hızda çalışma süresi	6. kademe hız çalışma süresini ayarlama	0.0~6553.5s (dk)	0.0	○
09.36	7. hızda artma ve yavaşlama süresi	7. kademe hızlanma ve yavaşlama süresini ayarlama	0~3	0	○
09.37	7. hızda çalışma süresi	7. aşama hız çalışma süresini ayarlama	0.0~6553.5s (dk)	0.0	○
09.38	8. hızda artma ve yavaşlama süresi	8. kademe hızlanma ve yavaşlama süresini ayarlama	0~3	0	○
09.39	8. hızda çalışma süresi	8. kademe hız çalışma süresini ayarlama	0.0~6553.5s (dk)	0.0	○
09.40	9. hızda artma ve yavaşlama süresi	9. kademe hızlanma ve yavaşlama süresini ayarlama	0~3	0	○
09.41	9. hızda çalışma süresi	9. kademe hız çalışma süresini ayarlama	0.0~6553.5s (dk)	0.0	○
09.42	10. hızda artma ve yavaşlama süresi	10. kademe hızlanma ve yavaşlama süresini ayarlama	0~3	0	○
09.43	10. hızda çalışma süresi	10. kademe hız çalışma süresini ayarlama	0.0~6553.5s (dk)	0.0	○
09.44	11. hızda artma ve yavaşlama süresi	11. kademe hızlanma ve yavaşlama süresini ayarlama	0~3	0	○
09.45	11. hızda çalışma süresi	11. aşama hız çalışma süresini ayarlama	0.0~6553.5s (dk)	0.0	○
09.46	12. hızda artma ve yavaşlama süresi	12. kademe hızlanma ve yavaşlama süresini ayarlama	0~3	0	○
09.47	12. hızda çalışma süresi	12. kademe hız çalışma süresini ayarlama	0.0~6553.5s (dk)	0.0	○
09.48	13. hızda hızlanma ve yavaşlama süresi	13. kademe hızlanma ve yavaşlama süresini ayarlama	0~3	0	○
09.49	13. hızda çalışma süresi	13. aşama hız çalışma süresini ayarlama	0.0~6553.5s (dk)	0.0	○
09.50	14. hızda artma ve yavaşlama süresi	14. kademe hızlanma ve yavaşlama süresini ayarlama	0~3	0	○
09.51	14. hızda çalışma süresi	14. aşama hız çalışma süresini ayarlama	0.0~6553.5s (dk)	0.0	○
09.52	15. hızda artma ve yavaşlaması	15. kademe hızlanma ve yavaşlama süresini ayarlama	0~3	0	○
09.53	15. hızda çalışma süresi	15. kademe hız çalışma süresini ayarlama	0.0~6553.5s (dk)	0.0	○
09.54	Ayrılmış	-	-	0	◆

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektör İnvvertörü

09.55	Salınım frekansı kontrolü	0: Geçersiz 1: Etkili	0~1	0	×
09.56	Salınım frekansı çalışma modu	0: Otomatik 1: Tanımlanmış çok fonksiyonlu terminal aracılığıyla manuel olarak çalıştırma	0~1	0	×
09.57	Salınım genlik kontrolü	0: Sabit salınım 1: Değişken salınım	0~1	0	×
09.58	Salınım frekansı durdurma/çalıştırma modu seçimi	0: Durdurmadan önce hafızaya alınan duruma göre başlat 1: Yeniden başlat	0~1	0	×
09.59	Salınım frekansı durumunun güç azaltma depolaması	0: Depolama 1: Depolama yok	0~1	0	×
09.60	Önceden ayarlanmış frekans salınımı	Frekans dönüştürücünün salınım çalışma moduna girmeden önce veya salınım çalışma modundan çıktığında çalıştığı frekans ve bu frekans noktasında çalıştığı süre. Fonksiyon kodu 09.61≠0 (salınım frekansı ön ayarlı frekans bekleme süresi) ayarlanırsa, sürücü başlatmadan sonra doğrudan salınım frekansı ön ayarlı frekans çalışmasına girer ve salınım frekansı ön ayarlı frekans bekleme süresinden sonra salınım frekansı moduna girer.	0.00Hz~ Üst limit frekansı	10.00	○
09.61	Salınım ön ayarlı frekans bekleme süresi		0.0~ 3600.0s	0.0	×
09.62	Salınım genliği	Salınım frekansının genliği 09.62 tarafından belirlenir ve salınım frekansının çalışma frekansı üst ve alt frekanslar tarafından sınırlanır. Yanlış ayarlanırsa, Salınım frekansı normal çalışmayacaktır.	0.0~ 100.0%	0.0%	○
09.63	Atlama frekansı	Bu fonksiyon kodu, frekans salınım frekansının üst sınır frekansına ulaştıktan sonra hızlı düşüşün genliğini ifade eder ve elbette frekans salınım frekansının alt sınır frekansına ulaştıktan sonra hızlı yükselişin genliğini de ifade eder. 0,0 olarak ayarlanırsa, ani sıçrama frekansı olmaz.	0.0~50.0% (Göreceli salınım frekansı genliği)	0.0%	○
09.64	Salınım frekansı yükselme süresi	Bu fonksiyon kodu, alt limit frekansından üst limit frekansına ve üst limit frekansından alt limite kadar olan frekans çalışma süresini tanımlar.	0.1~ 3600.0s	5.0	○
09.65	Salınım frekansı düşme süresi		0.1~ 3600.0s	5.0	○
09.66	Ayrılmış	-	-	0	◆
09.67	Sabit uzunluk kontrolü	0: Geçersiz 1: Etkili	0~1	0	×
09.68	Uzunluk ayarla	Bu fonksiyon seti sabit uzunlukta kapatma fonksiyonunu gerçekleştirmek için kullanılır.	0.000~ 65.535(KM)	0.000	○
09.69	Gerçek uzunluk	Frekans dönüştürücü, terminalden (fonksiyon 47 olarak tanımlanan HDI) sayma darbelerini girer ve hız ölçüm milinin (09.73) devir başına darbe sayısına ve milin çevresine (09.72) göre hesaplanan uzunluğu elde eder.	0.000~ 65.535(KM)	0.000	○
09.70	Uzunluk büyütme	Hesaplama uzunluğu = darbe sayısı ÷ Devir başına darbe sayısı × mil çevre ölçümü.	0.100~ 30.000	1.000	○
09.71	Uzunluk düzeltme katsayısı	Hesaplanan uzunluk, uzunluk büyütme (09.70) ve uzunluk düzeltme katsayısı ile düzeltilir (09.71) ile hesaplanır ve gerçek uzunluk elde edilir.	0.01~1.000	1.000	○

