



Operation Manual

Goodrive10

Serie Mini Inverter



SHENZHEN INVT ELECTRIC CO., LTD.

Inhalt

Inhalt	1
1 Sicherheitshinweise	2
1.1 Sicherheit Definition	2
1.2 Warnsymbole	2
1.3 Sicherheitsrichtlinien	2
2 Produktübersicht	5
2.1 Schnelle Inbetriebnahme	5
2.2 Produktspezifikation	6
2.3 Typenschild	8
2.4 Typenschlüssel	8
2.5 Bemessungs Spezifikationen	8
2.6 Strukturbild	9
3 Aufbaurichtlinien	11
3.1 Mechanische Installation	11
3.2 Standardverdrahtung	13
3.3 Aufbau Schutz	16
4 Bedienung der Tastatur Vorgehen	18
4.1 Tastatur Anzeige	20
4.2 Tastatur Betrieb	21
5 Funktionsparameter	23
6 Fehlerverfolgung	69
6.1 Wartungsintervalle	69
6.2 Fehler Lösung	73
7 Kommunikationsprotokoll	76
7.1 Kurzanleitung zum Modbus-Protokoll	76
7.2 Anwendung des Inverters	76
7.3 RTU Befehlscode und Kommunikationsdaten Abbildung	80
Anhang A Technische Daten	91
A.1 Bewertungen	91
A.2 CE	92
A.3 EMV-Vorschriften	92
Appendix B Maßbilder	94
B.1 Keypad Struktur	94
B.2 Inverter-Chart	95
Anhang C Peripherie Optionen und Teile	96
C.1 Peripherieverdrahtungs	96
C.2 Stromversorgung	97
C.3 Kabel	97
C.4 Breaker und elektromagnetischen Schützes	98
C.5 Reaktoren	99
C.6 Filter	99
C.7 Bremssystem	102
Anhang D Weitere Informationen	106

1 Sicherheitshinweise

Bitte lesen Sie diese Anleitung sorgfältig durch und befolgen Sie alle Sicherheitshinweise, bevor er, Installation, Betrieb und Wartung des Umrichters. Wenn ignoriert, kann es zu Verletzungen oder zum Tod auftreten, oder Schäden an den Geräten auftreten können. Falls eine körperliche Verletzung oder Tod oder Schäden an den Geräten zu ignorieren, um die Sicherheitsvorkehrungen im Handbuch auftritt, wird unser Unternehmen nicht für Schäden verantwortlich sein und wir sind rechtlich nicht in irgendeiner Art und Weise gebunden.

1.1 Sicherheit Definition

Achtung: Schwere Körperverletzung oder sogar zum Tod führen kann auftreten, wenn nicht relevant Anforderungen folgen

Warnung: Körperliche Verletzungen oder Schäden an den Geräten auftreten können, wenn nicht relevant Anforderungen folgen









Hinweis: Physikalischer hurt kann auftreten, wenn nicht relevant Anforderungen folgen

Elektrofachkraft: Leute, die auf dem Gerät arbeiten, sollten in der professionellen elektrischen und Sicherheitstraining, erhalten die Zertifizierung und vertraut sein mit allen Schritten und Anforderungen der Installation, Inbetriebnahme, Betrieb und Wartung des Gerätes zu vermeiden, jeden Notfall teilnehmen.


1.2 Warnsymbole




Warnungen weisen auf Bedingungen hin, die zu schweren Verletzungen oder Tod und / oder Schäden an den zur Folge haben können

Ausrüstung und Beratung über h ow zu vermeiden d Zom. Folgende Warnsymbole werden in thi verwendet Handbuch:


Symbole	Name	Anweisung	Abkürzung
 Achtung	Achtung	Schwere Körperverletzung oder sogar zum Tod führen kann auftreten, wenn nicht den relativen Anforderungen folgen	
 Warnung	Warnung	Körperliche Verletzungen oder Schäden an den Geräten auftreten können, wenn nicht die relativen Anforderungen folgen	
 Unterlassen Sie	Elektrostatische Entladung	Eine Beschädigung des PCBA Bord kann auftreten, wenn nicht die relativen Anforderungen folgen	
 heiße Seiten	heiße Seiten	Seiten des Geräts können heiß werden. Nicht Tasten.	
Hinweis	Hinweis	Physikalischer Schmerz kann auftreten, wenn nicht den relativen Anforderungen folgen	Hinweis

1.3 Sicherheitsrichtlinien

	<ul style="list-style-type: none"> • Es werden nur Elektrofachkräfte dürfen am Umrichter betreiben. • Führen Sie keine Verdrahtung und Inspektion oder Komponenten zu ändern, wenn die Stromversorgung angelegt wird. Sicherstellen, dass alle Eingangsstromversorgung vor der Verdrahtung getrennt ist und Überprüfung und immer warten zumindest für die Zeit des Wechselrichters bezeichnet, oder bis die DC-Bus-Spannung kleiner als 36V. Im Folgenden finden Sie die Tabelle der Wartezeit: 		
	Umrichtermoduls		Mindestwartezeit
	Einphasen-220V	0,2 kW-2,2kW	5 Minuten
Drei-Phasen-220V	0,2 kW-2,2kW	5 Minuten	

	Drei-Phasen-380V	0,75 kW-2,2kW	5 Minuten	
	<ul style="list-style-type: none"> Der Umrichter darf nicht wieder anbringen unbefugt; sonst Feuer, kann einen elektrischen Schlag oder anderen Verletzungen auftreten. 			
	<ul style="list-style-type: none"> Die Basis des Kühlers kann heiß werden während des Laufens. Berühren Sie nicht weh zu vermeiden. 			
	<ul style="list-style-type: none"> Die elektrischen Bauteile und Komponenten im Inneren des Wechselrichters sind elektrostatisch. Nehmen Sie Messungen auf elektrostatische Entladung während der massgeblichen Betrieb zu vermeiden. 			


1.3.1 Lieferung und Installation

	<ul style="list-style-type: none"> Bitte installieren Sie den Umrichter auf feuerhemmenden Material und hält die Inverter weg von brennbaren Materialien. Verbinden der Brems optional Teile (Bremswiderstände oder Rückmeldeeinheiten) gemäß dem Schaltplan. Nicht am Wechselrichter in Betrieb, wenn es Schäden oder Komponenten ist der Verlust an den Umrichter. Berühren Sie den Wechselrichter nicht mit nassen Gegenstände oder Körper, sonst einen elektrischen Schlag kommen kann.
--	---

Hinweis:

- Wählen Sie die entsprechende Bewegung und die Installation von Geräten einen sicheren und normalen Betrieb des Umrichters zu gewährleisten und zu Verletzungen oder Tod zu vermeiden. Für die physische Sicherheit sollte der Errichter einige mechanische Schutz Messungen durchführen, wie die Exposition tragen Schuhe und Arbeitskleidung.
- Stellen Sie sicher, physische Erschütterung oder Vibration während der Lieferung und Installation zu vermeiden.
- Der Umrichter darf nicht durch seine Abdeckung tragen. Die Abdeckung herunterfallen kann.
- Installieren Sie außer Reichweite von Kindern und anderen öffentlichen Plätzen.
- Der Wechselrichter kann nicht die Anforderungen des Niederspannungsschutzes in IEC61800-5-1 erfüllen, wenn der Meeresspiegel des Aufstellort über 2000m ist.
- Der Pick-up-Strom des Wechselrichters kann über 3,5 mA im Betrieb sein. Boden mit dem richtigen Techniken und sicherzustellen, dass der Erdungswiderstand von weniger als 10Ω ist. Die Leitfähigkeit des PE Erdungsleiters ist das gleiche wie die des Phasenleiters (mit der gleichen Querschnittsfläche).
- R, S und T sind die Eingangsanschlüsse der Stromversorgung, während U, V und W die Motorklemmen sind. Bitte schließen Sie die Eingangsstromkabel und Motorkabel mit der richtigen Techniken; sonst der Schaden an den Wechselrichter auftreten kann.

1.3.2 Commisnahme und Laufen

	<ul style="list-style-type: none"> Trennt alle Stromversorgungen angelegt an den Wechselrichter vor der Anschlussverdrahtung und warten, zumindest für die bestimmte Zeit, nachdem die Stromversorgung zu trennen. Hochspannung vorhanden ist, im Inneren des Wechselrichters während des Laufens. Führen Sie keine Operation mit Ausnahme der Tastatur Einstellung. Der Wechselrichter kann selbst starten, wenn P01.21 = 1. nahe kommt nicht an den Umrichter und Motor. Der Umrichter kann nicht als „Not-Halt-Einrichtung“ verwendet werden. Der Umrichter kann nicht verwendet werden, um den Motor plötzlich zu brechen. Eine mechanische Bremsvorrichtung vorgesehen werden.
--	--

Hinweis:

- Nicht einschalten / ausschalten häufig die Eingangsstromversorgung des Umrichters.

- Für Wechselrichter, die für eine lange Zeit gespeichert wurden, überprüfen und die Kapazität beheben, und versuchen Sie es vor Verwendung (siehe Wartung und Hardware Fehler Diagnose) erneut auszuführen.
- Decken Sie die Frontplatte vor dem Laufen, sonst ein elektrischer Schlag kommen kann.

1.3.3 **Maintenance** und Austausch von Komponenten



- Es werden nur Elektrofachkräfte dürfen die Wartung, Inspektion durchzuführen, und Komponenten Austausch des Umrichters.
- Alle Betriebsspannungen an den Wechselrichter vor der Anschlussverdrahtung. Warten zumindest für die Zeit des Wechselrichters nach der Trennung bezeichnet.
- Ergreifung von Maßnahmen zu vermeiden Schrauben, Kabel und andere leitende Angelegenheiten in den Umrichter während der Wartung und Austausch von Komponenten zu fallen.

Hinweis:

- Bitte wählen Sie das richtige Drehmoment Schrauben anziehen.
- Halten Sie die Wechselrichter, Teile und Komponenten weg von brennbaren Materialien bei der Wartung und Austausch von Komponenten.
- Führen Sie keine Isolation und Druckprüfung am Umrichter und nicht die Steuerschaltung des Wechselrichters durch Megameter messen.

1.3.4 Was tun nach Verschrottung



- Es gibt Schwermetalle in den Umrichter. Abkommen mit ihm als Industrieabwasser.

2 Produktübersicht

2.1 Schnelle Inbetriebnahme

2.1.1 Auspacken Inspektion

Überprüfen Sie als Gefolgschaften nach Produkte empfangen:

1. Stellen Sie sicher, dass es keine Schäden und Befeuchtung der Verpackung. Wenn nicht, wenden Sie sich bitte mit lokalen Agenten oder INVT Büros.
2. Überprüfen Sie die Angaben auf dem Typenschild auf der Außenseite des Pakets zu überprüfen, ob das Laufwerk vom richtigen Typ ist. Wenn nicht, wenden Sie sich bitte mit lokalen Händlern oder INVT Büros.
3. Überprüfen Sie, dass es keine Anzeichen für Wasser in der Packung und keine Anzeichen von Beschädigung oder Verletzung an den Wechselrichter sind. Wenn nicht, wenden Sie sich bitte mit lokalen Händlern oder INVT Büros.
4. Überprüfen Sie die Angaben auf dem Typenschild auf der Außenseite des Pakets zu überprüfen, ob das Typenschild des richtigen Typs ist. Wenn nicht, wenden Sie sich bitte mit lokalen Händlern oder INVT Büros.
5. Überprüfen Sie das Zubehör, um sicherzustellen, (einschließlich Benutzerhandbuch und Bedientastatur) im Inneren des Gerätes ist abgeschlossen. Wenn nicht, wenden Sie sich bitte mit lokalen Händlern oder INVT Büros.

2.1.2 Anwendungsbestätigung

Überprüfen Sie das Gerät vor Beginn der Wechselrichter zu verwenden:

1. Überprüfen Sie die Lasttyp, um zu überprüfen, dass es keine Überlastung des Umrichters während der Arbeit und prüfen, ob, ob der Antrieb benötigt die Leistungsgrad zu ändern.
2. Überprüfen Sie, dass die tatsächliche Strom des Motors weniger als der Nennstrom des Umrichters ist.
3. Sicherstellen, dass die Regelgenauigkeit der Last der gleiche des Inverters ist.
4. Überprüfen Sie, ob die eingehende Versorgungsspannung Korrespondent der Nennspannung des Umrichters ist.

2.1.3 Umwelt

Überprüfen Sie als Folgendes vor der eigentlichen Installation und Nutzung:

1. Sicherstellen, dass die Umgebungstemperatur des Inverters unter 40 ist. Wenn überschreitet, Herabstufungswert 1% für jeden 1 zusätzlich. °C Zusätzlich kann der Umrichter nicht verwendet werden, wenn die Umgebungstemperatur über 50 ist °C.
Bemerkung: für den Schaltschrank-Wechselrichter, die Umgebungstemperatur bedeutet im Inneren des Gehäuses die Lufttemperatur.
2. Stellen Sie sicher, dass die Umgebungstemperatur des Umrichters in der tatsächlichen Nutzung ist über -10 °C. Wenn nicht, fügen Sie eine Heizung.
Bemerkung: für den Schaltschrank-Wechselrichter, die Umgebungstemperatur bedeutet im Inneren des Gehäuses die Lufttemperatur.
3. Überprüfen Sie, ob die Höhe des Aufstellungsortes tatsächliche Nutzung unterhalb 1000m ist. Wenn überschreitet, Derating 1% für jeden weiteren 100 m.
4. Überprüfen Sie, dass die Feuchtigkeit der Ort der tatsächlichen Nutzung unter 90% und Kondensation ist nicht erlaubt. Wenn nicht, fügen Sie einen zusätzlichen Schutz Inverters.
5. Überprüfen Sie, dass die Website die tatsächliche Nutzung ist vor direkter Sonneneinstrahlung und Fremdkörper können den Wechselrichter ein. Wenn nicht, fügen Sie zusätzliche Schutzmaßnahmen.
6. Überprüfen Sie, dass es keine leitfähigen Staub oder brennbare Gas in der eigentlichen Einsatzort. Wenn nicht, fügen Sie einen zusätzlichen Schutz zu Inverters.

2.1.4 Einbaubestätigung

Überprüfen Sie als Folgendes nach der Installation:

1. Stellen Sie sicher, dass die Lastbereich der Ein- und Ausgangsleitungen die Notwendigkeit der tatsächlichen Belastung entsprechen.
2. Stellen Sie sicher, dass das Zubehör des Umrichters korrekt und richtig installiert ist. Die Installationsleitungen sollten auf die Bedürfnisse der einzelnen Komponenten (einschließlich Reaktoren, Eingangsfilter, Ausgangsrosseln, Ausgangsfilter, DC Reaktoren und Bremswiderstände) erfüllen.
3. Prüfen, dass der Wechselrichter auf nicht brennbaren Materialien und das kalorischen Zubehör (Reaktoren und Bremswiderständen) ist weg von brennbaren Materialien installiert ist.
4. Überprüfen Sie, dass alle Steuerleitungen und Stromkabel sind getrennt und die routation erfüllt EMV-Anforderung ausgeführt werden.
5. Überprüfen Sie, dass alle Erdungssysteme ordnungsgemäß geerdet sind entsprechend den Anforderungen des Umrichters.
6. Überprüfen Sie, dass der Speicher für die Installation ausreichend ist gemäß den Anweisungen in Bedienungsanleitung.
7. Überprüfen Sie, dass die Installation den Anweisungen im Handbuch des Benutzers entspricht. Der Antrieb muss in aufrechter Position installiert werden.
8. Überprüfen, dass die externen Verbindungsanschlüsse fest angezogen sind, und das Drehmoment ist angemessen.
9. Überprüfen Sie, dass es keine Schrauben, Kabel und andere in den Inverter links leitenden Elemente. Wenn nicht, bekommen sie aus.

2.1.5 Grundinbetriebnahme

Füllen Sie die Grundinbetriebnahme als Folgendes vor der eigentlichen Nutzung:

1. Autotune. Wenn möglich, entkoppeln von der Motorlast dynamische Autotune zu starten. Oder wenn nicht, statisches Autotune ist vorhanden.
2. Stellen Sie den ACC / DEC Zeit nach dem tatsächlichen Lauf der Last.
3. Kommission das Gerät über Joggen und prüfen, ob die Drehrichtung wie erforderlich ist. Wenn nicht, ändern, indem die Verdrahtung des Motors die Drehrichtung.
4. Alle Steuerparameter einstellen und dann arbeiten.

2.2 Produktspezifikation

Funktion		Spezifikation
Leistungsaufnahme	Eingangsspannung (V)	Einphasige 220 (-15%) ~ 240 (+ 10%) Dreiphasige 220 (-15%) ~ 240 (+ 10%) Dreiphasige 380 (-15%) ~ 440 (+ 10%)
	Eingangsstrom (A)	Siehe 2.5
	Eingangsfrequenz (Hz)	50Hz oder 60Hz Erlaubt Bereich: 47 ~ 63Hz
Leistung	Ausgangsspannung (V)	= Die Eingangsspannung (Fehler < 5%)
	Ausgangsstrom (A)	Siehe 2.5
	Ausgangsleistung (kW)	Siehe 2.5
	Ausgangsfrequenz (Hz)	50Hz / 60Hz, Schwankung: ± 5%
Technische Kontrolle	Steuermodus	SVPWM
	Maximale Leistung Frequenz	400Hz

Funktion		Spezifikation
	Drehzahlregelbarem Verhältnis	1: 100
	Überlastfähigkeit	150% des Nennstroms: 1 Minute 180% des Nennstrom: 10 Sekunden 200% des Nennstroms: 1 Sekunde
periphere Störungen	Schlüsselfunktionen	Stop-Modus und anti-Übertemperatur des Busses
	Temperaturmessgenauigkeit	Überhitzungspunkt ± 3 °C
	Endlagenschalter Eingangs Auflösung	≤ 2 ms
	Terminal Analogeingang Auflösung	≤ 20 mV
	Analoger Eingang	1 Eingang 0 ~ 10V / 0 ~ 20 mA
	Analogausgang	1 Eingang 0 ~ 10V / 0 ~ 20 mA
Laufende Kontrolle	Digitale Eingabe	5 gemeinsamer Eingang
	Digitaler Ausgang	Y 1 Ausgang (üblicherweise mit digitalem Ausgang verwendet werden) und 1 programmable Relaisausgang
	Kommunikation	485-Kommunikation
	Frequenzeinstellung	Digitale Einstellung, analoge Einstellung, mehrstufiger Geschwindigkeitseinstellung, PID Einstellung, MODBUS Kommunikationseinstellungen usw. Umschalten zwischen unterschiedlichen Einstellungen
	automatische Spannungs Einstellung	Halten Ausgangsspannung stabil ist, wenn die Netzspannung ändert
	Erdfehlerdifferentialschutz	Mehr als 10 Fehlerschutz
Andere	montierbare Verfahren	an der Wand montierbar
	Die Temperatur der Fahrumgebung	- 10 ~ 50 ° C Wenn die Temperatur über 40 ° C ist, Derating 1% für jede weitere 1 ° C.
	Kühlung	Einzel- / dreiphasig 220V 0.2-0.75kW natürliche Kühlung Single / dreiphasig 220V 1.5-2.2kW, Drei-Phasen-380V 0.75-2.2kW
	Bremseinheit	Eingebettet
	DC-Reaktor	nicht optional
	Bremswiderstand	Optional und extern
	EMV-Filter	C2-Filter

2.3 Typenschild

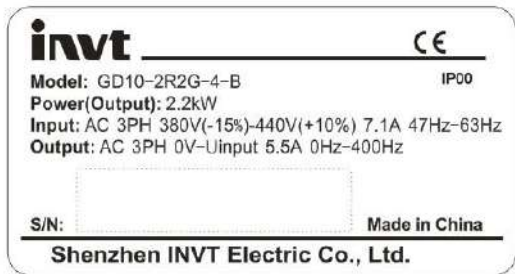


Abbildung 2-1 Typenschild

2.4 Typenschlüssel

Die Typenbezeichnung enthält Informationen über den Umrichter. Der Benutzer kann die Typenbezeichnung auf dem Typenschild an den Wechselrichter oder der einfachen Typenschild angebracht finden.

GD10 - 2R2G - 4 - B

① ② ③ ④

Abbildung 2-2 Produkttyp

Feldidentifikation	Zeichen	Detaillierte Beschreibung der Zeichen	detaillierte Inhalte
Abkürzung	①	Produktkürzel	Goodrive10 ist für GD10 kurzgeschlossen.
Nennleistung	②	Leistungsbereich + Lastart	2R2-2.2kW G-konstante Drehmomentlast
Spannungsgrad	③	Spannungsgrad	4: 380 (-15%) ~ 440 (+10%), 2: 220 (-15%) ~ 240 (+10%) S2: 220 (-15%) ~ 240 (+10%)
Lot Nr	④	Lot Nr	B: Standard-Bremseinheit

2.5 Bemessungs Spezifikationen

Modell		Ausgangsleistung (kW)	Eingangsstrom (A)	Ausgangsstrom (A)
Einzelphase 220V	GD10-0R2G-S2-B	0,2	4,9	1,6
	GD10-0R4G-S2-B	0,4	6,5	2,5
	GD10-0R7G-S2-B	0,75	9,3	4,2
	GD10-1R5G-S2-B	1,5	15,7	7,5
	GD10-2R2G-S2-B	2,2	24	10

Modell		Ausgangsleistung (kW)	Eingangsstrom (A)	Ausgangsstrom (A)
Drei Phasen 220V	GD10-0R2G-2-B	0,2	1.9	1.6
	GD10-0R4G-2-B	0,4	2.7	2.5
	GD10-0R7G-2-B	0,75	4.9	4.2
	GD10-1R5G-2-B	1.5	9.0	7.5
	GD10-2R2G-2-B	2.2	fünfzehn	10
Drei Phasen 380V	GD10-0R7G-4-B	0,75	3.2	2.5
	GD10-1R5G-4-B	1.5	4.3	4.2
	GD10-2R2G-4-B	2.2	7.1	5.5

2.6 Strukturbild

Im Folgenden ist das Layout Figur des Inverters (den Wechselrichter von 2,2kW als Beispiel nehmen).

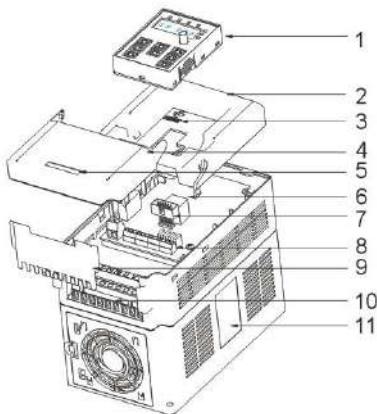


Abbildung 2-3 Produktstrukturdiagramm

Seriennummer	Name	Illustration
1	Tastenfeld	Sehen Die Bedienung der Tastatur Vorgehen Ausführliche Informationen
2	Abdeckung	Schützen Sie die inneren Teile und Komponenten
3	Kraftmesser	Kraftmesser
4	Seitenabdeckung	Schützen Sie die internen Komponenten
5	Einfaches Typenschild	Sehen Typenschlüssel Ausführliche Informationen
6	Tastatur-Anschluss	Verbinden der Tastatur 6 ist für die externe Installation
7 8		
	Steuerklemmen	Sehen elektrische Installation Ausführliche Informationen

Seitennummer	Name	Illustration
9	Spuler	Um die inneren Teile und Komponenten, für die Verdrahtung abnehmbar zu schützen
10	Leistungsklemmen	Sehen <i>elektrische Installation</i> Ausführliche Informationen
11	Namensschild	Sehen <i>Produktübersicht</i> Ausführliche Informationen

3 Aufbaurichtlinien

Das Kapitel 4 beschreibt die mechanische Montage und elektrische Installation.



- Es werden nur Elektrofachkräfte dürfen durchzuführen, was in diesem Kapitel beschrieben. Bitte arbeiten wie die Anweisungen in **Sicherheit**. Körperverletzung oder Tod oder Schäden an den Geräten verursachen kann diese zu ignorieren.
- Sicherstellen, dass die Stromversorgung des Wechselrichters während des Betriebes getrennt wird. Warten zumindest die Zeit bezeichnet, bis die Betriebsanzeige nach dem Abschalten ist ausgeschaltet, wenn die Stromversorgung angelegt wird.
- Die Installation und Auslegung des Umrichters sollten mit der Anforderung der lokalen Gesetze und Vorschriften in dem Aufstellort beachten. Wenn die Installation der Anforderung verstößt, wird unser Unternehmen von jeglicher Verantwortung befreien. Außerdem, wenn die Benutzer nicht mit dem Vorschlag entsprechen, einige Schäden über den sicheren Wartungsbereich auftreten können.

3.1 Mechanische Installation

3.1.1 Installationsumgebung

Die Installationsumgebung ist der Schutz für volle Leistung und langfristige stabile Funktionen der

Wandler. Schauen Sie sich die installatio n-Umgebung als Folgendes:

Umgebung	Bedingungen
Aufstellort	Innen
Umgebungstemperatur	<p>- 10 °C ~ + 40 °C, und die Temperaturänderungsrate kleiner ist als 0.5 / °C Minute.</p> <p>Wenn die Umgebungstemperatur des Inverters über 40 ist, Herabstufungswert °C 1% für jeden 1 zusätzlich. °C</p> <p>Es wird nicht empfohlen, den Umrichter zu verwenden, wenn die Umgebungstemperatur über 60 ist °C.</p> <p>Um die Zuverlässigkeit der Vorrichtung zu verbessern, verwendet nicht den Wechselrichter, wenn die Umgebungstemperatur häufig ändert.</p> <p>Bitte geben Lüfter oder Klimaanlage die interne Umgebungstemperatur unterhalb den erforderlichen einem steuern, wenn der Wechselrichter in einem engen Raum, wie beispielsweise in der Schaltschrank eingesetzt ist.</p> <p>Wenn die Temperatur zu niedrig ist, wenn der Umrichter nach einem langen Stop läuft neu gestartet werden muss, ist es notwendig, eine externe Heizvorrichtung, um die Innentemperatur zu erhöhen, sonst zu den Geräten auftreten kann beschädigt werden.</p>
Feuchtigkeit	<p>RH ≤ 90%</p> <p>Keine Kondensation zulässig.</p> <p>Die maximale relative Demuth sollte gleich oder weniger als 60% in korrosiver Luft gleich sein.</p>
Lagertemperatur	<p>- 40 -°C + 70, und die Temperatur Rate ändert weniger t han 1 °C / Minute.</p>
Laufende Umwelt Bedingung	Der Einbauort des Wechselrichters sollte: Getrennt von der elektromagnetischen Strahlungsquelle;

Umgebung	Bedingungen
	halten von verunreinigenden Luft weg, wie korrosive Gase, Ölnebel und brennbares Gas; sicherzustellen, Fremdkörper, wie beispielsweise Metallpulver, Staub, Öl, Wasser kann in den Wechselrichter nicht betreten (Den Wechselrichter auf den brennbaren Materialien nicht installiert werden, wie Holz); hält vor direkter Sonneneinstrahlung, Ölnebel, Dampf und Schwingungen in der Umgebung.
Höhe	unterhalb 1000m <u>Wenn der Meeresspiegel über 1000m ist deklassieren bitte 1% für jeden weiteren 100 m.</u>
Vibration	≤ 5.8m / s_z (0,6 g)
Einbaurichtung	Der Wechselrichter sollte auf einer aufrechten Position installiert werden, um eine ausreichende Kühlwirkung zu gewährleisten.

Hinweis:

- Goodrive10 Wechselrichter der Serie soll nach Gehäuseklassifizierung in einer sauberen und belüfteten Umgebung installiert werden.
- Die Kühlluft muss sauber, frei von korrosiven Materialien und elektrisch leitfähigen Staub.

3.1.2 Installation Richtung

Der Wechselrichter kann an der Wand oder in einem Schrank installiert werden.

Der Wechselrichter muss in aufrechter Position installiert werden. Überprüfen Sie den Aufstellort entsprechend den Anforderungen unten. Siehe Kapitel *Maßzeichnungen* im Anhang zum Rahmendetail.

3.1.3 Installations Weise

Der Wechselrichter kann in Wandmontage (für alle Baugrößen) installiert werden:

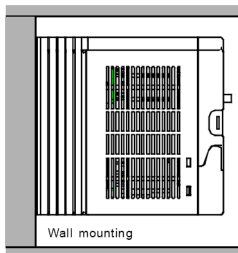


Abbildung 3-1 Installations Weise

(1) um die Lochposition. Die Lage der Löcher in den Maßbildern im Anhang dargestellt. (2) Befestigen der Schrauben oder Bolzen an den markierten Stellen .. (3) auf der Wand der Antriebsposition. (4) Die Schrauben in der Wand sicher.

