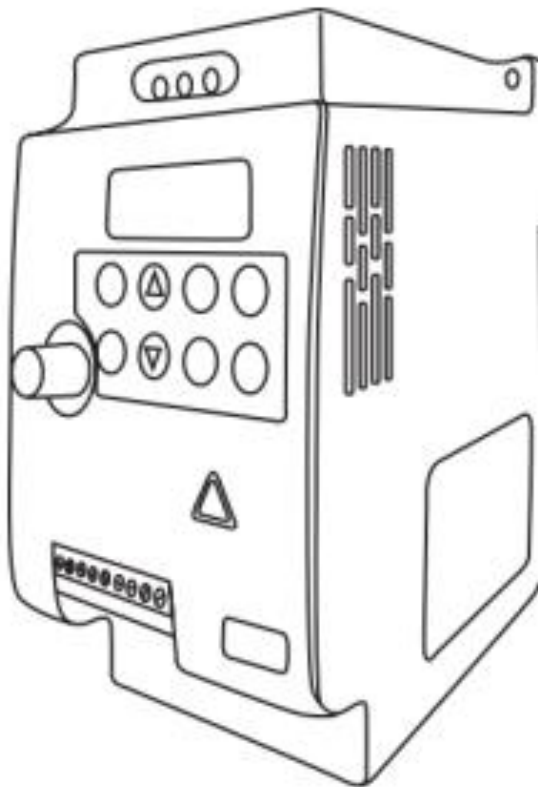


INVERSOR DE FREQUÊNCIA DE TAMANHO COMPACTO

SÉRIE FST200



MANUAL

Manual da Série FST200

1. Prefácio

Agradecemos por escolher a série FST200 de alto desempenho, simples de operar e conectar. A operação real deste produto em certas condições pode ser significativamente diferente da teoria. Devido à produção em massa, eles também podem ser ligeiramente diferentes. Por favor, consulte o produto real.

Por favor, preste atenção ao cuidado, uso e manutenção diária deste produto. Mantenha-se seguro e evite danos.

Se tiver alguma dúvida, entre em contato com a nossa empresa ou agente no devido tempo. Atenderemos você de todo coração.

2. Descrição da Nomenclatura

(FST200 -> 2S/3G)

Nome	Marca	Descrição	Detalhes
Série de acionamento AC	1	FST200	Nome da série
Nível de voltagem	2	Nível de voltagem	2S: Faixa de 220V monofásica: -15% ~20% 4T: Faixa trifásica de 380V: -15 ~20%
Potência adaptável	3	Potência de motor adaptável	0.4KW~15KW

MODELO: FST200-25-0.75G
ENTRADA: AC 1PH 220V 50/60Hz 8.2A
SAÍDA: AC 3PH 220V (0~3200Hz)4.0A

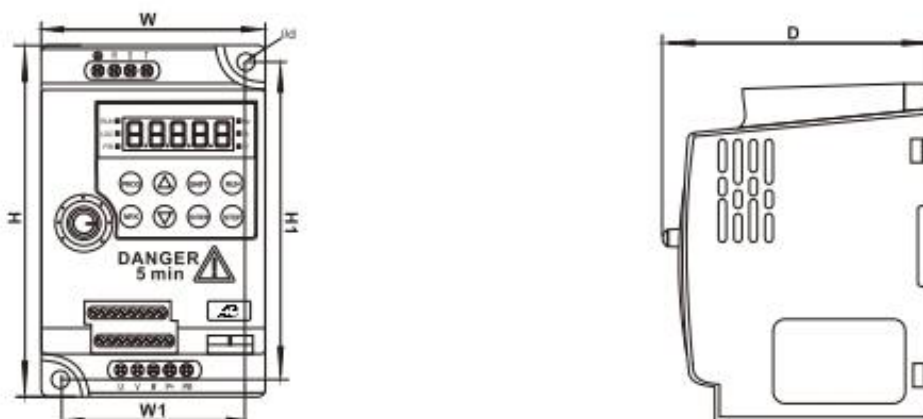
----- Modelo
----- Entrada
----- Nominal
----- Saída nominal
----- Código de barras



S/N : BAQIB000001
MADE IN CHINA
Shenzhen FSTsystem technology Co.,Ltd.

Modelo de Unidade AC	Capacidade de Energia (kVA)	Corrente de Entrada (A)	Corrente de Saída (A)	Motor Adaptável (kW)
Entrada monofásica de 220V e saída trifásica 0-3200Hz				
FST200+2S-0.4G	0.7	6.5	2.1	0.4
FST200+2S-0.75G	1.5	8.2	4.0	0.75
FST200+2S-1.5G	3.0	14.0	7.0	1.5
FST200+2S-2.2G	4.0	23.0	9.6	2.2
FST200+2S-4.0G	5.9	40.0	16.5	4.0
FST200+2S-5.5G	8.9	55.0	20	5.5
FST200+2S-7.5G	11	70.0	30	7.5
Entrada trifásica de 38-V e saída trifásica de 0-3200Hz				
FST200+3T-0.75G	1.5	3.4	2.1	0.75
FST200+3T-1.5G	3.0	5.0	3.8	1.5
FST200+3T-2.2G	4.0	5.8	5.1	2.2
FST200+3T-4.0G	5.9	10.5	9.0	4.0
FST200+3T-5.5G	8.9	14.6	13.0	5.5
FST200+3T-7.5G	11	19	17	7.5
FST200+3T-11G	16	28	25	11
FST200+3T-15G	21	35	32	15

3. Desenho de esboço do produto



FST200-2S-0.4G ~ VT200-2S-2.2G & VT200-4T-0.75G ~ VT200-4T-2.2G

W	H	D	W1	H1	Ød
85mm	142mm	116mm	73mm	130mm	5mm

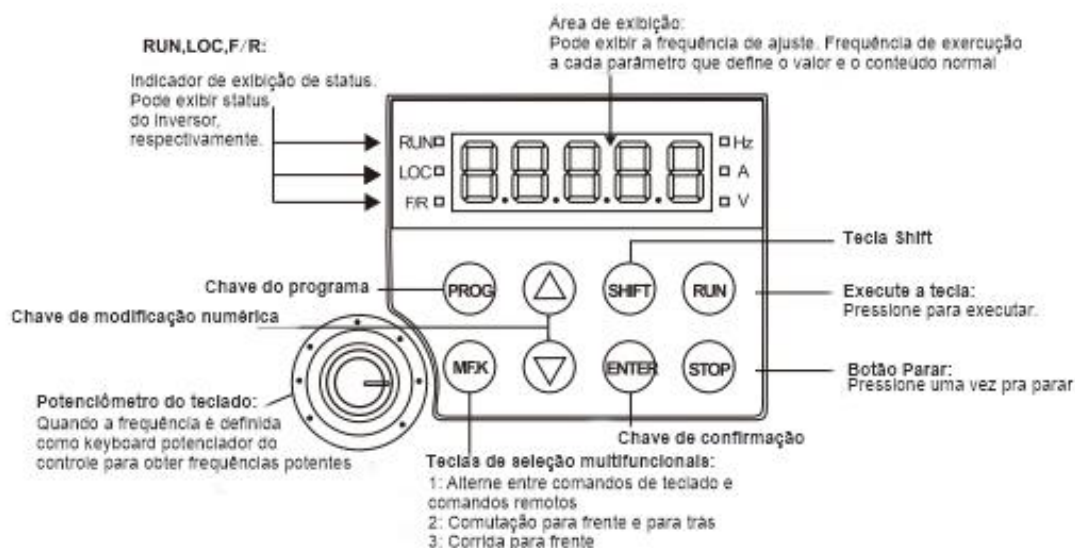
FST200-4T-4G & FST200-4T-5.5G

W	H	D	W1	H1	Ød
95.5mm	180mm	120mm	83mm	168mm	5mm

FST200-4T-7.5G ~ FST200-4T-15G & FST200-2S-4.0G ~ FST200-2S-7.5G

W	H	D	W1	H1	Ød
106.5mm	240.5mm	150mm	96mm	230mm	5mm

4. Descrição do Teclado



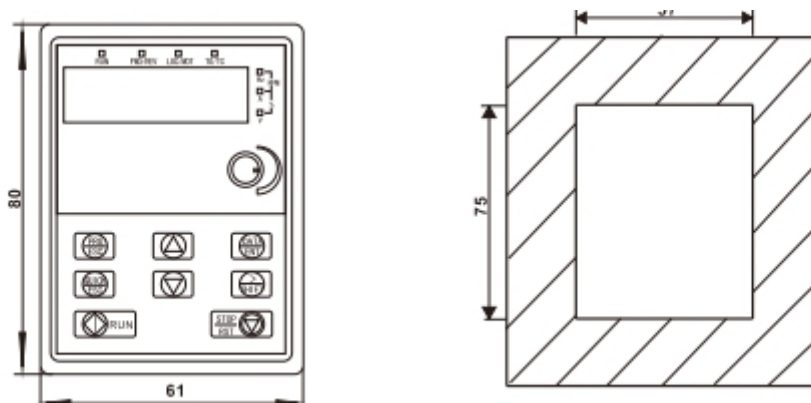
5. Especificações técnicas gerais


Especificações elétricas	
Tensão de entrada	Monofásico/trifásico 200- 240V, trifásico 380- 440V
Frequência de entrada	Flutuação +-10%, desequilíbrio <3%
Tensão de saída	50/60Hz +- 5%
Frequência de saída	0~3200Hz
Desempenho	
Capacidade de sobrecarga	60s para 150% da corrente nominal, 10s para 180% da corrente nominal
Controle de Frequência	Controle vetorial sem sensor (SVC), controle VIF
Modo de controle de comando	Controle do painel de operação, controle do terminal, controle de comunicação
Modo de controle de velocidade	Configuração digital. Configuração analógica. Configuração de comunicações.
Resoluções de controle de velocidade	Configuração digital:0,01 Hz: Configuração analógica: frequência máxima x 0,1%
Precisão de estabilidade de velocidade	SVC: 10,5%
Tempo de velocidade do toque	SVC: 1:100
Faixa de ajuste de velocidade	SVC:<200ms
Toque de inicialização	SVC: 0,5Hz: 180%
Precisão do controle de toque	15%
Capacidade de aprendizagem de parâmetros motores	Quando o alto toque é necessário no local, os primeiros parâmetros de entrada, como potência e corrente do motor, no grupo P1. Os parâmetros dinâmicos ou estáticos do motor podem ser definidos em p1-37. Após o auto-learning, o toque de saída do motor e a capacidade de resposta serão mais fortes.
Reinício do rastreamento de velocidade	Esta máquina tem a capacidade de rastreamento da velocidade do motor de modo que a detecção de software simples, quando usada, recomenda inserir a potência nominal do motor e os parâmetros de corrente nominal primeiro.
Funções individualizadas	
Terminal de E/S programável	A função de terminal de entrada e saída pode ser editada
Processo de regulação PID	Módulo PID de processo integrado
Função PLC simples	Módulo PLC simples construído, que pode realizar temporização e saída de frequência em vários estágios
Função de frequência de balanço têxtil	Função de frequência de balanço têxtil embutida
Função de controle de comprimento fixo	Controle de comprimento fixo modular embutido
Protocolo de comunicação	MODBUS
Funções de Proteção	