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektör İnvörtörü

09.72	Saflık çevresini ölçtün	Gerçek uzunluk = hesaplanan uzunluk × Uzunluk büyütmesi ÷ Uzunluk düzeltme faktörü. Gerçek uzunluk (09.69) ≥ ayarlanan uzunluk (09.68) olduğunda sürücü otomatik olarak durdurulmak için bir kapatma talimatı verecektir. Gerçek uzunluk (09.69) tekrar çalıştırılmadan önce silinmeli veya değiştirilmelidir . uzunluğu < (09.68) olarak ayarlanması gerekir aksi takdirde çalışmayacaktır.	0.10~ 100.00CM	10.00	o
09.73	Saflık dönüşü başına darbe sayısı (HDI)		1~65535	1024	o
grup010-Güvenlik Parametreleri					
Fonksiyon kodu	İsim	Açıklama	Ayarlama aralığı	Fabrika	Değişiklik
10.00	Motor Aşırı Yük güvenlik seçimi	LED tek basamaklı : motor aşırı yük koruma modu: 0: Yasak 1: Ortak motor (Elektronik termal röle modu, dengelemeli düşük hız) 2: Değişken frekanslı motor (Elektronik termik röle modu, dengeleme olmadan düşük hız) 3: Kullanıcı tanımlı mod LED10 hanesi: invörtör aşırı yük koruma modu: 0: Yasak 1: Ortak mod 2: Kullanıcı tanımlı mod LED100 hanesi: invörtör aşırı yük alarmı : 0: Yasak 1: Etkili LED1000 hanesi: Ayrılmış Not: kullanıcı tanımlı aşırı yük korumasının açıklaması için lütfen 10.29 ~ 10.32'ye bakın.	000~123	11	×
10.01	Motor aşırı yükü güvenlik katsayısı	20.0%~120.0%	20.0%~120.0%	100.0%	×
10.02	Düşük gerilim güvenlik eylemi seçimi	0: Yasak 1: İzin verilir (düşük gerilim hata olarak kabul edilir)	0~1	0	×
10.03	Düşük gerilim güvenlik seviyesi	Bu fonksiyon kodu sürücü normal çalıştığında DC baranın izin verilen alt limit gerilimini belirtir.	220V: 180~280V 200V 380V: 330~480V 350V	Tip ayarı	×
10.04	Aşırı gerilim sınırlama seviyesi	Aşırı gerilim sınırlama seviyesi, aşırı gerilim durma koruması sırasında çalışma gerilimini tanımlar.	220V: 350~390V 370V 380V: 600~780V 660V	Tip ayarı	×
10.05	Yavaşlama sırasında gerilim sınırlama katsayısı	Yavaşlama sürecinde, bu değer ne kadar büyük olursa, aşırı gerilimi bastırma yeteneği o kadar güçlü olur. 0: Aşırı gerilim durma koruması geçersizdir.	0~100	Tip ayarı	×
10.06	Akım limit seviyesi (sadece VF modu geçerlidir)	Aşırı akım limit seviyesi, aşırı akım durma koruması sırasında çalışma akımını tanımlar.	80%~200%*INV nominal akım	Tip ayarı	×
10.07	Zayıf manyetik alanda akım sınırlama seçimi	0: 10.06 akım limit seviyesi ile sınırlıdır 1: 10.06'lık dönüştürülmüş akım sınırlama seviyesi ile sınırlıdır	0~1	0	×
10.08	Hızlanma sırasında akım sınırlama katsayısı	Hızlanma sürecinde, bu değer ne kadar büyük olursa, aşırı akım sınırlama yeteneği o kadar güçlü olur. 0: hızlanma akım limiti geçersiz.	0~100	Tip ayarı	×
10.09	Sabit hız sırasında akım sınırlama katsayısı	0~100 otomatik frekans azaltmadır ve katsayı ne kadar büyükse frekans azaltma oranı o kadar hızlıdır; 101~5000 manuel frekans azaltma anlamına gelir, 101	0~5000	40	×

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektör İnvörtörü

		0,01Hz /s ve benzeri anlamına gelir ve 5000, 50,00/s anlamına gelir.			
10.10	Düşen yük algılama süresi	Yük düşme algılama süresi (10.10), frekans dönüştürücünün çıkış akımının belirli bir süreden daha uzun bir süre boyunca yük düşme algılama düzeyinden (10.11) daha az olduğunu ve ardından yük düşme sinyalinin verildiğini tanımlar; 0: yük düşme algılama geçersizdir.	0.1S~60.0S	5.0	○
10.11	Düşen yük algılama seviyesi		0~100%* INV anma akımı	0%	○
10.12	Aşırı Yük alarm öncesi seviye	10.12 A-09 10.13 parametrelerini ayarlayarak, frekans dönüştürücünün çıkış akımı aşırı yük ön alarm seviyesi genişliğinden (10.12) daha büyük olduğunda, frekans dönüştürücü gecikmeden sonra ön alarm sinyalini verir (10.13) ve bu sinyal tuş takımında görüntülenir	20%~200%* INV Anma akımı	Tip ayarı	○
10.13	Aşırı Yük alarm öncesi gecikme süresi		0.0~30.0s	10.0	○
10.14	Sıcaklık algılama eşiği	Fonksiyon kodları 07.18 ~ 07.21'de fonksiyon No.51'i ayarlayarak, sıcaklık bu araya ulaştığında bir gösterge sinyali verilir.	0.0°C~90.0°C	65.0°C	×
10.15	Giriş ve çıkış faz kaybı koruması seçimi	0: Yasak 1: Giriş koruması geçersiz, çıkış koruması geçerli 2: Giriş koruması geçerli, çıkış koruması geçersiz 3: Hepsisi geçerli	0~3	Tip ayarı	×
10.16	Giriş faz kaybı koruma gecikme süresi	Giriş faz kaybı koruması etkin olarak seçildiğinde ve giriş faz kaybı hatası oluştuğunda, sürücü 10.16 'da tanımlanan süreden sonra E-12 'yi koruyacak ve serbestçe duracaktır.	0.0~30.0s	1.0	○
10.17	Çıkış faz kaybı koruma algılama referansı	Motorun gerçek çıkış akımı nominal akımdan * [10.17] daha büyük olduğunda, çıkış fazı arıza koruması etkinse, 5S gecikme süresinden sonra sürücü koruması [E-13] çalışacak ve serbestçe duracaktır.	0% ~ 100% * INV nomina l akım	25%	×
10.18	Çıkış akımı dengesizlik algılama katsayısı	Üç fazlı çıkış akımındaki maksimum değerin minimum değere oranı bu katsayıdan büyükse ve süre 10 saniyeyi aşarsa, sürücü çıkış akımı dengesizlik hatasını bildirecektir E-13.	0.01~50.00	10.00	×
10.19	Ayrılmış	-	-	0	◆
10.20	PID geri besleme kopukluğunun tedavisi	0: İşlem yok 1: Bağlantı kesme süresi sıklığında alarm ve çalışmayı sürdürme 2: Koruma eylemi ve serbest duruş 3: Alarm ve ayarlanan moda göre sıfır hız yavaşlama	0~3	0	×
10.21	Geri bildirim bağlantı kesme algılama değeri	PID tarafından verilen maksimum değer geri besleme bağlantı kesme algılama değerinin üst sınır değeri olarak alınır. Geri besleme bağlantı kesme algılama değeri, PID geri besleme değeri sürekli olarak geri besleme bağlantı kesme algılama değerinden düşük olduğunda, sürücü 09.20 ayarına göre ilgili koruma işlemlerini yapacaktır.	0.0~100.0%	0.0%	○
10.22	Geri bildirim bağlantı kesme algılama süresi	Bağlantı kesildikten sonra ve koruma eyleminden önce geçen süreyi geri bildirir.	0.0~3600.0S	10.0	○
10.23	FDT'in Ayarlanması mevcut algılama seviyesi	Ayrıntılar için 07.18 ~ 07.21'deki 62 numaralı fonksiyona bakın	0.~200.0%	0	◆