3.1.4 Einbauraum

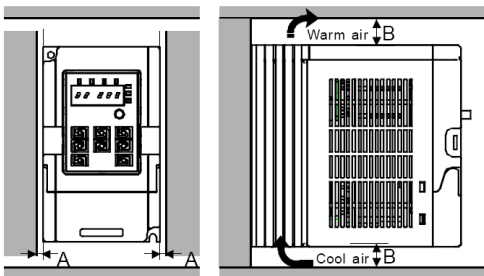


Abbildung 3-2 Einbauraum

Hinweis: Der Mindestabstand von A und B ist 100 mm.

3.2 Standardverdrahtung

3.2.1 Anschlussbild des Hauptstromkreises

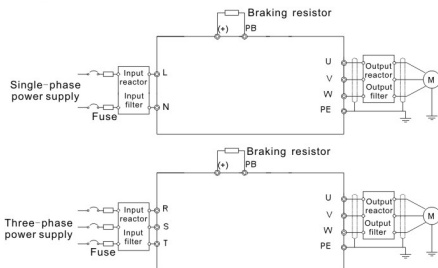


Abbildung 3-3 Anschlussbild des Hauptstromkreises


Hinweis:

- Die Sicherung, DC-Reaktor, Bremswiderstand, Eingangsdrossel, Eingangsfilter, Ausgangsdrossel, Ausgangsfilter sind optional Teile. Bitte beziehen Sie sich auf **Periphere Optionale Teile** für detaillierte Informationen.
- Vor dem Bremswiderstandskabel anschließen, entfernen die gelben Etiketten PB, (+), und (-) von den Reihenklennen. Andernfalls kann eine schlechte Verbindung auftreten.**

3.2.2 Klemme s Figur O f cl Haupt r eut.



Abbildung 3-4 Terminals des Hauptstromkreises

Terminal Zeichen	Klemmenbezeichnung	Funktion
R / L	Leistungsaufnahme der Hauptstromkreis 3-Phasen / einphasigen AC-Eingangsanschlüsse sind, die im Allgemeinen mit dem Netz verbunden.	
S /		
NTU		
VW	Der Wechselrichter-Ausgang	3-Phasen-Wechselstromausgangsanschlüsse, die mit dem Motor im Allgemeinen verbunden sind.
PB		
(+)	Bremswiderstand Klemme	PB und (+) mit dem externen Widerstand verbunden.
	Erdungsklemme	Jede Maschine hat einen Standard-PE-Terminal.

Hinweis:

- Verwenden Sie keine asymmetrisch aufgebauten Motorkabel verwenden. Wenn es einen symmetrisch aufgebauten Erdungsleiter in der Motorleitung zusätzlich zu der leitfähigen Abschirmung ist, verbinden den Masseleiter mit dem Masseanschluß an den Wechselrichter und Motor-Enden.
- Verlegen Sie das Motorkabel, Eingangsstromkabel und Steuerleitungen getrennt.
- „T“ Terminal kann nicht in einphasigen Eingang angeschlossen werden.

3.2.3 Beschaltung der Klemmen im Hauptstromkreis

1. Befestigen der Erdungsleiter des Eingangsstromkabel mit dem Erdungsanschluss des Wechselrichters (PE)

durch 360 Grad Erdungstechnik. Den Phasenleiter an R / L, S / N und T Terminals und vernähen.

2. Isolieren der Motorkabel und den Schirm mit dem Erdungsanschluss des Inverters durch 360 Grad Erdungstechnik. Den Phasenleiter an U, V und W Terminals und vernähen.

3. Schließen des optionalen Bremswiderstand mit einem abgeschirmten Kabel an der bezeichneten Position mit den gleichen Verfahren im vorherigen Schritt.

4. Befestigen der Kabel außerhalb des Inverters mechanisch.

3.2.4 Verbindungsdiagramm der Steuerschaltung

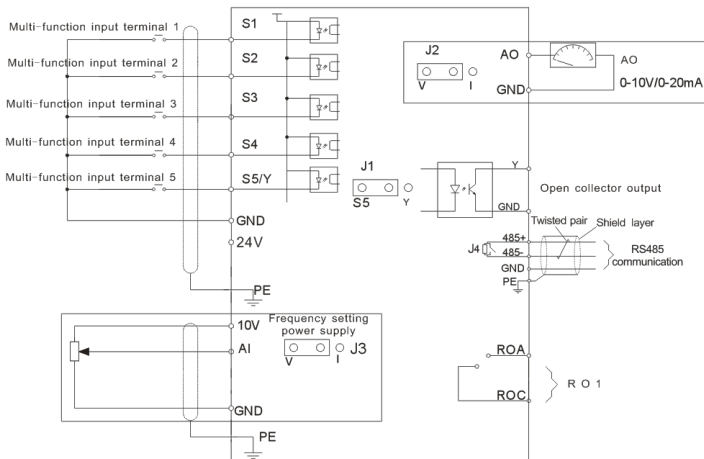


Abbildung 3-5 Schaltbild der Steuerschaltung

3.2.5 Verdrahtungsplan der Steuerschaltung

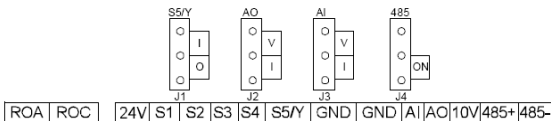


Abbildung 3-6 Verdrahtung der Steuerschaltung

Beschreibung	
ROA	RO Relaisausgang
	Schützfähigkeit: 3A / AC250V, 1A / DC30V ROC
+ 10V	Lokale Stromversorgung + 10V
AI	<ol style="list-style-type: none"> Eingangsbereich: AI Spannung und Curran: 0 ~ 10 V / 0 ~ 20 mA und Schalter durch J3 Eingangsimpedanz: Spannungseingang: 20kΩ; Stromaufnahme: 500mW Auflösung: das Minimum ist, wenn 5mV 10V bis 50 Hz entspricht Abweichung ± 1%, 25 °C <p><u>Notel: Tastatur Potentiometer Satz AI1parameters von und AI Endapparat AI2</u></p>

	Parameter 24V	
	Lokale + 24V Stromversorgung, 100 mA GND	
	+ 10V Referenznullpotential	
AO	1. Ausgangsbereich: 0 ~ 10 V oder 0 ~ 20 mA 2. Die Spannung oder der Stromausgang ist an J2 abhing 3. Abweichung ± 1%, 25 °C	
S1	Schaltereingang 1	1. Interne Impedanz: 3.3kΩ
S2	Schaltereingang 2	2. 0 ~ 4 V entspricht niedrigen elektrischen Pegel-Eingang und 7 ~ 30V zu hohen elektrischen Pegel-Eingang entspricht
S3	Schaltereingang 3	3. Max Eingangsfrequenz: 1 kHz
S4	Schaltereingang 4	4. Alle sind programmierbare digitale Eingangsklemme. Der Benutzer kann die Terminal-Funktion durch Funktionscodes eingestellt.
S5	Schaltereingang 5	Gemeinsamer Anschluss für S5 / Y und Schalter von J1 Hinweis: S5 und Y nicht gleichzeitig verwendet werden
Y	Digitaler Ausgang Terminal	
485+	485 und die Kommunikationsschnittstelle 485 Differenzsignalschnittstelle Wenn die Standard-485-Kommunikationsschnittstelle ist, bitte twisted pairs oder Abschirmkabel verwenden. 485-	

3.3 Aufbau Schutz

3.3.1 Schützen des Wechselrichters und der Eingangsstromkabel in Kurzschlußsituationen

Schützen des Wechselrichters und der Eingangsstromkabel in Kurzschlußsituationen und vor thermischer Überlastung. Ordnen Sie den Schutz gemäß den folgenden Richtlinien.

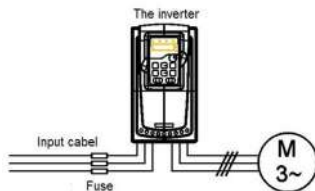


Abbildung 3-10 Fuse-Konfiguration

Hinweis: Wählen Sie die Sicherung als das Handbuch angegeben. Die Sicherung wird das Eingangsstromkabel vor Schäden, in Kurzschlußsituationen schützen. Es wird auf die umliegenden Geräte schützen, wenn das Innere des Inverters kurzgeschlossen wird.

3.3.2 Der Schutz der Motor und Motorkabel

Der Wechselrichter schützt den Motor und die Motorleitung in einem Kurzschluss, wenn das Motorkabel nach dem Nennstrom des Wechselrichters dimensioniert ist. Keine zusätzlichen Schutzeinrichtungen erforderlich sind.



- Wenn der Wechselrichter mit mehreren Motoren verbunden ist, ein separater thermischer Überlastschalter oder ein Leistungsschalter muß für den Schutz jedes Kabel und Motor verwendet werden. Diese Vorrichtungen können eine separate Sicherung erforderlich, den Kurzschlussstrom zu unterbrechen.

3.3.3 Implementieren einer Bypass-Verbindung

Es ist notwendig, Stromfrequenz und variabler Frequenz-Umwandlungsschaltungen für die Sicherstellung der kontinuierlichen normaler Arbeit des Wechselrichters einzustellen, wenn Fehler in einigen wichtigen Situationen auftreten.

In einigen besonderen Situationen, zum Beispiel, wenn es nur in Softstart verwendet wird, kann der Umrichter in pow unterhalten werden er Frequenz ausgeführt nach dem Starten und einige entsprechenden Bypass hinzugefügt werden sollen.



- Niemals die Versorgungsleistung an die an den Ausgang angelegten Wechselrichterausgangsanschlüsse U, V und W. Netzspannung verbindet in einem dauerhaften Beschädigung des Wechselrichters zur Folge haben kann.

Wenn häufige Schalten erforderlich ist, eingesetzt werden mechanisch angeschlossenen Schalter oder Schütze, um sicherzustellen, dass die Motorklemmen nicht auf die Wechselstromleitung angeschlossen sind und die Wechselrichter-Ausgangsanschlüsse gleichzeitig.

4 Bedienung der Tastatur Vorgehen

Das Tastenfeld wird verwendet Goodrive10 Serie Umrichter zur Steuerung des Daten-Lesezustand und Parameter anpassen.

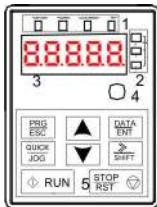


























Abbildung 4-1 Keypad

Hinweis: Befestigen die externe Tastatur mit M3 Schrauben oder Montagewinkel. Der Montagewinkel ist

wahlweise.

Seriennummer.	Name	Beschreibung	
1	Zustand LED	RUN / TUNE	LED aus bedeutet, dass der Wechselrichter in dem Stoppzustand ist; LED-Blinken bedeutet, dass der Umrichter im Parameter Autotune Zustand befindet; LED bedeutet, dass der Umrichter im Betriebszustand befindet.
		FWD / REV	FED / REV-LED LED aus bedeutet, dass der Wechselrichter in dem Vorwärtsdrehzustand befindet; LED bedeutet, dass der Wechselrichter in dem Rückwärtsdrehzustand ist
		LOCAL / REMOT	LED für die Tastaturbedienung, Terminals und Fernkommunikationssteuer LED aus bedeutet, dass der Wechselrichter in dem Tastatur-Betriebszustand ist; LED blinkt, bedeutet der Wechselrichter in den Terminals Betriebszustand befindet; auf Mittel LED den <u>Wechselrichter ist in dem entfernten Kommunikationssteuerzustand.</u>
		AUSFLUG	LED für Fehler LED an, wenn der Wechselrichter im Fehlerzustand ist; in Normalzustand LED aus; LED-Blinken bedeutet, dass der Wechselrichter ist in der Überlast Voralarm Zustand.
2	Einheit LED	Gemeint h e Einheit anzeigt current y	
		Hz	Frequenzeinheit
		EIN	aktuelle Einheit
		V	Spannungseinheit
		RPM	Drehgeschwindigkeit Einheit
%	Prozentsatz		
3		<u>Code 5-stellige LED-Anzeige zeigt verschiedene Datenüberwachung und Alarmcode wie Set.</u>	

Seriennummer.	Name	Beschreibung																																																																		
	Anzeige Zone	<p>Frequenz und Ausgang Frequen cy.</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>angezeigt Wort</th> <th>entspre ding Wort</th> <th>angezeigt Wort</th> <th>entspre ding Wort</th> <th>angezeigt Wort</th> <th>entspre ding Wort</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>2</td> <td>2</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>3</td> <td>4</td> <td>4</td> <td>5</td> <td>5</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>6</td> <td>7</td> <td>7</td> <td>8</td> <td>8</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>9</td> <td>EIN</td> <td>EIN</td> <td>B</td> <td>B</td> </tr> <tr> <td>C</td> <td>C</td> <td>d</td> <td>d</td> <td>E</td> <td>E</td> </tr> <tr> <td>F</td> <td>F</td> <td>H</td> <td>H</td> <td>ich</td> <td>ich</td> </tr> <tr> <td>L</td> <td>L</td> <td>N</td> <td>N</td> <td>n</td> <td>n</td> </tr> <tr> <td>O</td> <td>O</td> <td>P</td> <td>P</td> <td>r</td> <td>r</td> </tr> <tr> <td>S</td> <td>S</td> <td>t</td> <td>t</td> <td>U</td> <td>U</td> </tr> <tr> <td>v</td> <td>v</td> <td>.</td> <td>.</td> <td>-</td> <td>-</td> </tr> </tbody> </table>	angezeigt Wort	entspre ding Wort	angezeigt Wort	entspre ding Wort	angezeigt Wort	entspre ding Wort	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	EIN	EIN	B	B	C	C	d	d	E	E	F	F	H	H	ich	ich	L	L	N	N	n	n	O	O	P	P	r	r	S	S	t	t	U	U	v	v	.	.	-	-
angezeigt Wort	entspre ding Wort	angezeigt Wort	entspre ding Wort	angezeigt Wort	entspre ding Wort																																																															
0	0	1	1	2	2																																																															
3	3	4	4	5	5																																																															
6	6	7	7	8	8																																																															
9	9	EIN	EIN	B	B																																																															
C	C	d	d	E	E																																																															
F	F	H	H	ich	ich																																																															
L	L	N	N	n	n																																																															
O	O	P	P	r	r																																																															
S	S	t	t	U	U																																																															
v	v	.	.	-	-																																																															
4	digitaler potenti ometer	Entspricht AI1.																																																																		
5	Taste s	<table border="1"> <tbody> <tr> <td></td> <td>Programm ing Schlüssel</td> <td>Geben Sie oder aus der ersten Menüebene entkommen und entfernen Sie die Parameter schnell</td> </tr> <tr> <td></td> <td>Eingabetaste öffnen</td> <td>Sie das Menü Schritt-für-Schritt bestätigen Parameter</td> </tr> <tr> <td></td> <td>Pfeiltaste nach oben</td> <td>Erhöhen Daten oder Funktionscode progressiv</td> </tr> <tr> <td></td> <td>AB-Taste verkleinern</td> <td>ern Daten oder Funktionscode progressiv</td> </tr> <tr> <td></td> <td>Rechte Shifttaste Schlüssel</td> <td>Nach rechts bewegen die Anzeige Parameter wählen kreisförmig in Anhalten und Fahrmodus. Wählen Sie die Parameter modifizieren Ziffer während der Parameteränderung</td> </tr> <tr> <td></td> <td>Führen Schlüssel</td> <td>Mit dieser Taste wird am Umrichter in Schlüsselbetriebsmodus zu betreiben</td> </tr> <tr> <td></td> <td>Stop / Reset-Taste</td> <td>Mit dieser Taste wird in Betriebszustand zu beenden und es durch den Funktionscode P07.04 begrenzt Dieser Schlüssel verwendet, um alle Steuerarten im Fehleralarmzustand zurücksetzen</td> </tr> <tr> <td></td> <td>Schnelltaste Die</td> <td>Funktion dieser Taste wird durch den Funktionscode bestätigt P07.02.</td> </tr> </tbody> </table>		Programm ing Schlüssel	Geben Sie oder aus der ersten Menüebene entkommen und entfernen Sie die Parameter schnell		Eingabetaste öffnen	Sie das Menü Schritt-für-Schritt bestätigen Parameter		Pfeiltaste nach oben	Erhöhen Daten oder Funktionscode progressiv		AB-Taste verkleinern	ern Daten oder Funktionscode progressiv		Rechte Shifttaste Schlüssel	Nach rechts bewegen die Anzeige Parameter wählen kreisförmig in Anhalten und Fahrmodus. Wählen Sie die Parameter modifizieren Ziffer während der Parameteränderung		Führen Schlüssel	Mit dieser Taste wird am Umrichter in Schlüsselbetriebsmodus zu betreiben		Stop / Reset-Taste	Mit dieser Taste wird in Betriebszustand zu beenden und es durch den Funktionscode P07.04 begrenzt Dieser Schlüssel verwendet, um alle Steuerarten im Fehleralarmzustand zurücksetzen		Schnelltaste Die	Funktion dieser Taste wird durch den Funktionscode bestätigt P07.02.																																										
	Programm ing Schlüssel	Geben Sie oder aus der ersten Menüebene entkommen und entfernen Sie die Parameter schnell																																																																		
	Eingabetaste öffnen	Sie das Menü Schritt-für-Schritt bestätigen Parameter																																																																		
	Pfeiltaste nach oben	Erhöhen Daten oder Funktionscode progressiv																																																																		
	AB-Taste verkleinern	ern Daten oder Funktionscode progressiv																																																																		
	Rechte Shifttaste Schlüssel	Nach rechts bewegen die Anzeige Parameter wählen kreisförmig in Anhalten und Fahrmodus. Wählen Sie die Parameter modifizieren Ziffer während der Parameteränderung																																																																		
	Führen Schlüssel	Mit dieser Taste wird am Umrichter in Schlüsselbetriebsmodus zu betreiben																																																																		
	Stop / Reset-Taste	Mit dieser Taste wird in Betriebszustand zu beenden und es durch den Funktionscode P07.04 begrenzt Dieser Schlüssel verwendet, um alle Steuerarten im Fehleralarmzustand zurücksetzen																																																																		
	Schnelltaste Die	Funktion dieser Taste wird durch den Funktionscode bestätigt P07.02.																																																																		

4.1 Tastatur Anzeige

Die Tastatur Anzeigezustand von Goodrive10 Wechselrichter der Serie ist unterteilt in Zustandsparameter zu stoppen, Laufzustandsparameter, Funktionscode Parameter Bearbeitungsstatus und Fehleralarmzustand und so weiter.

4.1.1 Angezeigte Zustand des Anhaltens Parameter

Wenn der Wechselrichter in dem Stoppzustand ist, wird das Tastenfeld Stoppen Parameter anzuzeigen, die 4-2 in Figur gezeigt ist.

Im Stoppzustand können verschiedene Arten von Parametern angezeigt werden. Wählen Sie die Parameter von P07.07 angezeigt werden soll oder nicht. Beachten Sie die Anweisungen von P07.07 für die detaillierte Definition jedes Bit.

Im Stoppzustand gibt es 14 zu stoppen Parameter ausgewählt werden können, angezeigt werden sollen oder nicht. Diese sind: Sollfrequenz, Busspannung,

Eingangsanschlüsse Zustand, Ausgangsanschlüsse Zustand, PID Referenz, PID-Istwert, AI1, AI2 und die aktuelle Stufe des m ulti stufigen Geschwindigkeiten Zählwert Puls. P07.07 Diese wähle aus Parameter angezeigt oder nicht von Bit werden und "VERSCHIEBUNG können die Parameter Form verschieben links nach rechts. QUICK / JOG (P07.02 = 2) verschieben sich die Parameter von links nach rechts bilden.

4.2.2 angezeigte Zustand der Betriebsparameter

Nachdem der Wechselrichter gültigen Lauf Befehle empfängt, wird der Wechselrichter in den Betriebszustand eintreten und die Tastatur wird den Betriebsparameter anzuzeigen. RUN / TUNE auf dem Tastenfeld LED ist eingeschaltet, während die FWD / REV durch die aktuelle Laufrichtung bestimmt wird, die als Bild 4-2 gezeigt ist.

Im Betriebszustand gibt es 22 Parameter ausgewählt werden können, angezeigt werden sollen oder nicht. Sie sind: Laufrichtung, eingestellte Frequenz,

Busspannung, Ausgangsspannung, Ausgangsdrehmoment, PID Referenz, PID-Rückkopplungseingangsanschlüsse Zustand, Ausgangsklemmen Zustand und die aktuelle Stufe der Mehrstufen-Drehzahlen, den Impuls Zählwertes, AI1, AI2, Prozentsatz der Motorüberlast, prozentualer Anteil der INVERTER OAD, lineare Geschwindigkeit. P07.05 und P07.06 können

wählen Sie die p arameter angezeigt werden soll oder nicht für Bit und "VERSCHIEBUNG können die Parameter Form verschieben links nach rechts,

QUICK / JOG (P07.02 = 2) können die Parameter von rechts nach links verschieben.

4.1.3 angezeigt Zustand der Fehler

Wenn der Umrichter das Fehlersignal erkennt, wird es in den Fehler Voralarm eingeben Zustand anzeigt. Die Tastatur wird disp lan der FAULT LT Code durch Ausklopfen. Die TRIP-LED auf der Tastatur eingeschaltet ist, und die Fehler-Reset kann durch die betrieben werden STOP / RST auf dem Tastenfeld, Steuerklemmen oder Kommunikationsbefehle.

4.1.4 angezeigter Zustand des Funktionscodes der Bearbeitung

In dem Zustand des Anhaltens ausgeführt wird oder ein Fehler, drücken Sie PRG / ESC in den Bearbeitungsstatus eintritt (wenn es ein Passwort ist, siehe P07.00)

.Das Bearbeitungsstatus wird auf zwei diese angezeigt von Männern u, und die Reihenfolge ist: Funktionscodegruppe / Funktionscodennummer → function Code Parameter, drücken Sie DATA / ENT in die diese Ayzed Zustand der Funktionsparameter. Auf diesem Zustand drücken DATA / ENT die Parameter oder drücken Sie zum Speichern PRG / ESC fliehen.

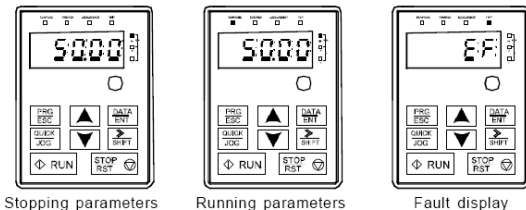


Abbildung 4-2 angezeigten Zustand

4.2 Tastatur Betrieb

Betrieb des Frequenzumrichters über Bedienfeld. Siehe die detaillierte Strukturbeschreibung des Funktionscodes in der kurzen Diagramm von Funktionscodes.

4.2.1 Wie der Funktionscodes des Umrichters ändern

Der Wechselrichter verfügt über drei Ebenen-Menü, das sind:

1. Gruppen Anzahl der Funktionscode (First-Level-Menü)

2. Tab für den Funktionscode (Second-Level-Menü)

3. Sollwert der Funktion code (dritter level Menü) **Bemerkungen:** Drücken Sie sowohl die **PRG / ESC** und des **DATA / ENT** in das Menü der zweiten Ebene von der dritten Menüebene zurückkehren kann. Der Unterschied ist: Drücken **DATA / ENT** werden die eingestellten Parameter in das Control Panel speichern,

und dann r eturn in das Menü der zweiten Ebene mit automatisch auf den nächsten Funktionscode verschoben wird; während Sie

PRG / ESC wird direkt an das Second-Level-Menü zurückzukehren, ohne die Parameter zu speichern, und halten Sie an dem aktuellen Funktionscode zu bleiben.

Im Rahmen der dritten Menüebene, wenn der Parameter kein Flackern Bit hat, bedeutet es die Code-Funktion nicht geändert werden kann. Die möglichen Gründe könnten sein:

1) Dieser Funktionscode ist nicht modifizierbare Parameter, wie tatsächlich detektierten Parameter, Operationsaufzeichnungen und so weiter;

2) Dieser Funktionscode ist nicht modifizierbar in Laufzustand, sondern in modifizierbaren Stoppzustand. Beispiel: Stellen Sie den

Funktionscode P00.01 von 0 bis 1.

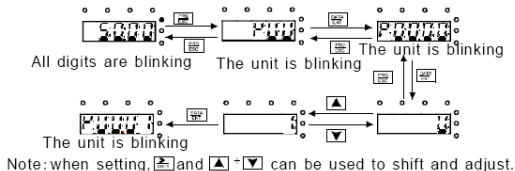


Abbildung 4-3 Skizze Karte modifizierenden Parameter

4.2.2 Wie das Passwort des Umrichters ein

Goodrive10 Wechselrichter der Serie bieten Passwortschutz-Funktion für die Nutzer. Stellen Sie P7.00 das Passwort zu gewinnen

und das Passwort Schutz wird sofort gültig, nachdem sie von dem Funktionscode Bearbeitungsstatus beenden. Drücken Sie

PRG / ESC wieder in den Code Funktionszustand der Bearbeitung „0.0.0.0.0“ wird angezeigt. Es sei denn, das richtige Kennwort verwenden, können die Betreiber

geben Sie es nicht.

Set P7.00 auf 0 Passwortschutz-Funktion deaktivieren.

Der Pass Wortschutz wird sofort gültig, nachdem der Funktionscode Bearbeitungsstatus zurückziehen bilden. Drücken Sie

PRG / ESC wieder in den Code Funktionszustand der Bearbeitung „0.0.0.0.0“ wird angezeigt. Es sei denn, das richtige Kennwort verwenden, können die Betreiber

geben Sie es nicht.

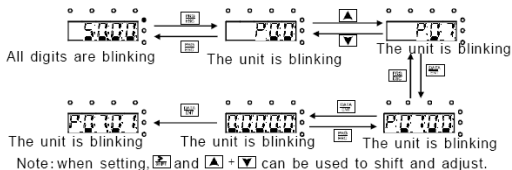


Abbildung 4-4 Skizze Karte von Passwort-Einstellung

4.2.3 Zustand des Umrichters durch Funktionscodes sehen

Goodrive10 Serie Wechselrichter bieten Gruppe P17 als der Zustand Inspektionsgruppe. Benutzer können in P17 direkt eingeben, den Zustand zu beobachten.

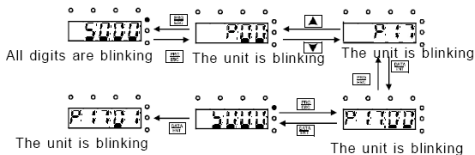


Abbildung 4-5 Skizze Karte Zustand beobachten

5 Funktionsparameter

Die Funktionsparameter des Goodrive10 Serie Inverters wurden in 30 Gruppen (P00 ~ P29) unterteilt entsprechend der Funktion, von denen P18 P28 ~ reserviert sind. Jede Funktionsgruppe enthält bestimmte Funktionscodes Anwendung 3-Niveau-Menüs. Zum Beispiel, „P08.08“ bedeutet den achten Funktionscode in der Gruppenfunktion P8, P29 Gruppe Fabrik reserviert, und die Benutzer sind diese Parameter für den Zugriff untersagt. Für die Bequemlichkeit der Funktionscodes Einstellung der Funktionsgruppennummer zu der ersten Menüebene entspricht, entspricht der Funktionscode mit der zweiten Menüebene und der Funktionscode entspricht die dritte Menüebene.

1. Unten ist die Anweisung der Funktionslisten:

Die erste Spalte „Funktionscode“: Codes der Funktionsparameter Gruppe und Parameter ;

Die zweite Spalte „Name“: vollständiger Name des Funktionsparameters ;

Die dritte Spalte „Detaillierte Darstellung der Parameter“: Ausführliche Darstellung der Funktionsparameter

Die vierte Spalte „Standardwert“: der ursprüngliche Werk eingestellten Wert des Funktionsparameters ;

Die fünfte Spalte „Ändern“: das modifizierende Charakter von Funktionscodes (die Parameter geändert werden können oder nicht, und die modifizierende Bedingungen), unten ist die Anweisung:

„○“ - Bedeutet, dass der Sollwert des Parameters auf Anschlag modifiziert werden kann und Laufzustand ;

„●“ - Ist der eingestellte Wert des Parameters kann nicht auf dem Fahrzustand geändert werden, ;

„●“ - **M**ans der Wert **O**f der Parameter den realen Erfassungswert ist, die sich nicht **m**odified.