Controle de velocidade perdida de sobretensão	A tensão do barramento é controlada automaticamente para evitar falhas de sobretensão causadas pela geração de energia de desaceleração de grande carga de inércia
Proteção automática de limitação de corrente	A corrente de saída é automaticamente ilimitada para evitar falha de sobrecorrente de carga pesada, e a carga pesada tem o desempenho do limite de velocidade de sobrecorrente da escavadeira
Proteção contra perda de fase de entrada e saída	Detecção automática e função de alarme da perda de fase de saída
Configuração de PID de processo e detecção de perda de feedback	O PID do processo identifica automaticamente se o dado e o feedback são perdidos e a função de alarme de perda
Proteção contra curto-circuito de saída	Função de proteção eficaz do curto-circuito de saída para o solo
Proteção de curto-circuito de fase para fase de saída	Função de proteção efetiva de curto-circuito de fase para fase de saída
Proteção contra superaquecimento de módulo	Quando a carga é muito pesada, o ventilador está danificado ou o duto de ar de resfriamento está bloqueado, monitore em tempo real a temperatura do módulo para proteção do ponto quente
Controle de temperatura de partida do ventilador	O ventilador só gira quando o conversor de frequência está funcionando. Quando a temperatura estiver alta, o ventilador atrasará o desligamento.
Recursos de E/S	
Fonte de alimentação analógica externa	+10V, capacidade de carga 100mA, que é usada para fonte de alimentação analógica externa com proteção contra curto-circuito
Fonte de alimentação digital externa	+24V. Capacidade de carga de 200mA
Entrada analógica	AI 1: Tensão 0-10V e Corrente 0-20mA podem ser definidas e selecionadas a forma de entrada pelo menu do software
Saída analógica	AOV:0-10V AOI:0-20mA, 4-20mA pode ser emitido através de configuração de parâmetros
Entrada digital	DI1-DI5. DIS pode ser pulso de alta velocidade, 0-50KHZ
Saída digital	Saída digital FM, saída de pulso de alta velocidade, 0-50KHZ
Saída de relé	V/TB/TC: capacidade de contato 250 VAC/BA ou 30VDC/1A (função de configuração de relé de tempo ligado-desligado)
Operação e exibição	
Display LED	LED de 5 dígitos
	Configuração de frequência/ frequência de saída/tensão de saída/corrente de saída/velocidade do motor/toque de saída/terminal de valor de comutação/parâmetro de status/parâmetro de menu de programação e código de falha, etc.

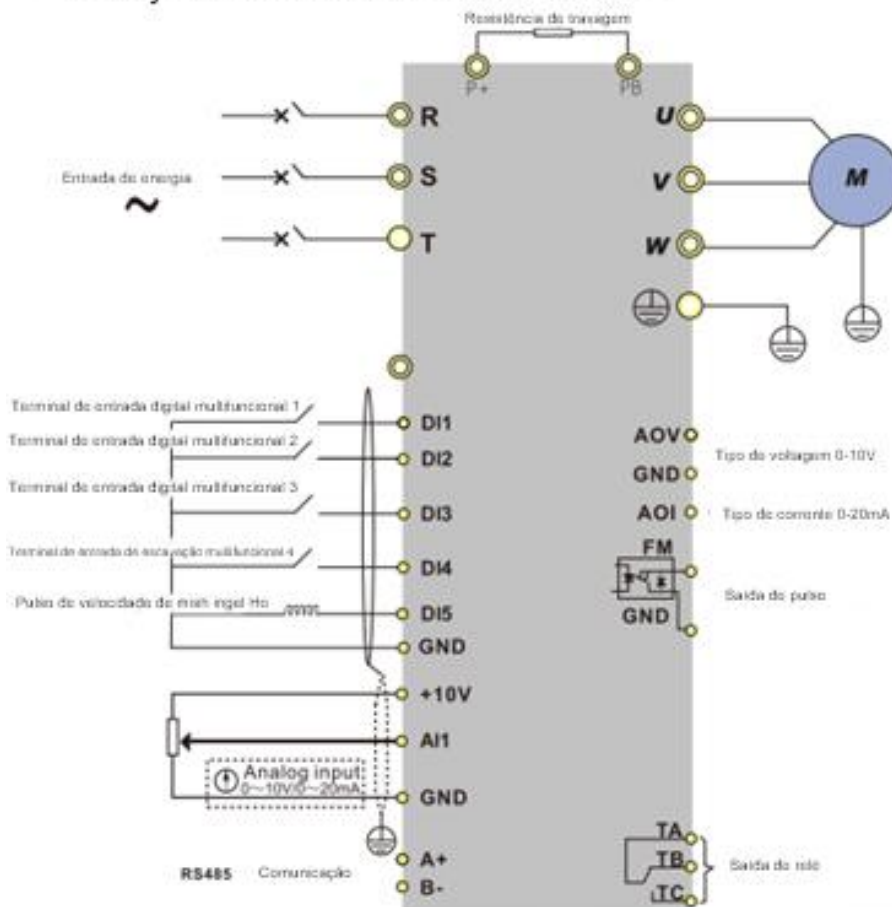
Indicador	3 indicadores de unidade, 3 indicadores de status
Ambiente	
Temperatura ambiente	-10°C-+40°C. Temperatura máxima 50°C. A mudança da temperatura do ar é inferior a 0,5°C/min Revalorizado para uso em 40-50 °C: revalorizado a corrente de saída em 2% cada um excede 1° C
Temperatura de armazenamento	-40°C-+70°C
Ambiente de instalação	Interior, evite a luz solar direta, poeira, gás corrosivo, gás combustível, névoa de óleo, vapor de água, gotejamento de água ou sal, etc.
Altitude	Abaixo de 1000 m (desclassificado para 1% para cada 100 m acima), máximo de 3000m
Umidade	Umidade relativa máxima 95%, sem condensação
Vibração	3,5m/s2 a 2Hz-9Hz, 10m/s2 a 9Hz-200Hz (IEC60721-3-3)
Nível IP	Ip20
Nível de poluição	Classe 2 (poluição de poeira seca e não condutora)

6. Dimensões do teclado externo



Marca do terminal	Nome	Descrição
R.S. T	Terminal de entrega de energia	S.T: fonte de alimentação de entrada CA monofásica de 200V; R. S. T: fonte de alimentação trifásica de entrada de 380V CA
P+. PB	Terminal de conexão do resistor de freio	Conecte-se ao resistor de frenagem
U. V. W	Saída VFD termina	Conecte-se a um motor trifásico
	Terminal terrestre	Terminal terrestre

8. Fiação do circuito de controle do inversor



Nota: Todos os inversores da série FST200 têm o mesmo método de fiação para o circuito de controle. A figura acima mostra o diagrama de fiação do inversor trifásico de 380V. O terminal representa o terminal do circuito principal, e o representa no terminal do circuito de controle.

9. Descrição da função do terminal de controle

Categoria	Terminal/Símbolo	Nome do terminal	Descrição da função
Poder/Suprimento	+10V-GND	Externo+10V Fortalecimento de energia	Forneça fonte de alimentação de +10V para o exterior, a corrente máxima de saída: 100mA (com proteção contra curto-circuito), geralmente usada como fonte de alimentação de trabalho do potenciômetro externo. Faixa de resistência do potenciômetro: 1kQ – 5k0
	+24V-GND	Fonte de alimentação externa+24V	Forneça fonte de alimentação de +24V para o exterior, geralmente usado como fonte de alimentação de trabalho de terminais de entrada e saída digitais e fonte de alimentação de sensor externo Maximumoutputpower:200mA
Entrada Analógica	AI1-GND	Terminal de entrada analógica 1	1. Faixa de entrada: DC 0V-10V/0Ma-20Ma, determinada por P4-39. 2. Impedância de entrada: 22k0 para entrada de tensão.5000 para entrada de corrente.

Saída analógica	AOV-GND AOI-GND	Saída analógica	Faixa de tensão de entrada: 0V-10V Faixa de corrente de saída: 0mA-20mA, 4-20mA (P5-23 opcional)
Entrada digital	DI1-GND	Entrada digital 1	1. Impedância de entrada: 1kΩ 2. Faixa de tensão para entrada de nível: 5V-30V. Além das características de DI1 a DI4, DI5 também podem ser usadas como um canal de entrada de pulso de alta velocidade e frequência mais alta 20kHz
	DI2-GND	Entrada digital 2	
	DIS-GND	Entrada digital 3	
	DI4-GND	Entrada digital 4	
	DI5-GND	Terminal de entrada de pulso de alta velocidade	
Saída digital	FM-GND	Saída de pulso de alta velocidade	Limitado pelo código de função P5-00 "seleção do modo de saída do terminal FM", quando usado como saída de pulso de alta velocidade, a frequência máxima de 20kHz; quando usado como saída de coletor aberto, é o mesmo que a especificação do DO1.
Saída de relé	TA-TB-TC	Saída de contato de relé	Capacidade de unidade de contato; AC250V, 3A DC30V, 1A TA, TB: normalmente fechado TA, TC: normalmente aberto
Sinal de comunicação	A+ B-	Comunicação RS-485	A+ é entrada positiva diferencial B- é entrada negativa diferencial

10. Introduções de fiação do terminal de entrada de sinal

Como os sinais de tensão analógica fraca são particularmente suscetíveis à interferência externa, os cabos blindados geralmente são necessários, e a distância de fiação deve ser o mais curto possível, não excedendo 20m. Em algumas ocasiões em que o sinal analógico é seriamente interferido, um capacitor de filtro ou um imã de ferrite deve ser adicionado no lado da fonte do sinal analógico.