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektör İnvörtörü

10.24	RS485 seçimi haberleşme anormal eylem	0: Koruma eylemi ve serbest durdurma 1: Alarm verir ve çalışmaya devam etmek için durumu korur 2: Alarm verir ve durdurma moduna göre durdurur	0~2	1	×
10.25	RS485 haberleşme zaman aşımı algılama süresi	RS485 haberleşmesi bu fonksiyon kodu tarafından tanımlanan zaman aralığında doğru veri sinyalinin alamazsa, RS485 haberleşmesinin anormal olduğu kabul edilir ve sürücü 10.24 ayarına göre ilgili işlemleri yapar. Bu değer 0.0 'a ayarlandığında, RS485 haberleşme zaman aşımı algılama gerçekleştirilmez.	0.0~100.0s	0.0	○
10.26	Tuş takımı haberleşme anormal eylem seçimi	0: Koruma eylemi ve serbest durdurma 1: Alarm verir ve çalışmaya devam etmek için durumu korur 2: Alarm verir ve durdurma moduna göre durdurur	0~2	1	×
10.27	Tuş takımı haberleşme zaman aşımı çıkış süresi	Eğer tuş takımı haberleşmesi bu fonksiyon kodu tarafından tanımlanan zaman aralığında doğru veri sinyalinin alamazsa, tuş takımı haberleşmesinin anormal olduğu kabul edilir ve sürücü 10.26 ayarına göre ilgili işlemleri yapar.	0.0~100.0s	1.0	○
10.28	EEPROM okuma ve yazma hatası eylem seçimi	0: Koruma eylemi ve serbest durdurma 1: Çalışmaya devam etmek için alarm verin ve durumu koruyun	0~1	0	×
10.29	Motor aşırı yük koruma eşiği	10.00 biti 3'e ayarlandığında, çıkış akımı motor aşırı yük koruma eşiğine (10.29) ulaşır ve ardından motor aşırı yük koruma algılama süresini (10.30) geciktirir ve motor aşırı yükünü E-08 olarak bildirir.	0~200%* Motor Anma akımı	150%	×
10.30	Motor aşırı yükü koruma algılama süresi		0~60000S	100	○
10.31	İnvörtör aşırı yüklenmesi koruma eşiği	10.00 biti 2 olduğunda, çıkış akımı sürücünün aşırı yük koruma eşiğine (10.31) ulaşır ve ardından sürücünün aşırı yük koruma algılama süresini (10.32) geciktirir ve ardından E-09 sürücüsünün aşırı yükünü rapor eder.	0~200%* INV Anma akımı	150%	×
10.32	İnvörtör aşırı yük algılama süresi		0~60000S	60	○
10.33	OC ve modül arıza limiti sıfırlama süresi	OC ve modülün arıza süreleri bu ayarlanan değeri aştığında, sıfırlamadan önce tekrar açılması gerekir.	0~9999	5	○
10.34	Enkoder frekans ayarlama başlangıç bitinin seçimi	0: LED birimleri 1: LED on adet 2: LED yüz adet 3: LED bin adet	0~3	0	○
10.35	Ayrılmış	-	-	0	◆
011Grup-RS485 iletişim parametreleri					
Fonksiyon kodu	İsim	Açıklama	Ayarlama aralığı	Fabrika	Değişiklik
11.00	Protokol seçimi	0: MODBUS 1: Kullanıcı tanımlı	0~1	0	×
11.01	Yerel adres	0: Yayın adresi 1~247: Bağlı istasyon	0~247	1	×
11.02	Haberleşme baud hızı ayarı	0: 2400BPS 1: 4800BPS 2: 9600BPS 3: 19200BPS 4: 38400BPS 5: 115200BPS	0~5	3	×

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektör İnvörtörü

11.03	Tarih biçimi	<p>0: RTU için kontrol yok (N, 8, 1)</p> <p>1: RTU için eşlik kontrolü (E, 8, 1)</p> <p>2: RTU için tek parite kontrolü (0, 8, 1)</p> <p>3: RTU için kontrol yok (N, 8, 2)</p> <p>4: RTU için parite kontrolü (E, 8, 2)</p> <p>5: RTU için tek parite kontrolü (0, 8, 2)</p>	0~5	1	×
11.04	Yerel makine yanıt gecikme süresi	<p>Bu fonksiyon kodu sürücünün veri çerçevesinin alınması ile üst bilgisayara yanıt veri çerçevesinin gönderilmesi arasındaki ara zaman aralığını tanımlar. Eğer yanıt süresi sistem işleme süresinden az ise, sistem işleme süresi geçerli olacaktır.</p> <p>Gecikme sistem işleme süresinden uzunsa, sistem veriyi işledikten sonra bekleme süresini geciktirir ve ardından yanıt gecikme süresi dolana kadar veriyi üst bilgisayara gönderir.</p>	0~200ms	5	×
11.05	İletim yanıtı işleme	<p>0: Yanıt yaz</p> <p>1: Yanıt yazma</p>	0~1	0	×
11.06	Oransal bağlantı katsayısı	<p>Bu fonksiyon kodu sürücü yedek olarak kullanıldığında RS485 arayüzü üzerinden alınan frekans komutunun katsayısını ayarlamak için kullanılır. Gerçek çalışma frekansı bu fonksiyon kodunun değerinin RS485 arayüzü üzerinden alınan frekans ayar komutu değeri ile çarpımına eşittir. Bağlantılı kontrolde, bu fonksiyon kodu birden fazla invertörün çalışma frekansının oranını ayarlayabilir.</p>	0.01~10.00	1.00	○
11.07	İletim modu seçimi	<p>LED tek basamaklı: İletişim modu seçimi</p> <p>0: Genel mod</p> <p>1: Ayrılmış</p> <p>2: Ayrılmış</p> <p>3: Ayrılmış</p> <p>4: Ayrılmış</p> <p>LED10 hanesi: Yayın frekansı kaynak seçimi 0: ana bilgisayar ayarlı frekans</p> <p>1: Ana bilgisayar frekans kaynağı A</p> <p>2: Ana bilgisayar frekans kaynağı B</p> <p>LED100 rakamı: Ayrılmış</p> <p>LED1000 rakamı: Ayrılmış</p>	00~24	00	×

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektör İntertörü

11.08	Haberleşme ekranı seçimi	<p>LED tek haneli: İletişim bara geriliminin gösterilmesi ve seçilmesi</p> <p>0: Normal ekran 1: 10 kat büyütülmüş 2: 100 kat büyütülmüş 3: 10 kat küçültülmüş 4: 100 kez küçültülmüş</p> <p>LED10 hanesi: Haberleşme akımı ekran seçimi 0: Normal ekran 1: 10 kat büyütülmüş 2: 100 kat büyütülmüş 3: 10 kat küçültülmüş 4: 100 kez küçültülmüş</p> <p>LED100 hanesi: Çalışma frekansı ekran seçimi 0: Normal ekran 1: 10 kat büyütülmüş 2: 100 kat büyütülmüş 3: 10 kat küçültülmüş 4: 100 kat küçültülmüş</p> <p>LED1000 bit : Ayrılmış</p>	000~444	000	×
-------	--------------------------	--	---------	-----	---

Grup012-Gelişmiş özellikler ve performans parametreleri

Fonksiyon kodu	İsim	Açıklama	Ayar aralığı	Fabrika	Değişiklik
12.00	Enerji tüketimi frenleme fonksiyonu ayarı	0: Geçersiz 1: Hep geçerlidir 2: Sadece yavaşlarken geçerlidir	0~2	1	×
12.01	Enerji tüketimi frenleme başlatma gerilimi		220V: 340 ~ 380V 360V 380V: 660 ~ 760V 680V	Tip ayarı	○
12.02	Enerji tüketimi frenleme dönüş farkı gerilimi		220V: 10 ~ 100V 5V 380V: 10 ~ 100V 10V	Tip ayarı	○
12.03	Enerji tüketimi frenleme eylem oranı		10~100%	100%	○
12.04	Güç kesintisi yeniden başlatma ayarları	0: Yasak 1: Başlangıç frekansından başlama 2: Hz izleme başlangıcı	0~2	0	×
12.05	Elektrik kesintisinden sonra yeniden başlatma için bekleme süresi	Yeniden başlatma için bekleme süresi boyunca, girilen herhangi bir işlem komutu geçersizdir. Kapatma komutu girilirse sürüldü otomatik olarak hız izleme yeniden başlatma durumunu serbest bırakır ve normal kapatma durumuna geri döner.	0.0~60.0s	5.0	×