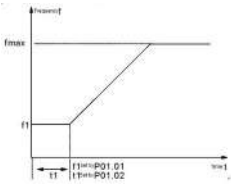
Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
P00-Gruppe Grundfunktionsgruppe				
P00.00	Betriebsart Drehzahlregelung	2: SVPWM Steuerung (geeignet für AM) 2 eignet sich in Fällen, in denen es nicht hohe Regelgenauigkeit, wie die Last von Ventilatoren und Pumpen benötigt. Ein Umrichter kann mehrere Motoren treiben.	2	●
P00.01	Führen Befehlskanal	Wählen Sie das Laufbefehlskanal des Wechselrichters. Der Steuerbefehl des Wechselrichters enthält: Start-up, Stopp, Vorlauf, Rücklauf, Joggen und Fehler-Reset. 0: Keypad Laufbefehlskanal („LOCAL / REMOT“ light off) Führen Sie die Befehlssteuerung durch <u>LAUF</u> , <u>STOP / RST</u> auf dem Tastenfeld. Legen Sie die Multifunktions Taste <u>QUICK / JOG</u> zu <u>FWD / REV</u> , Verschiebung <u>Spaß</u> clion (<u>P07.02 = 3</u>) die Laufrichtung zu ändern; Drücken Sie <u>LAUF</u> und <u>STOP / RST</u> gleichzeitig im Betriebszustand der Inverter Küste zu stoppen zu machen. 1: Terminal Laufbefehlskanal („LOCAL / REMOT“ Flackern) Führen Sie den laufenden Befehl Steuerung durch die Vorwärts	0	○

Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
		Drehung, Rückwärtsdrehung vorwärts und Joggen und Rückwärts Joggen der Multifunktions terminals 2: Kommunikation Laufen Befehl Kanal (LOCAL / REMOT * auf): Der Laufbefehl wird durch den oberen Monitor über Kommunikation gesteuert		
P00.03 Max	Ausgabe Frequenz	Dieser Parameter wird verwendet, um die maximale Ausgangsfrequenz des Wechselrichters einzustellen. Anwender sollten ihr Augenmerk auf diesen Parameter zahlen, weil sie die Grundlage der Frequenzeinstellung und die Geschwindigkeit der Beschleunigung und Verzögerung ist. Einstellbereich: P00.04 ~ 400.00Hz	50.00Hz *	
P00.04	Obergrenze der Lauffrequenz	Die obere Grenze der Lauffrequenz ist die obere Grenze der Ausgangsfrequenz des Wechselrichters, die niedriger als die oder gleich der maximalen Frequenz ist. Einstellbereich: P00.05 ~ P00.03 (Max Ausgangsfrequenz.)	50.00Hz *	
P00.05	Untere Grenze der Lauffrequenz	Die untere Grenze der Lauffrequenz ist, dass die Ausgangsfrequenz des Wechselrichters. Der Wechselrichter arbeitet mit der unteren Grenzfrequenz, wenn die eingestellte Frequenz niedriger ist als die untere Grenze ein. Hinweis: Max. Ausgangsfrequenz \geq obere Grenzfrequenz untere Grenzfrequenz \geq Einstellbereich: 0,00 Hz ~ P00.04 (obere Grenze der Lauffrequenz)	0,00Hz	*
P00.06	Ein Frequenzbefehlsauswahl	Hinweis: Frequenz A und Frequenz B können nicht den gleichen Frequenz Einstellungsmodus verwenden. Die Frequenzquelle kann durch P00.09 eingestellt werden.	0	o
P00.07	B Frequenzbefehlsauswahl	0: Keypad Dateneinstellung (entspricht der Tastatur Potentiometer) Ändern, um den Wert für den Funktionscode P00.10 (eingestellt, die Frequenz über die Tastatur), um die Frequenz, die durch die Tastatur zu ändern. 1: Analog AI1 Einstellung (entspricht AI) 2: Analog AI2 Einstellung Analog-Eingangsklemme stellt die Frequenz. Es gibt 2 Standard-Analog-Eingangsklemme, von der AI1 durch digitale Potentiometer eingestellt wird, AI2 (0 ~ 10V / 0 ~ 20 mA) durch die Drahtbrücke geschaltet werden.	2	o

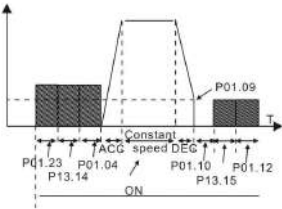
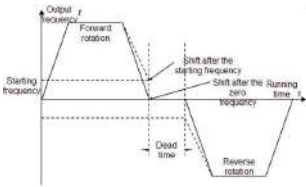
Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
		<p>Hinweis: wenn AI2 0 wählt ~ 20 mA-Eingang, 20 mA bis 10 V entspricht.</p> <p>100,0% des Analogeingangs entspricht P00.03, -100,0% des analogen Eingangs in den Rückwärts P00.03 entspricht. 6: Mehrstufige Geschwindigkeitslauf-Einstellung</p> <p>Der Wechselrichter läuft bei mehrstufiger Geschwindigkeitsmodus, wenn P00.06 = 6 oder P00.07 = 6. Set P05 die aktuelle Laufstufe zu wählen, und stellen Sie P10 die aktuelle Lauffrequenz zu wählen.</p> <p>Mehrstufiges Geschwindigkeit hat die Priorität, wenn P00.06 oder P00.07 nicht gleich 6 ist, aber die Setzstufe kann nur die 1 ~ 15 Stufe sein. Die Einstellung Stufe 1 ~ 15, wenn P00.06 oder P00.07 gleich bis 6. 7: PID-Regelung Einstellung</p> <p>Der Laufmodus des Wechselrichters ist Prozess PID-Regelung, wenn P00.06 = 7 oder P00.07 = 7. Es ist notwendig, P09 einzustellen. Die Lauffrequenz des Umrichters ist der Wert nach PID-Effekt. Siehe P09 für die detaillierte Information der vorgegebenen Quelle, voreingestellten Wert, Feedback Quelle PID. 8: MODBUS Kommunikationseinstellroutine</p> <p>Die Frequenz wird durch MODBUS-Kommunikation gesetzt. Siehe P14 für detaillierte Informationen.</p>		
P00.08	B Frequenzbefehlsreferenz	<p>0: Maximale Ausgangsfrequenz, 100% der Einstellung B Frequenz entspricht die maximale Ausgangsfrequenz 1: ein Frequenzbefehl, 100% der Einstellung B Frequenz auf die maximale Ausgangsfrequenz entspricht. Wählen Sie diese Einstellung, wenn sie auf der Basis eines Frequenzbefehls anpassen muss</p>	0	○
P00.09	Kombinationstyp der Einstellung Quelle	<p>0: A, die Stromfrequenzeinstellung A frequency Befehl 1 ist: B, die aktuelle Frequenzeinstellung ist B Frequenzbefehl 2: A + B, die aktuelle Frequenzeinstellung A + B Frequenzbefehl Frequenzbefehl ist</p> <p>3: AB, die aktuelle Frequenzeinstellung ist ein Frequenzbefehl - B Frequenzbefehl</p> <p>4: Max (A, B): Je größer ein zwischen einer Frequenz Befehl und B Frequenz die Sollfrequenz. 5: Min (A, B): Die untere zwischen einer Frequenz Befehl und B Frequenz die Sollfrequenz.</p> <p>Hinweis: Die Kombination kann durch Weise verschoben werden,</p>	0	○

Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
		P05 (Klemmfunktion)		
P00.10	Tastatur eingestellten Frequenz	Wenn A und B Frequenz Befehle als „Tastatureinstellung“ ausgewählt sind, wird dieser Parameter der Anfangswert des Inverters Referenzfrequenz sein Einstellbereich: 0,00 Hz ~ P00.03 (die Max-Frequenz.)	50.00Hz ◦	
P00.11	ACC Zeit 1 ACC Zeit	Zeit bedeutet, die benötigte Zeit, wenn der Umrichter beschleunigt von 0 Hz bis max. Ein (P00.03).	Modellabhängig ◦	
P00.12	Dezember Zeit 1	Dezember Zeit bedeutet, die benötigte Zeit, wenn der Umrichter nach unten von dem Max beschleunigt. Ausgangsfrequenz 0 Hz (P00.03). Goodrive10 Serie Inverters definiert vier Gruppen von ACC / DEC Zeit, die von P05 ausgewählt werden kann. Das Werk ACC / DEC Zeit des Inverters ist die erste Gruppe. Einstellbereich von P00.11 und P00.12: 0.0 ~ 3600.0s	Modellabhängig ◦	
P00.13	Laufrichtungswahl	0: Läuft in der Standardrichtung der Umrichter in der Vorwärtsrichtung läuft. FWD / REV-Anzeige ist ausgeschaltet. 1: Läufe an der entgegengesetzten Richtung, der Wechselrichter läuft in der umgekehrten Richtung. FWD / REV-Anzeige leuchtet. Ändern, den Funktionscode, die Drehrichtung des Motors zu verschieben. Dieser Effekt ist gleich der um die Drehrichtung verschiebt, indem entweder zwei der Motorleitungen Einstellen (U, V und W). Die Motordrehrichtung kann geändert werden, indem QUICK / JOG auf dem Tastenfeld. Siehe Parameter P07.02. Hinweis: Wenn die Funktionsparameter wieder auf den Standardwert kommt, wird die Motorlaufrichtung auch auf die Werkseinstellungen zurückkommen. In einigen Fällen sollte mit Vorsicht verwendet werden nach der Inbetriebnahme, wenn die Änderung der Drehrichtung gesperrt ist. 2: Verboten in umgekehrter Richtung laufen: Es kann in einigen speziellen Fällen eingesetzt werden, wenn der Rückwärtslauf deaktiviert ist.	0 ◦	

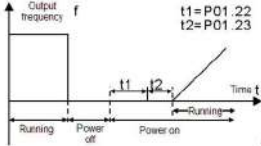
Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern																				
P00.14	Trägerfrequenz	<div data-bbox="347 182 777 400" style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-bottom: 10px;"> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse; text-align: center;"> <thead> <tr> <th style="padding: 2px;">Carrier frequency</th> <th style="padding: 2px;">Electromagnetic noise</th> <th style="padding: 2px;">Noise and leakage</th> <th style="padding: 2px;">Heat eliminating</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td style="padding: 2px;">1kHz</td> <td style="padding: 2px;">↑ High</td> <td style="padding: 2px;">↑ Low</td> <td style="padding: 2px;">↑ Low</td> </tr> <tr> <td style="padding: 2px;">10kHz</td> <td style="padding: 2px;"> </td> <td style="padding: 2px;"> </td> <td style="padding: 2px;"> </td> </tr> <tr> <td style="padding: 2px;">15kHz</td> <td style="padding: 2px;">↓ Low</td> <td style="padding: 2px;">↓ High</td> <td style="padding: 2px;">↓ High</td> </tr> </tbody> </table> </div> <p data-bbox="288 436 640 454">Die Beziehungstabelle der Motortyp und Trägerfrequenz:</p> <div data-bbox="336 487 782 604" style="border: 1px solid black; margin-bottom: 10px;"> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse; text-align: center;"> <thead> <tr> <th style="padding: 5px;">Motortyp</th> <th style="padding: 5px;">Der Fabrik-Wert von Trägerfrequenz</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td style="padding: 5px;">0,2 ~ 2,2 kW</td> <td style="padding: 5px;">4kHz</td> </tr> </tbody> </table> </div> <p data-bbox="181 611 777 633">Die Wirkung der hohen Trägerfrequenz: ideale Stromwellenform, die wenig Strom harmonischen Welle und Motorgeräusche. Der Nachteil der hohen Trägerfrequenz: Erhöhen des Schaltverlustes, Erhöhung der Wechselrichter-temperatur und die Auswirkungen auf die Ausgangsleistung. Der Wechselrichter muss auf hohe Trägerfrequenz zu Leistungsminderung. Zur gleichen Zeit, die Leckage und elektrische magnetische Störungen zunehmen. niedrige Trägerfrequenz anwendet, im Gegensatz zu der oben genannten, zu niedrigen Trägerfrequenz wird instabilen Lauf verursachen, Drehmoment abnimmt und surge.</p> <p data-bbox="288 928 787 975">Der Hersteller hat es eine vernünftige Trägerfrequenz, wenn der Umrichter in der Fabrik ist. Im Allgemeinen Benutzer muß nicht die Parameter ändern.</p> <p data-bbox="288 1022 792 1103">Wenn die verwendete Frequenz des Frequenzstandardträger überschreitet, muss der Wechselrichter 10% für jede weitere 1k Trägerfrequenz zu Leistungsminderung. Einstellbereich: 1,0 ~ 15.0kHz</p>	Carrier frequency	Electromagnetic noise	Noise and leakage	Heat eliminating	1kHz	↑ High	↑ Low	↑ Low	10kHz				15kHz	↓ Low	↓ High	↓ High	Motortyp	Der Fabrik-Wert von Trägerfrequenz	0,2 ~ 2,2 kW	4kHz	Modellabhängig	○
Carrier frequency	Electromagnetic noise	Noise and leakage	Heat eliminating																					
1kHz	↑ High	↑ Low	↑ Low																					
10kHz																								
15kHz	↓ Low	↓ High	↓ High																					
Motortyp	Der Fabrik-Wert von Trägerfrequenz																							
0,2 ~ 2,2 kW	4kHz																							
P00.16 AVR	Funktion Auswahl	<p data-bbox="288 1172 352 1186">0: ungültig</p> <p data-bbox="288 1201 533 1215">1: Gültig während des gesamten prodecure</p> <p data-bbox="288 1234 787 1281">Die automatische Anpassung der Funktion des Wechselrichters kann die Auswirkung auf die Ausgangsspannung des Wechselrichters, da der Busspannung Fluktuationen abzubrechen.</p>	1	○																				

Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
P00.18	Restore-Funktion Parameter	0: Keine Funktion 1: Wiederherstellen der Standardwert 2: Clear Störschrieben Hinweis: Die Code-Funktion wird auf 0 wiederherzustellen, nachdem der Betrieb des gewählten Funktionscode beenden. Wiederherstellung auf den Standardwert wird das Benutzerkennwort abrechnen, benutzen Sie bitte diese Funktion mit Vorsicht verwenden.	0	⊙
P01 Gruppe Inbetriebnahme und Steuerung stoppen				
P01.00	Start-Modus	0: Start-up direkt: Start vom Startfrequenz P01.01 1: Start-up nach dem Gleichstrombremsung: Starten des Motors von der Startfrequenz nach dem Gleichstrombremsung (den Parameter P01.03 und P01.04). Es ist geeignet, in den Fällen, in denen eine Rückwärtsdrehung der geringen Trägheitslast während des Starts auftreten können.	0	⊙
P01.01	Startfrequenz von Direktstart-up	Startfrequenz der direkten Inbetriebnahme bedeutet die ursprüngliche Frequenz während des Inverterausgangs. Siehe P01.02 für detaillierte Informationen. Einstellbereich: 0,00 ~ 50.00Hz	0.50Hz	⊙
P01.02	Retentionszeit der Ausgangsfrequenz	Set eine richtige Startfrequenz beim Anfahren des Drehmoment des Wechselrichters zu erhöhen. Während der Retentionszeit der Ausgangsfrequenz ist die Ausgangsfrequenz des Wechselrichters die Ausgangsfrequenz. Und dann wird der Umrichter von der Startfrequenz auf die eingestellte Frequenz laufen. Wenn die eingestellte Frequenz, die niedriger als die Ausgangsfrequenz ist, wird der Wechselrichter stoppen und läuft in der Stand-by-Zustand halten. Die Ausgangsfrequenz wird in der unteren Grenzfrequenz beschränkt.  Einstellbereich: 0,0 ~ 50.0s	0,0s	⊙

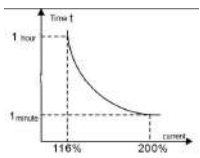
Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
P01.03	die Brems Strom vor dem Start	Der Umrichter durchführt DC Bremsen an dem Bremsstrom Satz vor dem Start, und es wird nach der DC-Bremszeit beschleunigen. Wenn die DC-Bremszeit auf 0 gesetzt ist, ist die DC-Bremsung ungültig.	0,0%	*
P01.04	Die Bremszeit vor dem Start	Je stärker der Bremsstrom, desto größer ist die Bremsleistung. Der DC-Bremsstrom vor dem Starten den Prozentsatz des Nennstroms des Wechselrichters. Der Einstellbereich von P01.03: 0.0 ~ 100.0% Der Einstellbereich von P01.04: 0,0 ~ 50.0s	0,00s	*
P01.05	ACC / DEC Auswahl	Der Änderungsmodus der Frequenz bei der Inbetriebnahme und Betrieb. 0: Linear-Typ Die Ausgangsfrequenz erhöht oder verringert sich linear.	0	*
P01.08	Stop-Auswahl	0: Verlangsamen zu stoppen: Nach dem Stoppbefehl gültig wird, der Inverter verzögert die Ausgangsfrequenz während der eingestellten Zeit zu verringern. Wenn die Frequenz auf 0 sinkt, stoppt der Inverter. 1: Küste zu stoppen: Nach dem Stoppbefehl gültig wird, der Wechselrichter nicht mehr den Ausgang sofort. Und die Last Küsten an der mechanischen Trägheit zu stoppen.	0	o
P01.09	Startfrequenz der Gleichstrombremsung	Startfrequenz der Gleichstrombremsung: Starten Sie die DC-Bremsung, wenn die Frequenz Lauffrequenz von P1.09 bestimmt ausgehend erreicht.	0,00Hz	o
P01.10	Wartezeit vor dem DC-Bremsen	Wartezeit vor dem DC-Bremse: Wechselrichter blockieren den Ausgang, bevor die Gleichstrombremsung gestartet wird. Nach dieser Wartezeit wird die Gleichstrombremsung gestartet werden, um Überstromfehler durch Gleichstrombremsung mit hohen Geschwindigkeit zu verhindern. DC Bremsstrom : Der Wert von P01.11 ist der	0,00s	o
P01.11	DC Brems aktuell	Prozentsatz des Nennstrom des Umrichters. Je größer der DC Bremsstrom ist, desto größer ist das Bremsmoment. DC Bremszeit: Die Retentionszeit der DC-Bremse. Wenn die Zeit 0 ist, ist die DC-Bremse ungültig. Der Wechselrichter wird mit der eingestellten	0,0%	o
P01.12	DC Brems Zeit	Verzögerungszeit zu stoppen.	0,00s	o

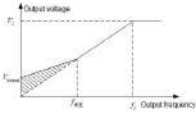
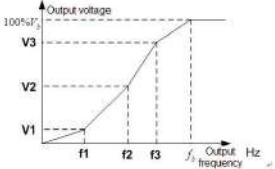
Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
		 <p>Der Einstellbereich von P01.09: 0,00 Hz ~ P00.03 Der Einstellbereich von P01.10: 0,0 ~ 50.0s Der Einstellbereich von P01.11: 0,0 ~ 100.0% Der Einstellbereich von P01.12: 0,0 ~ 50.0s</p>		
P01.13	Totzeit von FWD / REV Dreh	<p>Während des Verfahrens der FWD / REV Drehschalt, stellen Sie die Schwelle durch P01.14, die als der nachstehenden Tabelle ist:</p>  <p>Einstellbereich: 0,0 ~ 3600.0s</p>	0,00s	○
P01.14	Das Umschalten zwischen FWD / REV Dreh	<p>Stellen Sie den Schwellenpunkt des Wechslerichers: 0: 0 nach dem Schalten Frequenz 1: Schalten nach der Startfrequenz 2: Schalter nach einer Verzögerungszeit, wenn der Inverter stoppt</p>	0	●
P01.15	Stoppen Geschwindigkeit	0,00 ~ 100.00Hz	1.00 Hz	●
P01.18	Terminal Laufschutz	Wenn der Laufbefehlskanal die Klemmensteuerung ist, wird das System beim Einschalten des Zustands des Lauf Terminal erfassen.	0	○

Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
	beim Einschalten	<p>0: Das Terminal laufende Befehl ist ungültig, wenn beim Einschalten. Auch der laufende Befehl gültig während des Einschalten wird erkannt wird, wird der Umrichter nicht ausgeführt und das System hält im Schutzzustand, bis der Befehl ausgeführt wird abgebrochen und wieder freigegeben.</p> <p>1: Das Terminal laufende Befehl gültig ist, wenn sie auf der Stromversorgung. Wenn der laufende Befehl erkannt wird während des Einschalten gültig zu sein, wird das System der Wechselrichter startet automatisch nach der Initialisierung.</p> <p>Hinweis: Diese Funktion sollte mit Vorsicht ausgewählt werden oder ernsthafte Ergebnis folgen.</p>		
P01.19	Die Lauffrequenz niedriger als die untere Grenze einer (gültig, wenn die untere Grenzfrequenz über 0 ist)	<p>Dieser Funktionscode bestimmt den Betriebszustand des Wechselrichters, wenn die eingestellte Frequenz niedriger als die Untergrenze-eins.</p> <p>0: Führen bei der unteren Grenzfrequenz 1: Stop 2: der Ruhezustand</p> <p>Der Wechselrichter wird Küste zu stoppen, wenn die eingestellte Frequenz, die niedriger ist als die untere Grenze ist one.if die eingestellte Frequenz oberhalb der unteren Grenze ist wieder und es dauert für die Zeit von P01.20 gesetzt ist, wird der Wechselrichter auf den Lauf wieder automatisch Zustand.</p>	0	⊖
P01.20	Hibernation restore delay Zeit	<p>Dieser Funktionscode bestimmt den Ruhezustand Verzögerungszeit. Wenn die Lauffrequenz des Wechselrichters niedriger ist als die untere Grenze ein, wird der Wechselrichter durch Stehenbrechen. Wenn die eingestellte Frequenz oberhalb der unteren Grenze man wieder, und es dauert für die durch P01.20 eingestellte Zeit, wird der Wechselrichter automatisch ausgeführt.</p> <p>Hinweis: Es ist der Gesamtwert, wenn die eingestellte Frequenz oberhalb der unteren Grenze ist.</p> <p>Einstellbereich: 0,0 ~ 3600.0s (gültig, wenn P01.19 = 2)</p>	0,0s	○
P01.21	Neustart nach ausschalten	<p>Diese Funktion kann den Umrichter Start oder nicht nach dem Ausschalten aktiviert und wieder einschalten. 0: Deaktiviert</p> <p>1: Aktiviert, wenn das Ausgangs Bedarf erfüllt wird, wird der Wechselrichter automatisch ausgeführt, nachdem sie von P01.22 definiert für die Wartezeit.</p>	0	○


Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
P01.22	Die Wartezeit des Wiederanlaufes nach Strom aus	<p>Die Funktion bestimmt die Wartezeit vor dem automatischen Betrieb des Umrichters bei Ausschalten und dann Einschalten.</p>  <p>Einstellbereich: 0,0 – 3600,0s (gültig, wenn P01.21 = 1)</p>	1,0s	○
P01.23	Startverzögerung Zeit	Die Funktion bestimmt die Bremsfreigabe nach dem laufenden Befehl gegeben wird, und der Wechselrichter ist in einem Bereitschaftszustand und wartet auf die Verzögerungszeit durch P01.23 Einstellbereich: 0,0 – 60,0s	0,0s	○
P01.24	Verzögerung der Stoppgeschwindigkeit	Einstellbereich: 0,0 – 100,0 s	0,0s	○
P02 Gruppe Motor 1				
P02.01	Asynchronou s Motormenn Leistung	0,1 – 3000,0kW	Modellabhängig	⊕
P02.02	Asynchronou s Motormennfrequenz	0,01 Hz ~ P00.03 (die Max. Frequenz)	50,00Hz ⊕	
P02.03	Asynchronou s Motormenn Geschwindigkeit	1 – 36000rpm	Modellabhängig	⊕
P02.04	Asynchronou s Motormenn Stromspannung	0 – 1200V	Modellabhängig	⊕
P02.05	Asynchronou 0.8 – 6000,0A		Abhängen	⊕

Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
	s Motormenn aktuell		modell	
P02.06	Asynchronou s Motorstator Widerstand	0,001 ~ 65.535Ω	Modellabhängig	○
P02.07	Asynchronou s Motorrotor Widerstand	0,001 ~ 65.535Ω	Modellabhängig	○
P02.08	Asynchronou s Motor Streuinduktivität	0,1 ~ 6553.5mH	Modellabhängig	○
P02.09	Asynchronou s Motor Gegeninduktivität	0,1 ~ 6553.5mH	Modellabhängig	○
P02.10	Asynchronou s Motor nicht-Laststrom	0,1 ~ 6553.5A	Modellabhängig	○
P02.26	Motorüberlastsch	<p>0: kein Schutz</p> <p>1: Gemeinsamer Motor (mit geringer Geschwindigkeit Kompensation). Weil die wärmeabgebende Wirkung der gemeinsamen Motoren wird geschwächt werden, wird der entsprechende elektrische Hitzeschutz richtig eingestellt werden. Das niedriger Drehzahlausgleich</p> <p>Kann hier erwähnt wird, bedeutet die Schwelle des Überlastschutzes des Motors, deren Verringerung Lauffrequenz unter 30 Hz.</p> <p>2: Frequenzkonversion Motor (ohne langsame Geschwindigkeit Kompensation), weil der Wärmefreisetzungseffekt der spezifischen Motoren nicht von der Drehgeschwindigkeit beeinflusst wird, ist es nicht notwendig, zu justieren der Schutzwert während mit niedriger Geschwindigkeit.</p>	2	⊙

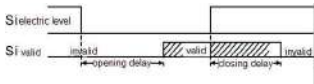
Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
P02.27	Motorüberlastschutz Koeffizient	<p>Wenn P02.27 = Überlastschutz Strom von das Motor / Nennstrom des Motors</p> <p>Also, je größer der Überlastkoeffizient ist, desto kürzer ist die Meldezeit des Überlastfehler ist. Wenn der Überlastungskoeffizient <110%, gibt es keinen Überlastschutz. Wenn der Überlastungskoeffizient = 116% ist, wird der Fehler nach 1 Stunde gemeldet werden, wenn der Überlastkoeffizient = 200% ist, wird der Fehler nach 1 Minute zu melden.</p>  <p>Einstellbereich: 20,0% ~ 120,0%</p>	100,0% ◦	
P04 Gruppe SVPWM Steuer				
P04.00	Motor V / F-Kurve-Einstellung	<p>Diese Funktionscodes definieren die V / F-Kurve von Goodrive10 Motor, um die Notwendigkeit von verschiedenen Belastungen gerecht zu werden. 0: Gerade V / F-Kurve ; Anlegen der konstanten Drehmomentlast</p> <p>1: Multi-Punkte V / F-Kurve</p>	0	◦
P04.01	Drehmoment steigt Drehmomentanhebung	<p>steigt Drehmomentanhebung auf die Ausgangsspannung für die Eigenschaften der niedrigen</p>	0,0%	◦
P04.02	Drehmomentanhebung schließen	<p>Frequenz Drehmoment. P04.01 ist für den Max. Die Ausgangsspannung V_s.</p> <p>P04.02 definiert den Prozentsatz der Schließfrequenz des Handmoment zu f_s.</p> <p>Drehmomentanhebung sollte entsprechend der Last ausgewählt werden. Je größer die Last ist, desto größer ist das Drehmoment. Zu groß Drehmomenterhöhung ist nicht angebracht, da der Motor mit über Magneten laufen wird, und der Strom des Umrichters erhöht sie die Temperatur des Umrichters zu addieren und die Effizienz zu verringern.</p> <p>Wenn die Drehmomenterhöhung auf 0,0% festgelegt ist, ist der Wechselrichter automatische Drehmomentanhebung.</p> <p>Drehmomentanhebung Schwelle: unterhalb diesem Frequenzpunkt, die Drehmomentverstärkung ist gültig, aber über diesen Frequenzpunkt, die Drehmomentverstärkung ist ungültig.</p>	20,0% ◦	

Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
		 <p data-bbox="288 331 717 375">Der Einstellbereich von P04.01: 0,0% (automatisch) 0,1% ~ 10,0% der Einstellbereich von P04.02: 0,0% ~ 50,0%</p>		
P04.03	Motor V / F Frequenzpunkt 1	 <p data-bbox="288 685 743 729">Wenn P04.00 = 1 kann der Anwender V // F-Kurve durch P04.03 ~ P04.08 eingestellt.</p> <p data-bbox="288 748 821 860">V / F ist in der Regel entsprechend der Last des Motors eingestellt. Hinweis: V1 < V2 < V3, f1 < f2 < f3. Eine zu hohe Niederfrequenzspannung wird den Motor übermäßig oder Beschädigung erwärmen. Der Wechselrichter kann die Überstromgeschwindigkeit oder Überstromschutz auftreten.</p>	0,00Hz	○
P04.04	Motor V / F Spannungspunkt 1		00,0% ○	
P04.05	Motor V / F Frequenzpunkt 2		00,00Hz ○	
P04.06	Motor V / F Spannungspunkt 2		00,0% ○	
P04.07	Motor V / F Frequenzpunkt 3		00,00Hz ○	
P04.08	Motor V / F Spannungspunkt 3	Der Einstellbereich von P04.05: P04.03 ~ P04.07 Der Einstellbereich von P04.07: P04.05 ~ P02.02 (die Nennfrequenz des Motors 1)	00,0% ○	
P04.09	Motor V / F Rutsch compensatio n Verstärkung	Dieser Funktionscode wird verwendet, um die Änderung der Rotationsgeschwindigkeit durch Belastung während Kompensation SVPWM Kontrolle zu kompensieren, die Steifigkeit des Motors zu verbessern. Es kann auf die Nennschlupffrequenz des Motors eingestellt wird, wie unten gezählt wird: $f = f_s \cdot n \cdot p / 60$	380V: 100,0% ○	

Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
		<p>Davon, f_n sein Funktionscode ist die Nennfrequenz des Motors ist, ist P02.02; n ist die Nenndrehgeschwindigkeit des Motors und dessen Funktionscode ist P02.03; p die Polpaarzahl des Motor. 100,0% entspricht die Nennschlupffrequenz f. Hinweis: kein Drehmomentausgleich für einphasige 220 V-Wechselrichter</p> <p>Einstellbereich: 0,0 – 200,0%</p>	220V: 0%	
P04.10	Niederfrequenz-Schwingungssteuerfaktor	<p>Im SVPWM Steuermodus auftreten können Stromschwankungen an den Motor auf einem gewissen Frequenz, vor allem des Motor mit großer Leistung. Der Motor kann nicht laufen stabil oder Überstrom auftreten kann. Diese Phänomene können durch die Einstellung</p>	10	○
P04.11	Hochfrequenz-Schwingungssteuerfaktor	<p>Stromschwankungen werden.</p> <p>Der Einstellbereich von P04.10: 0 – 100 Der Einstellbereich von P04.11: 0 – 100</p>	10	○
P04.12	Schwingungsregelschwelle	<p>Der Einstellbereich von P04.12: 0,00 Hz – P00.03 (die Max-Frequenz.)</p>	30.00 Hz	○
P04.26	Energie-Saving Betrieb	<p>0: Keine Funktion 1: Automatische Energieeinsparung</p> <p>Der Motor, der die Ausgangsspannung im nicht belasteten Zustand automatisch einzustellen.</p>	0	●
P05 Gruppe Eingangsklemmen				
P05.01	S1 Terminals Funktionsauswahl	<p>0: keine Funktion</p> <p>1: Vorwärtsdrehbetrieb 2: Rückwärtsdrehvorgang 3: 3-Draht-Steuervorgang 4:</p>	1	●
P05.02	S2 Endgeräte Funktionsauswahl	<p>Vorwärtsdrehung 5 Joggen: Rückwärtsdrehung Joggen 6: Küste zu stoppen,</p>	4	●

Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
P05.03	S3-Terminals Funktionsauswahl	7: Fehler-Reset 8: Betriebspause 9: externer Fehler Eingang 10: Erhöhung der Frequenzeinstellung (UP) 11: Abnehmfrequenzeinstellung (DOWN) 12: Abbrechen die Frequenzänderung einstellen 13: Verschiebung zwischen einem Rahmen und B-Einstellung 14: Verschiebung zwischen Kombination Einstellung und A-Einstellung 15: Verschiebung zwischen Kombination Einstellung und B-Einstellung	7	*
P05.04	S4-Terminals Funktionsauswahl	16: Mehrstufige Geschwindigkeitsanschluß 1 17: Mehrstufige Geschwindigkeits Terminal 2 18: Mehrstufige Geschwindigkeitsanschluss 3 19: mehrstufiger Geschwindigkeitsanschluss 4 20: mehrstufiges Geschwindigkeit Pause 21: ACC / DEC Zeit Option 1 25: PID-Regelung Pause	0	*
P05.05	S5 Endgeräte Funktionsauswahl	26: Traverse Pause (bei der aktuellen Frequenz STOP) 27: Traverse-Reset (Rücklauf auf die Mittenfrequenz) 28: Counter Reset 30: ACC / DEC Verbot 31: Counter Trigger 33: Abbrechen der Frequenzänderung vorübergehend 34 einstellen: DC Brems 36: Verschiebung um den Befehl zu dem Tastenfeld 37: Verschiebung der Befehl an die Anschlüsse 38: Verschiebung den Befehl an die Kommunikations	0	*
P05.10	Polaritäts Auswahl der Eingangsanschlüsse	Der Funktionscode wird verwendet, um die Polarität der Eingangsklemmen einzustellen. Das Bit 0 ist, ist der Eingangsanschluß Anode. S₁ ist das Bit 0 1, die input Terminal ist Kathode.  Der Einstellbereich: 0x000 ~ 0x1F	0x000	o
P05.11	Schalter Filter Zeit	Stellen Sie die Probenfilterzeit von S1 ~ S5 und HDI-Terminals. Wenn die Störung nicht stark ist, erhöhen Sie die Parameter der disoperation zu vermeiden. 0.000 ~ 1.000s	0.010s	o

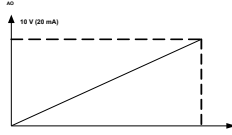
Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
P05.12	Virtuelle Terminals Einstellung	Aktivieren Sie die Eingabefunktion der virtuellen Klemmen am Kommunikationsmodus. 0: Virtuelle Terminals ist ungültig 1: MODBUS-Kommunikations virtuelle Terminals sind gültig	0	⊙
P05.13	Terminals steuern Laufmodus	<p>Stellen Sie den Betriebsmodus des Terminals Steuer 0: 2-Draht-Steuerung 1, entspricht die Richtung des ermöglichen. Dieser Modus ist weit verbreitet. Er bestimmt die Drehrichtung durch die definierte FWD und REV Klemmen Befehl. 1: 2-Draht-Steuerung 2 ; Trenne die aus der Richtung ermöglichen. FWD durch diesen Modus definiert ist die Freigabe diejenigen. Die Richtung hängt vom Zustand des definierten REV. 2: 3-Draht-Steuer 1; Sin ist der Freigabeanschluß in diesem Modus, und der Laufbefehl wird verursacht durch FWD und die Richtung wird gesteuert durch REV. Sin ist natürlich geschlossen. 3: 3-Draht-Steuerung 2; Sin ist der Freigabeanschluß auf diesem Modus gesetzt, wenn Si (i = 1 ~ 5) bis 3, bei der K eingeschaltet ist, die Steuerung der FWD und REV gültig ist; wenn K ausgeschaltet ist, ist die Steuerung der FWD und REV ungültig. Der Wechselrichter beendet.</p> <p>Anmerkung: Für den 2-Draht-Fahmodus, bei FWD / REV-Terminal gültig ist, da der Wechselrichter Anschlag des Stoppbefehls von anderen Quellen, auch der Steueranschluß FWD / REV hält gültig ist; der Wechselrichter wird nicht funktionieren, wenn der Stoppbefehl aufgehoben wird. Erst wenn FWD / REV neu aufgelegt wird, kann der Umrichter wieder starten.</p>	0	⊙
P05.14	S1 Anschlussschalter mit Verzögerungszeit	Der Funktionscode definiert die entsprechende Verzögerungszeit des elektrischen Niveaus Die programmierbaren Terminals von	0.000s	○
P05.15	Klemme S1 Abschalten Verzögerungszeit	Einschalten zum Ausschalten.	0.000s	○
P05.16	S2 Anschlussschalter mit Verzögerungszeit	Einstellbereich: 0,000 ~ 50.000s	0.000s	○



Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
P05.17	Klemme S2 Abschalten Verzögerungszeit		0.000s	○
P05.18	S3 Anschlussumschalteneinheit Verzögerungszeit		0.000s	○
P05.19	S3 Klemme Abschalten Verzögerungszeit		0.000s	○
P05.20	S4 Anschlussumschalteneinheit Verzögerungszeit		0.000s	○
P05.21	S4 Klemme Abschalten Verzögerungszeit		0.000s	○
P05.22	S5 Anschlussumschalteneinheit Verzögerungszeit		0.000s	○
P05.23	S5 Terminal Abschalten Verzögerungszeit		0.000s	○
P05.32	Untere Grenze von AI1	Der Funktionscode definiert die Beziehung zwischen der analogen Eingangsspannung und ihrem entsprechenden Sollwert. Wenn die analoge Eingangsspannung über dem eingestellten minimalen oder maximalen Eingangswert, wird der Wechselrichter bei der minimalen oder maximalen einem Zählimpuls. Wenn der Analogeingang ist der aktuelle Eingang, das entsprechende Spannung von 0 ~ 20 mA beträgt 0 ~ 10V. In verschiedenen Fällen ist der entsprechende Nennwert von 100,0% unterschiedlich. Finden Sie in der Anwendung für detaillierte Informationen.	0.00V	○
P05.33	Corresponding Einstellung der unteren Grenz von AI1		0,0%	○
P05.34	Obergrenze von AI1		10.00V	○

Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
P05.35	Correspondin g Einstellung der oberen Grenze von AI1	<p>Die Abbildung unten zeigt verschiedene Anwendungen:</p>	100,0% ◦	
P05.36	AI1 Eingangsfiler Zeit		0.100s	◦
P05.37	Untere Grenze von AI2		0.00V	◦
P05.38	Correspondin g Einstellung der unteren Grenz von AI2	<p>Eingangsfilerzeit: Dieser Parameter wird verwendet, um die Empfindlichkeit des Analogeingang einzustellen. den Wert richtig Erhöhen des Entstörungs der analogen, erhöht aber die Empfindlichkeit des analogen Eingangs schwächen.</p>	0.0%	◦
P05.39	Obergrenze von AI2	<p>Anmerkung: AI2 unterstützen kann 0 – 10 V oder 0 bis 20 mA-Eingang, wenn AI2 0 wählt – 20 mA-Eingang, ist die entsprechende Spannung von 5V 20mA. AI3 kann die Ausgabe von -10 V unterstützen – + 10V. Der Einstellbereich von P05.32: 0,00 V – P05.34 Der Einstellbereich von P05.33: -100.0% – 100.0% Der Einstellbereich von</p>	10.00V	◦
P05.40	Correspondin g Einstellung der oberen Grenze von AI2	<p>P05.34: P05.32 – 10.00V Der Einstellbereich von P05.35: -100.0% – 100.0% der Einstellbereich von P05.36: 0.000s – 10.0000e der Einstellbereich von P05.37: 0.00 V – P05.39 der Einstellbereich von P05.38: -100.0% – 100.0% Einstellbereich: von P05.39: P05.37 – 10.00V der Einstellbereich von P05.40: -100.0% – 100.0% der Einstellbereich von P05.41: 0.000s – 10.000e</p>	100,0% ◦	
P05.41	AI2 Eingangsfiler Zeit		0.100s	◦
P06 Gruppenausgabeanschlüsse				
P06.01	Y Ausgabewählschaltung	0: ungültig 1: Ein Betrieb	0	◦
P06.03	Relais RO Ausgang	<p>2: Vorwärtsdrehoperation 3: Rückwärtsdrehbetrieb 4: Rütteln Betrieb 5: Der Wechselrichter Fehler 6: Frequenzgrad Test FDT1 7: Frequenzgrad Test FDT2 8: Frequenz Ankunft</p>	1	◦

Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
		9: Nullgeschwindigkeitslauf 10: obere Grenzfrequenz der Ankunft 11: untere Grenzfrequenz der Ankunft 12: Betriebsbereit 14: Überlast Voralarm 15: Unterlast-Voralarm 16: Abschluss der einfachen PLC Stufe 17: Abschluss des einfachen SPS-Zyklus 18: Einstellen Zählwert Ankunft 19: Definierte Zählwert Ankunft 20: Externer Fehler gültig 22: Laufzeit der Ankunft 23: MODBUS-Kommunikations virtuelle Terminals Ausgang		
P06.05	Polarität der Ausgangsanschlüsse	Der Funktionscode wird verwendet, um den Pol des Ausgangsanschlusses einzustellen. Wenn das aktuelle Bit auf 0 gesetzt ist, ist positive Eingangsklemme. Wenn das aktuelle Bit ist 1, ist die negative Terminal ist negativ. Einstellbereich: 00 ~ 0F	00	○
P06.06	Y Schalt Verzögerungszeit	0.000 ~ 50.000s	0.000s	○
P06.07	Y Schalt Nachlaufzeit	0.000 ~ 50.000s	0.000s	○
P06.10	RO Einschalten Verzögerungszeit	Der Funktionscode definiert die entsprechende Verzögerungszeit des elektrischen Pegeländerung während der programmierbaren Terminal Ein- und Ausschalten.	0.000s	○
P06.11	RO Verzögerungszeit Ausschalten	 Der Einstellbereich: 0.000 ~ 50.000s	0.000s	○
P06.14	AO Ausgang	0: Lauffrequenz 1: Festlegen der Frequenz 2: Rampenreferenzfrequenz 3: Laufdrehzahl	0	○

Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
		4: Ausgangsstrom (im Verhältnis zu dem zweimal Umrichterstrom bewertet) 5: Ausgangsstrom (bezogen auf das Doppelte des Motor-Nennstrom) 6: Ausgangsspannung 7: Ausgangsleistung 8: Ausgangsdrehmoment: 10: Set 9 Drehmomentwert Analog AI1 Eingangswert 11 : 14-Eingangswert Analog AI2: MODBUS-Kommunikationssollwert 1 15: Wert Kommunikationsset MODBUS 2		
P06.17	Untere Grenze des AO-Ausgang	Der oben genannte Funktionscodes definiert die relative Beziehung zwischen dem Ausgangswert und dem Analogausgang. Wenn der Ausgangswert den Bereich des	0,0%	◦
P06.18	Correspondin g AO-Ausgang an den unteren Grenze	eingestellten maximalen oder minimalen Ausgangs überschreitet, wird es nach der Nieder Grenze oder obere Grenzausgangszählung. Wenn der analoge Ausgangsstrom ausgegeben wird, gleich 1 mA zu 0,5V.	0.00V	◦
P06.19	Obergrenze von AO Ausgang	In verschiedenen Fällen ist der entsprechende Analogausgang von 100% des Ausgangswertes unterschiedlich.	100,0% ◦	
P06.20	Der correspondin g AO-Ausgang an den oberen Grenze		10.00V	◦
P06.21	AO Ausgangsfilter Zeit	Einstellbereich von P06.18 0.00V ~ 10.00V Einstellbereich von P06.19 P06.17 ~ 100.0% Einstellbereich von P06.20 0.00V ~ 10.00V Einstellbereich von P06.21 0.000s ~ 10.000e	0.000s	◦
P07 Group Human-Machine Interface				
P07.00	Benutzer-Passwort	0 ~ 65535 Der Passwortschutz wird gültig, wenn eine beliebige Zahl ungleich Null zu setzen. 00000: Deaktivieren Sie das Kennwort des vorherigen Benutzers, und stellen Sie den Passwortschutz ungültig.	0	◦

Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
		<p>Nachdem das Kennwort des Benutzers gültig wird, wenn das Passwort falsch ist, können Benutzer das Parametermenü nicht eingeben. Es können nur korrekte Passwort des Benutzers Prüfung machen oder die Parameter ändern. Bitte beachten Sie alle Benutzer-Passwörter. Retreat Bearbeitungszustand des Funktionscodes und der Passwortschutz wird <u>kommen valid</u> d in 1 Minute. Wenn das Passwort verfügbar ist, drücken PRG / ESC in den Bearbeitungszustand des Funktionscodes, und dann „0.0.0.0.0“ angezeigt wird, einzugeben Es sei denn, Eingang richtige Passwort, kann der Bediener nicht in sie ein.</p> <p>Hinweis: Wiederherstellung auf den Standardwert kann das Passwort löschen, verwenden Sie es bitte mit Vorsicht.</p>		
P07.02	<p>QUICK / JOG Funktion</p>	<p>0: keine Funktion</p> <p>1: Jogging läuft. Drücken Sie QUICK / JOG die Jogging-Lauf realisiert.</p> <p>2: Verschiebung der Anzeigezustand durch die Schalttaste. Drücken Sie QUICK / JOG zu verschieben, um den angezeigten Funktionscode von rechts nach links. 3: Shift zwischen forward Drehungen und Rotationen umkehren. Drücken Sie QUICK / JOG die Richtung der Frequenzbefehle zu verschieben. Diese Funktion ist in der Tastatur Befehle Kanäle gültig. 4: Löschen Sie UP / DOWN-Einstellungen. Drücken Sie QUICK / JOG den eingestellten Wert von UP / DOWN zu löschen. 5: Küste zu stoppen. Drücken Sie QUICK / JOG zur Küste zu stoppen. 6: Verschieben der Ausführung von Befehlen Quelle. Drücken Sie QUICK / JOG</p> <p>die Ausführung von Befehlen Quelle zu verschieben.</p> <p>7: Schnellkommission Modus (Ausschuß nach der Nicht-Fabrik p arameter)</p> <p>Hinweis: Drücken Sie QUICK / JOG zwischen Vorwärtsdrehung und Rückwärtsdrehung zu verschieben, wird der Wechselrichter nicht aufzeichnen, die den Zustand nach dem Schalten während Ausschalten. Der Wechselrichter wird während der nächsten Einschalten nach Parametern P00.13 laufen.</p>	1	◦
P07.03	<p>QUICK / JOG die Schaltsequenzsteuerung</p>	<p>Wenn P07.02 = 6, stellen Sie den Schaltablauf Befehlskanäle ausgeführt wird.</p> <p>Keypad Steuerung → Klemmen Steuerung → Kommunikations-Steuer</p>	0	◦

Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
	Laufbefehl-	1: Tastatursteuerung --> Klemmen Kontrolle 2: Tastatursteuerung --> Kommunikationssteuerung 3: Klemmen Steuer --> Kommunikations-Steuer		
P07.04	<div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block;">STOP / RST</div> Stopp-Funktion	Wählen Sie die Stopp-Funktion durch STOP / RST - STOP / RST ist in jedem Staat für die Fehler-Reset gültig. 0: Nur gültig für die Systemsteuerung 1: beide gültig für Platte und Klemmen Kontrolle 2: Gültig für alle Betriebsarten: Sowohl für die Platte und Kommunikationssteuerung 3 gültigen	0	○
P07.05	Der Parameter Selektion1 von Fahrzustand	0x0000 – 0xFFFF Bit0: Lauffrequenz (Hz on) Bit1: eingestellte Frequenz (Hz Flackern) Bit2: Busspannung (Hz on) BIT3: Ausgangsspannung (V on) BIT4: Ausgangsstrom (A auf) BIT5: Laufdrehzahl (Umdrehungen pro Minute auf) BIT6 : Ausgangsleistung (% auf) BIT7: Ausgangsdrehmoment (% auf) BIT8: PID-Referenz (% Flackern) BIT9: PID-Rückkopplungswert (% auf) BIT10: Eingangsklemmen Zustand Bit11: Ausgangsklemmen Zustand BIT12: Drehmoment-Sollwert (% auf) BIT13: Pulszählerwert BIT14: Längenwert BIT15: Stromstufe in mehrstufigen Geschwindigkeits	0x03FF	○
P07.06	Die Parameterauswahl 2 von Laufzustand	0x0000 – 0xFFFF BIT0: analog AI1 Wert (V on) BIT1: analog AI2 Wert (V on) BIT4: Motorüberlastprozentatz (% auf) BIT5: der Wechselrichter Überlastprozentatz (% auf) BIT6: Rampenfrequenzreferenzwert (Hz on) BIT7: linear Geschwindigkeit	0x0000	
P07.07	Die Parameterauswahl	0x0000 – 0xFFFF Bit0: eingestellte Frequenz (Hz auf, Frequenz Flackern langsam) Bit1: Busspannung (V on)	0x00FF	○

Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
	der Stoppzustand Bit2:	Eingangsklemmen Zustand BIT3: Ausgangsklemmen Zustand BIT4: PID-Referenz (% Flackern) BIT5: PID-Rückkopplungswert (% auf) BIT7: analog AI1 Wert (V on) BIT8: analog AI2 Wert (V on) Bit11: Stromstufe in mehrstufigen Drehzahl BIT12 : Impulszähler		
P07.08	Frequenzanzeige Koeffizient	0.01 ~ 10.00 Angezeigte Frequenz = Laufrfrequenz * P07.08	1,00	◦
P07.09	Rotationsgeschwindigkeit	0,1 ~ 999,9% Mechanische Drehgeschwindigkeit = 120 * angezeigt × P07.09 / Motorpolpaare Laufrfrequenz	100,0%	◦
P07.10	Lineargeschwindigkeit angezeigt Koeffizient	0,1 ~ 999,9% Lineare Geschwindigkeit = Mechanische Drehzahl × P07.10	1,0%	◦
P07.11	Reserviert			●
P07.12	Modultemperatur	-20,0 ~ 120,0 °C		●
P07.13	Softwareversion	1,00 ~ 655,35		●
P07.14	Lokale akkumulative Laufzeit	0 ~ 65535h		●
P07.18	Die Nennleistung der Wandler	0,4 ~ 3000.0kW		●
P07.19	Die Nennspannung der Wandler	50 ~ 1200V		●

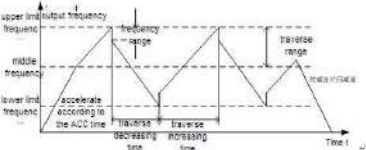
Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
P07.20	Der Nennstrom von der Wandler	0,1 – 6000.0A		•
P07.21	Factory-Bar Code 1	0x0000 – 0xFFFF		•
P07.22	Factory-Bar Code 2	0x0000 – 0xFFFF		•
P07.23	Factory-Bar Code 3	0x0000 – 0xFFFF		•
P07.24	Factory-Bar Code 4	0x0000 – 0xFFFF		•
P07.25	Factory-Bar Code 5	0x0000 – 0xFFFF		•
P07.26	Factory-Bar Code 6	0x0000 – 0xFFFF		•
P07.27	aktuelle Fehler Art	0: Kein Fehler 4: OC1 5: OC2 6: OC3 7: OV1 8: OV2 9: OV3 10: UV 11: Motorüberlast (OL1) 12: Die Wechselrichter-Überlast (OL2) 15: Überhitzen des Gleichrichtermoduls (OH1) 16: Überhitzungsfehler des Wechselrichtermoduls (OH2) 17: externe Fehler (EF) 18: 485 Kommunikationsfehler (CE 21): EEPROM Betriebsfehler (EEP) 22: PID-Antwort offline Fehler (PIDE) 24: Laufzeit der Ankunft (END) 25: elektrische Überlastung (OL3)		•

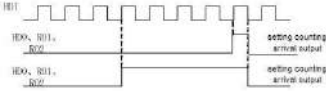
Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
P07.28	Zurück Fehler Art	36: Unterspannungsfehler (LL)		•
P07.29	Zurück 2 Fehlertyp			•
P07.30	Zurück 3 Fehlertyp			•
P07.31	Zurück 4 Fehlertyp			•
P07.32	Zurück 5 Fehlertyp			•
P07.33	aktuelle Fehler Lauffrequenz			0,00Hz •
P07.34	Rampenreferenzfrequenz bei Fehlerstrom		0,00Hz •	
P07.35	Ausgangsspannung am Stromfehler		0V	•

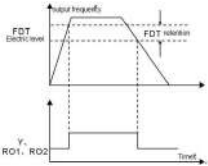
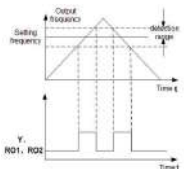
Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
P07.36	Ausgangsstrom bei Fehlerstrom		0.0A	•
P07.37	Busspannung an aktuellen Fehler		0.0V	•
P07.38	Der Max. Temperatur am aktuellen Fehler		0.0 °C •	
P07.39	Eingangsklemme Zustand bei Stromfehler		0	•
P07.40	Ausgangsklemme Zustand bei Strom Fehler		0	•
P07.41	Zurück Fehler Lauffrequenz		0,00Hz •	
P07.42	Rampenreferenzfrequenz bei früheren Fehler		0,00Hz •	
P07.43	Ausgangsspannung am vorherigen Fehler		0V	•
P07.44	Der Ausgangsstrom bei den vorherigen Fehlern		0.0A	•
P07.45	Bus-Spannung Bei der		0.0V	•

Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
	vorherige Fehler			
P07.46	Der Max. Temperatur bei den vorherigen Fehlern		0.0 °C ●	
P07.47	Eingangsklemmen Zustand bei dem vorherigen Fehler		0	●
P07.48	Ausgangsklemmen Zustand am vorherigen Fehler		0	●
P07.49	Zurück 2 Fehler runnig Frequenz		0,00Hz ●	
P07.50	Rampenreferenzfrequenz bei der vorherigen 2 Fehler		0,00Hz ●	
P07.51	Ausgangsstrom bei den letzten 2 Störungen		0V	●
P07.52	Ausgangsstrom bei den letzten 2 Fehler		0.0A	●
P07.53	Bus-Spannung bei den letzten 2		0.0V	●

Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
	Fehler			
P07.54	Der Max. Temperatur bei früheren 2 Fehler		0.0 °C ●	
P07.55	Eingangsanschlüsse angeben, bei früheren 2 Fehler		0	●
P07.56	Ausgangsanschlüsse angeben, bei früheren 2 Fehler		0	●
P08-Gruppe erweiterte Funktion				
P08.00	ACC Zeit 2 Siehe	P00.11 und P00.12 für detaillierte Definition. Goodrive10 Reihe definiert vier Gruppen von ACC / DEC Zeit, die durch P5 Gruppe ausgewählt werden kann. Die erste Gruppe von ACC / DEC Zeit ist die	Modellabhängig	○
P08.01	Dezember Zeit 2	Werkseinstellung ein. Einstellbereich: 0,0 ~ 3600.0s	Modellabhängig	○
P08.06	Jogging Lauffrequenz	Dieser Parameter wird während des Rüttelns der Referenzfrequenz zu definieren. Einstellbereich: 0,00 Hz ~ P00.03 (die Max-Frequenz.)	5.00Hz	○
P08.07	Jogging ACC läuft Zeit	Die Joggen ACC Zeit bedeutet die Zeit benötigt, wenn der Umrichter läuft von 0 Hz bis max. Frequenz.	Modellabhängig	○
P08.08	Jogging DEC läuft Zeit	Die Joggen Dezember Zeit bedeutet die Zeit benötigt, wenn der Wechselrichter vom Max geht. Frequency (P0.03) auf 0 Hz. Einstellbereich: 0,0 ~ 3600.0s	Modellabhängig	○
P08.15	Verfahrweg	Diese Funktion gilt für die Branchen, in denen Traverse und Faltungsfunktion erforderlich sind, wie Textil- und	0,0%	○

Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
P08.16	Plötzliche jumping Frequenz Angebot	Chemiefaser. Die Traverse Funktion bedeutet, dass die Ausgangsfrequenz des Wechselrichters mit der eingestellten Frequenz als Mitte fluktuiert. Die Route der Lauffrequenz ist, wie unten dargestellt, von denen der Verfahrweg durch P08.15 eingestellt ist, und, wenn P08.15 als 0 gesetzt ist, ist die Traverse 0 ohne Funktion.	0,0%	○
P08.17	Traverse steigern Zeit		5.0s	○
P08.18	Traverse rückläufig Zeit	 <p>Verfahrwege: Der Traverse Lauf durch obere und niedrige Frequenz begrenzt ist.</p> <p>Der Verfahrbereich relativ zu der Mittenfrequenz: Verfahrbereich AW = Mittenfrequenz × Verfahrbereich P08.15. Plötzliche jumping Frequenz = Verfahrwege AW × plötzliche Springen Frequenzbereich P08.16. Wenn an der Traverse Frequenz, der Wert auszuführen, die auf die plötzliche jumping Frequenz relativ.</p> <p>Die Anhebe-Zeit der Traverse Frequenz: Die Zeit von dem tiefsten Punkt zu dem höchsten.</p> <p>Die abnehmende Zeit der traverse Frequenz: Die Zeit von dem höchsten Punkt auf den niedrigsten.</p> <p>Der Einstellbereich von P08.15: 0,0 – 100,0% (bezogen auf die eingestellte Frequenz)</p> <p>Der Einstellbereich von P08.16: 0,0 – 50,0% (bezogen auf den Verfahrbereich)</p> <p>Der Einstellbereich von P08.17: 0,1 – 3600.0s Der Einstellbereich von P08.18: 0,1 – 3600.0s</p>	5.0s	○
P08.25	Einstellen Zählwert	Der Zähler funktioniert, indem die Eingangsimpulssignale des HDI-Terminals. Wenn die Zähler eine festgelegte Zahl erreicht, das	0	○
P08.26	Referenz	Multifunktions-Ausgangsanschlüssen ausgibt das Signal von „fixed Zähnummer arrival“ und der Zähler weiterarbeiten;	0	○

Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
	Zählwert	<p>wenn der Zähler eine Einstellnummer erreicht, das Multifunktions-Ausgangsklemmen wird das Signal von „Einstellung Zählnummer arrival“ Ausgang, wird der Zähler alle Nummern löschen, und vor dem nächsten Impuls zu berichten stoppen. Die Einstellung Zählwert P08.26 sollte nicht mehr als die Einstellung Zählwert P08.25 sein. Die Funktion wird wie unten dargestellt:</p>  <p>Einstellbereich von P08.25: P08.26 ~ 65535 Einstellbereich von P08.26: 0 ~ P08.25</p>		
P08.27	Einstellen Laufzeit	<p>Voreingestellte Zeit des Umrichters ausgeführt wird. Wenn die akkumulative Betriebszeit erreicht die eingestellte Zeit, die Multifunktions-Digitalausgangsanschlüsse ausgibt, das Signal „Zeit der Ankunft laufen“.</p> <p>Einstellbereich: 0 ~ 65535min</p>	0m	○
P08.28	Zeitfehler rücksetzen	<p>Die Zeit der Fehler-Reset: Setzt die Fehler-Reset-Zeit durch Auswahl dieser Funktion. Wenn die Reset-Zeit diesen eingestellten Wert überschreitet, wird der Umrichter für die Fehler stoppen und repariert werden warten.</p>	0	○
P08.29	Intervallzeit der automatischen Fehlerreset	<p>Die Intervallzeit der Fehler-Reset: Das Intervall zwischen dem Zeitpunkt, wenn der Fehler auftritt und die Zeit, wenn die Reset-Aktion auftritt.</p> <p>Einstellbereich von P08.28: 0 ~ 10 Einstellbereich von P08.29: 0,1 ~ 3600.0s</p>	1,0s	○
P08.32	FDT elektrischer Pegelerfassungswert	<p>Wenn die Ausgangsfrequenz der entsprechenden Frequenz des FDT elektrischen Pegel überschreitet, wird die Multifunktions-Digitalausgangsklemmen Ausgang das Signal von „Frequenzniveau erfassen FDT“, bis die Ausgangsfrequenz auf einen Wert abnimmt, niedriger als (FDT elektrische pegel FDT Retentionserfassungswert die entsprechenden Frequenz), ist das Signal ungültig. Unten ist die</p>	50.00Hz ○	
P08.33	FDT Retention	Wellenform-Diagramm:	5,0%	○

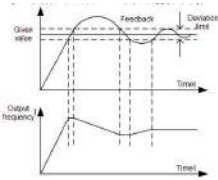
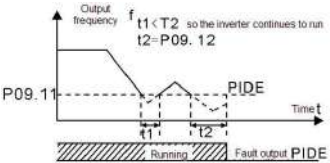
Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern						
	Erfassungswert	 <p>Einstellbereich von P08.32: 0,00 Hz ~ P00.03 (. Die Max-Frequenz)</p> <p>Einstellbereich von P08.33: 0,0 ~ 100,0% (FDT elektrische Ebene)</p>								
P08.36	Frequenz Ankunftserfassungswert	<p>Wenn die Ausgangsfrequenz unter dem Bereich unterhalb oder oberhalb der eingestellten Frequenz ist, wird der Ausgang des digitalen Multifunktionsausgangsanschlusses des Signal der „frequency arrival“, siehe das Diagramm unten für ausführliche Informationen:</p>  <p>Der Einstellbereich: 0,00 Hz ~ P00.03 (die Max-Frequenz.)</p>	0,00Hz	○						
P08.37	Bremsenergie ermöglichen	<p>Dieser Parameter wird verwendet, um das interne Bremsrohr zu steuern. 0: Deaktiviert 1: Aktiviert</p> <p>Hinweis: Nur zum internen Bremsrohr aufgebracht.</p>	0	○						
P08.38	Bremsenergie-Schwellenspannung	<p>Nach dem Einstellen der Energie der ursprüngliche Bus-Spannung zu bremsen, stellen Sie die Spannung in geeigneter Weise die Last zu bremsen. Die Fabrik ändert sich mit dem Spannungspegel. Der Einstellbereich: 200,0 ~ 2000,0V</p> <p>Um die Kunden der Wert zu groß eingestellt zu verhindern, ist es</p> <p>empfohlen Einstellbereich:</p> <table border="1" data-bbox="295 1274 730 1332"> <tbody> <tr> <td>Stromspannung</td> <td>220V</td> <td>380V</td> </tr> <tr> <td>Angebot</td> <td>375 ~ 400V</td> <td>685 ~ 750V</td> </tr> </tbody> </table>	Stromspannung	220V	380V	Angebot	375 ~ 400V	685 ~ 750V	220V Spannung: 380,0V 380V Spannung: 700,0V	○
Stromspannung	220V	380V								
Angebot	375 ~ 400V	685 ~ 750V								

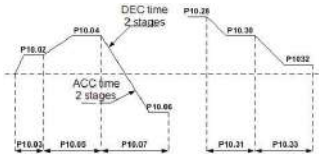
Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
P08.39	Kühlventilator läuft Modus	0: Nennbetriebsmodus 1: Der Lüfter hält nach dem Einschalten läuft auf	0	○
P08.40	PWM-Auswahl	0x0000 ~ 0x0021 LED diejenigen: PWM-Modus Auswahl 0: PWM-Modus 1, Dreiphasenmodulation und Zweiphasenmodulation 1: PWM-Modus 2, Dreiphasenmodulation LED Zehner: Low-Speed-Trägerfrequenzgrenze 0: Niedriggeschwindigkeits-Trägerfrequenz Begrenzungsmodus 1; wenn die Trägerfrequenz 1k bei niedriger Geschwindigkeit überschreitet, bis 1k Grenze. 1: Niedriggeschwindigkeits-Trägerfrequenz Begrenzungsmodus 2; wenn die Trägerfrequenz 2k bei niedriger Geschwindigkeit überschreitet, bis 2k zu begrenzen. 2: Keine LIMT für die Trägerfrequenz bei niedriger Drehzahl	0x01	●
P08.41	Über Provisions Auswahl	0: ungültig 1: Valid	1	●
P08.42	Keypad Daten Steuereinstellung	0x000 ~ 0x1223 LED diejenigen: Frequenz ermöglichen Auswahl 0: \wedge / Tasten Anpassungen sind gültig 1: Reserviert 2: \wedge / v Tasten Anpassungen sind ungültig 3: Reserviert LED-Zehner: Frequenzsteuerung Auswahl 0: Nur gültig, wenn P00.06 = 0 oder P00.07 = 0 1: Gültig für alle Frequenzeinstellung Weise 2: Ungültige für mehrstufiges Geschwindigkeit bei mehrstufiger Geschwindigkeit hat die Priorität LED Hunderte: Aktionsauswahl während des Anhaltens 0: Einstellung ist gültig 1: Während der Lauf Valid, gelöscht nach 2 Anhalten: Gültig während des Laufens, gelöscht, nachdem die Stoppbefehl empfängt LED Tausende: \wedge v / Schlüssel und digitale Potentiometer Integralfunktion 0: Die Integral-Funktion ist gültig 1: Die Integral-Funktion ist ungültig	0x0000	○
P08.44	UP / DOWN Klemmen Steuer	0x00 ~ 0x221 LED diejenigen: Frequenz ermöglicht Auswahl 0: UP / DOWN-Terminals Einstellung gültig	0x000	○

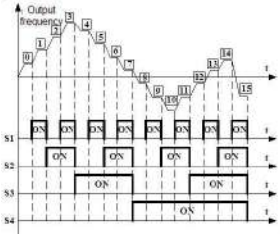
Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
	Rahmen	<p>1: UP / DOWN-Terminals ungültig LED Zehneinstellung: Frequenzsteuerung Auswahl 0: Nur gültig, wenn P00.06 = 0 oder P00.07 = 0 1: Alle Frequenzmittel gelten</p> <p>2: Wenn die mehrstufige Priorität ist, ist es ungültig zu dem mehrstufigen</p> <p>LED Hunderte: Aktion Auswahl beim Stopp 0: Einstellung gültig 1: Gültig im Rennen, klar nach Stopp 2: Gültiger im Betrieb, klar nach dem Stopp-Befehle empfangen</p>		
P08.45	UP Endfrequenz ganzzahliges Verhältnis zunehmender	0.01 – 50.00 Hz / s	0,50 Hz / s	○
P08.46	ABWÄRTS Endfrequenz Integralverhältnis abnehmend	0.01 – 50.00 Hz / s	0,50 Hz / s	○
P08.47	Aktion Auswahl für Frequenzeinstellungen auf Ausschalten	<p>0x000 – 0x111 LED diejenigen: Aktion für digitale einstellbarer Frequenz auf Ausschalten</p> <p>0: Für mehr Leistung aus 1: Clear auf Ausschalten LED-Zehner: Aktion für MODBUS Frequenzeinstellung auf Ausschalten</p> <p>0: Für mehr Leistung aus 1: Clear auf Ausschalten Hunderte LED: Aktion für anderen Frequenz-Modus zur Einstellung Ausschalten</p> <p>0: Für mehr Leistung aus 1: Clear auf Ausschalten</p>	0x000	○
P08.50 Magnetfluss	Bremsung	<p>Dieser Funktionscode wird verwendet, Magnetfluss zu ermöglichen. 0: ungültig.</p> <p>100 – 150: Je größer der Koeffizient, desto größer ist die Bremskraft.</p> <p>Dieser Umrichter kann den Motor verlangsamt durch den magnetischen Fluss zu erhöhen. Die Energie, die durch den Motor während des Bremsens erzeugt wird, kann in Wärmeenergie umgewandelt werden, durch Erhöhen</p>	0	●

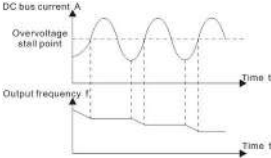
Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
		<p>der magnetische Fluss.</p> <p>Der Wechselrichter überwacht den Zustand des Motors kontinuierlich selbst während der Magnetflussperiode. So ist der Magnetfluss im Motor Anschlag verwendet wird, sowie die Drehzahl des Motors zu ändern. Seine weiteren Vorteile sind: Bremse unmittelbar nach dem Stopp-Befehl. Es muss nicht der magnetische Fluss schwächen warten.</p> <p>Die Kühlung ist besser. Der Strom des Stators anderes als der Rotor steigt während der magnetischen Fluss Brems, während die Kühlung des Stators gültiger als der Rotor ist.</p>		
P09-Gruppe PID-Regelung				
P09.00	PID-Referenzquelle Auswahl	<p>Wenn die Frequenz-Befehlsauswahl (P00.06, P00. 07) 7 ist, ist der Fahrmodus des Wechselrichters Verfahren PID-Regelung.</p> <p>Der Parameter bestimmt den Zielreferenzkanal während des PID beschafft. 0: Keypad digitale Referenz (P09.01) 1: Analog Kanal AI1 Referenz 2: Analog Kanal AI2 Referenz 5: Mehrstufige Geschwindigkeit eingestellt 6: MODBUS Kommunikationsset</p> <p>Der Einstellziel Verfahrensart PID ist ein relativer, 100% des Einstellwertes beträgt bis zu 100% der Antwort des gesteuerten Systems.</p> <p>Das System berechnet wird gemäß dem relativen Wert (0 ~ 100,0%). Hinweis:</p> <p>Mehrstufige Drehzahlsollwert, wird realisiert durch P10 Einstellung</p>	0	○
P09.01	Tastatur PID Voreinstellung	Wenn P09.00 = 0 gesetzt, der Rückkopplungswert des Systems mit dem Parameter, dessen Grundwert ist. Der Einstellbereich: -100,0% ~ 100,0%	0,0%	○
P09.02	PID-Istwert Quellenauswahl	<p>Wählen Sie den PID-Kanal, der durch den Parameter. 1: Analog Kanal AI2 Rückmeldung 4: MODBUS-Kommunikationsrückmeldung</p> <p>Hinweis: Der Referenzkanal und der Rückführkanal nicht übereinstimmen, andernfalls PID nicht wirksam steuern können.</p>	1	○
P09.03	PID-Ausgang Merkmalsauswahl	0: PID-Ausgang ist positiv: Wenn das Rückkopplungssignal der PID-Sollwert übersteigt, verringert sich die PID die Ausgangsfrequenz des Wechselrichters balancieren. Zum Beispiel kann der Stamm	0	○

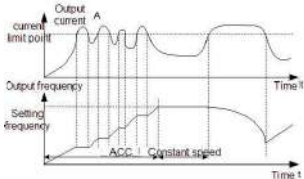
Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
		<p>PID-Regelung während wrapup</p> <p>1: PID-Ausgang ist negativ: Wenn das Rückkopplungssignal stärker ist als der PID-Referenzwert ist, die Ausgangsfrequenz des Wechselrichters erhöht die PID zu balancieren. Zum beispielsweise der Stamm PID-Regelung während wrapdown</p>		
P09.04	Proportionalverstärkung (Kp)	<p>Die Funktion wird auf die Proportionalverstärkung des PID P Eingang angelegt.</p> <p>P bestimmt die Stärke des gesamten PID-Reglers. Der Parameter von 100 bedeutet, dass, wenn der Versatz des PID-Istwert und Sollwertes 100% beträgt, ist der Verstellbereich der PID Einstellmechanismus der max. Frequenz (unter Vernachlässigung Integralfunktion und die Differentialfunktion). Der Einstellbereich: 0,00 ~ 100.00</p>	1,00	○
P09.05	Integralzeit (Ti)	<p>Dieser Parameter bestimmt die Geschwindigkeit des PID Einstellmechanismus zur Einstellung integral auf der Abweichung des PID-Istwert und Bezug auszuführen.</p> <p>Wenn die Abweichung des PID-Istwert und Bezug 100% ist, arbeitet das Integral Einstellmechanismus kontinuierlich nach der Zeit (die proportionale Wirkung zu ignorieren und Differentialwirkung) den Max zu erreichen. Frequency (P00.03) oder der max. Spannung (P04.31), kürzere das Integral Zeit, stärker ist der Einstellung</p> <p>Einstellbereich: 0,01 ~ 10.00s</p>	0.10 Sekunden	○
P09.06	Differentialzeit (Td)	<p>Dieser Parameter bestimmt die Stärke der Verhältnisänderung, wenn PID-Einstellmechanismus auf der Abweichung der PID Integral Einstellung führt Feedbacks und Referenz. Wenn die PID-Rückkopplung ändert 100% während der Zeit, die Einstellung des Einstellmechanismus integral (die proportionale Wirkung und Differentialwirkung zu ignorieren)</p> <p>ist der Max. Frequenz (P00.03). Längere die Integralzeit, ist stärker der Einstellung. Einstellbereich: 0,00 ~ 10.00s</p>	0,00s	○
P09.07	Abtastzyklus (T)	<p>Dieser Parameter bedeutet, den Abtastzyklus des Feedbacks. Der Modulator berechnet in jedem Abtastzyklus. Je länger der Bäumchen-Zyklus ist, desto langsamer die Reaktion ist. Einstellbereich: 0,00 ~ 100.00s</p>	0.10 Sekunden	○
P09.08	PID-Regelabweichungsgrenze	<p>Wie in der Abbildung unten gezeigt, stoppen PID Einsteller während der Abweichungsgrenze zu arbeiten. Stellen Sie die Funktion richtig um die Genauigkeit und Stabilität des Systems einzustellen.</p>	0,0%	○

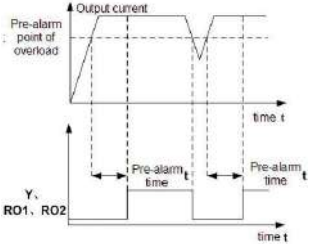
Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
		 <p data-bbox="291 433 469 452">Einstellbereich: 0,0 ~ 100,0%</p>		
P09.09	Output oberen Grenze von PID	Diese Parameter werden verwendet, um die obere und untere Grenze des PID Einstellmechanismus Ausgangs einzustellen.	100,0% ◦	
P09.10	Ausgang untere Grenze der PID	100,0% entspricht max. Frequenz Einstellbereich von P09.09: P09.10 ~ 100,0% Einstellbereich von P09.10: -100,0% ~ P09.09	0,0%	◦
P09.11	Feedback offline Erfassungswert	Stellen Sie den PID-Feedback offline Erfassungswert, wenn der Erfassungswert kleiner als oder gleich den Feedback offline Erkennungswert und die dauerhafte Zeit überschreitet den eingestellten Wert in P09.12, wird der Umrichter melden „PID Feedback offline Fehler“ und die Tastatur wird angezeigt PIDE.	0,0%	◦
P09.12	Feedback offline Erkennung Zeit	 <p data-bbox="291 1059 541 1078">Einstellbereich von P09.11: 0,0 ~ 100,0%</p> <p data-bbox="291 1089 544 1108">Einstellbereich von P09.12: 0,0 ~ 3600,0s</p>	1,0s	◦
P09.13	PID Einstellwahlanzei	<p data-bbox="291 1147 381 1166">0x00 ~ 0x11 LED</p> <p data-bbox="291 1176 348 1195">diejenigen:</p> <p data-bbox="291 1205 783 1319">0: Halten auf integrale Anpassung, wenn die Frequenz des oberen und unteren Grenzwert erreicht; Die Integration zeigt die Änderung zwischen dem Referenz- und dem Rückkopplungs wenn es der interne Integralgrenze erreicht. Wenn der Trend zwischen der Referenz und den Feedback-Änderungen, braucht es mehr</p>	0x00	◦

Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
		<p>Zeit, um die Auswirkungen des Dauerbetriebes der Offset und die Integration wird mit dem Trend ändern.</p> <p>1: Stop integrale Anpassung, wenn die Frequenz des oberen und unteren Grenzwert erreicht hat. Wenn die Integration stabil hält, und der Trend zwischen der Referenz und der Rückkopplung ändert, wird die Integration mit dem schnell Trend ändern. LED-Zehner:</p> <p>0: Das gleiche mit der Setzrichtung; wenn der Ausgang des PID-Einstellung unterscheidet sich von der Stromlaufrichtung, dem internen Willen Ausgang 0 gezwungenermaßen. 1: entgegen der Setzrichtung</p>		
P10-Gruppe Einfache Steuerung und mehrstufiger Drehzahlregelung				
P10.02 Mehrstufige	Drehzahl 0	100,0% der Frequenzeinstellung entspricht den Max. Frequenz P00.03.	0,0%	○
P10.04 Mehrstufige	Geschwindigkeit 1	Wenn einfache Auswahl PLC ausgeführt wird, eingestellt P10.02 – P10.33 die Lauffrequenz und die Richtung aller Stufen zu definieren. Hinweis: Das Symbol der mehrstufigen bestimmt die Laufrichtung der einfachen Steuerung. Der negativer Wert bedeutet eine Rückwärtsdrehung.	0,0%	○
P10.06 Mehrstufige	Geschwindigkeit 2		0,0%	○
P10.08 Mehrstufige	Geschwindigkeit 3		0,0%	○
P10.10 Mehrstufige	Geschwindigkeit 4		Mehrstufige Geschwindigkeiten liegen im Bereich von -F_{max} - f_{min} und es kann sein,	0,0%
P10.12 Mehrstufige	Geschwindigkeit 5	Goodrive10 Serie Wechselrichter können durch die Kombination des mehrstufigen Anschlüssen 1 bis 4, entsprechend der Geschwindigkeit 0 auf die Geschwindigkeit 15 16 Stufen Geschwindigkeit, ausgewählt eingestellt.	0,0%	○
P10.14 Mehrstufige	Geschwindigkeit 6		0,0%	○

Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern																																																																																																																																	
P10.16 Mehstufige	Geschwindigkeit 7	 <p>Wenn S1 = S2 = S3 = S4 = AUS, wird die Frequenzeingang Weise über Code P00.06 oder P00.07 ausgewählt. Wenn alle S1 = S2 = S3 = S4 Klemmen nicht ausgeschaltet sind, läuft es bei mehrstufiger dem Vorrang der Tastatur, Analogwertes, Hochgeschwindigkeits-Puls, PLC, Kommunikationsfrequenzeingabe erfolgt. Wählen höchstens 16 Stufen über den Kombinationscode von S1, S2, S3 Geschwindigkeit und S4.</p> <p>Das Anfahren und Anhalten des mehrstufigen Lauf durch Funktionscode P00.06 bestimmt wird, ist die Beziehung zwischen S1, S2, S3, S4 und Klemmen mehrstufiges Geschwindigkeit wie follo Flügel:</p>	0.0%	○																																																																																																																																	
P10.18 Mehstufige	Geschwindigkeit 8		0.0%	○																																																																																																																																	
P10.20 Mehstufige	Geschwindigkeit 9		0.0%	○																																																																																																																																	
P10.22 Mehstufige	Geschwindigkeit 10		0.0%	○																																																																																																																																	
P10.24 Mehstufige	Geschwindigkeit 11		0.0%	○																																																																																																																																	
P10.26 Mehstufige	Geschwindigkeit 12		0.0%	○																																																																																																																																	
P10.28 Mehstufige	Geschwindigkeit 13		0.0%	○																																																																																																																																	
P10.30 Mehstufige	Geschwindigkeit 14		0.0%	○																																																																																																																																	
P10.32 Mehstufige	Geschwindigkeit 15		<table border="1" data-bbox="319 822 766 1234"> <tr> <td>S1</td><td>AUS</td><td>EIN</td><td>AUS</td><td>EIN</td><td>AUS</td><td>EIN</td><td>AUS</td><td>EIN</td><td>AUS</td><td>S2</td><td>AUS</td><td>AUS</td><td>EIN</td><td>EIN</td><td>AUS</td> </tr> <tr> <td>AUS</td><td>EIN</td><td>EIN</td><td>AUS</td><td>AUS</td><td>AUS</td><td>S3</td><td>OFF</td><td>ON</td><td>ON</td><td>ON</td><td>ON</td><td>S4</td><td>AUS</td><td>AUS</td><td></td> </tr> <tr> <td>AUS</td><td>AUS</td><td>AUS</td><td>AUS</td><td>AUS</td><td>AUS</td><td>Stufe 0</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td> </tr> <tr> <td></td><td></td><td></td><td>1</td><td>2</td><td>3</td><td>4</td><td>5</td><td>6</td><td>7</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td> </tr> <tr> <td>S1</td><td>AUS</td><td>EIN</td><td>AUS</td><td>EIN</td><td>AUS</td><td>EIN</td><td>AUS</td><td>EIN</td><td>AUS</td><td>S2</td><td>AUS</td><td>AUS</td><td>EIN</td><td>EIN</td><td>AUS</td> </tr> <tr> <td>AUS</td><td>EIN</td><td>EIN</td><td>AUS</td><td>AUS</td><td>AUS</td><td>S3</td><td>OFF</td><td>ON</td><td>ON</td><td>ON</td><td>ON</td><td>S4</td><td>EIN</td><td>EIN</td><td>EIN</td> </tr> <tr> <td>EIN</td><td>EIN</td><td>EIN</td><td>EIN</td><td>EIN</td><td>Stufe 8</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td> </tr> <tr> <td></td><td></td><td></td><td>9</td><td>10</td><td>11</td><td>12</td><td>13</td><td>14</td><td>15</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td> </tr> </table> <p>. Einstellbereich von P10 (2n, 1 <n <17): -100,0 ~ 100,0%</p>	S1	AUS	EIN	AUS	EIN	AUS	EIN	AUS	EIN	AUS	S2	AUS	AUS	EIN	EIN	AUS	AUS	EIN	EIN	AUS	AUS	AUS	S3	OFF	ON	ON	ON	ON	S4	AUS	AUS		AUS	AUS	AUS	AUS	AUS	AUS	Stufe 0													1	2	3	4	5	6	7							S1	AUS	EIN	AUS	EIN	AUS	EIN	AUS	EIN	AUS	S2	AUS	AUS	EIN	EIN	AUS	AUS	EIN	EIN	AUS	AUS	AUS	S3	OFF	ON	ON	ON	ON	S4	EIN	EIN	EIN	EIN	EIN	EIN	EIN	EIN	Stufe 8														9	10	11	12	13	14	15							0.0%	○
S1	AUS		EIN	AUS	EIN	AUS	EIN	AUS	EIN	AUS	S2	AUS	AUS	EIN	EIN	AUS																																																																																																																					
AUS	EIN	EIN	AUS	AUS	AUS	S3	OFF	ON	ON	ON	ON	S4	AUS	AUS																																																																																																																							
AUS	AUS	AUS	AUS	AUS	AUS	Stufe 0																																																																																																																															
			1	2	3	4	5	6	7																																																																																																																												
S1	AUS	EIN	AUS	EIN	AUS	EIN	AUS	EIN	AUS	S2	AUS	AUS	EIN	EIN	AUS																																																																																																																						
AUS	EIN	EIN	AUS	AUS	AUS	S3	OFF	ON	ON	ON	ON	S4	EIN	EIN	EIN																																																																																																																						
EIN	EIN	EIN	EIN	EIN	Stufe 8																																																																																																																																
			9	10	11	12	13	14	15																																																																																																																												
P11-Gruppe Schutzparameter																																																																																																																																					

Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern						
P11.01	Plötzliche Verlustleistung Frequenz abnehmende Funktion Auswahl	0: Deaktivieren 1: Aktivieren	0	○						
P11.02	Frequenz abnehmend Verhältnis von plötzlichem Stromausfall	<p>Einstellbereich: 0,00Hz / s – P00.03 (. Die Max-Frequenz) Nach der Verlustleistung des Gitters fällt die Busspannung auf den plötzlichen Frequenzverringerpunkt, der Wechselrichter beginnen, um die Lauffrequenz bei P11.02 zu verringern, der Wechselrichter erzeugt Strom wieder zu machen. Die zurückkehrende Energie kann die Busspannung hält einen Nenn Lauf des inverte, um sicherzustellen, r bis die Wiederherstellung von pg wir sind.</p> <table border="1" data-bbox="339 583 743 714"> <tr> <td>Spannungsgrad</td> <td>220V</td> <td>380V</td> </tr> <tr> <td>Frequenz-Abnahme Punkt der plötzlichen Strom Verlust</td> <td>260V</td> <td>460V</td> </tr> </table> <p>Hinweis:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Stellen Sie die Parameter richtig durch das Anhalten Umrichterschutzes während des Schaltens des Gitters zu vermeiden. 2. Deaktivieren Eingangphasenausfallschutz diese Funktion zu aktivieren. 	Spannungsgrad	220V	380V	Frequenz-Abnahme Punkt der plötzlichen Strom Verlust	260V	460V	10,00 Hz / s	○
Spannungsgrad	220V	380V								
Frequenz-Abnahme Punkt der plötzlichen Strom Verlust	260V	460V								
P11.03	Überspannungsschutz Geschwindigkeitsverlust	0: Deaktiviert 1: Aktiviert 	1	○						
P11.04	Überspannungsgeschwindigkeitsverlust Spannungsschutz	120 – 150% (Standard-Bus-Spannung) (380V) 120 – 150% (Standard-Bus-Spannung) (220)	136% 120%	○						

Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
P11.05	Derzeitige Begrenzung Aktionsauswahl	Das tatsächliche Erhöhung Verhältnis kleiner als das Verhältnis des Ausgang wegen der großen Belastung während ACC Lauffrequenz. Es ist notwendig, Maßnahmen zu ergreifen, Überstromfehler und den Umrichter zu vermeiden.	1	◦
P11.06	Automatische Strombegrenzung Niveau	Während des Laufs des Wechselrichters, wird diese Funktion, den Ausgangsstrom erkennen und sie mit dem Grenzpegel vergleichen, in P11.06 definiert. Wenn es das Niveau überschreitet, wird der Umrichter mit stabiler Frequenz in ACC Laufe laufen, oder der Umrichter Derating während des konstanten Laufes laufen. Wenn es das Niveau kontinuierlich überschreitet, wird die Ausgangsfrequenz halten, um die untere Grenze zu verringern. Wenn der Ausgangsstrom kleiner zu sein als der Grenzpegel erkannt wird, wird der Wechselrichter laufen beschleunigen.	160,0% ◦	
P11.07	Das Abnahmeverhältnis während der Strombegrenzung	 <p>Einstellbereich von P11.05: 0: Strombegrenzung ungültig 1: Strombegrenzung gültig Einstellbereich von P11.06: 50,0 – 200,0% Einstellbereich von P11.07: 0,00 – 50,00Hz / s</p>	10,00 Hz / s	◦
P11.08	Überlast-Voralarm des Motors oder den Wechselrichter		0x000	◦
P11.09	Überlast-Voralarm Prüfpegels	Der Ausgangsstrom des Wechselrichters oder des Motors über P11.09 ist und die bleibende Zeit ist jenseits P11.10, überlasten Voralarm ausgegeben.	150%	◦
P11.10	Überlast-Voralarm Erfassungs		1,0s	◦

Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
	Zeit	 <p>Einstellbereich von P11.08: Aktivieren und definieren die Überlast Voralarm des Wechselrichters oder des Motors.</p> <p>Einstellbereich: 0x000 ~ 0x131 LED diejenigen: 0: Überlast Voralarm des Motors entspricht den Nennstrom des Motors 1: Überlast Voralarm des Umrichters entsprechen dem Nennstrom des Umrichters Zehner-LED: 0: Der Wechselrichter weiterhin 1 nach Unterlast- Voralarm arbeiten: Der Wechselrichter setzt sich nach Unterlast- Voralarm arbeiten, und der Wechselrichter stoppt nach Überlastfehler 2 auszuführen: Der Wechselrichter arbeitet weiter nach Überlast Voralarm und der Wechselrichter stoppt, um nachlaufen Fehler Unterlast 3. Der Umrichter stoppt, wenn eine Überlastung oder Unterbelastung. LED Hunderte: 0: Erkennung die ganze Zeit 1: Nachweis in konstantem Betrieb Einstellbereich von P11.09: P11.11 ~ 200% Einstellbereich von P11.10: 0,1 ~ 60,0s</p>		
P11.11	Nachweisgrenze des Unterlast-Voralarm	Wenn der Wechselrichterstrom oder der Ausgangsstrom niedriger als P11.11 ist, und seine bleibende Zeit ist über P11.12, die Umrichter Ausgang Unterlast-Voralarm. Einstellbereich von P11.11: 0 ~ P11.09	50%	o

Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
P11.12	Erfassungszeit des Unterlast-Voralarm	Einstellbereich von P11.12: 0,1 ~ 60,0s	1,0s	○
P11.13	Ausgangsklemme Aktion Auswahl bei den Fehlern	<p>Wählen Sie die Aktion von Fehlerausgangsklemmen auf Unterspannung und Fehler-Reset. 0x00 ~ 0x11 LED diejenigen:</p> <p>0: Aktion unter Fehler Unterspannung 1: Keine Maßnahme im Fehlerunterspannung LED Zehner:</p> <p>0: Aktion während des automatischen Reset 1: Keine Aktion während des automatischen Reset</p>	0x00	○
P14 Gruppe Serielle Kommunikation				
P14.00	Lokale communicati auf Adresse	<p>Der Einstellbereich: 1 ~ 247</p> <p>Wenn der Master den Rahmen zu schreiben, wird die Kommunikationsadresse des Slaves auf 0 gesetzt; die Broadcast-Adresse ist, die Kommunikationsadresse. Alle Slaves am MODBUS Feldbus können den Rahmen empfangen, aber die Salbe nicht antwortet.</p> <p>Die Kommunikationsadresse des Antriebs ist einzigartig in dem Kommunikationsnetz. Dies ist die von grundlegender Bedeutung für den Punkt zu Punkt-Kommunikation zwischen dem oberen Monitor und dem Laufwerk.</p> <p>Hinweis: Die Adresse des Slave kann nicht auf 0 gesetzt.</p>	1	○
P14.01	Baudrate	<p>Stellen Sie die digitale Übertragungsgeschwindigkeit zwischen dem oberen Monitor und dem Wechselrichter. 0: 1200bps 1: 2400 bps 2: 4800 bps 3: 9600BPS 4: 19200 bps 5: 38400bps</p> <p>Hinweis: Die Baudrate zwischen dem oberen Monitor und dem Umrichter müssen gleich sein. Ansonsten ist die Kommunikation</p>	4	○

Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
		nicht angewandt. Je größer die Baudrate, desto schneller ist die Kommunikationsgeschwindigkeit.		
P14.02	Digitale Bit Kasse Einstellung	Das Datenformat zwischen dem oberen Monitor und dem Umrichter müssen gleich sein. Andernfalls wird die Kommunikation nicht angewendet. 0: keine Überprüfung (N, 8,1) für die RTU 1: Selbst-Check (E, 8,1) für die RTU 2: Ungerade Prüfung (O, 8,1) für den RTU 3: Keine Prüfung (N, 8,2) für RTU 4: überprüfen Even (E, 8,2) für RTU 5: Odd-Check (O, 8,2) für RTU	1	○
P14.03	Communicati auf Antwort verzögern	0 – 200 ms Das bedeutet, die Intervallzeit zwischen der Intervallzeit, wenn das Laufwerk die Daten empfangen und gesendet an die obere Monitor. Wenn die Antwort Verzögerung kürzer als die Verarbeitungszeit des Systems ist, dann ist die Antwort Verzögerungszeit der Systembearbeitungszeit, wenn die Antwort Verzögerung länger als die Systembearbeitungszeit, so wird nach dem System beschäftigt sich mit den Daten, wartet, bis die Antwort Verzögerung zu erreichen Zeit, um die Daten an den oberen Monitor zu senden.	5	○
P14.04	Communicati auf Überstunden Fehlerzeit	0,0 (ungültig), 0,1 – 60,0s Wenn der Funktionscode als 0,0 eingestellt ist, ist die Kommunikation Überstunden Parameter ungültig. Wenn der Funktionscode wird als nicht-null gesetzt, wenn die Intervallzeit zwischen zwei Kommunikationen überschreitet das Kommunikation Überstunden, wird das System „485 Kommunikationsfehler“ (CE) berichtet. Im Allgemeinen legen Sie es als ungültig; die Parameter in der kontinuierlichen Kommunikation den Kommunikationszustand zu überwachen.	0,0s	○
P14.05	Getriebe Fehlerverarbeitung	0: Alarm und stoppen frei 1: Kein Alarm und laufen weiter 2: Kein Alarm und Stopp gemäß das Anschlagmittel (nur unter der Kommunikationssteuerung) 3: Kein Alarm und Stopp entsprechend das Anschlagmittel (unter allen Betriebsart)	0	○

Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
P14.06	Communicati auf die Verarbeitung Aktionsauswahl	0x00 – 0x11 LED diejenigen: 0: Betrieb mit Antwort: Der Antrieb für alle Lese- und Schreibbefehle des oberen Monitor reagiert. 1: Betrieb ohne Antwort ; Der Antrieb reagiert nur auf das Lesen anderer Befehl als der Schreibbefehl des Antriebs. Die Kommunikationseffizienz kann durch dieses Verfahren erhöht werden. LED-Zehner: (reserviert)	0x00	○
P17 Gruppenüberwachungsfunktion				
P17.00	Frequenz einstellen	Anzeige der aktuellen Sollfrequenz des Umrichters Bereich: 0,00 Hz – P00.03	0,00Hz ●	
P17.01	Ausgangsfrequenz	Anzeige der aktuellen Ausgangsfrequenz des Umrichters Bereich: 0,00 Hz – P00.03	0,00Hz ●	
P17.02	Rampenreferenzfrequenz	Anzeige der aktuellen Rampenreferenzfrequenz des Umrichters Bereich: 0,00 Hz – P00.03	0,00Hz ●	
P17.03	Ausgangsspannung	Anzeige der aktuellen Ausgangsspannung des Umrichters Bereich: 0 – 1200V	0V	●
P17.04	Ausgangsstrom	Anzeige der aktuellen Ausgangsstrom des Umrichters Bereich: 0,0 – 5000.0A	0.0A	●
P17.05	Die Rotationsgeschwindigkeit der Motor-	Anzeige der Drehzahl des Motors. Bereich: 0 – 65535RPM	0 RPM ●	
P17.08 Motorleistung		Anzeige der aktuellen Leistung des Motors. Einstellbereich: -300,0% – 300,0% (der Nennstrom des Motors)	0,0% ●	

Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
P17.09	Abtriebsdrehmoment	Anzeigen des aktuellen Ausgangsdrehmoment des Wechselrichters. Bereich: -250,0 ~ 250,0%	0,0% ●	
P17.11	DC-Bus-Spannung	Anzeige der aktuellen Zwischenkreisspannung des Umrichters Bereich: 0,0 ~ 2000,0V	0V	●
P17.12	Schalten Eingangsanschlüsse Zustand	Anzeige der aktuellen Schaltereingangsklemmen Zustand des Umrichters Bereich: 0000 ~ 00FF	0	●
P17.13	Schaltausgang Terminals Zustand	Anzeige der aktuellen Schalterausgangsklemmen Zustand des Umrichters Bereich: 0000 ~ 000F	0	●
P17.14	digitale Einstellung	Anzeigen der Einstellung über die Tastatur des Wechselrichters. Bereich: 0,00 Hz ~ P00,03	0,00V	●
P17.18	Zählwertintervall	Anzeige der aktuellen Zählnummer des Umrichters. Bereich: 0 ~ 65535	0	●
P17.19	AI1 Eingangsspannung	Anzeige Analog AI1 Eingangssignal Bereich: 0,00 ~ 10,00V	0,00V	●
P17.20	AI2 Eingangsspannung	Anzeige Analog AI2 Eingangssignal Bereich: 0,00 ~ 10,00V	0,00V	●
P17.21	AI3 Eingangsspannung	Anzeige Analog AI2 Eingangssignalebereich: -10,00 ~ 10,00V	0,00V	●
P17.22	HDI Eingangsfrequenz	Anzeige HDI Eingangsfrequenzbereich: 0,00 ~ 50,00kHz	0,00 kHz ●	
P17.23	PID-Soll Wert	Anzeige PID-Sollwert Bereich: -100,0 ~ 100,0%	0,0% ●	

Funktion Code	Name	Detaillierte Anweisung von Parametern	Standardwert	ändern
P17.24	PID Antwort Wert	Anzeige PID Antwort Wertebereich: -100,0 – 100,0%	0,0% ●	
P17.25	Leistungsfaktor des Motors	Anzeige des aktuellen Leistungsfaktor des Motors Bereich: -1,00 – 1,00		●
P17.26	Aktuelle Laufzeit	Anzeige der aktuellen Laufzeit des Umrichters. Bereich: 0 – 65535min	0m	●
P17.27	Das momentane Stadium der mehrstufigen Geschwindigkeit	Anzeige einfache Steuerung und die aktuelle Stufe des mehrstufigen Drehzahlbereich: 0 – 15	0	●
P17.36	Abtriebsdrehmoment	Zeigen Sie den Ausgang Drehmoment. Positiver Wert ist in der electro Zustand, und negativ ist in dem Energieerzeugungszustand. Bereich: -3000.0Nm – 3000.0Nm	0	●
P17.37	Zählen Wert des Motorüberlast	0 – 100 (100: OL1)		●

6 Fehlerverfolgung

6.1 Wartungsintervalle

Wenn in einer geeigneten Umgebung installiert ist, erfordert der Wechselrichter sehr wenig Wartung. In der Tabelle sind die

Routinewartungsintervalle Emp von INVT geflickt.

Prüfteil		Überprüfen Artikel	Prüfverfahren	Kriterium
Umgebungsbedingungen		Prüfen das Umgebungs Temperatur, Feuchtigkeit und Vibration und sicherzustellen, dass sich kein Staub, Gas, Öl Nebel und Wassertropfen.	Visuelle Prüfung und Gerätetest	Konform zum Handbuch
		Stellen Sie sicher, es gibt keine Werkzeuge oder andere ausländische oder gefährliche Gegenstände	Sichtprüfung	Es sind keine Werkzeuge oder gefährliche Gegenstände.
Stromspannung		Sicherstellen, dass der Hauptstromkreis und Steuerkreis normal ist.	Messung durch Millimeter	Konform zum Handbuch
Tastenfeld		Sicherstellen, dass die Anzeige klar genug	Visuelle Prüfung Die Charaktere sind <u>normal angezeigt</u> .	
		Sicherstellen, dass die Zeichen angezeigt total	Visuelle Prüfung der Konformität Handbuch	
Hauptstromkreis	Häufig verwendet	Dafür sorgen Die Schrauben werden festgezogen security	Straffen	N / A
		Stellen Sie sicher, es gibt keine Verzerrung, knistert, Beschädigung oder Farbwechsel-durch Überhitzung und Alterung auf die Maschine und Isolator verursacht.	Visuelle Prüfung NA	
		Stellen Sie sicher, dass sich kein Staub und Schmutz	Sichtprüfung	N / A Hinweis: wenn die Farbe der Änderung Kupferblocks, bedeutet es nicht, dass es etwas falsch ist <u>mit den Merkmalen</u>
Die Führung des Leiters		Sicher gehen, dass es gibt kein Verzerrung oder Farbwechsel des durch Überhitzung verursachten Leiters.	Sichtprüfung	N / A
		Sicher gehen, dass es gibt keine Knistern oder Farbwechsel der Schutzschichten.	Sichtprüfung	N / A
Terminals Sitz		Sicher gehen, dass es gibt kein	Sichtprüfung N / A	

Prüfteil	Überprüfen Artikel	Prüfverfahren	Kriterium	
	Beschädigung			
	Filterkondensatoren	Sicher gehen, dass es gibt kein weinend, Farbe wechselnde, Knistern und cassis Erweiterung.	Sichtprüfung	N / A
		Sicherstellen, dass das Sicherheitsventil an der richtigen Stelle ist.	Abschätzen, ob die Nutzungszeit nach der Wartung oder die statische Kapazität messen.	N / A
		Falls erforderlich, misst die statische Kapazität.	Messen das Kapazität durch Instrumente.	Die statische Kapazität über oder gleich den ursprünglichen Wert * 0,85.
	Widerstände	Stellen Sie sicher, ob es gibt Ersatz und Spaltung durch Überhitzung.	Riechen und visuelle Prüfung	N / A
		Sicher gehen, dass es gibt kein offline.	Die visuelle Untersuchung oder ein Ende entfernen, um mit Multi zu gerinnen oder messen	Die Widerstände sind in \pm 10% der das Standardwert.
	Transformatoren und Reaktoren	Stellen Sie sicher, es gibt keine ungewöhnliche Schwingungen, Lärm und Riechen,	Hören, Riechen und visuell Untersuchung	N / A
	Electromagnetism Schütze und Relais	Stellen Sie sicher, ob es gibt Vibrationsgeräusche im das Werkstätten.	Hören	N / A
		Stellen Sie sicher, das Schütz gut genug ist.	Visuelle Prüfung NA	
	Die Steuerschaltung	Achten Sie darauf, dass keine losen Schrauben und Schütze ist.	zumachen	N / A
Stellen Sie sicher, es gibt keinen riechend und Farbwechsel.		Riechen und visuelle Prüfung	N / A	
Stellen Sie sicher, es gibt keine knistert, <u>Schäden Verzerrung und Rost.</u>		Visuelle Prüfung NA		
Stellen Sie sicher, es gibt keinen Wein und Verzerrung zu das Kondensatoren.		Die visuelle Untersuchung oder schätzen das Verwendungszweck Zeit <u>laut</u>	N / A	


Prüfteil	Überprüfen Artikel	Prüfverfahren	Kriterium
		Wartungsinformationen	
Kühlsystem	Lüfter	Schätzen Sie, ob es anormale Geräusche und Vibrationen.	Hör- und Sichtprüfung oder stabile Dreh drehen mit der Hand
		Schätzung gibt es keine Verluste schrauben.	Straffen N/A
	Dafür sorgen Dort ist Nein Farbwechsel-verursacht durch Überhitzung.	Die visuelle Untersuchung oder schätzen das Verwendungszweck Zeit entsprechend der Wartungsinformationen	N/A
Lüftungskanal	Stellen Sie sicher, ob es Sachen oder Fremd Einwand in dem Kühlventilator ist, Entlüfter.	Sichtprüfung	N/A

6.1.2 Lüfter

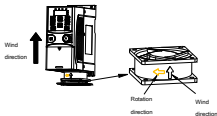
Umrichterdisplay Lüfter haben eine minimale Lebensdauer von 25.000 Betriebsstunden. Die tatsächliche Lebensdauer hängt von der Inverter-Nutzung und Umgebungstemperatur.

Die Betriebsstunden können durch P07.14 (akkumulative Stunden des Umrichters) gefunden werden. Lüfterfehler kann durch den zunehmenden Lärm von den Lüfterlager vorhergesagt werden. Wenn der Umrichter in einem kritischen Teil eines Prozesses betrieben wird, wird ein Austausch des Lüfters empfohlen, sobald diese Symptome auftreten. Ersatz Fans

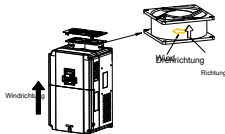
sind verfügbar fr om INVT.

	<ul style="list-style-type: none"> • Lesen und folgen Sie den Anweisungen in Kapitel <i>Sicherheitsvorkehrungen</i>. Körperliche Verletzungen oder zum Tod führen würde die Anweisungen zu ignorieren, oder Schäden an der Ausrüstung.
--	--

1. Stoppen Sie den Umrichter und trennen Sie es von der Wechselstromquelle und warten zumindest für die Zeit am Wechselrichter bezeichnet.
2. Der Hebel die Lüfterhalterung aus dem Antriebsrahmen mit einem Schraubendreher und heben Sie die klappbaren Ventilatorhalter leicht nach oben von seiner Vorderkante.
3. Trennen Sie das Lüfterkabel.
4. Entfernen Sie die Lüfterhalterung aus den Scharnieren.
5. Install the new fan holder including the fan in reverse order. Keep the wind direction of the fan consistent with that of the inverter, as shown below:



Fan maintenance diagram for inverters ≤2.2kW

Fan Wartungsplan für Umrichter $\geq 4\text{kW}$

8. Stromversorgung wiederherstellen.

6.1.3 Kondensatoren Formieren der

Kondensatoren

Die DC-Bus-Kondensatoren müssen entsprechend den Operationsbefehl reformiert werden, wenn der Wechselrichter für eine lange Zeit gespeichert worden ist. Die Speicherzeit wird die Form produziert anderen Zeitpunkt als die Lieferdaten gezählt, der

wurde in der seriellen nu markiert mber des Umrichters.

Zeit	Funktionsprinzip
Lagerzeit weniger als 1 Jahr	Der Betrieb ohne Aufladen
Lagerfähigkeit 1-2 Jahre	Eine Verbindung mit der Leistung für 1 Stunde vor dem ersten EIN-Befehl
Lagerzeit von 2-3 Jahren	Verwenden Stromstoß für den Wechselrichter aufzuladen <ul style="list-style-type: none"> • In 25% der Nennspannung für 30 Minuten • In 50% der Nennspannung für 30 Minuten • In 75% Nennspannung 30 Minuten • Geben Sie 100% der Nennspannung für 30 Minuten
Lagerzeit von mehr als 3 Jahre	Verwenden Stromstoß für den Wechselrichter aufzuladen <ul style="list-style-type: none"> • In 25% der Nennspannung für 2 Stunden • In 50% der Nennspannung für 2 Stunden • In 75% der Nennspannung für 2 Stunden • Geben Sie 100% der Nennspannung für 2 Stunden

Das Verfahren der Verwendung Stromstoß für den Wechselrichter zu berechnen:

Die richtige Auswahl von Überspannungs hängt von der Versorgungsleistung des Wechselrichters. Einphasig 220V AC / 2A Stromstoß an den Wechselrichter angelegt mit Einzel- / Drei-Phasen-AC 220 V als Eingangsspannung. Alle DC-Bus-Kondensatoren laden zur gleichen Zeit, da ein Gleichrichter ist.

Hochspannungs-Wechselrichter muss genug Spannung (zum Beispiel 380V) während des Ladens. Die kleine Kondensatorleistung (2A genügt) kann verwendet werden, da der Kondensator nahezu keinen Strom benötigen, wenn der Ladevorgang.

ändern elektrolytische Kondensatoren



- **Lesen und folgen Sie den Anweisungen in Kapitel *Sicherheitsvorkehrungen*. die Anweisungen zu ignorieren verursachen kann es zu Verletzungen oder Tod, oder Schäden an der Ausrüstung.**

Ändert Elektrolyt-Kondensatoren, wenn die Arbeitsstunden von Elektrolytkondensatoren im Umrichter über 35000 sind Bitte kontaktieren Sie mit den lokalen INVT Büros oder diall unsere nationale Service-Hotline (400-700-9997) für detaillierten Betrieb.

6.1.4 Stromkabel



- **Lesen und folgen Sie den Anweisungen in Kapitel *Sicherheitsvorkehrungen*. die Anweisungen zu ignorieren verursachen kann es zu Verletzungen oder Tod, oder Schäden an der Ausrüstung.**

1. Den Antrieb und trennen sie von der Netzleitung. Warten zumindest für die Zeit, am Wechselrichter bezeichnet.
2. Überprüfen Sie die Dichtigkeit der Stromkabelverbindungen.
3. Stellen Sie Energie.

6.2 Fehlerlösung



- **Es werden nur Elektrofachkräfte dürfen die Wechselrichter halten. Lesen Sie die Sicherheitshinweise im Kapitel *Sicherheitshinweise*, bevor Arbeiten am Wechselrichter.**

6.2.1 Alarm- und Fehleranzeigen

Der Fehler wird durch LEDs angezeigt. Sehen **Vorgehensweise**. Wenn TRIP Licht eingeschaltet ist, zeigt eine Alarm oder Fehlermeldung auf dem Display an anomalen Zustand Inverter. P07.27 – P07.32 Aufzeichnung der neuesten 6 Fehlertyp und P07.33 – P07.56 Aufzeichnung der Betriebsdaten des neuesten 3 Fehlertyp. Unter Verwendung der Informationen Referenz in diesem Kapitel können die meisten Alarm- und Fehlerursache identifiziert und korrigiert werden. Wenn nicht, Kontakt mit dem INVT Büro.

6.2.2 Fehler-Reset

Der Inverter kann durch Drücken der Tastenfeld-Taste zurückgesetzt werden **STOP / RST**, über **Digitaleingang** oder durch die Stromlichtschaltung. Wenn der Fehler behoben ist, kann der Motor wieder gestartet werden.

6.2.3 Fehler Anweisung und Lösung

Machen Sie es wie nachfolgend nach dem Umrichterfehler:

1. Überprüfen Sie, um sicherzustellen, es ist nichts falsch mit der Tastatur. Wenn nicht, wenden Sie sich bitte mit dem örtlichen INVT Büro.
2. Wenn es nichts falsch ist, bitte P07 überprüfen und die entsprechenden aufgezeichneten Fehlerparameter sicherstellen, um den tatsächlichen Zustand zu bestätigen, wenn die aktuelle Störung durch alle Parameter auftritt.
3. Siehe folgende Tabelle für detaillierte Lösung und überprüfen Sie den entsprechenden anomalen Zustand.
4. Beseitigen Sie die Fehler und fragen Sie nach relativ Hilfe.

5. Überprüfen sie im Inverter den Fehler und tragen O ut Fehler-Reset des Umrichters auszuführen.

Falscher Code	Fehlertyp	Mögliche Ursache	Was ist zu tun
OC1	Überstrom-, wenn Beschleunigung	1. Die Beschleunigung oder Verzögerung ist zu schnell.	1. Erhöhen Sie die ACC Zeit
OC2	Überstrom-, wenn Verzögerung	2. Die Spannung des Gitters ist zu gering.	2. Überprüfen Sie die Eingangsleistung
OC3	Überstrom-, wenn eine konstante Geschwindigkeit Laufen	3. Die Leistung des Wechselrichters ist zu niedrig.	3. Wählen Sie den Wechselrichter mit einer größeren Leistung
		4. Die Lasttransienten oder abnormal ist.	4. Überprüfen Sie, ob die Last kurzgeschlossen wird (die Erdung kurzgeschlossen oder Draht kurzgeschlossen) oder die Drehung ist nicht glatt.
		5. Die Erdung kurzgeschlossen ist oder der Ausgang Phasenverlust.	5. Überprüfen das Ausgabe Aufbau.
		6. Es gibt starke externe Störungen.	6. Überprüfen Sie, ob gibt es starke Interferenz.

OV1	Überspannung, wenn Beschleunigung	1. Die Eingangsspannung wird abnormal. 2. Es ist große Energie Feedback.	1. Überprüfen Sie die Eingangsleistung 2. Überprüfen Sie, ob die Dezemper Zeit der Last zu kurz ist oder der Wechselrichter beginnt bei der Drehung des Motors oder muss sie die dynamischen Bremskomponenten hinzuzufügen.
OV2	Überspannung, wenn Verzögerung		
OV3	Überspannung bei konstanter Geschwindigkeit Laufen		
UV	DC-Bus-Unterspannung Die Spannung der Stromversorgung ist zu niedrig.	Überprüfen Sie die Eingangsleistung der Versorgungsleitung	Überprüfen Sie die Eingangsleistung der Versorgungsleitung
OL1	Motorüberlastung	1. Die Spannung der Stromversorgung ist zu gering. 2. Die Motoreinstellung Nennstrom ist falsch. 3. Der Motor Stall oder Belastung Transienten ist zu stark.	1. Überprüfen Sie die Leistung der Versorgungsleitung 2. Setzen Sie den Nennstrom des Motors 3. Überprüfen Sie die Last und stellen Sie das Drehmoment Liit
OL2	Umrichterüberlastüberwachung	1. Die Beschleunigung ist zu schnell 2. Setzen Sie den Drehmotor 3. Die Spannung der Stromversorgung ist zu gering. 4. Die Last ist zu schwer. 5. Die Motorleistung ist zu klein.	1. Erhöhen Sie die ACC Zeit 2. Vermeiden Sie den Neustart nach dem Anhalten. 3. Überprüfen Sie die Leistung der Versorgungsleitung einen Wechselrichter mit größeren Leistung 4. Wählen Sie. 5. Wählen Sie einen richtigen Motor.
OL3	elektrische Überlastung	Der Wechselrichter meldet Überlastungs Voralarm gemäß dem eingestellten Wert.	Überprüfen Sie die Last und die Überlast Voralarm Punkt.
OH1	berichtigen Überhitzungs	1. Luftkanalstau oder Fanbeschädigung 2. Die Umgebungstemperatur ist zu hoch. 3. Die Zeit der Überlastung Lauf ist zu lang.	1. siehe zum Überstrom Lösung 2. Redistribute Windkanal auszubaggern oder des Ventilators ändern 3. Geringe die Umgebungstemperatur 4. Überprüfen und Reconnect 5. Ändern Sie die Leistung 6. Ändern Sie das Netzteil 7. Ändern Hauptbedienfeld
OH2	IGBT Überhitzungs		
EF	externer Fehler	SI externe Fehlereingangsanschlüsse Aktion	Überprüfen Sie die externe Geräteeingang

CE	Kommunikationsfehler	<p>1. Die Baudrate ist falsch.</p> <p>2. Fehler tritt ein zu das Kommunikationsverkabelung.</p> <p>3. Die Kommunikationsadresse ist falsch.</p> <p>4. Es gibt starke Störung der Kommunikation.</p>	<p>1. Stellen Sie die richtige Baudrate</p> <p>2. Überprüfen Sie die Kommunikationsverbindung Verteilung</p> <p>3. richtige Kommunikationsadresse einstellen.</p> <p>4. Chang oder ersetzen das Verbindung Verteilung oder Verbesserung der Anti-Interferenz-Fähigkeit.</p>
EEP	EEPROM-Fehler	<p>1. Fehler der Schreib Steuerung und die Parameter lesen</p> <p>2. Schäden an EEPROM</p>	<p>1. Drücken Sie STOP / RST zurückgesetzt</p> <p>2. Ändern Sie das Hauptbedienfeld</p>
PIDE	PID-Feedback-Fehler	<p>1. PID Feedback offline</p> <p>2. PID Feedback Quelle verschwinden</p>	<p>1. Überprüfen Sie die PID-Istwertsignals</p> <p>2. Überprüfen Sie die Feedback-PID-Quelle</p>
ENDE	Zeit Reichweite von Fabrik Rahmen	Die tatsächliche Laufzeit des Inverters ist über die interne Einstellung Laufzeit.	Stellen Sie für die Lieferanten und stellen Sie die Einstellung Laufzeit.
LL	elektronische Unterlast-Fehler	Der Wechselrichter wird Bericht das Unterlast- Voralarm entsprechend den eingestellten Wert.	Prüfen das Last und das Unterlast- Voralarm Punkt.