11. Tabela de resumo de parâmetros

Código de função	Nome	Faixa de configuração	Padrão de fábrica	Endereço
Parâmetros Básicos do Grupo PO				
P0-01	Modo de controle do motor	0: Controle vetorial sem sensor de velocidade 2: Controle V/F	2	61441
P0-02	Seleção de origem de comando	0: Canal de comando do painel (LED desligado) 1: Canal de comando do terminal 2: Canal de comando de comunicação (LED flashing)	0	61442
P0-03	Seleção de fonte de frequência principal	0: Configuração digital (frequência preset P0-08, UP/DO WN pode ser modificado, sem memória quando desligado) 1: Configuração digital (frequência de ajuste P0-08, UP/DOWN pode ser modificado.	3	61443

		Sem memória quando desligado) 2: AI1 3: Potenciômetro local AI2 4: Potenciômetro de teclado externo AI3 5: Configuração de pulso HDI (DIS) 6: Instrução em várias etapas 7: PLC Simples 8 : PID 9: Comunicação dada		
P0-04	Seleção de fonte de frequência auxiliar Y	O mesmo que PO-03 (seleção da mesma frequência principal)	0	61444
P0-05	Fonte de frequência Y quando a seleção de faixa sobreposta	0: em relação à frequência máxima 1: Em relação à frequência de busca	0	61445
P0-06	Fonte de frequência Y Alcance	0%150%	100%	61446
P0-07	Seleção do método de superposição da fonte de frequência	Bit: seleção de fonte de frequência Fonte de frequência principal x 1: Operação primária e secundária (o modo de operação é determinado por dez dígitos) 2: Alternando entre a fonte de frequência primária X e a fonte de frequência secundária y 3: Alternando entre a fonte de frequência primária X e os resultados da operação primária e secundária 4: Alternando entre a fonte de frequência secundária y e os resultados da operação primária e secundária Dez bits: relação de operação primária e secundária de frequência O primário + secundário 1: Primário-secundário 2: Valor máximo de ambos 3. Valor mínimo de ambos 4. primário x secundário	00	61447
P0-08	Frequência predefina	0,00Hz Frequência máxima (P0-10)	50.00Hz	61448
P0-09	Direção da operação	0: mesma direção 1: direção oposta	0	61449
P0-10	Frequência máxima	50.00Hz~320.00Hz(P0-22=2) 50.0Hz~3200.0Hz(P0-22=1)	50.00Hz 50.0Hz	61450
P0-11	Frequência limite superior de busca	Configuração 0:00-12 1: A1 2: Potenciômetro AI2nativo 3: A13 potenciador de teclado externo 4: Configuração de pulso HDI 5: Comunicação dada	0	61451
P0-12	Frequência limite superior	Frequência limite inferior PD-14~ Frequência máxima P0-10	50.00Hz	61452
P0-13	Frequência limite superior compensação	0,00Hz~frequência máxima P0-10	0.00Hz	61453
P0-14	Frequência mais baixa	Frequência limite superior de 0,00Hz00-12	0.00Hz	61454
P0-15	Frequência do portador	0,5kHz~16,0kHz	Modelo é determinado	61455
P0-16	A frequência do transportador é ajustada com a temperatura	0: Não 1: Sim	1	61456

P0-17	Tempo de aceleração 1	0s~65000s(P0-19=0) 0.00s~6500.0s(P0-19=1) 0.00s~650.00s(P0-19=2)	Modelo é determinado	61457
P0-18	Tempo de desaceleração 1			61458
P0-19	Aceleração e Unidade de tempo de desaceleração	0:1 segundo 1: 0.1 segundos 2: 0.01 segundos	1	61459
P0-21	Frequência de deslocamento da fonte de frequência auxiliar quando sobreposta	0.00Hz ~ frequência máxima P0-10	0.00Hz	61461
P0-22	Resolução de comando de frequência	1~0.1Hz 2:0.01Hz	2	61462
P0-23	Memória de parada de frequência de configuração digital	0: sem memória 1: memória	1	61463
P0-24	Reserva	-	1	61464
P0-25	Frequência de referência de tempo de aceleração e desaceleração	0: Frequência máxima (p0-10) 1: Definição de frequência	0	61465
P0-26	Comando de frequência Referência PARA CIMA/PARA BAIXO durante a operação	0: Frequência de execução 1: Definir frequência	0	61466
P0-27	Fonte de comando fonte de frequência do pacote	Bit: comando do painel de operação vinculando a seleção da fonte de frequência 0: sem vinculação 1: frequência de conjunto digital 2: AI 3: potenciômetro local AI2 4: potenciômetro externo do teclado AIS Dez bits: vinculação de comando de terminal	0000	61467
Parâmetros do motor do grupo P1				
P1:00	Seleção do tipo de motor	0: Motor assíncrono comum 1: Motor assíncrono de frequência variável	0	61696
P1:01	Potência nominal do motor	0.1~1000KW	Modelo é determinado	61697
P1:02	Tensão nominal do motor	1~380V	Modelo é determinado	61698
P1:03	Corrente nominal do motor	0.01~100A	Modelo é determinado	61699
P1:04	Frequência nominal do motor	0.01Hz~Frequência máxima	Modelo é determinado	61700
P1:05	Velocidade nominal do motor	1~65535rpm	Modelo é determinado	61701
P1:10	Corrente sem carga do motor assíncrono	0.01~P1-03	Parâmetros de ajuste	61706
Código de função	Nome	Faixa de configuração	Fábrica padrão	Endereço
P1-37	Seleção de ajuste	0: sem operação 1: ajuste estático do motor assíncrono 2: ajuste completo do motor assíncrono	0	61733

		3: ainda sintonizando 2		
Parâmetros do vetor do grupo P2				
P2-00	Loop de velocidade proporcional Ganho 1	1~100	30	61952
P2-01	Tempo integral do ciclo de velocidade 1	0.01~10.00s	0.50s	61953
P2-02	Frequência de comutação 1	0.00~P2-05	5.00Hz	61954
P2-03	Ganho proporcional de loop de velocidade 2	1~100	20	61955
P2-04	Tempo integral do loop de velocidade 2	0.01s-10.00s	1.00s	61956
P2-05	Frequência de comutação 2	P2-02-frequência máxima	10.00Hz	61957
P2-06	Ganho de deslizamento de controle vetorial	50-200%	150%	61958
P2-07	Constante de tempo do filtro de loop de velocidade	0.000-0.100s	0.000s	61959
P2-08	Ganho de superexcitação de controle vetorial	0-200	64	61960
P2-09	Fonte de limite superior de toque no modo de controle de velocidade	0: configuração do código de função P2-10 1: AI1 2: AI2 3: potenciômetro do teclado 4: configuração do pulso PULSE 5: comunicação dada 6: MIN(AI1.AI2) 7: MAX (AI1.AI2) A escala completa de opções 1-7 corresponde a P2-10	0	61961
P2-10	Configuração digital do limite superior de toque sob o modo de controle de velocidade	0.0%~200.0%	150%	61962
P2-13	Ganho proporcional de ajuste de excitação	0~60000	2000	61965
P2-14	Ajuste de excitação Ganho integral	0~60000	1300	61966
P2-15	Ganho proporcional de ajuste de toque	0~60000	2000	61967
P2-16	Ganho integral de ajuste de toque	0~60000	1300	61968
P2-17	Ciclo de velocidade integral Propriedades	Separação íntegra de bits 0: inválido 1: válido	0	61969
Parâmetros de controle do grupo P3 VIE				
P3-00	Configuração da curva VIF	0: VIF Linear 1: Multiponto V/F 2: Quadrado V/F 3: 1,2 potência V/F 4: 1,4 potência V/F	0	62208

		6: 1,6 potência V/F 8: 1,8 potência V/F		
P3-01	Impulso de toque	0,0%: (impulso de toque automático)	Modelo é determinado	62209
P3-02	Frequência de corte de aumento de toque	0.1~30.0%	50.00Hz	62210
P3-03	Ponto de frequência V/F multiponto 1	0.00Hz ~ Frequência máxima	0.00Hz	62211
P3-04	Tenso V/F Multiponto Ponto 1	0.0%~100.0%	0.0%	62212
P3-05	Ponto de frequência V/F multiponto 2	P3-03~P3-07	0.00Hz	62213
P3-06	Tensão V/F Multiponto Ponto 2	0.0%~100.0%	0.0%	62214
P3-07	Ponto de frequência V/F multiponto 3	P3-05~motor rated Frequency (P1-04)	0.00Hz	62215
P3-08	Tensão V/F Multiponto Ponto 3	0.0%~100.0%	0.0%	62216
P3-09	Ganho de compensação de deslizamento V/F	0.0%~200.0%	0.0%	62217
P3-10	Ganho de excitação excessiva V/F	0~200	64	62218
P3-11	Ganho de excitação excessiva V/F	0~100	Modelo é determinado	62219
Terminais de entrada do grupo P4				
P4-00	Seleção de função de terminal DI1	0: sem função	1	62464
P4-01	Seleção da função de terminal DI2	1: Rotação para frente (FWD) 2: Operação reversa (REV)	2	62465
P4-02	Seleção de função de terminal DI3	3: Controle de corrida de três fios 4: Corrida para frente (FJOG) 5: Reverse Jog (RJOG)	4	62466
P4-03	Seleção de função de terminal DI4	6: Terminal UP 7: Terminal DOWN 8: Estacionamento gratuito 9: Redefinição de falhas (RESET) 10: executar pausa 11: Falha externa normalmente abre a entrada 12: Terminal de comando multissegmento 1 13: Terminal de comando multissegmento 2 14: Terminal de comando multissegmento 3 15: Terminal de comando multissegmento 4 16: Terminal de seleção de tempo de aceleração e desaceleração 1 17: Terminal de seleção de tempo de aceleração e desaceleração 2 18: Comutação de fonte de frequência 19: CONFIGURAÇÃO UP/DOWN limpa (terminal/teclados) 20: Executando o terminal de comutação de comando 1 21: Aceleração e desaceleração	9	62467