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektör İnvvertörü

12.06	Otomatik arıza sıfırlama süreleri	Otomatik arıza sıfırlama sıklığı 12.06 tarafından ayarlanır. Arıza sıfırlama sayısı 0 olarak ayarlandığında, otomatik sıfırlama işlevi yoktur ve yalnızca manuel olarak sıfırlanabilir. 12.06 100'e ayarlandığında, zaman sayısı sınırsızdır, yani sayısız kez.	0~100	0	×
12.07	Otomatik arıza sıfırlama aralığı	Çalışma esnasında bir hata oluştuğunda, sürücü çıkış vermeyi durdurur ve hata kodunu görüntüler. 12.07 'de ayarlanan sıfırlama aralığından sonra sürücü otomatik olarak hatayı sıfırlar ve ayarlanan başlangıç moduna göre çalışmayı yeniden başlatır.	0.1~60.0s	3.0	×
12.08	Soğutma fanı kontrolü	0: otomatik kontrol modu 1: Açılış sırasında daima çalışır 2: Sıcaklık 50°C'den yüksek olduğunda fan çalışacak ve sıcaklık 45°C'den düşük olduğunda fan çalışmayacaktır.	0~2	0	○
12.09	Kısıtlı fonksiyonu çalıştırmak için şifre	Varsayılan olarak, şifre 0'dır ve 12.10 ve 12.11 ayarlanabilir; Bir şifre olduğunda, 12.10 ve 12.11 yalnızca şifre doğru bir şekilde doğrulandıktan sonra ayarlanabilir.	0~65535	0	○
12.10	Kısıtlı fonksiyonu çalıştırmak için seçim	0: Yasak 1: Etkin	0~1	0	○
12.11	Çalışma sınırı süresi	Çalışma sınırı süresini ayarlayın	0~65535(h)	0	×
12.12	Anlık güç kesintisinde frekans düşme noktası	İnvvertör bara gerilimi 12.12* nominal bara geriliminin altına düşerse ve ani durdurma kontrolü etkinse, ani durdurma çalışmaya başlar.	220V:180 ~ 330V 250V 380V:300 ~ 550V 450V	Tip ayarı	×
12.13	Anlık elektrik kesintisinin frekans düşme katsayısı	Değer ne kadar büyük olursa, frekans azalma oranı o kadar hızlı olur. 0: anlık durdurma fonksiyonu geçersizdir.	0~100	0	○
12.14	Düşme kontrolü	0.00: Düşüş kontrol fonksiyonu geçersiz Birden fazla invvertör aynı yükü sürdürdüğünde, farklı hızlar nedeniyle yük dağılımı dengesizleşir, bu da daha yüksek hızlara sahip invvertörlerin daha ağır yükler taşımamasına neden olur. Düşüş kontrol karakteristiği, yükün artmasıyla hızın düşmesidir, bu da yükün eşit olarak dağıtılmasını sağlayabilir; Bu parametre, invvertörün frekans değişimini düşen hız ile ayarlar.	0.00 ~ 10.00Hz	0.00	×
12.15	Hız bekleme süresinin takibi	İnvvertör hız takibi başlamadan önce, gecikmeden sonra takibi başlatın.	0.1~5.0S	1.0	×
12.16	Hız izleme akım sınırlayıcısı seviyesi	Hız izleme sürecinde, bu fonksiyon kodu otomatik akım sınırlama rolünü oynar. Gerçek akım eşiği (12.16) ulaştığında sürücü frekansını düşürür ve akımı sınırlar ve ardından izlemeye ve hızlanmaya devam eder; Ayarlanan değer sürücünün nominal akımına göre bir yüzdedir.	80 % ~ 200 % * INV Rtd akım	100%	×

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektör İnvvertörü

12.17	Hız izleme hızı	Hız izleme yeniden başladığında, hız izleme hızını seçin. Parametre ne kadar küçükse, izleme hızı o kadar yüksek olur. Ancak çok hızlı olması güvenilir olmayan izlemeye yol açabilir.	1~125	25	×
12.18	PWM modu	LED tek basamaklı: PWM sentez modu 0: Tam frekans yedi segment 1: Yedi paragraf beş paragrafa dönüştür LED10-basamaklı: sıcaklık korelasyonu 0: Yasak 1: Etkin LED100-basamaklı: Frekans korelasyonu 0: Tümünü geçersiz 1: Düşük frekans ayarı, Yüksek frekans ayarı 2: Düşük frekans ayarlanmıyor, Yüksek frekans ayarı 3: Düşük frekans ayarı, Yüksek frekans ayarlanmaz LED1000 basamaklı: Yumuşak PWD işlevi 0: geçersiz 1: Etkili	0000~1311	001	×
12.19	Gerilim kontrol fonksiyonu	LED tek basamaklı: AVR işlevi 0: Yasak 1: Tümünü Etkili 2: Sadece yavaşlamayı yasaklayın LED10 hanesi: Aşırı modülasyon seçimi 0: geçersiz 1: Etkili LED100 haneli: Ölümlü tazminatı seçimi 0: Yasak 1: Etkili LED1000 haneli: Şok bastırma seçimi 0: geçersiz 1: Salınım bastırma modu 1 2: Salınım bastırma modu 2 3: Salınım bastırma modu 3	0000~3112	2112	×
12.20	Salınım engelleme başlangıç frekansı	Salınım engelleme başlangıç frekansını ayarlama	0.00 ~ 300.00Hz	Tip ayarı	○
12.21	Manyetik akım durdurma seçimi	Bu parametre yavaşlama esnasında sürücünün manyetik akı frenleme kabiliyetini ayarlamak için kullanılır. Bu değer ne kadar büyük olursa manyetik akı frenleme kabiliyeti o kadar güçlü olur. Belirli bir dereceye kadar, yavaşlama süresi kısaltıkça, parametrenin genellikle ayarlanması gerekmez. Bu değer 0 olduğunda, bu fonksiyon geçersizdir. Aşırı gerilim sınır seviyesi düşük olarak ayarlandığında, bu fonksiyonun açılması yavaşlama süresini uygun şekilde kısaltabilir. Aşırı gerilim sınır seviyesi yüksek olarak ayarlandığında, bu fonksiyonun açılması gerekli değildir.	0~100	0	○
12.22	Enerji tasarruf kontrol katsayısı	0: Geçersiz 1: Otomatik Not: Enerji tasarrufu yalnızca sıradan V/F kontrolü için etkilidir	0~100	0	○
12.23	Çoklu hız önceliği etkinleştirme	0: Yasak 1: Çoklu segment hızı 00.07'ye göre önceliklidir	0~1	0	×
12.24	JOG öncelik etkinleştir	0: Geçersiz 1: JOG en yüksek önceliğe sahiptir	0~1	0	×