7 Kommunikationsprotokoll

7.1 Kurzanleitung zum Modbus-Protokoll

Modbus-Protokoll ist ein Software-Protokoll und gemeinsame Sprache, die in der elektrischen Steuereinheit angelegt wird. Mit diesem Protokoll kann die Steuerung mit anderen Geräten über ein Netzwerk kommunizieren (den Kanal der Signalübertragung oder die physikalischen Schicht, wie beispielsweise RS485). Und mit diesem Industriestandard, die Controlling-Geräte unterschiedlicher Hersteller können für die in günstiger Nähe zu einem Industrienetz angeschlossen werden überwacht zu werden. Es gibt zwei Übertragungsarten für Modbus-Protokoll: ASCII-Modus und RTU (Remote Terminal Units) Modus. Auf einem Modbus-Netzwerk sollten alle Geräte auswählen gleichen Übertragungsmodus und ihre grundlegenden Parameter wie Baudrate, digitales Bit, Prüfbit und Bit stoppen sollte keinen Unterschied haben. Modbus-Netzwerk ist ein Sternnetzwerk mit Single-Master und mehrere Slaves, was bedeutet, dass es nur ein Gerät führt als Master und die anderen sind die Slaves an einem Modbus-Netz. Die Master-Einrichtung, die das Recht auf gesendete Nachricht zum Modbus-Netz für die Steuerung aktiven Gespräch hat und anfragende zu anderen Geräten. Die Slave-Mittel passive Vorrichtung, die die Datenmeldung an das Modbus-Netz sendet nur nach der Steuer- oder anfragende Nachricht empfängt (Befehl) den Master (Antwort). Nachdem der Master-Nachricht sendet, gibt es eine Zeit für die Reaktion zu Slaves oder erkundigt links gesteuert, die es gewährleisten, ist nur ein Slave-Nachricht an den Master zu einem Zeitpunkt zur Vermeidung der Auswirkungen Singles sendet. Die Master-Einrichtung, die das Recht auf gesendete Nachricht zum Modbus-Netz für die Steuerung aktiven Gespräch hat und anfragende zu anderen Geräten. Die Slave-Mittel passive Vorrichtung, die die Datenmeldung an das Modbus-Netz sendet nur nach der Steuer- oder anfragende Nachricht empfängt (Befehl) den Master (Antwort). Nachdem der Master-Nachricht sendet, gibt es eine Zeit für die Reaktion zu Slaves oder erkundigt links gesteuert, die es gewährleisten, ist nur ein Slave-Nachricht an den Master zu einem Zeitpunkt zur Vermeidung der Auswirkungen Singles sendet. Die Master-Einrichtung, die das Recht auf gesendete Nachricht zum Modbus-Netz für die Steuerung aktiven Gespräch hat und anfragende zu anderen Geräten. Die Slave-Mittel passive Vorrichtung, die die Datenmeldung an das Modbus-Netz sendet nur nach der Steuer- oder anfragende Nachricht empfängt (Befehl) den Master (Antwort). Nachdem der Master-Nachricht sendet, gibt es eine Zeit für die Reaktion zu Slaves oder erkundigt links gesteuert, die es gewährleisten, ist nur ein Slave-Nachricht an den Master zu einem Zeitpunkt zur Vermeidung der Auswirkungen Singles sendet.

Im Allgemeinen kann der Benutzer PC, SPS, IPC und HMI als die Herren zentrale Steuerung zu realisieren. Einstellen bestimmtes Geräts als Master ist ein Versprechen, die nicht durch einen Boden oder einen Schalter oder Geräteeinstellung hat ein spezielles Nachrichtenformat. Zum Beispiel, wenn der obere Bildschirm ausgeführt wird, wenn der Betreiber Befehl unten klickt sendet, kann der obere Monitor Befehlsnachricht sendet aktiv selbst kann es nicht die Nachricht Formular andere Geräte erhalten. In diesem Fall ist der obere Bildschirm der Meister. Und wenn der Designer der Inverter macht nur die Daten senden, nachdem Sie den Befehl empfängt, dann ist der Inverter der Slave.

Der Master kann mit jedem einzelnen Slave oder mit allen Slaves kommunizieren. Für den Single-Besuch Befehl, der Slave sollte Feedback eine Antwortnachricht; für die Rundfunknachricht von dem Master, wird der Slave nicht auf dem Feedback muss die Antwortnachricht.

7.2 Anwendung des Inverters

Das Modbus-Protokoll des Wechselrichters ist RTU-Modus und die physikalische Schicht ist 2-Draht-RS485.

7.2.1 2-Draht-RS485

Die Schnittstelle von 2-Draht-RS485 arbeitet auf Halbduplex und dessen Datensignal gilt Differentialgetriebe, das Gleichgewicht Übertragung genannt wird, zu. Es verwendet verdrehte Paare, von denen einer als A (+) definiert ist, und die andere ist als B definiert ist (-). Im Allgemeinen, wenn der positive elektrische Pegel zwischen Laufwerk A dem Senden und B unter beträgt + 2 ~ + 6V, ist es logisch „1“, wenn die elektrischen Pegel unter -2V ~ -6V; es ist logisch „0“. 485+ auf der Klemmenplatte entspricht A und 485- bis B.

Kommunikations-Baudrate bezeichnet die binäre Bit-Zahl in einer Sekunde. Die Einheit ist bit / s (bps). Je höher die Übertragungsrate ist, desto schneller ist die Übertragungsgeschwindigkeit ist und je schwächer die Entstörung ist. Wenn die verdrehten Paare von 0,56 mm (24 AWG) ist als die Kommunikationsleitungen, die Max angewendet. Übertragungsstrecke ist wie folgt:

Baudrate	Max. Getriebe Entfernung	Baudrate	Max. Getriebe Entfernung	Baudrate	Max. Getriebe Entfernung	Baudrate	Max. Getriebe Entfernung
2400bps	1800m	4800bps	1200m	9600bps	800m	19200bps	600m

Es wird empfohlen, shield Kabel zu verwenden und die Abschirmschicht als die Erdungsdrähte während RS485 entfernter Kommunikation.

In den Fällen mit weniger Geräten und kürzerer Distanz, ist es empfehlenswert, 120Ω Endwiderstand zu verwenden, wie die Leistung, auch wenn der Abstand Erhöhung geschwächt werden, obwohl das Netzwerk auch ohne Lastwiderstand durchführen kann.

7.2.1.1 Einzelanwendung

Abbildung 1 ist die Site-Verbindung Modbus Abbildung einzelner Wechselrichter und PC. Im Allgemeinen wird der Computer nicht RS485-Schnittstelle verfügt, die RS232- oder USB-Schnittstelle des Computers sollte in RS485 durch Konverter umgewandelt werden. Schließen Sie den einen Anschluß RS485 zum 485+ Anschluss des Inverters und B an den 485- Terminal. Es wird empfohlen, die Abschirmung verdrehte zu verwenden. Wenn RS232-RS485-Wandler anwenden, wenn die RS232-Schnittstelle des Computers mit der RS232-Schnittstelle des Umsetzers angeschlossen ist, sollte die Drahtlänge innerhalb der Länge von 15 m so kurz wie möglich sein. Es wird empfohlen, direkt auf den RS232-RS485-Konverter mit dem Computer zu verbinden. Bei der Verwendung von USB-RS485-Konverter, sollte der Draht so kurz wie möglich, auch. Wählen Sie eine richtige Schnittstelle auf den oberen Bildschirm des Computers (wählen Sie die Schnittstelle RS232-RS485-Konverter,

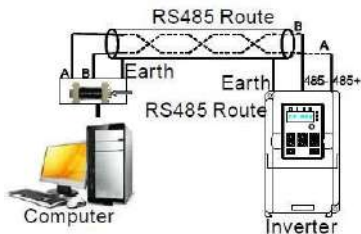


Abbildung 1 RS485 physikalische Verbindung in einzelner Anwendung

7.2.1.2 Multi-application In der realen Multiapplikations, die Chrysantheme Verbindung und Sternschaltung werden häufig verwendet.

Chrysanthemum-Chain-Verbindung ist in den RS485 industriellen Feldbus-Standards erforderlich. Die beiden Enden sind mit Endwiderstände von 120Ω verbunden, die, wie Figur 2. Figur gezeigt wird, ist einfach die 3-Verbindung Figur und Figur 4 ist die eigentliche Anwendung Figur.

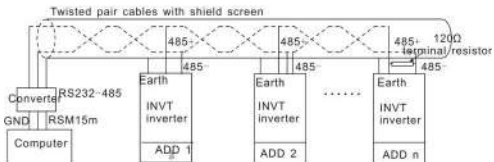


Abbildung 2 Chrysanthem Verbindungsanwendungen

5 ist die Sternschaltung. Endwiderstand sollte auf die beiden Geräte angeschlossen werden, die die längste Strecke aufweisen. (1 # 15 und # device)

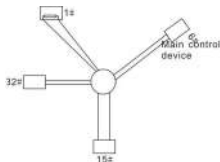


Abbildung 3 Sternschaltung

Es wird empfohlen, Schirm Kabel in mehrere Verbindung zu verwenden. Der Eckwert der Geräte, wie Baudrate und digitale Prüfbit in RS485 soll gleich sein und es sollte keine wiederholte Adresse sein.

7.2.2 RTU-Modus

7.2.2.1 RTU Kommunikationsrahmenformat

Wenn der Controller durch RTU-Modus in Modbus-Netz kommunizieren jedes 8-Bit-Byte in der Nachricht beinhaltet zwei 4Bit Hexadezimalzeichen eingestellt ist. Im Vergleich mit ACSII Modus kann dieser Modus mehr Daten mit dem gleichen Baudrate senden.

Codesystem

- 1 Startbit
- 7 oder 8-Bit-Digital kann die minimalen Gültigkeitsbit zuerst gesendet werden. Jedes 8-Bit-Rahmen enthält zwei Hexadezimalzeichen (0 ... 9, A ... F)
- 1 gerade / ungerade Prüfbit. Wenn es keine Kasse, ist die gerade / ungerade Prüfbit inexistent.
- 1 Endbit (mit Kasse), 2 Bit (keine Kasse)

Fehlererkennungsfeld

- CRC

Das Datenformat ist, wie unten veranschaulicht:

11-Bit-character Rahmen (BIT1 ~ BIT 8 sind die digital bits)

Startbit	BIT1	BIT2	BIT3	BIT4	BIT5	BIT6	BIT7	BIT8	Prüfbit	Endbit
----------	------	------	------	------	------	------	------	------	---------	--------

10-Bit-character Rahmen (BIT1 ~ BIT7 sind die digital bits)

Startbit	BIT1	BIT2	BIT3	BIT4	BIT5	BIT6	BIT7	Prüfen bischen	Endbit
----------	------	------	------	------	------	------	------	-------------------	--------

In einem Zeichenrahmen nimmt die digitale Bit-Effekt. Das Startbit, Prüfbit und Ende-Bit wird verwendet, um das digitale Bit rechts an das andere Gerät zu senden. Das digitale Bit, gerade / ungerade Kasse und Endbit sollte als das gleiche in realen Anwendung eingestellt werden.

Die Modbus Mindestzeit zwischen den Bildern sollte nicht weniger als 3,5 Bytes. Das Netzwerkgerät erkennt, auch während der Zeit, den Netzbus. Wenn das erste Feld (das Adressfeld) empfangen wird, dekodiert die entsprechende Vorrichtung nächste Sendezeichen. Wenn die Intervallzeit mindestens 3,5 Byte ist, endet die Nachricht.

Der gesamte Nachrichtenrahmen im RTU-Modus ist ein kontinuierlicher Sendefluss. Wenn es eine Intervallzeit (mehr als 1,5 Byte) vor der Fertigstellung des Rahmens ist, wird das empfangende Gerät die unvollendete Nachricht erneuern und nehmen wir an, das nächste Byte als das Adressfeld der neuen Nachricht. Als solches, wenn die neue Nachricht, die die vorherigen innerhalb des Intervalls von 3,5 Bytes folgt, wird die Empfangseinrichtung mit mir als gleich mit der vorherige Nachricht behandeln. Wenn diese beiden Phänomene alle während der Übertragung geschehen, wird der CRC eine Fehlermeldung erzeugen, die die Sendegeräte zu reagieren.

Die Standard-Struktur f RTU Rame:

START	T1-T2-T3-T4 (Übertragungszeit von 3,5 Bytes)
ADDR	<u>Kommunikationsadresse: 0 – 247 (Dezimalsystem) (0 ist die Broadcast-Adresse)</u>
CMD	03H: Slave-Parameter 06H lesen: Parameter schreiben Slave
Daten (N-1) ... DATA (0)	Die Daten von 2 * N Bytes sind der wesentliche Inhalt der Kommunikation sowie der Kern des Datenaustausches
CRC CHK niederbiträge	Erfassungswert: CRC (16bit)
CRC CHK High-Bit END	
	T1-T2-T3-T4 (Übertragungszeit von 3,5 Bytes)

7.2.2.2 RTU Kommunikationsrahmenfehler Kasse

Verschiedene Faktoren (wie beispielsweise elektromagnetische Störungen) können Fehler bei der Datenübertragung verursachen. wenn das Senden der Nachricht ein logische „1“, AB Potentialdifferenz auf RS485 Zum Beispiel sollte ist 6V sein, aber in Wirklichkeit kann es sein, -6 V aufgrund elektromagnetischer **Interferenz, und dann die anderen Geräte, um die gesendete Nachricht als Logik „0“**. Wenn kein Fehler Kasse ist, finden die Aufnahmegeräte die Nachricht nicht falsch ist, und sie können eine falsche Antwort geben, die schwerwiegende Folge führen. So ist die Kasse ist auf die Nachricht von wesentlicher Bedeutung. Das Thema der Kasse ist, dass: der Sender nach einer festgelegten Formel, um die Sendedaten zu berechnen, und dann mit der Nachricht das Ergebnis senden. Wenn der Empfänger diese Nachricht erhält, werden sie Anthere Ergebnis nach dem gleichen Verfahren berechnen und vergleichen Sie es mit dem einen zu senden. Wenn zwei Ergebnisse gleich sind, ist die Botschaft richtig. Wenn nicht, wird die Nachricht nicht korrekt.

Der Fehler der Kasse des Rahmens kann in zwei Teile unterteilt werden: Das Bit Kasse des Bytes und die gesamten Daten der Kasse des Rahmens (CRC-Prüfung).

Bit Kasse des Bytes

Der Anwender kann unterschiedliche Bit-Kassen oder nicht-Kasse wählen, die Auswirkungen jedes Byte die Prüfbit-Einstellung. Die Definition sogar Kasse: in einem noch etwas vor der Datenübertragung überprüfen, die Anzahl der „1“ in der Datenübertragung zu veranschaulichen eine ungerade Zahl ist oder gerade Zahl ist. Wenn es gerade ist, ist der Prüfungs-Byte „0“ gesetzt, andernfalls das Prüfbyte ist „1“. Diese Methode wird verwendet, um die Parität der Daten zu stabilisieren.

Die Definition von odd Kasse: eine ungerade Prüfbit vor der Datenübertragung hinzuzufügen, um die Anzahl von „1“ zu veranschaulichen

bei der Datenübertragung ist ungeradzahlig oder geradzahlig. Wenn es ungerade ist, ist der Prüfungs-Byte „0“ gesetzt, andernfalls das Prüfbyte ist „1“. Diese Methode wird verwendet, um die Parität der Daten zu stabilisieren.

Wenn beispielsweise „11001110“ zu übertragen, gibt es fünf „1“ in den Daten. Wenn die sogar die Kasse, prüfen Sie auch Bit „1“; wenn die ungerade Kasse angewendet wird; die ungerade Prüfbit ist „0“. Die geraden und ungeraden Prüfbit auf der Prüfbit Position des Rahmens berechnet. Und die Empfangsvorrichtungen tragen auch gerade und ungerade Kasse aus. Wenn die Parität der empfangenen Daten von dem eingestellten Wert abweicht, gibt es einen Fehler in der Kommunikation.

CRC-Prüfung

Die Kasse verwendet RTU-Frame-Format. Der Rahmen umfasst das Rahmenfehlererfassungsfeld, die auf dem CRC-Berechnungsverfahren basieren. Das CRC-Feld aus zwei Bytes, einschließlich 16 Abbildung Binärwerte. Es ist in dem Rahmen hinzugefügt, nachdem sie durch Übertragungsvorrichtung berechnet. Die Empfangseinrichtung berechnet den CRC des empfangenen Rahmens und vergleicht sie mit dem Wert in dem empfangenen CRC-Feld. Wenn die beiden CRC-Werte unterschiedlich sind, gibt es einen Fehler in der Kommunikation.

Während CRC wird 0 * FFFF gespeichert werden. Und dann, beschäftigen sich mit dem kontinuierlichen 6-über-Bytes in dem Rahmen und der Wert in dem Register. Nur die 8Bit-Daten in jedem Zeichen ist gültig CRC, während das Start-Bit, das Ende und die ungeraden und geraden Prüfbit ungültig ist.

Die Berechnung der CRC gilt die internationale Norm CRC Kasse Grundsätze. Wenn der Benutzer CRC-Berechnung bearbeitet, kann er auf die relative Standard CRC-Berechnung siehe das erforderliche CRC-Berechnungsprogramm zu schreiben.

Hier vorgesehen, um eine einfache Funktion der CRC-Berechnung für die Referenz (mit C-Sprache programmiert): unsigned int

```
crc_cal_value (unsigned char * data_value, unsigned char data_length) {
```

```
int i;
```

```
unsigned int crc_value = 0xFFFF; while
```

```
(data_length--){
```

```
    crc_value ^= * data_value ++;
```

```
    for (i = 0; i <8; i++){
```

```
if (crc_value & 0x0001) crc_value = (crc_value >> 1) ^ 0xa001;
```

```
    sonst crc_value = crc_value >> 1; }
```

```
    }
```

```
return (crc_value); }
```

In Leiterlogik nach den CRC-Wert berechnet CKSM an dem Rahmen mit dem Tisch Anfrage. Das Verfahren wird vorgeschoben mit einfachem Programm und schnellen Rechengeschwindigkeit. Aber die ROM Raum belegte das Programm ist riesig. So verwenden Sie es mit Vorsicht nach dem Programm benötigten Platz.

7.3 RTU Befehlscode und Kommunikationsdaten Illustration

7.3.1 Befehlscode: 03H 03H (entsprechen binäre 0000 0011), lesen N Worte (Wort) (der Max. kontinuierliches Lesen ist 16 Wörter)

Befehlscode 03H bedeutet, dass, wenn der Master-Lesedaten des Umrichters bilden, hängt die Lese Zahl auf

die „Datennummer“ in dem Befehlscode. Der Max. Kontinuierliche Lesenummer 16 und die Parameteradresse sollte kontinuierlich sein. Die Bytelänge jedes Daten 2 (ein Wort). Das folgende Befehlsformat durch hex dargestellt ist (eine Zahl mit „H“ bedeutet hex) und ein Sechseck belegt ein Byte. Der Befehlscode wird verwendet, um die Arbeitsstufe des Umrichters zu lesen.

Beispielsweise 2 Dateninhalt from0004H von dem Wechselrichter mit der Adresse 01H kontinuierliches Lesen (Lesen Sie den Inhalt der Datenadresse 0004H und 0005H) ist die Rahmenstruktur, wie nachstehend:

RTU-Master-Befehlsnachricht (from den Master an den Wechselrichter)

START	T1-T2-T3-T4 (Übertragungszeit von 3,5 Bytes)
ADDR	01H
CMD	03H
High-Bit des Startbits	00H
Low-Bit des Startbits	04H
High-Bit Datennummer	00H
Low-Bit-Datennummer	02H
CRC Low-Bit	85H
CRC High-Bit	CAH
ENDE	T1-T2-T3-T4 (Übertragungszeit von 3,5 Bytes)

T1-T2-T3-T4 zwischen Anfang und Ende ist zumindest die Zeit von 3,5 Bytes als Freizeitgestaltung zu schaffen und unterscheiden zwei Nachrichten zur Vermeidung der Aufnahme zwei Nachrichten als eine Nachricht.

ADDR = 01H bedeutet die Befehlsnachricht an den Wechselrichter mit der Adresse 01H gesendet und ADDR belegt ein Byte

CMD = 03H bedeutet die Befehlsnachrichtendaten bilden den Wechselrichter und CMD belegt ein Byte zu lesen, wird gesendet

„Startadresse“ bedeutet Daten bilden die Adresse zu lesen, und es belegt 2 Bytes mit der Tatsache, daß das hohe Bit in der Vorderseite ist und das niedrige Bit im Kopf.

„Datennummer“ bedeutet die Daten-Nummer mit der Einheit einer Wort lesen. Wenn die „Startadresse ist 0004H und die„Datennummer“ist 0002H, die Daten von 0004H und 0005H gelesen.

CRC belegt 2 Bytes mit der Tatsache, daß das hohe Bit in der Vorderseite ist und das niedrige Bit im Kopf.

RTU Slave-Antwortnachricht (von dem Wechselrichter an den Meister)

START	T1-T2-T3-T4 (Übertragungszeit von 3,5 Bytes)
ADDR	01H
CMD	03H
Bytenummer	04H
Daten hohe Bit-Adresse 0004H	13H
Daten Low-Bit Adress 0004H	88H
Daten hohe Bit-Adresse 0005H	00H
Daten Low-Bit Adress 0005H	00H
CRC CHK niederbitratige	7EH
CRC CHK High-Bit	9DH
ENDE	T1-T2-T3-T4 (Übertragungszeit von 3,5 Bytes)

Die Bedeutung der Antwort ist, dass:

ADDR = 01H bedeutet die Befehlsnachricht an den Wechselrichter mit der Adresse 01H und ADDR gesendet wird,

belegt ein Byte

CMD = 03H bedeutet, die Nachricht von dem Wechselrichter an den Master für die Antwort des Lesebefehls und **CMD** belegt ein Byte ist received

„Byte-Nummer“ bedeutet alle Byteanzahl von dem Byte (mit Ausnahme des byte) CRC-Byte (mit Ausnahme des Byte). 04 bedeutet, dass es 4-Byte von Daten von dem „Bytezahl“ auf „CRC CHK niedrige Bits“ werden, die „digitale Adresse 0004H High-Bit“, „digitale Adresse 0004H Low-Bit“, „digitale Adresse 0005H high bit“ und „digital sind Adresse 0005H niedriges Bit“.

Es ist 2 Bytes in einem Datum mit der Tatsache gespeichert, daß das hohe Bit in der Vorderseite ist und das niedrige Bit in dem hinter der Nachricht, die Daten der Datenadresse 0004H sind 1388h, und die Daten der Datenadresse 0005H sind 0000H.

CRC belegt 2 Bytes mit der Tatsache, daß das hohe Bit in der Vorderseite ist und das niedrige Bit im Kopf.

7.3.2 Befehlscode: 06H

06H (entsprechen binär 0000 0110), schreibt, ein Wort (Wort)

Der Befehl bedeutet, dass die Master-Schreibdaten zu dem Wechselrichter und einen Befehl ein anderen Daten als mehr Daten schreiben können. Der Effekt ist, den Arbeitsmodus des Umrichters zu ändern.

Zum Beispiel schreiben, 5000 (1388h) von dem Wechselrichter mit der Adresse 02H bis 0004H, die Rahmenstruktur, wie unten ist:

RTU-Master-Befehlsnachricht (vom Master zum Inverter)

START	T1-T2-T3-T4 (Übertragungszeit von 3,5 Bytes)
ADDR	02H
CMD	06H
High-Bit Schreibdatenadresse	00H
Low-Bit des Schreibens von Daten-Adresse	04H
Dateninhalt	13H
Dateninhalt	88H
CRC CHK niederbitratige	C5H
CRC CHK High-Bit	6EH
ENDE	T1-T2-T3-T4 (Übertragungszeit von 3,5 Bytes)

RTU Slave-Antwortnachricht (von dem Wechselrichter an den Meister)

START	T1-T2-T3-T4 (Übertragungszeit von 3,5 Bytes)
ADDR	02H
CMD	06H
High-Bit Schreibdatenadresse	00H
Low-Bit des Schreibens von Daten-Adresse	04H
High-Bit des Dateninhalts	13H
Low-Bit des Dateninhalts	88H
CRC CHK niederbitratige	C5H
CRC CHK High-Bit	6EH
ENDE	T1-T2-T3-T4 (Übertragungszeit von 3,5 Bytes)

Hinweis: Abschnitt 10.2 und 10.3 in erster Linie beschreiben Sie den Befehl Format und die detaillierte Anwendung wird

10.8 in den Beispielen erwähnt.

7.3.3 Befehlscode 08H für die Diagnose

Bedeutung der Unterfunktionscodes

Unterfunktion Code	Beschreibung
0000	Rückinformationsdaten zu erkundigen

Zum Beispiel: Die Abfrage-Informationen Zeichenfolge ist dieselbe wie die Antwortinformation Zeichenfolge, wenn die Schleifenerfassung 01H des Fahrers zur Adresse durchgeführt. Der RTU-Request-Befehl ist:

START	T1-T2-T3-T4 (Übertragungszeit von 3,5 Bytes)
ADDR	01H
CMD	08H
High-Byte von Unterfunktionscode	00H
Low-Byte von Unterfunktionscode	00H
High-Byte von Dateninhalt	12H
Low Byte Dateninhalt	ABH
Low-Byte von CRC	ADH
High-Byte von CRC	14H
ENDE	T1-T2-T3-T4 (Übertragungszeit von 3,5 Bytes)

Die RTU Antwort Befehl lautet:

START	T1-T2-T3-T4 (Übertragungszeit von 3,5 Bytes)
ADDR	01H
CMD	08H
High-Byte von Unterfunktionscode	00H
Low-Byte von Unterfunktionscode	00H
High-Byte von Dateninhalt	12H
Low Byte Dateninhalt	ABH
Low-Byte von CRC	ADH
High-Byte von CRC	14H
ENDE	T1-T2-T3-T4 (Übertragungszeit von 3,5 Bytes)

7.3.4 Definition von Datenadress

Die Adresse Definition der Kommunikationsdaten in diesem Teil ist, den Betrieb des Wechselrichters zu steuern, und die Zustandsinformation und die relativen Funktionsparameter des Wechselrichters zu erhalten.

7.3.4.1 Die Regeln von Parameteradresse des Funktionscodes

Die Parameteradresse belegt 2 Bytes mit der Tatsache, daß das hohe Bit in der Vorderseite ist und das niedrige Bit im Kopf. Der Bereich der hohen und niedrigen Byte sind: **High-Byte - 00 ~ ffH; Low-Byte - 00 ~ ffH. Das hohe Byte ist die Gruppennummer vor dem Radixpunkt des Funktionscode und der Low-Byte die Nummer nach dem radix Punkt. Aber**

sowohl das High-Byte und der Low-Byte sollten in hex geändert werden. Zum Beispiel P05.05, ist die Gruppennummer vor dem Radixpunkt des Funktionscode 05, dann dem hohe Bit des Parameters ist 05, die Zahl hinter dem Punkt 05 radix, dann der Low-Bit des Parameters ist 05, dann t er Funktionscode Adresse 0505H und die Parameter-Adresse des P10.01 ist 0A01H.

Parameter	Gruppe	Einheit	Wert	Einheit	Wert	Einheit	Wert
P05.05	05	Hz	50	Hz	50	Hz	50
P10.01	10	Hz	100	Hz	100	Hz	100

Hinweis: PE-Gruppe ist der Werksparameter, die nicht gelesen werden können oder geändert werden. Einige Parameter können nicht geändert werden, wenn der Umrichter im Betriebszustand ist und einige Parameter können nicht in jedem Zustand geändert werden. Der Einstellbereich, Einheit und relative Anweisungen sollten beachten, wenn die Modifizierung der Funktionscode Parameter bezahlt werden.

Außerdem wird EEPROM bestückt häufig, was die Nutzungszeit des EEPROM verkürzen kann. Für den Anwender sind einige Funktionen nicht notwendig, auf den Kommunikationsmodus gelagert werden. Die Bedürfnisse können durch Änderung des Wertes im RAM erfüllt schaltet werden. Ändern das hohe Bit des Funktionscodes von 0 bis 1 kann auch die Funktion realisieren. Zum Beispiel wird der Funktionscode P00.07 nicht in EEPROM bestückt. Nur durch den Wert im RAM Änderung der Adresse 8007H einstellen. Diese Adresse kann nur im RAM zu schreiben andere als das Lesen verwendet werden. Wenn es verwendet wird, zu lesen, ist es eine ungültige Adresse.

7.3.4.2 Die Adresse Anweisung anderer Funktion in Modbus

Der Master kann auf den Parametern des Wechselrichters betreiben sowie die Wechselrichter steuern, wie zum Beispiel Laufen oder Anhalte und die Überwachung des Arbeitszustandes des Wechselrichters.