		Proibição 22: Pausa PID 23: Redefinição do status do PLC 24: Pausa de frequência de balanço 25: Entrada do contador 26: Redefinição do contador 27: Entrada de contagem de comprimento 28: Redefinição de comprimento 29: Controle de torque proibido 30: Entrada de frequência de pulso HDI (DIS) 31: Reservado 32 Frenagem CC imediata 33: Falha externa normalmente fechada na entrada 34: Ativar modificação de frequência 35: Inversão da direção de ação PID 36: Terminal de estacionamento externo 1 37: Executando o terminal de comutação de comando 2 38: Pausa integral PID 39: Alterne entre a fonte de frequência X e a frequência predefinida 40: Alterne entre a fonte de frequência Y e a frequência predefinida 43: Comutação de parâmetros PID		
P4-04	Função terminal DI5 seleção	44: Falha definida pelo usuário 1 45: Falha definida pelo usuário 2 46: Controle de velocidade/controle de torque Trocando 47: Parada de emergência 48: Terminal de estacionamento externo 2 49: Desaceleração da frenagem CC 50: Este tempo de execução está liberado	12	62468
P4-10	Tempo do filtro DI	0.000~1.000s	0.010s	62474
P4-11	Comando do terminal método	0: Dois fios tipo 1 1: Dois fios tipo 2 2: Três fios tipo 1 3: Três fios tipo 2	0	62475
P4-12	Terminal PARA CIMA/PARA BAIXO Taxa de conversão de mudança	0.001Hz/s~65.535Hz/s	1.00Hz/s	62476
P4-13	AI curva 1 entrada mínima	0.00V~P4-15	0.00V	62477
P4-14	AI curva 1 configuração correspondente de entrada mínima	-100.0%~+100.0%	0.0%	62478
P4-15	AI curva 1 de entrada máxima	P4-13~+10.00V	10.00V	62479
P4-16	AI curva 1 configuração correspondente de entrada máxima	-100.0%~+100.0%	100.0%	62480
P4-17	AI 1 tempo de filtro	0.00s~10.00s	0.10s	62481
P4-18	Entrada mínima de curva AI 2	0.00V~P4-20	0.00V	62482

P4-19	AI curva 2 configuração correspondente de entrada mínima	-100.0%~+100.0%	0.0%	62483
P4-20	AI curva 2 entrada máxima	P4-18~+10.00V	10.00V	62484
P4-21	AI curva 2 entradas máxima correspondente Ajuste	-100.0%~+100.0%	100.0%	62485
P4-22	Tempo de filtro AI2	0.00s~10.00s	0.10s	62486
P4-23	AI curva 3 mínimo entrada	0.00V~P4-25	0.00V	62487
P4-24	AI curva 3 mínimo entrada da configuração correspondente	-100.0%~+100.0%	10.00V	62488
P4-25	AI curva 3 entrada máxima	P4-23~+10.00V	10.00V	62489
P4-26	AI curva 3 configuração correspondente de entrada máxima	-100.0%~+100.0%	100.0%	62490
P4-27	Tempo de filtro A13	0.00s~10.00s	0.10s	62491
P4-28	Entrada mínima de pulso HDI	0.00kHz~P4-30	0.00kHz	62492
P4-29	Configuração correspondente de entrada mínima de pulso HDI	-100.0%~+100.0%	0.0%	62493
P4-30	Entrada máxima de pulso HDI	P4-28~50.00kHz	50.00kHz	62494
P4-31	Configuração correspondente de entrada máxima de pulso HDI	-1000.0%~+100.0%	100.0%	62495
P4-32		0.00s~10.00s	0.10s	62496

P4-33	Seleção de curva AI	Seleção de curva Bit AI1 1: Curva1(2pontos, P4-13 - P4-16) 3: Curva3(2pontos, P4-23 - P4-26) Dez dígitos: Seleção AI2curva, o mesmo que acima Centésimo: Seleção AI3curve, o mesmo que acima	321	62497
P4-34	AI abaixo da seleção de configuração de entrada mínima	Bits: AI 1 é menor do que a seleção de configuração de entrada mínima 0: correspondente à configuração mínima de entrada 1: 0,0% Dez dígitos: AI2 é menor do que a seleção mínima de configuração de entrada, como acima Centésimo: AI3 é menor do que a seleção mínima de configuração de entrada, como acima	000	62498
P4-35	Tempo de atraso DI1	0.0s~3600.0s	0.0s	62499
P4-36	Tempo de atraso DI2	0.0s~3600.0s	0.0s	62500
P4-37	Tempo de atraso DI3	0.0s~3600.0s	0.0s	62501
P4-38	Seleção de modo válido do terminal 1	0: Alto ativo 1: Baixo ativo Um lugar: DI1 Lugar de dez: DI2 Centenas: DI3 Milhares: DI4 Dez mil: DIS	000	62502
P4-39	Tensão/corrente de entrada AI1 seleção	0: Entrada de tensão 1: Entrada atual	0	62503
Terminais de saída do grupo P5				
P5-00	Seleção do modo de saída do terminal FM	0: saída de pulso (FMP) 1: saída do interruptor (FMR)	0	62720
P5-01	Seleção da função de saída do FMR	0: Saída de pulso (FMP) 1: Saída do interruptor (FMR) 0: sem função 1: Rotação para frente (FWD) 2: Operação reversa (REV) 3: Controle de corrida de três fios 4: Corrida para frente (FJOG) 5: Reverse Jog (RJOG) 6: Terminal PARA CIMA 7: Terminal PARA BAIXO 8: Estacionamento gratuito 9: Redefinição de falhas (RESET) 10: executar pausa 11: Ciclo do PLC concluído 12: O tempo de execução acumulado chega 13: Limite de frequência 14: Torque limitado 15: Pronto para correr 16: AI1 = AI2 17: A frequência do limite superior é atingida 18: A frequência do limite inferior é atingida (relacionada à operação) 19: Saída de status de subtensão 20: Configurações de comunicação 23: Executando em velocidade zero 2 (também saída Quando parado)	0	62721
P5-02	Seleção da função de relé da placa de controle (TA-TB-TC)		2	62722

Código de função	Nome	Faixa de configuração	Padrão de fábrica	Endereço
P5-04	Reserva	24: O tempo de energia cumulativa chega 25: Saída FDT2 de detecção de nível de frequência 26: A frequência 1 chega à saída 27: A frequência 2 chega à saída 28: A corrente 1 atinge a saída 29: A corrente 2 atinge a saída 30: Saída de chegada cronometrada 31: Overrun de entrada AI1 32: Queda 33: Corrida reversa 34: Estado atual zero 35: Temperatura do módulo alcançada 36: A corrente de saída excede o limite 37: A frequência limite inferior é atingida (a saída também é saída quando a máquina é parada) 38: Saída de alarme (continuar funcionando) 40: O tempo de execução chegou 41: Saída de falha (é a falha da parada livre e nenhuma saída sob tensão) 42: frequência 1 *= frequência de execução »= frequência 2 43: Frequência 12- Frequência de execução Frequência 3F 2 44: Frequência 1=-set frequência K frequência 45:Frequência 1y=definir irequência »= frequência 2	1	62724
P5-06	Seleção de função de saída FMP	0: Frequência de execução 1: definir frequência 2: Corrente de saída 3: Torque de saída 4: Força de saída 5: Tensão de saída 6: entrada de pulso HDI (100% corresponde a 100,0kHz) 7: AI1 8: AI2 11: valor da contagem 12: Configurações de comunicação 13: Velocidade do motor 14: Corrente de saída (100,0% corresponde a 1000,0A) 15: Tensão de saída (100,0% corresponde a 1000,0A) 16: Reservado	0	62726
P5-07	Seleção de função de saída A01	11: valor da contagem 12: Configurações de comunicação 13: Velocidade do motor 14: Corrente de saída (100,0% corresponde a 1000,0A) 15: Tensão de saída (100,0% corresponde a 1000,0A) 16: Reservado	0	62727
P5-09	Frequência máxima de saída FMP	0.01kHz~50.00kHz	50.00kHz	62729
P5-10	A01 coeficiente de polarização zero	-100.0%~+100.0%	0.0%	62730
P5-11	Ganho A01	-10.00~+10.00	1.00	62731
P5-17	Tempo de extensão de saída FMP	0.0s~3600.0s	0.0s	62737
P5-18	RELAY1 atraso no tempo de dosagem	0.0s~3600.0s	0.0s	62738
P5-19	RELAY1 atraso no tempo de desconexão	0.0s~3600.0s	0.0s	62739
P5-23	Seleção de saída atual A01	0:0~20mA 1:4~20mA	0	62743

		Controle de início - parar do grupo P6		
P6-00	Método iniciar	0: Início direto 1: Reinício do rastreamento de velocidade 2: Partida pré-excitação (motor assíncrono CA)	0	62976
P6-01	Modo de rastreamento de velocidade	0: Comece a partir da frequência de parada 1: Comece a partir de velocidade zero 2: Comece a partir da frequência máxima	0	62977
P6-02	Velocidade de rastreamento de velocidade	1~100	20	62978
P6-03	Frequência de início	0~P0-08	0.00Hz	62979
P6-04	Tempo de espera de frequência de início	0.0s~100.0s	0.0s	62980
P6-05	Iniciar corrente de frenagem CC/corrente de pré-excitação	0%~100%	0%	62981
P6-06	Iniciar a frenagem CC Tempo/tempo de pré-excitação	0.0s~100.0s	0.0s	62982
P6-07	Método de aceleração e desaceleração	0: Aceleração e desaceleração linear 1: S- curva de aceleração e desaceleração A 2: S- aceleração e desaceleração da curva B	0	62983
P6-08	A proporção de tempo no início da curva S	0.0% (100.0%-P6-09)	30.0%	62984
P6-09	A proporção de tempo no final da curva S	0.0% (100.0%-P6-08)	30.0%	62985
P6-10	Modo de parada	0: Desacelere pra parar 1: Parada livre	0	62986
P6-11	Partida de frenagem CC Frequência al Stop	0.00Hz - Frequência máxima	0.00Hz	62987
P6-12	FAÇA a frenagem exponendo uma parada	0.0s~100.0s	0.0s	62988
P6-13	Paro de frear	0%~100%	0%	62989
P6-14	DC Espere o tempo quadrar	0.0s~100.0s	0.0s	62990
P6-15	Utilize a trava	0%~100%	100%	62991
P7-01	Seleção de função de tecla MF.K	0: MF.K é inválido 1: Alterne entre o canal de comando do painel de operação e o canal de comando remoto (canal de comando do terminal ou canal de comando de comunicação) 2: Comutação para frente e para trás 3: Corrida para frente 4: Corrida reversa	2	63233
P7-02	Função de tecla STOP/RESET	0: Somente no modo de operação do teclado, a função de parada da tecla STOP/RES é válida 1: Em qualquer modo de operação, a função de parada da tecla STOP/RES é válida	1	63234