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektör İnvörtörü

12.25	Özel fonksiyon	LED tek haneli: AO2 ve DO seçimi 0: AO2 Etkin 1: DO Etkin LED10 haneli: IPM Arıza ayarı 0: Arızayı giderin 1: Arıza Etkili LED100 basamak: giriş fazı arızası dinlenme seçimi 0: Sıfırlanmıyor 1: güç kaynağı normal olduktan sonra sıfırlanabilir LED1000 haneli: Ayrılmış	000~110	010	×
12.26	Üst limit frekans salınım engelleme	Salınım engelleme üst sınır frekansını ayarlayın	0.00~300.00Hz	50.00	○
12.27	Salınım engelleme katsayısı	12.19 kilobit =1 (osilasyon bastırma modu 1) olduğunda, PWM modu beş segmentli olmaya zorlanır; 12.19 kilobit =2 (osilasyon bastırma modu 2) olduğunda, orijinal mod değişmeden kalır ve bu iki mod osilasyon bastırma katsayısı (12.27) ile ayarlanabilir. Özel durumlarda, ilk iki mod salınımı bastırmazsa, salınım bastırma modu 3'ü (12,19 bin bit =3) kullanın ve 12.27 (salınım bastırma katsayısı) ve 12.28 (salınım bastırma voltajı) parametreleriyle birlikte ayarlayın.	1~500	50	○
12.28	Salınım engelleme gerilimi		0.0~25.0%* Rtd volt	5.0	○
12.29	Dalga akım sınırlama ve yüksek gerilim önleme seçenekleri	LED tek basamaklı: Dalga akım sınırlama ivmesine göre dalga seçimi 0: Yasak 1: Etkin LED10 haneli: Dalga akım sınırlama yavaşlamasında seçim 0: Yasak 1: Etkin LED100 haneli: Dalga akım sınırlama ve sabit hız seçimi 0: Yasak 1: Etkin LED1000 haneli: Aşırı gerilim önleyici eylem seçimi 0: Yasak 1: Etkili	0000~1111	011	○
12.30	Özel fonksiyon seçimi	LED tek haneli: Doğrudan Başlatma işlevi seçimi 0: Yasak 1: Etkili LED 10 haneli: aşırı tork alarminin ekran seçimi A-05 0: Yasak 1: Etkili LED100 haneli: Ayrılmış LED1000 haneli: Ayrılmış	00~11	Tip ayarı	○
Grup 013 Ayrılmış					
Grup 014 Tuş takımı fonksiyon ayarı ve parametre yönetimi					
Fonksiyon kodu	İsim	Açıklama	Ayar aralığı	Fabrika	Değişiklik
14.00	M-FUNC fonksiyon seçimi	0: JOG (Nokta kontrolü) 1: İleri/Geri anahtarı 2: "▲/▼" frekans ayarını temizleyin 3: Yerel/Uzaktan çalıştırma anahtarı (Ayrılmış) 4: Ters yön	0~4	0	×
14.01	STOP/RST tuşu fonksiyon seçimi	0: Sadece tuş takımı kontrolü için geçerlidir 1: Hem tuş takımı hem de terminal kontrolü için geçerlidir 2: Tuş takımı ve iletişim kontrolü için geçerlidir 3: Tüm kontrol modları için geçerlidir	0~3	3	○

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektör İnvvertörü

14.02	STOP+RUN tuşu acil durdurma fonksiyonu	0: Yasak 1: Serbest durma	0~1	1	○
14.03	Kapalı döngü görüntüleme katsayısı	Bu fonksiyon kodu, kapalı döngü kontrolü sırasında gerçek fiziksel miktar (basınç, akış, vb.) ile verilen veya geri besleme miktarı (voltaj, akım) arasındaki ekran hatasını düzeltmek için kullanılır ve kapalı döngü ayarı üzerinde hiçbir etkisi yoktur.	0.01 100.00	~ 1.00	○
14.04	Yük hız gösterge katsayısı	Bu fonksiyon kodu hız skalasının gösterge hatasını düzeltmek için kullanılır ve gerçek hız üzerinde hiçbir etkisi yoktur.	0.01 100.00	~ 1.00	○
14.05	Hat katsayısı	Bu fonksiyon kodu, aşağıdaki ekran hatasını düzeltmek için kullanılır doğrusal hız ölçeği ve gerçek hız üzerinde hiçbir etkisi yoktur.	0.01 100.00	~ 1.00	○
14.06	Kodlayıcı ayar oranı	Değer ne kadar büyük olursa, kodlayıcı o kadar hızlı ayarlanır	1~100	70	○
14.07	Çalışma durumunda parametre seçimi 1'in izlenmesi (ana ekran)	Ana izleme arayüzünün izleme öğeleri yukarıdaki fonksiyon kodlarının ayar değerleri değiştirilerek değiştirilebilir. Örneğin, 14.07~S ise, yani çıkış akımı d-05 seçilmişse, ana izleme arayüzünün varsayılan görüntüleme öğesi çalışma sırasındaki mevcut çıkış akımı değeridir.	0~57	0	○
14.08	Çalışma durumunda parametre seçimi 2'nin izlenmesi (Yardımcı ekran)		0~57	5	○
14.09	Durdurma durumunda parametre seçimi 1'in izlenmesi (ana ekran)	Ana izleme arayüzünün izleme öğeleri yukarıdaki fonksiyon kodlarının ayar değerleri değiştirilerek değiştirilebilir. Örneğin, 14.09~6 ise, yani d-06 çıkış gerilimi seçilmişse, ana izleme arayüzünün varsayılan görüntüleme öğesi makine durduğunda mevcut çıkış gerilimi değeri olacaktır.	0~57	1	○
14.10	Durdurma durumunda parametre seçimi 2'nin izlenmesi (Yardımcı ekran)		0~57	13	○
14.11	Parametre görüntüleme modu seçimi	LED olanlar: fonksiyon parametresi görüntüleme modu seçimi 0: tüm fonksiyon parametrelerini görüntüleme 1: sadece fabrika değerinden farklı olan parametreleri görüntüler 2: yalnızca son güç açılıştan sonra değiştirilen parametreleri görüntüler (aynılaş) LED on basamak: monitör parametre görüntüleme modu seçimi 0: sadece ana monitör parametrelerini görüntüler 1: Ana ve yardımcı ekran dönüşümlü olarak (aralık süresi 1s) LED yüzlerce: frekans ekranı seçimini ayarlayın 0: ekran frekansı 1: Yalnızca durum izleme parametrelerini görüntüler Binlerce LED: Panel ▲ ▼ tuş ayarı etkinleştirme 0: Geçerli 1: Geçersiz	0000~1112	0100	○
14.12	Parametre başlatma	0: İşlem yok 1: Motor parametreleri hariç tüm parametreler fabrika ayarlarına geri döndürülür 2: Tüm kullanıcı parametrelerini fabrika ayarlarına geri yükleyin 3: Anzaya kayıtlı temizleyin	0~3	0	×
14.13	Parametre koruması	0: Tüm Parametreleri Değiştir (Çalışma sırasında bazı parametreler değiştirilemez) 1: sadece 00.07 ve 00.10 frekans ayarları ve bu fonksiyon kodu değiştirilebilir 2: Bu fonksiyon kodu dışındaki tüm parametrelerin değiştirilmesi yasaktır Not: yukarıdaki kısıtlamalar bu fonksiyon kodu ve 14.13 için geçersizdir	0~2	0	○

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektör İnvörtörü

14.14	Parametre kopyalama	0: İşlem yok 1: Parametreleri tuş takımına yükleyin 2: Tüm fonksiyon kodu parametrelerini sürücüye indirin 3: Motor parametreleri hariç tüm fonksiyon kodu parametrelerini sürücüye indirin Not 1: Parametre indirmeyi seçerken, yazılım invörtör güç özelliklerinin tutarlı olup olmadığını değerlendirin. Eğer tutarsızlarsa, modelle ilgili parametreler değiştirilmeyecektir. Not 2: Sadece KB2 harici klavye kopyalama işlevine sahiptir ve normal klavye kopyalama işlemi hata verecektir.	0~3	0	×
14.15	Yazılım sürümü	14.15~14.16 Sadece görüntüleyin, değiştirilemez.	1.00~99.99	4.12	◆
14.16	Tuş takımı versiyonu		1.00~99.99	1.00	◆
14.17	INV nominal güç	Bu parametre sadece görüntülenebilir ve değiştirilemez.	0.4 999.9KW (G/P)	Tip ayarı	◆
14.18	İnvörtör tip seçimi	0: G tipi (sabit tork yük modeli) 1: P tipi (fan ve su pompasının yük tipi) Not 1: P tipi makine olarak ayarlandıktan sonra, motor parametreleri otomatik olarak yenilenir ve herhangi bir parametre değiştirilmeden fan ve su pompası için daha yüksek dışı özel frekans dönüştürücü olarak kullanılabilir. Not 2: Bu parametre başlatılmaz, lütfen manuel olarak değiştirin	0~1	0	×
Grup015-Çoklu pompa su tedariki parametreleri					
Fonksiyon kodu	İsim	Açıklama	Ayar aralığı	Fabrika	Değişiklik
15.00	Terminal gecikme süresi	Pompa açıldığında ve kapatıldığında gecikme süresi.	0.0~600.0s	0.1	○
15.01	Yoklama süresi	Yoklama süresi, değişken frekanslı pompayı düzenli olarak değiştirme süresidir ve yalnızca tek bir pompa çalıştığında geçerlidir.	0.0~600.0h	48.0	○
15.02	Pompa sayısını azaltmak için alt limit frekansı	Geri besleme basıncı ayarlanan basınçtan daha yüksek olduğunda ve frekans pompa azaltma alt sınır frekansına düştüğünde, pompa azaltma gecikme süresinden sonra pompa azaltılır.	0.0 600.00HZ	35.00	×
15.03	Ana pompa Başlatma gecikme süresi	Bu parametre "bir sürüclü üç sabit basınçlı su beslemesinde", ana ve yardımcı pompalar anahtarlandıktan sonra ana pompa başlatma gecikme süresinde kullanılır.	0.0 3600.0s	0.0	○
15.04	Yardımcı pompa Çalıştırma modu	0: Doğrudan başlatma 1: Yumuşak başlangıç	0~1	0	×
15.05	Pompa gecikme süresi ekleyin	Pompayı eklemek için kullanılan gecikme süresi,	0.0 3600.0s	10.0	○
15.06	Azaltma pompa gecikme süresi	Pompayı azaltmak için kullanılan gecikme süresi,	0.0 3600.0s	10.0	○
15.07	Sensör aralığı	08.01=5 ise, saha koşullarına göre sensör aralığını (15.07) ve verilen basıncı (15.08) seçin.	0.00 ~ 60.00 (MPa, Kg)	10.00	○
15.08	Basınç ayarı		0.00 【 15.07】 (MPa, Kg)	5.00	○

Grup016-Fotovoltaik su pompası MPPT parametreleri

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektör İnvörtörü

Fonksiyon kodu	İsim	Açıklama	Ayar aralığı	Fabrika	Değişiklik
16.00	Su tespit stresi eksikliği	Bara gerilimi (d-12) MPPT yüksek çalışma gerilimi (16.02) ayar değerinden yüksekse, maksimum frekansta çalışacaktır; MPPT yüksek çalışma gerilimi (16.01) ayar değerinden düşüktüç, (bara gerilimi/MPPT yüksek nokta çalışma gerilimi) * Maksimum frekans çalışmasına göre çalıştırılacaktır. Eğer bara gerilimi MPPT düşük nokta çalışma gerilimine (16.01) ulaşırsa, en düşük su çıkış frekansında (16.04) çalışacaktır. Sürücü en düşük su frekansını tizerinde çalışırsa ve çıkış akımı Motor yüksüz akımından daha azsa * Fotovoltaik su pompası su sıkıntısı algılama akımı yüksüz akım oranına (16.03) karşılık gelir. Fotovoltaik su pompası su sıkıntısı algılama süresinden (16.00) sonra sürücü su sıkıntısı hatası E-32 rapor eder.	0~250s	10	o
16.01	MPPT düşük nokta çalışma Gerilimi		0 ~ MPPT Yüksek çalışma gerilimi	350/200 V	o
16.02	MPPT yüksek nokta çalışma gerilimi		【16.01】 ~ 1000 / 【16.01】 ~ 500	537/311 V	o
16.03	Fotovoltaik pompa Su kesintisi algılama akımı, yüksüz akımın oranına karşılık gelir		80.0 ~ 300.0%* Yüksek çalışma gerilimi	150.0	o
16.04	Fotovoltaik su pompasının minimum çalışma frekansı		0.00Hz ~ Üst limit frekansı	20.00	o
d-xx Grup-İzleme parametre grubu ve arıza kaydı					
Fonksiyon kodu	İsim	Ayar aralığı	Fabrika	Değişiklik	
d-00	Çıkış frekansı	0.00~Maks çıkış frekansı 【00.13】	0	◆	
d-01	Ayar frekansı	0.00~Maks çıkış frekansı 【00.13】	0	◆	
d-02	Motor tahmini frekansı	0.00~Maks çıkış frekansı 【00.13】 Not: motorun çalışma frekansını motorun tahmini hızından hesaplanır	0	◆	
d-03	Ana frekans	0.00~Maks çıkış frekansı 【00.13】	0	◆	
d-04	Yardımcı frekans	0.00~Maks çıkış frekansı 【00.13】	0	◆	
d-05	Çıkış akımı	0.0~6553.5A	0	◆	
d-06	Çıkış gerilimi	0~999V	0	◆	
d-07	Çıkış Torku	-200.0~+200.0%	0	◆	
d-08	Motor dönüş hızı (rpm)	0~36000 (rpm)	0	◆	
d-09	Motor güç faktörü	0.00~1.00	0	◆	
d-10	Çalışma hattı hızı (m/s)	0.01~655.35(m/s)	0	◆	
d-11	Hat hızını ayarlama (m/s)	0.01~655.35(m/s)	0	◆	
d-12	DC bara gerilimi (V)	0~999V	0	◆	
d-13	Giriş gerilimi (V)	0~999V	0	◆	
d-14	PID ayar değeri (V)	0.00~10.00V	0	◆	
d-15	PID geri besleme değeri (V)	0.00~10.00V	0	◆	
d-16	Analog giriş AI1(V/mA)	0.00~10.00V	0	◆	
d-17	Analog giriş AI2(V)	0.00~10.00V	0	◆	
d-18	Darbe frekansı girişi (KHz)	0.00~50.00KHz	0	◆	
d-19	Analog çıkış AO1(V/mA)	0.00~10.00V	0	◆	
d-20	Analog çıkış AO2(V)	0.00~10.00V	0	◆	
d-21	Giriş terminali durumu	0 ~ 7B Not: İkiliye genişletildikten sonra, şu anlama gelir HD1/D16/D15/D14/D13/D12/D11 (yüksekten düşüğe) =	0	◆	
d-22	Çıkış terminali durumu	0 ~ FH Not: İkiliye genişletildikten sonra, şu anlama gelir R2/R1/Y2/Y1 (yüksekten düşüğe)	0	◆	

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektör İnvvertörü

d-23	Operasyon dönüşürücü	durum	frekans	0~FFFFH BIT0: Başlat/Durdur BIT1: İleri/Geri BIT2: Sifir hızda çalışma BIT3: Ayrılmış BIT4: Hızlanma BIT5: Yavaşlama BIT6: Sabit hız BIT7: Ön uyarma BIT8: Motor parametre ayar BIT9: Aşırı akım sınırlama BIT10: Aşırı gerilim sınırlama	0	◆
------	----------------------	-------	---------	--	---	---

				BIT11: Tork sınırlama BIT12: Hız sınırlama BIT13: Hız kontrolü BIT14: Tork kontrolü BIT15: Ayrılmış		
d-24	Çoklu segment hız modu, mevcut segment numarası			0~15	0	◆
d-25	Darbe frekans çıkışı (Hz)			0~5000Hz	0	◆
d-26	Ayrılmış			-	0	◆
d-27	Güncel sayı			0~65535	0	◆
d-28	Sayım değerini ayarla			0~65535	0	◆
d-29	Geçerli zamanlama değeri (S)			0~65535S	0	◆
d-30	Zamanlama değerinin ayarlanması (S)			0~65535S	0	◆
d-31	Mevcut uzunluk			0.000~65.535(KM)	0	◆
d-32	Ayar uzunluğu			0.000~65.535(KM)	0	◆
d-33	Radyatör sıcaklığı1			0.0°C~+110.0°C	0	◆
d-34	Radyatör sıcaklığı2			0.0°C~+110.0°C	0	◆
d-35	Makinenin birikmiş çalışma süresi (s)			0~65535H	0	◆
d-36	Makinenin birikmiş açılış süresi (s)			0~65535H	0	◆
d-37	FAN birikmiş çalışma süresi (s)			0~65535H	0	◆
d-38	Birikmiş elektrik tüketimi (Düşük konum)			0~9999KWH	0	◆
d-39	Birikmiş elektrik tüketimi (Yüksek pozisyon)			0~9999KWH (*10000)	0	◆
d-40	PID Basınç geri beslemesi			0.00~60.00 (MPa, Kg)	0.00	◆
d-41	Çıkış frekansı			0.0~6553.5KW	0.0	◆
d-42	PID Basınç ayarı			0.00~60.00 (MPa, Kg)	0.00	◆
d-48	Sondan 4. arıza türü			0~34	0	◆
d-49	Sondan 3. arıza türü			0~34	0	◆
d-50	Sondan 2. arıza tipi			0~34	0	◆
d-51	Son arıza türü			0~34	0	◆
d-52	En son arızada çalışma frekansı			0.00~【00.13】 Üst limit frekansı	0	◆
d-53	En son arızada çıkış akımı			0.0~6553.5A	0	◆
d-54	En son arızada DC bara gerilimi			0~999V	0	◆
d-55	En son arızada DI durumu			0~7FH Not: İkili sayıya çevrildikten sonra, yüksekteen düşüğe R2/R1/Y2/Y1 anlamına gelir.	0	◆
d-56	En son arızada DO durumu			0~FH 0~7FH Not: İkili sayıya çevrildikten sonra, HDU/DI6/DI5/DI4/DI3/DI2/DI1 yüksekteen düşüğe anlamına gelir.	0	◆
d-57	En son arızada invvertör durumu			0~FFFFH	0	◆