P7-03	Display LED em execução Parâmetro 1	0000~FFFF Bit00: Frequência de execução 1 (Hz) Bit01: Definir frequência (Hz) Bit02: Tensão do barramento (V) Bit03: Tensão de saída (V) Bit04: Corrente de saída (A) Bit05: Potência de saída (KW) Bit08: Torque de saída (%) Bit07: Status de entrada DI Bit08: DO status de saída Bit09: AI 1 tensão (V) Bit10: Tensão AI2 (V) Tensão do potenciômetro do painel Bit11:AI3 (V) Bit12: valor de contagem Bit14:Exibição de velocidade de carregamento Bit 15: Configuração PID	001F	63235
P7-04	LED executando parâmetro de exibição 2	0000 - FFFF Bit0: feedback PID Bit01: Estágio PLC Bit02: Frequência de pulso de entrada HDI (KHz)	0000	63236
Função código	Nome	Faixa de Configuração	Fábrica Padrão	Endereço
P7-04	LED executando parâmetro de exibição 2	Bit03: Frequência de execução 2 (Hz) Bit04: Tempo de execução restante Bit05: Tensão AI1 antes da correção (V) Bit06: Tensão AI2 antes da correção (V) Bit07: Tensão antes da correção do potenciômetro do painel (V) Bit08: Velocidade linear Bit09: Cument power-on timme (Hora) Bit10: Tempo de execução atual (Min) Bit 1: Frequência de pulso de entrada HDI (Hz) Bit12: Valor de configuração de comunicação Bit13: Velocidade de feedback do codificador (42) Bit14: Exibição X de frequência principal (Hz) Bit15: Exibição de frequência auxiliar Y (Hz)	0000	63236
P7-05	LED parando parâmetro de exibição 2	0000 - FFFF Bit00: Definir frequência (Hz) Bit01: Tensão do barramento (V) Bit02: DI status de entrada Bit03: DO status de saída Bit04: Toda a tensão Bit05: Tensão AI2 (V) Bit06: Tensão do potenciômetro do painel (V) Bit07: valor de contagem Bit08: valor tensin Bit09: estágio PLC Bit10: Velocidade de carregamento Bit11: Configuração PID Bit12: Frequência de pulso de entrada HDI (kHz) (V)	0033	63237
P7-06	Fator de exibição de velocidade de carga	0.0001~6. 5000	1.0000	63238
P7-07	Temperatura do dissipador de calor do módulo inversor	0.0°C~100.0°C	-	63239
P7-09	Velocidade de carregamento	0h~65535h	-	63241
P7-12	Exibem casas decimais	0:0 ponto decimal 1:1 ponto decimal	2:2 casas decimais 3:3 casas decimais	1 63244

P7-13	Tempo de energia acumulado	0~65535h	-	63245
P7-14	Consumo de energia cumulativo	0-65535 graus	-	63246
Função auxiliar do grupo P8				
P8-00	Frequência de corrida	0.00Hz Frequência máxima	6.00Hz	63488
P8-01	Tempo de aceleração de jogging	0.0s~6500.0s	20.0s	63489
P8-02	Tempo de desaceleração de jogging	0.0s~6500.0s	20.0s	63490
P8-03	Cal de aceleração	0.0s~6500.0s	Modelo é determinado	63491
P8-04	Tempo de desaceleração 2	0.0s~6500.0s	Modelo é determinado	63492
P8-05	Cal de aceleração 3	0.0s~6500.0s	Modelo é determinado	63493
P8-06	Tempo de desaceleração 3	0.0s~6500.0s	Modelo é determinado	63494
P8-07	Tempo de aceleração 4	0.0s~6500.0s	Modelo é determinado	63495
P8-08	Tempo de desaceleração 4	0.0s~6500.0s	Modelo é determinado	63496
P8-09	Frequência de Salto 1	0.00Hz- Frequência máxima	00.00Hz	63497
P8-10	Frequência de Salto 2	0.00Hz- Frequência máxima	00.00Hz	63498
P8-14	A frequência definida é menor do que o limite inferior Modo de operação de frequência	0: corra no limite de frequência inferior 1: parar 2: correndo em velocidade zero	0	63502
P8-15	Controle de afundamento	0.00Hz~10.00Hz	00.00Hz	63503
P8-16	Defina a hora acumulativa de chegada do power-on	0h~65000h	0h	63504
P8-17	Defina a operação acumulativa	0h~65000h	0h	63505
P8-18	Seleção de proteção de inicialização	0: não protegido 1: protegido	0	63506
P8-19	Deteção de frequência Valor (FOT1)	0.00Hz- frequência máxima	50.00Hz	63507
P8-20	Deteção de frequência hysteresis valor	0.0%~100.0%(FOT1 nível)	5.0%	63508
P8-21	A frequência atinge a largura de seleção	0.0%~100.0%(frequência máxima)	0.0%	63509
P8-25	Tempo de aceleração 1 e similar de aceleração	0.0Hz-frequência máxima	0.00Hz	63513
P8-26	Tempo de desaceleração 1 Tempo de desaceleração 2 Pontos de frequência de comutação	0.0Hz-frequência máxima	0.00Hz	63514
P8-27	Prioridade de corrida terminal	0: inválido 1: válido	0	63515
P8-28	Valor de deteção de frequência (FDT2)	0.0Hz-frequência máxima	50.00Hz	63516
P8-29	Valor de histerese de deteção de frequência	0.0%~100.0% (nível FDT2)	5.0%	63517
P8-30	Valor de deteção de frequência de chegada arbitrária 1	0.0Hz-frequência máxima	50.00Hz	63518
P8-31	Largura arbitrária de deteção de frequência de chegada 1	0.0%~100.0% (frequência máxima)	0.0%	63519
P8-32	Valor de deteção de frequência de chegada arbitrária 2	0.0Hz-frequência máxima	50.00Hz	63520

P8-33	Frequência de chegada arbitrária Largura de detecção 1	0.0%~100.0% (frequência máxima)	0.0%	63521
P8-34	Detecção de corrente nível zero	0.0%~300.0%	5.0%	63522
P8-35	Detecção de corrente atraso zero	0.01s~600.00s	0.10s	63523
P8-36	A corrente de saída excede o limite	0.0%(não detectado)	200.0%	63524
P8-37	Tempo de atraso de detecção de excesso de corrente de saída	0.00s~600.00s	0.00s	63525
P8-38	Chegada de arbitrária atual 1	0.0%~300.0%(corrente nominal do motor)	100.0%	63526
P8-39	Chegada de arbitrária atual 1 largura	0.0%~300.0%(corrente nominal do motor)	0.0%	63527
P8-40	Chegada de arbitrária atual 2	0.0%~300.0% (corrente nominal do motor)	100.0%	63528
P8-41	Chegada de arbitrária atual 2	0.0%~300.0% (corrente nominal do motor)	0.0%	63529
P8-42	Seleção de função de temporização	0: inválido 1: válido	0	63530
P8-43	Seleção de tempo de execução	0: configuração P8=44 1: AI1 2: AI2 3: AIS Nota: o intervalo de entrada analógica corresponde a P3-44	0	63531
P8-44	Tempo de execução	0.0Min~6500.0Min	0.0Min	63532
P8-45	AI1 limite inferior do valor de proteção de tensão entrada	0.00V~P8-46	3.10V	63533
P8-46	Limite superior do valor de proteção de voltage de entrada AI1	P8-45~10.00V	6.80V	63534
Função código	Nome	Faixa de configuração	Padrão de fábrica	Endereço
P8-47	Temperatura do módulo atingido	0°C~100°C	75°C	63535
P8-48	Controle do ventilador (placa-mãe soquete do ventilador)	0: o ventilador gira durante a operação 1: o ventilador continua funcionando	0	63536
P8-49	Frequência de despertar	Frequência de sono (P8-51)~ Frequência Máxima (P0-10)	0.00Hz	63537
P8-50	Tempo de atraso para acordar	0.0s~6500.0s	0.0s	63538
P8-51	Frequência do sono	0.00Hz~ Frequência de despertar (P8-49)	0.00Hz	63539
P8-52	Tempo de atraso do sono	0.0s~6500.0s	0.0s	63540
P8-53	Configuração da hora de chegada para esta operação	0.0Min~6500.0Min	0.0Min	63541
Falha de proteção do grupo P9				
P9-00	Seleção de proteção contra sobrecarga do motor	0: Desativar 1: Ativar	1	63744
P9-01	Ganho de proteção contra sobrecarga do motor	0.20~10.00	1.00	63745
P9-02	Fator de aviso de sobrecarga do motor	50%~100%	80%	63746
P9-03	Ganho de parada de sobretensão	0~100	0	63747
P9-04	Tensão de ação de parada de sobretensão	200.0~2000.0V 220V:380V 380V:760V		63748

P9-05	Ganho de Stall Ovecurrent	0~100	20	63749
P9-06	Proteção da barraca de excesso	100%~200%	150%	63750
P9-07	Seleção de proteção contra curto circuito aterramento	0: inválido 1: válido	1	63751
P9-08	Tensão de ação de frenagem dinâmica	200.0~2000.0V	220V:380V 380V:700V	63752
P9-09	Tempos de redefinição automático de falha	0~20	0	63753
P9-10	Seleção de ação de falha do fazer durante a redefinição automática da falha	0: nenhuma ação 1: ação	0	63754
P9-11	Tempo de intervalo de redefinição automático da falha	0.1s~100.0s	1.0s	63755
P9-12	Seleção de proteção contra perda de fase de entrada	0: Desativar 1: Ativar	0	63756
P9-13	Seleção de proteção contra perda de fase de saída	0: Desativar 1: Ativar	1	63757
P9-14	Primeiro tipo de falha	1: Ativar 0: sem culpa 1: reservado 2: Sobrecorrente de aceleração 3: Sobrecorrente de desaceleração 4: Sobrecorrente de velocidade constante 5: Sobretensão de aceleração 6: Sobretensão de desaceleração 7: Sobretensão de velocidade constante 8: O resistor do buffer está sobrecarregado 9: Subtensão 10: Sobrecarga do inversor 11: Sobrecarga do motor 12: perda de fase de entrada 13: perda de fase de saída 14: Sobreaquecimento do módulo 15: Falha externa 16: Anormalidade de comunicação 17: O contator é anormal 18: Detecção de corrente anormal 19: Ajuste anormal do motor 20: Reservado 21: Exceção de leitura e gravação de parâmetros 22: O hardware do inversor é anormal 23: Curto-circuito do motor para o aterramento 24: Reservado 25: Reservado 26: Tempo de execução chega 27: Falha definida pelo usuário 1 28: Falha definida pelo usuário 2 29: O tempo de ligar chega 30: soltar carga 31: Feedback PID perdido durante o tempo de execução 40: Tempo limite de corrente rápido 41: Mude o motor enquanto estiver funcionando 42: O desvio de velocidade é muito grande 43: Velocidade excessiva do motor 45. Reservado 51. Reservado	-	63758
P9-15	Segundo tipo de falha		-	63759
P9-16	Terceiro tipo de falha (mais recente)		-	63760

P9-17	Frequência do terceiro Falha (mais recente)	-	-	63761
P9-18	Atual na terceira falha (mais recente)	-	-	63762
P9-19	Tensão do barramento na terceira falha (mais recente)	-	-	63763
P9-20	Status do terminal de entrada na terceira falha (última)	-	-	63764
P9-21	Status do terminal de saída na terceira falha (última)	-	-	63765
P9-22	Status do inversor na terceira falha (mais recente)	-	-	63766
P9-23	Tempo de ligar na terceira falha (mais recente)	-	-	63767
P9-24	Tempo de atividade na terceira falha (mais recente)	-	-	63768
P9-27	Frequência na segunda falha	-	-	63771
P9-28	Corrente na segunda falha	-	-	63772
P9-29	Tensão do barramento na segunda falha	-	-	63773
P9-30	Status do terminal de entrada na segunda falha	-	-	63774
P9-31	Status do terminal de saída na segunda falha	-	-	63775
P9-32	Status do inversor na segunda falha	-	-	63776
P9-33	Tempo de ligar na segunda falha	-	-	63777
P9-34	Tempo de operação na segunda falha	-	-	63778
P9-37	Frequência na primeira falha	-	-	63781
P9-38	Corrente na primeira falha	-	-	63782
P9-39	Tensão do barramento na primeira falha	-	-	63783
P9-40	Status do terminal de entrada na primeira falha	-	-	63784
P9-41	Status do terminal de saída na primeira falha	-	-	63785

Código de função	Nome	Faixa de configuração	Padrão de fábrica	Endereço
P9-42	Status do inversor na primeira falha	-	-	63786
P9-43	Tempo de ligar na primeira falha	-	-	63787
P9-44	Tempo de execução na primeira falha	-	-	63788
P9-47	Seleção de ação de proteção contra falhas 1	Sobrecarga do motor de bits (11) 0: parada livre 1: Pare de se acostumar com o modo de desligamento 2: Continue correndo Perda de fase de entrada de dez dígitos (12) Cem bits: perda de fase de saída (13) Mil bits: perda de fase de saída (15) Dez mil bits: perda de fase de saída (16)	00000	63791
P9-54	Continue executando a seleção de frequência em caso de falha	Fórum na frequência de operação atual 1 execução na frequência definida 2. corra na frequência do limite superior 3. Execute no limite de frequência inferior	0	63798
P9-55	Frequência de backup normal	60.0~100.0% (100.0% corresponde à frequência máxima P0-10)	100.0%	63799
P9-59	Seleção de ação de falha de energia instantânea	0: inválido 1: desacelerar 2: desacelere para parar	0	63803
P9-60	Tensão de julgamento de suspensão de ação de interrupção de energia instantânea	P9-62~100.0%	100.0%	63804
P9-61	Recuperação instantânea de tensão de falha de energia Hora do julgamento	0.00s~100.00s	0.50s	63805
P9-62	Tensão de julgamento de ação de falha de energia instantânea	60.0%~100.0% (Tensão padrão do barramento)	80.0%	63806
P9-63	Opção de proteção contra queda de carga	0: inválido 1: válido	0	63807
P9-64	Nível de detecção de queda de carga	0.0~100.0%	10.0%	63808
P9-65	Tempo de detecção de queda de carga	0.0~60.0s	1.0s	63809
Função PID PA DE GRUPO				
PA-00	Fonte dada PID	0: configuração PA-01 1: AI1 2: Potenciômetro nativo AI2 3: Potenciômetro externo do teclado AI3 4: Configuração de pulso de entrada HDI (DI5) 5: Comunicação dada 6: Instrução multissegmento dada	0	64000

PA-01	Valor PID fornecido	0.0~100.0%	50.0%	64001
PA-02	Fonte de feedback PID	0: AI1 1: potenciômetro local AI2 2: Potenciômetro externo do teclado AI3 3: AI1-AI2 4: Configuração de pulso de entrada HDI (DI5) 5: Comunicação dada 6: AI 1+AI2 7: MAXIA[1][AI2]) 8: MIN(AI1AI2)	0	64002
PA-03	Direção de ação PID	0: ação positiva 1: ação reversa	0	64003
PA-04	Faixa de feedback dada pelo PID	0~65535	1000	64004
PA-05	Ganho proporcional KP1	0.0~100.0	20.0	64005
PA-06	Integração de cal Ti1	0.01~10.00s	2.00s	64006
PA-07	Tempo diferencial Td1	0.000~10.000s	0.000s	64007
PA-08	Frequência de corte reverso PID	0.00~ Frequência máxima	2.00Hz	64008
PA-09	Límite de desvio PID	0.0~100.0%	0.0%	64009
PA-10	Limitador diferencial PID	0.00~100.00%	0.10%	64010
PA-11	PID dado tempo de mudança	0.00~650.00s	0.00s	64011
PA-12	Tempo de filtro de entrada PID	0.00~60.00s	0.00s	64012
PA-13	Tempo de filtro de saída PID	0.00~60.00s	0.00s	64013
PA-15	Ganho proporcional KP2	0.0~100.0	20.0	64015
PA-16	Tempo de integração Ti2	0.01~10.00s	2.00s	64016
PA-17	Tempo diferencial Td2	0.000~10.000s	0.000s	64017
PA-18	Condições de comutação de parâmetros PID	0: não toque 1: Toque pelo DI terminal 2: Alternar automaticamente de acordo com desvio	0	64018
PA-19	Desvio de comutação de parâmetro PID	0.0%~PA-20	20.0%	64019
PA-20	Parâmetros PID de desvio 2	PA-19~100.0%	80.0%	64020
PA-21	Valor inicial PID	0.0~100.0%	0.0%	64021
PA-22	Tempo de retenção do valor inicial PID	0.00~650.00s	0.00s	64022
PA-23	Valor máximo positivo de deviação de saída duas vezes	0.00~100.00%	1.00%	64023
PA-24	Dois vezes o desvio de saída inverte o valor máximo	0.00~100.00%	1.00%	64024
PA-25	Propriedades integrais PID	Bit: separação integral 0: inválido dez dígitos: se deve interromper a integração após a saída para o valor limite 0: continuar a integração 1: pare a integração	00	64025
PA-26	Valor de detecção de perda da saída PID	0.0%: perda da saída não julgada 0.1~100.0%	0.0%	64026

PA-27	Tempo de detecção de perda de feedback PID	0.0s~20.0s	0.0s	64027
PA-28	Operação de desligamento PID	0: Não pare a operação 1: Parada de operação	1	64028
Grupo PB wobble, comprimento e contagem fixos				
PB-00	Configuração de frequência de oscilação método	0: Em relação à frequência central 1: Em relação à frequência máxima	0	64256
PB-01	Amplitude de oscilação	0.0~100.0%	0.0%	64257
PB-02	Amplitude de frequência de salto	0.0~50.0%	0.0%	64258
PB-03	Período de oscilação	0.1~3000.0s	10.0s	64259
PB-04	Tempo se subida da onda triangular da frequência de oscilação	0.1~100.0%	50.0%	64260
PB-05	Comprimento definido	0~65535m	1000m	64261
PB-06	Comprimento real	0~65535m	0m	64262
PB-07	Pulsos por metro	0.1~6553.5	100.0	64263
PB-08	Definir valor de contagem	1~65535	1000	64264
Código de função	Nome	Faixa de Configuração	Padrão de fábrica	Endereço
PB-09	Instrução multissegmento 0	1~65535	1000	64265
Grupo PC Instrução em várias etapas e PLC simples				
PC-00	Instrução do Multissegmento 0	-100.0%~100.0%	0.0%	64512
PC-01	Instrução do Multissegmento 1	-100.0%~100.0%	0.0%	64513
PC-02	Instrução do Multissegmento 2	-100.0%~100.0%	0.0%	64514
PC-03	Instrução do Multissegmento 3	-100.0%~100.0%	0.0%	64515
PC-04	Instrução do Multissegmento 4	-100.0%~100.0%	0.0%	64516
PC-05	Instrução do Multissegmento 5	-100.0%~100.0%	0.0%	64517
PC-06	Instrução do Multissegmento 6	-100.0%~100.0%	0.0%	64518
PC-07	Instrução do Multissegmento 7	-100.0%~100.0%	0.0%	64519
PC-16	Modo de operação PLC simples	0: Desligamento nono final da única operação 1: Mantenha o valor final de uma única operação 2: Continue pedalando	0	64528
PC-17	Seleção simples de memória do desligamento do PLC	Bit: Seleção de memória de alimentação de bits 1: Sem memória após falha de energia 2: Desligue a memória Dez dígitos: Interromper a seleção de memória 1: Desligamento sem memória 2: Mmemória de desligamento	00	64529
PC-18	Tempo de execução simples do desligamento PLC 0	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	64530
PC-19	Seleção simples de tempo de aceleração e desaceleração do segmento PLC 0	0~3	0	64531
PC-20	Tempo de execução simples do PLC 1 segmento	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	64532