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektör İnvörtörü

Grup016- Fotovoltaik su pompası parametreleri

16.00	Su tespit süresinin yetersizliği	
	0~250s	10
16.01	MPPT düşük nokta çalışma gerilimi	
	0~MPPT Yüksek nokta çalışma gerilimi	350/200V
16.02	MPPT yüksek nokta çalışma gerilimi	
	【16.01】 ~1000/ 【16.01】 ~500	537/311V
16.03	Fotovoltaik pompa su kütüğü algılama akımı, yüksüz akımın oranına karşılık gelir	
	80.0~300.0%*Motorun yüksüz akımı	150.0
16.04	Fotovoltaik pompa atık suyunun minimum çalışma frekansı	
	0.00Hz~ ~ üst limit frekansı	20.00

Bara gerilimi (d-12) MPPT yüksek çalışma gerilimi (16.02) ayar değerinden yüksekse, maksimum frekansta çalışır; MPPT yüksek nokta çalışma gerilimi (16.01) ayar değerinden düşükse, (bara gerilimi /MPPT yüksek nokta çalışma gerilimi) * maksimum frekans ile elde edilen frekansta çalışır; bara gerilimi MPPT düşük nokta çalışma gerilimine (16. 01) ulaşırsa, en düşük çalışma frekansında (16.04) çalışacaktır; invörtör en düşük çalışma frekansının üzerinde çalışırsa ve çıkış akımı motorun yüksüz akımı * fotovoltaik pompanın su kütüğü algılama akımından daha azsa.

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektör İnvörtörü

Arıza Tespiti ve Alınacak Önlemler

Arıza Sinyali ve Alınacak Önlemler

Kullanım sırasında anormal durumların yaşanması halinde invörtör derhal PWM çıkışını bloke eder ve güvenlik moduna girer. Aynı zamanda, mevcut arıza bilgisi klavye üzerinde yanıp sönen arıza kodu ile gösterilir. Aynı zamanda, arıza göstergesi ALM yanar. Bu sırada, bu bölümde önerilen yönteme göre arızanın nedenini ve ilgili çözüm yöntemini kontrol etmek gerekir. Sorun hala çözilemiyorsa, lütfen doğrudan şirketimizle iletişime geçin. İlgili çözümler için lütfen Tablo 9-1 Arıza Tespiti ve Bunların Giderilmesi bölümüne bakın.

Arıza kodu	İsim	Arızanın olası nedeni	Alınacak önlemler
E-01	Hızlanma sırasında aşırı akım	Hızlanma süresi çok kısa (ayarlar işlemi dahil)	Hızlanma süresini uzatın
		Dönen motoru yeniden başlatın	DC frenlemeden veya hız izleme başlangıcından sonra başlatmak için ayarlayın
		Düşük invörtör gücü	Yüksek güç seviyeli bir invörtör seçin
		V/F eğrisinin veya tork artışının yanlış ayarlanması	V/F eğrisini veya tork kaldırmayı ayarlayın
E-02	Yavaşlama sırasında aşırı akım	Yavaşlama süresi çok kısa (ayarlar işlemi dahil)	Uzatılmış yavaşlama süresi
		Düşük invörtör gücü	Yüksek güç seviyesine sahip bir invörtör seçin
		Aşırı yük ataleti	Harici frenleme direnci veya frenleme ünitesi
E-03	Sabit hızda aşırı akım	Düşük şebeke gerilimi	Giriş güç kaynağını kontrol edin
		Yük mutasyona uğramış veya anormal	Yükü kontrol edin veya yük mutasyonunu azaltın
		Düşük invörtör gücü	Yüksek güç seviyesine sahip bir invörtör seçin
E-04	Hızlanma sırasında aşırı gerilim	Anormal giriş gerilimi (ayarlar işlemi dahil)	Giriş güç kaynağını kontrol edin
		Dönen motoru yeniden başlatın	DC frenlemeden veya hız izleme başlangıcından sonra başlatmak için ayarlayın
		Özel potansiyel enerji yükü	Harici frenleme direnci veya frenleme ünitesi
E-05	Yavaşlama sırasında aşırı gerilim	Yavaşlama süresi çok kısa (ayarlar işlemi dahil)	Uzatılmış yavaşlama süresi
		Aşırı yük ataleti	Harici frenleme direnci veya frenleme ünitesi
		Giriş voltajı anormal	Giriş güç kaynağını kontrol edin
E-06	Sabit hızda aşırı gerilim	Giriş voltajı anormal	Giriş güç kaynağını kontrol edin
		Özel potansiyel enerji yükü	Harici frenleme direnci veya frenleme ünitesi
E-07	DC Bara düşük gerilimi	Giriş gerilimi anormal veya kontaktör (röle) çekili değil	Güç kaynağı voltajını kontrol edin veya üreticiden yardım isteyin
E-08	Motor aşırı yükü	V/F eğrisinin veya tork artışının yanlış ayarlanması	V/F eğrisini veya tork kaldırmayı ayarlayın
		Şebeke gerilimi çok düşük	Şebeke gerilimini kontrol edin
		Motor kilitlemiş veya yük mutasyonu çok büyük	Yükü kontrol edin
		Motor aşırı yük koruma faktörü doğru ayarlanmamış	Motor yük koruma katsayısını doğru ayarlayın
E-09	İnvörtör aşırı yüklenme	V/F eğrisinin veya tork artışının yanlış ayarlanması	V/F eğrisini veya tork kaldırmayı ayarlayın
		Şebeke gerilimi çok düşük	Şebeke gerilimini kontrol edin
		Hızlanma süresi çok kısa	Hızlanma süresini uzatın
		Motor aşırı yüklenmiş	Daha yüksek güçlü bir invörtör seçin
E-10	İnvörtör damla yükü	Çıkış akımı yük düşüşünden daha az algılama değeri	Yükü kontrol edin
E-11	Güç modülü arızası	İnvörtör çıkışında kısa devre veya topraklama	Motor kablolarını kontrol edin
		İnvörtörün anlık aşırı akımı	Bkz. aşırı akıma karşı önlemleri
		Tikalı hava kanalı veya hasarlı fan	Hava kanalı temizleyin veya fanı değiştirin
		Anormal kontrol tuşu veya ciddi parazit	Üreticilerden yardım alın