PC-21	Aceração simples de 1 segmento PLC e Seleção de tempo de desaceleração	0~3	0	64533	
PC-22	Tempo de execução de 2 segmentos de PLC simples	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	64534	
PC-23	Aceração de 2 segmentos PLC e seleção de tempo de desaceleração	0~3	0	64535	
PC-24	Tempo de execução simples de 3 segmentos do PLC	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	64536	
PC-25	Aceração simples de 3 segmentos PLC e seleção de tempo de desaceleração	0~3	0	64537	
PC-26	Tempo de execução simples de 4 segmentos do PLC	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	64538	
PC-27	Aceração simples de 4 segmentos PLC e seleção de tempo de desaceleração	0~3	0	64539	
PC-28	Tempo de execução simples de 5 segmentos do PLC	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	64540	
PC-29	Aceração simples de 5 segmentos PLC e seleção de tempo de desaceleração	0~3	0	64541	
PC-30	Tempo de execução simples de 6 segmentos do PLC	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	64542	
PC-31	Aceração simples de 6 segmentos PLC e seleção de tempo de desaceleração	0~3	0	64543	
PC-32	Tempo de execução simples de 7 segmentos do PLC	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	64544	
PC-33	Aceração simples de 7 segmentos PLC e seleção de tempo de desaceleração	0~3	0	64545	
PC-50	Tempo de execução simples do PLC	0: s (segundos) 1: h (horas)	0	64562	
PC-51	Instrução de Multi-segmentos	0: Código de função P0-00 1: AI1 2: Potenciometro AI2 3: Como um potenciometro de teclado externo 4: Pulso de entrada HDI 5: PID 6: Frequência predefinida (B0-08) PARA CIMA/ PARA BAIXO para ser modificado	0	64563	
Parâmetros de comunicação PD do grupo					
PD-00	Taxa de transmissão	0: 300BPS 1: 600BPS 2: 1200BPS 3: 2400BPS 4: 4800BPS	5: 9600BPS 6: 19200BPS 7: 38400BPS 8: 57600BPS	5	64768
PD-01	Formato de dados	0: Sem paridade (8-N-2) 1: Paridade igual (8-E-1) 2: Sem soma de verificação (8-O-1) 3: No checksum ((8-N-1)		3	64769
PD-02	Endereço local	1~247		1	64770
PD-03	Atraso de resposta	0~20ms		2	64771

PD-04	Tempo limite de comunicação	0.0 (Inválido), 0.1s~60.0s	0.0	64772
PD-05	Seleção de formato de transferências de dados	Bit MODBUS 0: Protocolo Modbus não padrão 1: Protocolo Modbus padrão	1	64773
PD-06	Comunicação leia a resolução atual	0:0.01A 1:0.1A	0	64774
PD-07	Reserva	-	0	64775
Gerenciamento de código de função PP do grupo				
PP-00	Senha do usuário	0~65535	00000	7936
PP-01	Inicialização de parâmetros	0: Sem operação 1: Restaure os parâmetros de fábrica, excluindo os parâmetros do motor 2: Informações claras de registro 3: Restaure os parâmetros de fábrica incluindo os parâmetros do motor	000	7937
PP-02	Seleção de exibição do grupo de parâmetros de função	Bit: Seleção de exibição do grupo BIT U 0: Sem exibição 1: Exibição Dez dígitos: agrupe uma seleção de exibição 0: Não exibido 1: Exibição	11	7938
PP-04	Modificação do código de função atenuante	0: Modificável 1: Não modificável	0	7940
Parâmetros de otimização de controle do Grupo A5				
A5-00	Frequência de limite superior de comutação PWN	0.00Hz~15.00Hz	12.00Hz	42240
A5-01	Método de modulação PWN	0: Modulação assíncrona 1: Modulação síncrona	0	42241
A5-02	Seleção de modo de compensação do tempo morto	0: Sem compensação 1: Modo de compensação 2: Modo de compensação 2	1	42242
A5-03	Profundidade aleatória do PWN	0: PWN aleatório é inválido 1~10: PWN frequência de cuidadores aleatória	0	42243
A5-04	Limite rápido de aluguel habitado	0: Desabilitado 1: Habilitado	1	42244
Código de função	Nome	Faixa de configuração	Padrão de fábrica	Endereço
A5-05	Compensação de detecção atual	0~100	5	42245
A5-06	Configuração do ponto de subtensão	60.0~140.0%	100.0%	42246
A5-07	Seleção do modo de otimização SVC	0: Não otimizado 1: Modo de otimização 1 2: Modo de otimização 2	1	42247
A5-08	Ajuste de tempo morto	100~200%	150%	42248
A5-09	Configuração do ponto de sobretensão	200.0~2500.0V	Modelo	42249

Tabela de parâmetros de monitoramento UD do grupo				
U0-00	Frequência de operação (Hz)	-	0.01Hz	28672
U0-01	Definir frequência (Hz)	-	0.01Hz	28673
U0-02	Tensão do barramento (V)	-	0.1V	28674
U0-03	Tensão de saída (V)	-	1V	28675
U0-04	Corrente de saída (A)	-	0.01A	28676
U0-05	Potência de saída (KW)	-	0.1KW	28677
U0-06	Toque de saída (%)	-	0.1%	28678
U0-07	Status de entrada DI	-	1	28679
U0-08	Status de saída DO	-	1	28680
U0-09	Tensão AI1 (V)	-	0.01V	28681
U0-10	Tensão AI2 (V)	-	0.01V	28682
U0-11	Tensão do potenciômetro do painel AIS	-	0.01V	28683
U0-12	Valor de contagem	-	1	28684
U0-13	Valor do comprimento	-	1	28685
U0-14	Exibição de velocidade de carregamento	-	1	28686
U0-15	Configuração PID	-	1	28687
U0-16	Feedback PID	-	1	28688
U0-17	Estágio PLC	-	1	28689
U0-18	Frequência de pulso de entrada HDI (5z)	-	0.01kHz	28690
U0-19	Velocidade de feedback (unidade: 0.1Hz)	-	0.1Hz	28691
U0-20	Tempo de execução restante	-	0.1Min	28692
U0-21	Toda tensão antes da chegada	-	0.001V	28693
U0-22	Voltagem antes da correção AI2	-	0.001V	28694
U0-23	Painel potenciômetro de voltagem antes da correção	-	0.001V	28695
U0-24	Velocidade da linha	-	1m/Min	28696
U0-25	Tempo de energia atual	-	1Min	28697
U0-26	Tempo de execução oument	-	0.1Min	28698
U0-27	Entrada pulso frequência HDI	-	1Hz	28699
U0-28	Configuração de comunicação	-	0.01%	28700
U0-30	Exibição X frequência principal	-	0.01Hz	28702
U0-31	Frequência auxiliar Y exibir	-	0.01Hz	28703
U0-32	Ver valor de endereço de memória	-	1	28704
U0-35	Taxa de toque (%)	-	0.1%	28707
U0-37	Ângulo do fator de potência	-	0.1°	28709
U0-39	Reserva	-	1V	28711
U0-40	Reserva	-	1V	28712
U0-41	Exibição intuitiva do status da função DI	-	1	28713

U0-42	Exibição intuitiva DO Status de entrada	-	1	28714
U0-43	Exibição visual do status da função DI (01~40)	-	1	28715
U0-44	Exibição visual do status da função DI2 (41~80)	-	1	28716
U0-45	Detalhes do acidente	-	1	28717
U0-59	Definir frequência (%)	-	0.01%	28731
U0-60	Frequência de execução (%)	-	0.01%	28732
U0-61	Status do inversor	-	1	28733
U0-62	Código de falha atual	-	1	28734
U0-65	Limite superior de toque	-	0.1%	28737

12. Alarme de falha e contra-medidas

O inversor FST200 tem um total de 24 mensagens de aviso e funções de proteção. Assim que ocorrer uma falha, a função de proteção funcionará, o inversor interromperá a saída, o contato do relé de falha do inversor funcionará e o código de falha será exibido no painel de exibição do inversor. Antes de procurar o serviço, os usuários podem realizar o autoexame de acordo com as instruções nesta seção, analisar a causa da falha e descobrir a solução. Se pertencer aos motivos descritos na caixa pontilhada, procure serviço e entre em contato com o agente do inversor que você comprou ou entre em contato diretamente com nossa empresa.

Entre as 21 mensagens de aviso, Err22 é um sinal de sobrecorrente ou sobretensão de hardware. Na maioria dos casos, uma falha de sobretensão de hardware faz com que o Err22 alarme.