HV100 Serisi Yüksek Performanslı Akım Vektör İnvvertörü

Arıza kodu	İsim	Arızanın olası nedeni	Ahacak önlemler
		Güç cihazı hasarı	Üreticiden yardım alın
E-12	Giriş tarafında faz kaybı	Akım Anormallığı	Güç kaynağını ve bağlantısını kontrol edin
E-13	Çıkış tarafında faz kaybı veya akım dengesizliği	Çıkış U, V ve W faz dışı	Çıkış kablolarını kontrol edin
E-14	Çıkış toprak kısa devresi	Ayrılmış	Ayrılmış
E-15	Radyatör aşırı ısınmış ¹	Ortam sıcaklığı çok yüksek	Daha düşük ortam sıcaklıkları
E-16	Radyatör aşırı ısınmış ²	Fan hasarlı	Fanı değiştirin
		Tıkalı hava kanalı	Hava kanalını temizleyin
E-17	RS485 iletişim hatası	Cihazın baud hızı ile eşleşmiyor üst bilgisayar	Baud hızını ayarlama
		RS485 kanal paraziti	İletişim bağlantısının korumalı olup olmadığını ve kabloların makul olup olmadığını kontrol edin. Gerekirse, filtre kondansatörünü paralel bağlamayı düşünün
		İletişim zaman aşımı	Yeniden Dene
E-18	Klavye iletişim hatası	Arasındaki bağlantı hattı klavye ve kontrol kartı hasarlı	Klavye ve kontrol panosu arasındaki Bağlantı kablosunu değiştirin
E-19	Harici ekipman arızası	Harici ekipman arıza girişi terminali kapalı	Arıza girişinin bağlantısını kesin harici ekipmanın terminali ve arızayı giderin (nedenini kontrol etmeye dikkat edin)
E-20	Akım algılama hatası	Hol elemanın arızalanması veya amplifikatör devresi	Üreticilerden hizmet alın
		Yardımcı güç arızası	
		Salon veya güç kartı kabloları zayıf iletişim	
E-21	Motor ayarlama hatası	motor ayarı parametreleri hatalı	Motor parametrelerini sıfırlayın
		İnverterin güç özellikleri ve motorda ciddi bir uyumsuzluk var	Üreticilerden hizmet alın
		Ayarlama zaman aşımı	Motor bağlantısını kontrol edin
E-22	EEPROM okuma-yazma hatası	EEPROM hatası	Şuradan hizmet alın üreticileri
E-23	Parametrelerin kopyalanmasın da hata	İnvvertör parametreleri tuş takımına yüklenirken veri hatası	Kablo bağlantısını kontrol edin tuş takımı
		Parametreler tuş takımından invvertöre yüklenirken veri hatası	Tuş takımının kablo bağlantısını kontrol edin
		Parametreler kopyalanmadan veya yüklenmeden doğrudan indiriliyor	Önce parametreleri yükleyin, sonra indirin
E-24	PID geri besleme bağlantısının kesilmesi	Gevşek PID geri besleme devresi	Geri besleme bağlantısını kontrol edin
		Geri besleme miktarı kesinti algılama değerinden daha azdır	Algılama girişini ayarlayın eşik
E-25	Gerilim geri besleme bağlantı kesilmesi	Geri bildirim miktarı kesinti algılama değerinden daha az.	Algılama girişini ayarlayın eşik
E-26	Çalışma limiti süresi Varış	Çalışma sınırı süresine ulaşıldı	Temsilcilerden yardım alın
E-27	EEPROM algılama hata	EEPROM algılama hatası	Üreticilerden yardım alın
E-32	Su kesintisi algılama hatası	Fotovoltaik pompanın su kesintisi algılama hatası	16.00'in açıklamasına bakın ~ Detaylar için 16.04.
E-34	Bara düşük gerilimi otomatik sıfırlama hatası	DC bara gerilimi çok düşük	05.25'in açıklamasına bakınız ~ Detaylar için 05.26.

Ek 2: Makro parametre ayarının açıklaması

Fonksiyonel makro tanım	Parametrelerin ayarlanması	Parametre listesini otomatik olarak değiştir	Devreye alma adımları
Tek pompalı sabit basınçlı su besleme modu	00.01=1	00.04=8 ; 08.01=5 ; 14.07=42; 14.08=40 ; 14.09=42 ; 14.10=40.	Adım1 : Parametre ayarlarının başlatılması (14.12=2) ; Adım2: Fonksiyon makro seçimi (00.01 = 1); Adım3: Sensör aralığını ayarlayın (15.07); Adım4: Sensörün geri besleme türünü belirleyin ve A11 ve A12 için varsayılan olarak voltaj geri besleme sinyalinin girin veya JP3 jumper yuvası aracılığıyla A11 için giriş akımı geri besleme sinyalinin seçin; Adım5: 15.08 parametresi veya klavyenin yukarı ve aşağı tuşları ile ayarlanabilen hedef basıncı ayarlayın.
İki çalışma ile bir invörtör (1 değişken frekanslı pompa +2 güç frekanslı pompa) su besleme modu	00.01=2	00.03=1 ; 00.04=8 ; 08.01=5; 14.07=42 ; 14.08=40 ; 14.09=42 ; 14.10=40 ; 07.00=58 ; 07.01=59 ; 07.02=60 ; 07.03=61 ; 07.04=62 ; 07.05=63 ; 07.18=59 ; 07.19=60 ; 07.20=61.	Adım1 : Parametre ayarlarının başlatılması (14.12=2) ; Adım2 : Fonksiyon makro seçimi (00.01=2 veya 3) ; Adım3: Sensör aralığını ayarlayın (15.07); Adım4: Sensörün geri besleme türünü belirleyin ve A11 ve A12 için varsayılan olarak voltaj geri besleme sinyalinin girin veya JP3 jumper yuvası aracılığıyla A11 için giriş akımı geri besleme sinyalinin seçin; Adım5: 15.08 parametresiyle veya klavyenin yukarı ve aşağı tuşlarıyla ayarlanabilen hedef basıncı ayarlayın;
Üç pompalı çevrim yumuşak başlatma (3 değişken frekanslı pompa) su besleme modu	00.01=3		Adım6: Ayrıntılar için, üç pompanın yumuşak başlatılması için su besleme parametrelerinin açıklamasına bakın.
Fotovoltaik su tedarik modu pompa	00.01=4	00.03=1 ; 00.04=10 ; 16.00=0 ; 16.04=0.00 ; 12.13=80.	Adım1 : Parametre ayarlarının başlatılması (14.12=2) ; Adım2 : Fonksiyon makro seçimi (00.01=4) .
NC takım tezgahının kontrol modu	00.01=5	00.02=2 ; 00.03=1 ; 00.04=3; 00.12=80.00 ; 00.13=80.00; 00.16=0.5 ; 00.17=2.0.	Adım1 : Parametre ayarlarının başlatılması (14.12=2) ; Adım2 : Fonksiyon makro seçimi (00.01=5) .
Yangın devriyesi modu	00.01=6	00.02=0 ; 00.03=1 ; 00.16=80.00 ; 01.08=1 ; 02.03=2950 ; 05.00=5 ; 05.01=2.0 ; 05.03=1.25; 05.04=2.0 ; 05.05=5.00; 05.06=15.0 ; 05.07=50.00; 05.08=100.0 ; 10.01=120.0; 10.06=200 ; 10.12=180.	Adım1 : Parametre ayarlarının başlatılması (14.12=2) ; Adım2 : Fonksiyon makro seçimi (00.01=6) .
EPS güç modu	00.01=7	00.02=4 ; 05.12=0 ; 05.17=100.0 ; 12.19=002.	Adım1 : Parametre ayarlarının başlatılması (14.12=2) ; Adım2 : Fonksiyon makro seçimi (00.01=7) .

Sürüm: V5.0

HNC marka ürünümüzü tercih ettiğiniz için teşekkür ederiz. Teknik destek için lütfen uzman ekibimizle iletişime geçiniz.

Tel: 86(20)84898493 Faks: 86(20)61082610

[Websitesi: www.hncelectric.com](http://www.hncelectric.com)

[Eposta:support@hncelectric.com](mailto:support@hncelectric.com)