Nome da falha	Código de falha	Solução de problemas	Contra-medidas de Solução de Problemas
Proteção da unidade inversora	Err01	<ol style="list-style-type: none"> 1: O circuito de saída do inversor é em curto-circuito 2: A fiação do motor e do Inversor é muito longa 3: Sobreaquecimento do módulo 4: O ganho interno do inversor está soito 5: A placa de controle principal é anormal 6: A placa do motorista é anormal 7: O módulo inversor é anormal 	<ol style="list-style-type: none"> 1: Elimine falhas periféricas 2: Instale o reator ou o filtro de saída 3: Verifique se o duto de ar está bloqueado se o ventilador está funcionando normalmente e elimine o problema 4: Conecte todos os cabos 5: Suporte técnico Seck 6: Suporte técnico Seck 7: Suporte técnico Seck
Sobrecorrente de aceleração	Err02	<ol style="list-style-type: none"> 1: Há aterramento ou curto-circuito no circuito de saída do inversor 2: O modo de controle é vetorial e nenhuma identificação de parâmetro é realizada 3: O tempo de aceleração é muito curto 4: O aumento de torque manual ou a curva V/F não é adequada 5: A tensão é baixa 6: Ligue o motor rotativo 7: Carga súbita durante a aceleração 8: A seleção do inversor é muito pequena 	<ol style="list-style-type: none"> 1: Elimine falhas periféricas 2: Execute a identificação do parâmetro do motor 3: Aumente o tempo de aceleração 4: Ajuste o torque de elevação manual ou a curva V/F 5: Ajuste a tensão para a faixa normal 6: Selecione o rastreamento de velocidade para iniciar ou aguarde a parada do motor antes de ligar 7: Cancelar carregamento repentino 8: Selecione o inversor com um nível de potência maior
Sobrecorrente de desaceleração	Err03	<ol style="list-style-type: none"> 1: Há aterramento ou curto-circuito no circuito de saída do inversor 2: O modo de controle é vetorial e nenhuma identificação de parâmetro é realizada 3: O tempo de desaceleração é muito curto 4: A tensão é kw 5: Carga súbita applied durante a desaceleração 6: Nenhuma unidade de frenagem e resistor de frenagem estão instalados 	<ol style="list-style-type: none"> 1: Elimine falhas periféricas 2: Execute a identificação dos parâmetros do motor 3: Aumente o tempo de desaceleração 4: Ajuste a tensão para a faixa normal 5: Cancelar carregamento repentino 6: Instale a unidade de frenagem e o resistor

Nome da falha	Código de falha	Soluções de problemas	Contra-medidas de Soluções de Problemas
Sobrecorrente de velocidade constante	Err04	<ol style="list-style-type: none"> 1: Há aterramento ou curto-circuito no circuito de saída do Inversor 2: O modo de controle é vetorial e nenhuma identificação de parâmetro é realizada 3: A tensão é baixa 4: Há uma carga repentina durante a operação? 5: A seleção do Inversor é muito pequena 	<ol style="list-style-type: none"> 1: Elimine falhas periféricas 2: Execute a identificação dos parâmetros do motor 3: Ajuste a tensão para a faixa normal 4: Cancelar carregamento repentino 5: Use um conversor de frequência com um nível de potência maior
Sobretensão de aceleração	Err05	<ol style="list-style-type: none"> 1: A tensão de entrada é muito alta 2: Durante o processo de aceleração, há uma força externa que impulsiona o motor a funcionar 3: Tempo de aceleração curto 4: Nenhuma unidade de frenagem e resistor de frenagem estão instalados 	<ol style="list-style-type: none"> 1: Ajuste a tensão para a faixa normal 2: Cancele a energia externa ou instale o resistor de frenagem 3: Aumente o tempo de aceleração 4: Instale a unidade de frenagem e o resistor
Sobretensão de desaceleração	Err06	<ol style="list-style-type: none"> 1: O voltage de entrada é muito alto 2: Durante o processo de aceleração, há uma força externa que leva o motor a funcionar 3: Tempo de aceleração curto 4: Nenhuma unidade de frenagem e resistor de frenagem estão instalados 	<ol style="list-style-type: none"> 1: Ajuste a tensão para a faixa normal 2: Cancele a energia externa ou instale o resistor de frenagem 3: Aumente o tempo de aceleração 4: Instale a unidade de frenagem e o resistor
Sobretensão de velocidade constante	Err07	<ol style="list-style-type: none"> 1: A tensão de entrada é muito alta 2: Ao fazer a operação, há uma força externa que leva o motor a funcionar 	<ol style="list-style-type: none"> 1: Ajuste o voltage para o intervalo normal 2: Cancele a energia externa ou instale o resistor de frenagem
Controle a falha de energia	Err08	<ol style="list-style-type: none"> 1: A tensão de entrada não está dentro da faixa especificada 	<ol style="list-style-type: none"> 1: Ajuste a tensão para o intervalo exigido pela especificação
Falha de subtensão	Err09	<ol style="list-style-type: none"> 1: Falha de energia instantânea 2: A tensão de entrada do Inversor não está dentro da faixa exigida pela especificação 3: A tensão do barramento é anormal 4: A ponte retificadora e o buffer 	<ol style="list-style-type: none"> 1: Falha de redefinição 2: Ajuste a tensão para a faixa normal 3: Procure suporte técnico 4: Suporte técnico Seck 5: Procure suporte técnico 6: Suporte técnico Seck
Sobrecarga do Inversor	Err10	<ol style="list-style-type: none"> 1: Se o o Iadm é muito grande ou se o motor está bloqueado 2: A seleção do Inversor é muito pequena 	<ol style="list-style-type: none"> 1: Reduza a carga e verifique o motor e a condição mecânica 2: Selecione um Inversor com um registro de energia maior
Sobrecarga do motor	Err11	<ol style="list-style-type: none"> 1: A configuração do parâmetro de proteção do motor P9-D1 é apropriada? 2: Se o anúncio é muito grande ou se o motor está bloqueado 3: A seleção do Inversor é muito pequena 	<ol style="list-style-type: none"> 1: Defina este parâmetro corretamente 2: Reduza a carga e verifique o motor e a condição mecânica 3: Use um Inversor com um nível de potência maior
Perda de fase de entrada	Err12	<ol style="list-style-type: none"> 1: A fonte de alimentação de entrada trifásica é anormal 2: A placa do motorista é anormal 3: A placa de proteção contra raios é anormal 4: A placa de controle principal é anormal 	<ol style="list-style-type: none"> 1: Verifique e elimine problemas em circuitos periféricos 2: Suporte técnico 3: Procure suporte técnico 4: Procure apoio técnico
Perda de fase de saída	Err13	<ol style="list-style-type: none"> 1: O fio de chumbo do Inversor para o motor é anormal 2: A saída trifásica 3: A placa do motorista é anormal 4: Exceção do módulo 	<ol style="list-style-type: none"> 1: Elimine falhas periféricas 2: Verifique se os enrolamentos trifásicos do motor são normais e solucione problemas 3: Procure suporte técnico 4: Procure suporte técnico

Sobreaquecimento do módulo	Err14	1: A temperatura ambiente é muito alta 2: O duto de ar está bloqueado 3: O ventilador está danificado 4: O termistor do módulo está danificado 5: O módulo inversor está danificado	1: Abaixar a temperatura ambiente 2: Limpe o duto de ar 3: Substitua o ventilador 4: Substitua o termistor 5: Substitua o módulo inversor
Falha no dispositivo externo	Err15	1: Sinal de falha externa de entrada DI do terminal multifuncional 2: Sinal de falha externa de entrada da função de E/S virtual	1: operação de reinicialização 2: operação de reinicialização
Falha na comunicação	Err16	1: O computador host não está funcionando corretamente 2: A comunicação é anormal 3: reservado 4: O parâmetro de comunicação PD A sessão do grupo está incorreta	1: Verifique a fiação do computador host 2: Verifique o cabo de comunicação 3: Defina corretamente o tipo de cartão de expansão de comunicação 4: Defina corretamente os parâmetros de comunicação
Contato de falha	Err17	1: A placa do driver e a fonte de alimentação são anormais 2: O contator é anormal	1: Substitua a placa do driver ou a placa de alimentação 2: Substitua o contator
Falha de detecção atual	Err18	1: Verificar a anormalidade do dispositivo Hall 2: A placa do motorista é anormal	1: Substitua o dispositivo Hall 2: Substitua a placa do motorista
Falha no ajuste do motor	Err19	1: Os parâmetros do motor não são definidos de acordo com a placa de identificação 2: O processo de identificação de parâmetros expirou	1: Defina os parâmetros do motor corretamente de acordo com a placa de identificação 2: Verifique o fio de chumbo do inversor para o motor
EEPROM falha	Err21	1: O chip EEPROM está danificado	1: Substitua a placa de controle principal
Falha do hardware do inversor	Err22	1: Sobretensão existe 2: Há uma sobrecorrente	1: lidar com falha de sobretensão 2: Manuseie de acordo com a falha de sobrecorrente
Curto para falha no solo	Err23	1. O motor está em curto-circuito até o chão	1: Substitua o cabo ou o motor
O tempo de execução cumulativo atingiu	Err26	1: O tempo de execução acumulado atinge o valor definido	1: Use a função de inicialização de parâmetros para limpar as informações do registro
Falha definida pelo usuário 1	Err27	1: Insira o sinal do usuário 2: Insira o sinal de falha definida pelo usuário através da função virtual 10	1: operação de reinicialização 2: operação de reinicialização
Falha definida pelo usuário 2	Err28	1: Insira o sinal do usuário 2: Insira o sinal da falha 2 definida pelo usuário através da função virtual 10	1: operação de reinicialização 2: operação de reinicialização
O tempo de energia acumulado atinge a falha	Err29	1: O tempo de energia cumulativo atinge o valor definido	1: Use a função de inicialização de parâmetros para limpar as informações do registro
Falha na queda de carga	Err30	1: A corrente de funcionamento do inversor é inferior a P9-64	1: Confirme se a carga está desconectada ou se as configurações de parâmetros de P9-64 e P9-65 estão em conformidade com as condições operacionais reais

Falha de perda de feedback PID durante o tempo de execução	Err31	1: O feedback PID é menor que o valor definido de PA-26	1: Verifique ou defina o sinal de feedback PID PA-26 para um valor apropriado
Falha de limitação de corrente onda a onda	Err40	1: Se a carga é muito grande ou se o motor está bloqueado 2: A seleção do inversor é muito pequena	1: Reduza a carga e verifique o motor e a condição mecânica 2: Use um inversor com um nível de potência maior
Falha do motor do interruptor durante a execução	Err41	1: Altere a seleção atual do motor através do terminal durante a operação do inversor	1: Troque o motor depois que o inversor parar
Falha de temperatura excessiva do motor	Err45	1: A fiação do sensor de temperatura está solta 2: A temperatura do motor é muito alta	1: Detecte a fiação do sensor de temperatura e solucione problemas 2: Reduza a frequência do transportador ou tome outras medidas de resfriamento para aquecer o motor
Posição inicial errada	Err51	1: O desvio entre os parâmetros do motor e o real é muito grande	1: Confirme novamente se os parâmetros do motor estão corretos, focando se a corrente nominal está definida muito pouco

ShenZhen FSTsystem Technology Co.,Ltd.

Web: www.fstsystem.cn

Email: jason@fstsystem.cn

Tel: +86-18680660536 (whatsapp)

EAC