Unten ist die parameter Liste der andere funktionen

Funktionsanweisung	Adressdefinition	Daten Bedeutung Anweisung	R / W-Eigenschaften
Kommunikationssteuerbefehl	2000H	0001H: Vorwärtslauf	W / R
		0002H: Rückwärtslauf 0003H:	
		vorwärts Jogging 0004H: Reverse	
		0005H Joggen: stop	
		0006H: austrudeln (Not-Aus) 0007H:	
		Fehler-Reset-0008H: Joggen Stopp	
Die Adresse des Kommunikations Einstellwert	2001H	Kommunikationseinstellung Frequenz (0 ~ Fmax (Einheit: 0,01 Hz))	W / R
	2002h	PID-Soll, Bereich (0 bis 1000, 1000 entspricht to100.0%)	
	2003h	PID-Istwert, Bereich (0 ~ 1000, 1000 entspricht to100.0%)	W / R

Funktionsanweisung	Adressdefinition	Daten Bedeutung Anweisung	R / W-Eigenschaften
	200AH	Virtueller Eingang Terminal-Befehl, Bereich: 0x000 – 0x1FF	W / R
	200BH	Virtueller Eingang Terminal-Befehl, Bereich: 0x00 – 0x0F	W / R
	200HV	AO Ausgangseinstellung 1 (-1000 bis 1000 1000 entspricht 100,0%)	W / R
SW 1 des Inverters	2100H	0001H: Vorwärtslauf 0002H: vorwärts läuft 0003H: stop 0004H: Fehler 0005H: PAUS Zustand	R
SW 1 des Inverters	2101h	Bit0: = 0: Busspannung ist nicht aufgebaut = 1: Busspannung wird hergestellt Bit 1 – 2: = 00: 1 = Motor 01: Motor 2 = 10: Motor 3 = 11: Motor 4 Bit 3: = 0: Asynchronmotors = 1: Synchronmotor Bit 4: = 0: Voralarm ohne Überlast = 1: Überlastungs Voralarm Bit5 – Bit6: = 00: Tastatursteuerung = 01: terminal control = 10: Kommunikationssteuer	R
Fehlercode des Wandler	2102h	Siehe den Fehlertyp Anweisung	R
Identifizierungscode von der Inverter	2103h	Goodrive10 ----- 0x010d	R
Einstellfrequenzpunkt	3001h	Kompatibel mit GD-Serie, CHF100A und CHV100	R
Bus-Spannung	3002H		R
Ausgangsspannung	3003H		R
Ausgangsstrom	3004H		R
Betriebsgeschwindigkeit	3005H		R
Ausgangsleistung	3006H		R
Abtriebsdrehmoment	3007H		R
PID-Einstellung	3008H		R
PID-Istwert	3009H		R
Eingang IO Zustand	300AH		R
Output IO Zustand	300BH		R
AI 1	300CH		R
AI 2	300DH		

Funktionsanweisung	Adressdefinition	Daten Bedeutung Anweisung	R / W-Eigenschaften
Reserviert	300EH		
Reserviert	300FH		
Reserviert	3010H		
Reserviert	3011H		
Reserviert	3012H		
Reserviert	3013H		
externe Zählen Wert	3014H		
Drehmomenteinstellung	3015H		
Inverter-Code	3016h		
Falscher Code	5000H		

R / W-Eigenschaften ist die Funktion mit Lese- und Eigenschaften schreiben. Zum Beispiel, „Kommunikationssteuerbefehl“ schreibt Chrematistik und steuert den Inverter mit Schreibbefehl (06H). R Kennlinie kann nur lesen außer schreiben und W-Charakteristik kann nur andere schreiben als lesen.

Hinweis: wenn sie auf dem Wechselrichter mit der obigen Tabelle betreibt, ist es notwendig, einige Parameter zu ermöglichen. Zum Beispiel kann der Betrieb des Betriebes und Stopp, ist es notwendig, um die Kommunikation P00.01 einzustellen Befehlskanal läuft und eingestellt P00.02 zu MODBUS-Kommunikationskanal. Und wenn sie auf „PID Referenz“ arbeitet, ist es notwendig, P09.00 zu auf „MODBUS-Kommunikation Einstellung“.

Die Codierung Regeln für Gerätecodes (entspricht Identifying Code 2103h des Wechselrichters)

Code Hoch 8 Bit	Bedeutung	Code niedrig 8-Position	Bedeutung
01	GD	0x08	GD35 Vektor-Wechselrichter
		0x09	GD35-H1-Vektor Invertern
		0x0a	GD300 Vektor-Wechselrichter
		0x0b	GD100 einfache Vektor-Invertern
		0x0c	GD200 allgemeinen Inverter
		0x0d	GD10 Mini-Wechselrichter

Hinweis: der Code von 16 Bit, die bestand aus 8 Bits hohen und niedrigen 8 Bits ist. High 8 Bits bedeuten, die Motorart-Serie und niedrige 8 Bits bedeuten die abgeleiteten Motortypen der Serie. Zum Beispiel bedeutet 0110H Goodrive10 Vektor-Wechselrichter.

7.3.5 Fieldbus Verhältniszerte

Die Kommunikationsdaten werden durch hex bei der tatsächlichen Anwendung exprimiert und es gibt keinen Punkt in radix hex. Zum Beispiel 50.12Hz kann durch hex nicht so ausgedrückt werden 50.12 kann durch 100-mal in 5012, so hex 1394H verwendet werden kann, um auszudrücken 50,12 vergrößert werden.

Eine nicht-ganzzahlige kann durch eine multiple timed werden, um eine ganze Zahl zu erhalten, und die ganze Zahl kann Fieldbus Verhältniszerte auferufen werden. Die Fieldbus-Verhältniszerte werden dem radix Punkt des Einstellbereichs oder Standardwert in der Funktionsparameterliste verwiesen. Wenn es Zahlen hinter dem Punkt

radix (n = 1), dann wird der Feldverhältniszerte m ist 10. Nehmen Sie die Tabelle als Beispiel:

Function code	Name	Detailed instruction of parameters	Setting range	Default value	Modification	Serial No.
P01.20	Hibernation restore delay time	Setting range: 0.0~3600.0s (valid when P01.19=2)	0.0~3600.0	0.0s	<input type="radio"/>	39
P01.21	Restart after power off	0: disabling 1: enabling	0~1	0	<input type="radio"/>	40

Wenn es eine Zahl hinter dem Punkt radix im Einstellbereich oder den Standardwert ist, dann ist der Feldbus-Verhältniswert 10, wenn die durch den oberen

Monitor empfangenen Daten 50 ist, dann ist der „Ruhezustand wieder herstellt Verzögerungszeit“ ist 5,0 (= 5,0 50 + 10).

Wenn die Modbus-Kommunikation verwendet wird, die den Ruhezustand zu steuern, Verzögerungszeit als 5.0s wiederherzustellen. Zum einen kann 5,0 um 10-fach vergrößert werden (32H) auf ganzzahlige und dann können diese Daten gesendet werden.

01 06 01 14 00 32 49 E7
 inverter read parameters data number CRC check
 address command address

Nachdem der Wechselrichter den Befehl empfängt, wird es 50 in 5 nach dem Feldbus-Verhältniswert ändern und dann die Verzögerungszeit als den Ruhezustand 5S wiederherzustellen.

Ein anderes Beispiel, nachdem der obere Monitor sendet den Befehl zum Lesen der Parameter der Winterschlafs Verzögerungszeit wieder herzustellen, wenn die Antwortnachricht des Inverters ist, wie folgend:

01 03 02 00 32 39 91
 inverter read 2 bytes parameter data CRC check
 address command data

Da die Parameterdaten 0032H (50) und 50, dividiert durch 10 gleich 5 ist, dann die Wiederherstellung Ruhezustand Verzögerungszeit 5s ist.

7.3.6 Fehlermeldung Antwort

Es kann Fehler in der Kommunikationssteuerung sein. Zum Beispiel können nur einige Parameter gelesen werden. Wenn eine Schreibnachricht gesendet wird, wird der Wechselrichter eine Fehlerantwortnachricht zurück.

Der Fehlercode Telegramm ist aus dem Inverter zum Master, seinen Code und Bedeutung ist wie folgt:

Code	Name	Bedeutung
01H	illegal Befehl	Der Befehl von Master kann nicht ausgeführt werden. Der Grund vielleicht: 1. Dieser Befehl ist nur für eine neue Version und diese Version nicht realisieren kann. 2. Slave ist im Fehlerzustand und es nicht ausführen kann.
02H	illegale Datenadresse.	Einige der Operation Adressen sind ungültig oder nicht zugreifen darf. Vor allem die Kombination aus dem Register und die Übertragung von Bytes ungültig sind.
03H	illegal Wert	Wenn es ungültige Daten in der Nachricht von Slave empfangen umrahmt. Hinweis: Dieser Fehlercode zeigt nicht den Datenwert den Bereich zu schreiben überschreiten, sondern zeigt das Telegramm ein illegales Rahmen ist.
04H	Operation fehlschlagen	<u>Die Parametereinstellung in Parameter Schreiben ist ungültig. Zum Beispiel kann die</u>

		Funktions-Eingangsklemme kann nicht wiederholt eingestellt werden.
05H	Passwort-Fehler	Das Passwort für die Passwort-Check-Adresse geschrieben ist nicht identisch mit dem Passwort von P7.00 eingestellt.
06H	Datenrahmenfehler	In dem Rahmen-Nachricht durch den oberen Monitor gesendet werden, ist die Länge des digitalen Rahmens fehlerhafte oder das Zählen der CRC-Prüfbits in RTU unterscheidet sich von dem unteren Bildschirm.
07H	Geschriebene nicht erlaubt.	Es passiert nur in Schreibbefehl, der Grund vielleicht: 1. Die geschriebenen Daten überschreitet den Parameterbereich. 2. Der Parameter soll jetzt nicht mehr geändert werden. 3. Das Terminal wird bereits verwendet.
08H	der Parameter kann nicht geändert werden, während Laufen	Der modifizierte Parameter in dem Schreiben des oberen Monitor kann nicht während des Laufens verändert werden.
09H	Passwortschutz	Wenn der obere Monitor Schreiben oder Lesen und das Benutzer-Passwort ohne Passwort Entriegelung gesetzt ist, wird darüber berichten, dass das System gesperrt ist.

Der Slave verwendet Funktionscodefelder und Fehleradressen, um anzuzeigen, es ist eine normale Reaktion oder ein Fehler auftritt (als Einwand Antwort genannt). Für normale Reaktionen zeigen die Slave entsprechenden Funktionscodes, digitale Adresse oder Unterfunktionscodes als Antwort. Für Einwand antwortet, gibt der Slave einen Code, der den normalen Code entspricht, aber das erste Byte ist logisch 1.

Zum Beispiel: Wenn der Master eine Nachricht an den Slave sendet, erfordert es eine Gruppe von Adressdaten des Inverterfunktionscodes zu lesen, gibt es folgende Funktionscodes sein:

0 0 0 0 0 1 1 (Hex 03h)

Für normale Reaktionen, antwortet der Slave die gleichen Codes, während für Einwand Antworten, kehrt es:

1 0 0 0 0 1 1 (Hex 83H)

Neben der Funktionscodes Änderung für den Einwand Fehler, wird der Slave ein Byte abnormal Code reagieren, die die Fehlerursache definiert.

Wenn der Master die Antwort für den Einwand empfängt, in einer typischen Verarbeitung, wird er die entsprechenden, um die Nachricht erneut senden oder modifizieren.

Beispielsweise legen die „Laufbefehlskanal“ des Wechselrichters (P00.01, Parameteradresse 0001H) mit der Adresse 01H bis 03, der Befehl ist wie folgt:

01	06	00 01	00 03	98 0B
inverter address	read command	parameter address	parameter data	CRC check

Aber der Einstellbereich von „running Kommandokanal“ ist 0 – 2, wenn es auf 3 gesetzt ist, weil die Zahl außerhalb des Bereichs befindet, wird der Wechselrichter wie unten Fehlerantwortmeldung zurück:

01	86	04	43 A3
inverter address	abnormal response code	fault code	CRC check

Abnormal Antwortcode 86H, bedeutet den abnormalen Antwortbefehl 06H zu schreiben; der Fehlercode ist 04H. In der obigen Tabelle ist der Name Vorgang ist fehlgeschlagen und seine Bedeutung ist, dass der Parameter in Parametereinstellung

Schreiben ist ungültig. Beispielsweise kann die Funktion Eingangsklemme nicht wiederholt eingestellt werden.

7.3.7 Beispiel für das Schreiben und Lesen

Siehe 10.4.1 und 10.4.2 für den Befehl Format.

7.3.7.1 Beispiel des Lesebefehls 03H

Lesen des Zustandsworts 1 des Wechselrichters mit der Adresse 01H (siehe Tabelle 1). Aus der Tabelle 1 ist die Parameter-Adresse des Zustandswortes 1 des Umrichters 2100H. Der Befehl an den Wechselrichter gesendet:

01	03	21 00	00 01	8E 36
inverter address	read parameter	parameter address	data number	CRC check

If the response message is as below:

01	03	02	00 03	F8 45
inverter address	read command	data number	data content	CRC check

The data content is 0003H. From the table 1, the inverter stops.

Watch "the current fault type" to "the previous 5 times fault type" of the inverter through commands, the corresponding function code is P07.27~P07.32 and corresponding parameter address

071BH~0720H(there are 6 from 071BH). The command

sent to the inverter:

03	03	07 1B	00 06	B5 59
inverter address	read command	start address	total 6 parameters	CRC check

If the response message is as below:

03	03	0C 00 23	00 23 00 23	00 23 00 23	00 23 00 23	00 23 5F D2		
inverter address	read command	byte current fault type	previous fault type	previous 2 fault type	previous 3 fault type	previous 4 fault type	previous 5 fault type	CRC check

See from the returned data, all fault types are 0023H (decimal 35) with the meaning of maladjustment (Sto).

7.3.7.2 Example of writing command 06H

Make the inverter with the address of 03H to run forward. See table 1, the address of "communication control command" is 2000H and forward running is 0001. See the table below.

Function instruction	Address definition	Data meaning instruction	R/W characteristics
Communication control command	2000H	0001H: forward running	W
		0002H: reverse running	
		0003H: forward jogging	
		0004H: reverse jogging	
		0005H: stop	
		0006H: coast to stop (emergency stop)	
		0007H: fault reset	
		0008H: jogging stop	
		0009H: pre-exciting	

The command sent by the master:

03 06 20 00 00 01 42 28
 inverter write parameter forward running CRC check
 address command address

Wenn die Operation erfolgreich ist, kann die Reaktion wie nachstehend (die gleiche mit dem Befehl vom Master gesendet wird):

03 06 20 00 00 01 42 28
 inverter write parameter forward running CRC check
 address command address

Stellen Sie den Max. Ausgangsfrequenz des Wechselrichters mit der Adresse 03H as100Hz.

P00.03	Max. output frequency	Setting range : P00.04-600.00Hz(400.00 Hz)	10.00-600.00	50.00Hz	0	3.
--------	-----------------------	--	--------------	---------	---	----

Sehen Sie sich die Zahlen hinter dem Radix Punkt, der Feldbus-Verhältniswert des max. Ausgangsfrequenz (P00.03) ist 100. 100Hz timed 100 10000 ist und das entsprechende hex ist 2710H. Der Befehl vom Master gesendet:

03 06 00 03 27 10 62 14
 inverter write parameter forward running CRC check
 address command address

Wenn die Operation erfolgreich ist, kann die Reaktion wie nachstehend (die gleiche mit dem Befehl vom Master gesendet wird):

03 06 00 03 27 10 62 14
 inverter write parameter forward running CRC check
 address command address

Hinweis: der Rohling in dem obigen Befehl ist zur Veranschaulichung. Der Rohling kann nicht in der tatsächlichen Anwendung hinzugefügt werden, wenn der obere Bildschirm des Zuschnitts selbst entfernen können.

Anhang A Technische Daten

A.1 Bewertungen

A.1.1 Kapazität

Inverter Schlichte wird auf den Motornennstrom und Leistung basiert. Zur Erzielung der Motornennleistung Referenz in der Tabelle, muss der Nennstrom des Inverters höher als oder gleich den Motornennstrom. Auch die Nennleistung des Wechselrichters muss höher als oder gleich der Nennleistung des Motors. Die Nennleistungen sind gleich, unabhängig von der Versorgungsspannung innerhalb eines Spannungsbereiches.

Hinweis:

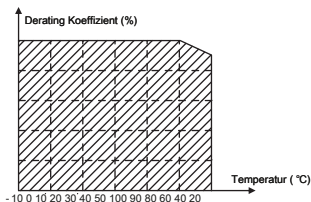
1. Die maximal zulässige Motorwellenleistung ist auf $1,5 \cdot PN$ beschränkt. Wird der Grenzwert überschritten, Motordrehmoment und Strom werden automatisch eingeschränkt. Die Funktion schützt die Eingangsbrücke des Antriebs vor Überlastung.
2. Die Einstufungen gelten bei Umgebungstemperatur von 40°C
3. Es ist wichtig, dass in gemeinsamen DC-Systemen die Leistung fließt durch den gemeinsamen DC-Anschluss überprüfen PN nicht überschreitet.

A.1.2 Derating

Die Belastbarkeit nimmt ab, wenn die Umgebungstemperatur übersteigt Aufstellort 40°C , übersteigt die Höhe von 1000 Metern oder die Schaltfrequenz von 4 kHz bis 8, 12 oder 15 kHz geändert.

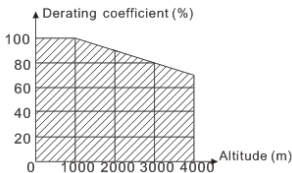
A.1.2.1 Temperaturderating

Im Temperaturbereich von $+40^\circ\text{C}$ – $+50^\circ\text{C}$ wird der Nennausgangsstrom von 1% pro 1°C verringert. Siehe folgende Liste für den tatsächlichen Derating.



A.1.2.2 Höhe Derating

Das Gerät ausgeben kann bei Nennleistung, wenn der Aufstellort unter 1000m. Die Ausgangsleistung verringert sich, wenn die Höhe über 1000 Meter. Unten ist der detaillierte abnehm Bereich des Derating:



A.1.2.3 Derating der Trägerfrequenz

Der Einstellbereich von Trägern frequency in unterschiedlicher Leistung ist anders. Die Nennleistung wird als die Werkträgerfrequenz definiert. Der Wechselrichter hat 10% für jede weitere 1 kHz Trägerfrequenz zu Leistungsminderung, wenn die Trägerfrequenz der Fabrik Wert überschreitet.

A.2 CE

A.2.1 CE-Zeichen

Die CE-Kennzeichnung ist mit dem Antrieb angebracht, um sicherzustellen, dass der Antrieb die Bestimmungen des europäischen Low Voltage (2006/95 / EG) und EMV-Richtlinien (2004/108 / EG) folgt.

A.2.2 Die Einhaltung der europäischen EMV-Richtlinie

Die EMV-Richtlinie definiert die Anforderungen an die Störfestigkeit und Emissionen von elektrischen Anlagen in der Europäischen Union eingesetzt.

Die EMV-Produktnorm (EN 61800-3: 2004) enthält die Anforderungen an elektrische Antriebe. Siehe Sektion *EMV-Vorschriften*

A.3 EMV-Vorschriften

EMC product standard (EN 61800-3:2004) contains the EMC requirements to the inverter. First environment: domestic environment (includes establishments connected to a low-voltage network which supplies buildings used for domestic purposes).

Second environment includes establishments connected to a network not directly supplying domestic premises.

Four categories of the inverter:

Inverter of category C1: inverter of rated voltage less than 1000 V and used in the first environment. Inverter of category C2: inverter of rated voltage less than 1000 V other than pins, sockets and motion devices and intended to be installed and commissioned only by a professional electrician when used in the first environment.

Note: IEC/EN 61800-3 in EMC standard doesn't limit the power distribution of the inverter, but it defines the usage, installation and commission. The professional electrician has necessary skills in installing and/or commissioning power drive systems, including their EMC aspects.

Inverter of category C3: inverter of rated voltage less than 1000 V and used in the second environment other than the first one

Inverter of category C4: inverter of rated voltage more than 1000 V or the nominal current is above or equal to 400A and used in the complicated system in second environment

A.3.1 Category C2

The emission limits are complied with the following provisions:

1. The optional EMC filter is selected according to the options and installed as specified in the EMC filter manual.
2. The motor and control cables are selected as specified in this manual.

3. Der Antrieb ist i Nach den Anweisungen Bezugnahme in diesem Handbuch nstalled.



- In einer häuslichen Umgebung kann dieses Produkt Funk Interferenz verursacht, in welchem Fall Entstörmaßnahmen erforderlich.

A.3.2 Kategorie C3

Die Immunität Leistung des Antriebs entspricht den Anforderungen der IEC / EN 61800-3, zweite Umgebung.

Die Emissionsgrenzwerte werden mit den folgenden Bestimmungen eingehalten:

1. Die optionale EMV-Filter ist, ausgewählt nach den Optionen und installiert, wie in der EMV-Filter Handbuch angegeben.
2. Die Motor- und Steuerleitungen ausgewählt werden, wie in diesem Handbuch beschrieben.

3. Der Antrieb ist | Nach den Anweisungen Bezugnahme in diesem Handbuch nstalled.

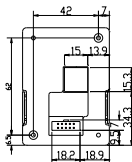
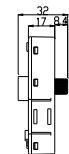
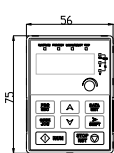


- Der Antrieb der Kategorie C3 ist nicht beabsichtigt, auf einem Niederspannungs öffentliches Netz verwendet werden, das Wohngebäude angeschlossen. Hochfrequenzstörungen wird erwartet, dass, wenn der Antrieb auf einem solchen Netz verwendet wird.

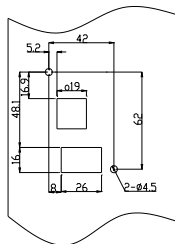
Appendix B Dimension Zeichnungen

Maßzeichnungen des Goodrive10 unten. Die Abmessungen sind in Millimetern angegeben andinches.

B.1 Tastatur Struktur

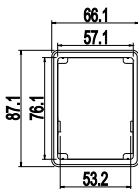


Tastatur-Struktur

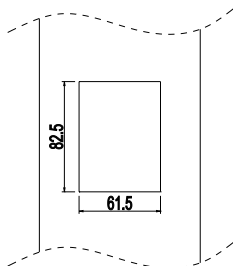


Einbauöffnung

Die Tastatur kann außen an einer optionalen Halterung installiert werden.

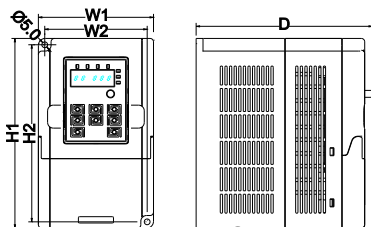


Montagewinkel



Einbaumaß

B.2 Inverter-Chart



Wandmontage (Einheit: mm)

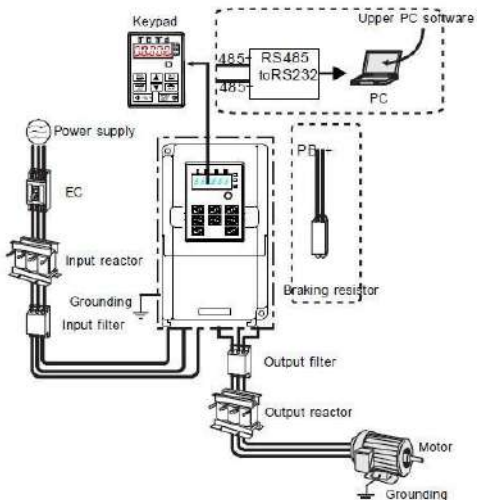
Modell		W1	W2	H1	H2	D
Einzelphase 220V	GD10-0R2G-S2-B	85,0	74,0	145,5	131,5	134,2
	GD10-0R4G-S2-B	85,0	74,0	145,5	131,5	134,2
	GD10-0R7G-S2-B	85,0	74,0	145,5	131,5	153,2
	GD10-1R5G-S2-B	100,0	89,0	170,5	154,0	153,2
	GD10-2R2G-S2-B	100,0	89,0	170,5	154,0	153,2
Drei Phasen 220V	GD10-0R2G-2-B	85,0	74,0	145,5	131,5	134,2
	GD10-0R4G-2-B	85,0	74,0	145,5	131,5	134,2
	GD10-0R7G-2-B	85,0	74,0	145,5	131,5	153,2
	GD10-1R5G-2-B	100,0	89,0	170,5	154,0	153,2
	GD10-2R2G-2-B	100,0	89,0	170,5	154,0	153,2
Drei Phasen 380V	GD10-0R7G-4-B	100,0	89,0	170,5	154,0	153,2
	GD10-1R5G-4-B	100,0	89,0	170,5	154,0	153,2
	GD10-2R2G-4-B	100,0	89,0	170,5	154,0	153,2

Anhang C Peripherie Optionen und Teile


In diesem Kapitel wird beschrieben, wie die Optionen und Teile Goodrive10 Wechselrichter der Serie auszuwählen.

C.1 Peripherieverdrahtungs

Unten ist die periphere Verdrahtung von Goodrive10 Wechselrichter der Serie.



Bilder	Name	Beschreibungen
	Kabel	Vorrichtung zur Übertragung der elektronischen Signale
	Brecher	Verhindern, dass durch Stromschlag schützen, und die Stromversorgung und das Kabel-System vor einem Überstrom, wenn Kurzschlüsse auftreten. (Bitte wählen Sie den Unterbrechers mit der Funktion der Verringerung der Harmonischen höherer Ordnung und der Nennstrom empfindlich auf 1 sollte über Inverter 30 mA betragen).
	Eingangsdrossel	Diese Vorrichtung wird verwendet, um den Leistungsfaktor der Eingangsseite des Wechselrichters zu verbessern und den Oberwellenstrom zu steuern. Der Wechselrichter über 37kW (einschließlich 37kW) mit Gleichstromdrossel angeschlossen werden.

	Engangsfiter	Störung sterben Elektromagnetische Interferenz Erzeugt Von dem Inverter installieren, um sterben Engangsanschlusseite des Wechselrichters schließen, please
	Brmsweidenründe	Verkörzen Sie sterben Zeit Decamber
	Ausgangsfiter	Steuern Sie Störung von der Ausgangsseite des Wechselrichters und installieren Sie please nah An den Ausgangsklemmen des Wechselrichters sterben.
	Ausgangsdrossel	Verlängert der effektive transmitting Abstand des Wechselrichters ströbt plötzlichen hohe Spannung zu steuern, Wenn Der IGBT des Wechselrichters switching ein / aus.

C.2 Leistungs liefern

	Opinions Sie, ob der Spannungsgrad des Umrichters mit der Spannung der Leistungsversorgungsspannung Entspricht.
--	---

C.3 Kabel

C.3.1 Stromkabel

Dimension, um sterben Engangsleistung und Motorleitungen entsprechend den örtlichen vorschreiben.

Hinweis: Eine separate PE-Leiter ist erforderlich Sie, Wenn Die Leitfähigkeit des Kabelschirm für den Zweck nicht ausreicht.

C.3.2 Steuerleitungen

Alle analogen Steuerkabel und das Kabel für den Frequenzgang used Wird, Durcheinander abgeschirmt Werden. Das Relaiskabel Durcheinander des Kabeltyp mit geflechtetem

Metallschirm.

Hinweis: Führen Sie analoge und digitale Signale in getrennten kabeln.

der Wechselrichter	Empfohlene Kabel		Anschlusskabel (mm ²)				Klemmenschnur	Drehmoment (Nm)	
	Größe (mm ²)		RST UVW	PE	RST UVW	P1 und (+)			PB (+) Und (-)
<u>GD10-0R2G-S2-B</u>	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	M3	0,56
<u>GD10-0R4G-S2-B</u>	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	M3	0,56
<u>GD10-0R7G-S2-B</u>	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	M3	0,56
<u>GD10-1R5G-S2-B</u>	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	M3	0,8
<u>GD10-2R2G-S2-B</u>	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	M3	0,8
GD10-0R2G-2-B	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	M3	0,56
GD10-0R4G-2-B	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	M3	0,56
GD10-0R7G-2-B	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	M3	0,56
GD10-1R5G-2-B	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	M3	0,8

der Wechselrichter	Empfohlene Kabel		Anschlusskabel (mm ²)				Klemmenschraubgröße	Drehmoment (Nm)
	Größe (mm Ø)		RST	P1 und	PB (+)	PE		
	RST UVW	PE	RST UVW	(+)	Ind (-)			
GD10-2R2G-2-B	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	M3	0,8
GD10-0R7G-4-B	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	M3	0,8
GD10-1R5G-4-B	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	M3	0,8
GD10-2R2G-4-B	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	M3	0,8

Hinweis:


1. Es empfiehlt sich, sterben Empfohlene Kabelgröße unter 40 zu Verwenden, und °C Nennstrom. Der Verdrahtungsabstand sollte nicht mehr als 100 m.

2. Klemmen P1, (+), PB und (-) DC-REAKTOR Optionen und Teile Verbindet sterben.

C.4 Breaker und elektromagnetischen Schützes

Es ist Notwendig, Sicherung zur Vermeidung von Überlast hinzuzufügen.

Es ist Angebracht, EIN Unterbrecher (MCCB), mit der Wechselrichterleistung in dem 3-Phasen-Wechselstromleistung Entspricht sterben verwendung und Eingabe power und Terminals sterben. Die kapazität des Umrichters sollte 1.5-2 mal den Nennstrom sein, und Eingabe power er Terminals. Die kapazität des Umrichters sollte 1.5-2 mal den Nennstrom sein.

	<ul style="list-style-type: none"> Aufgrund der inhärenten Betriebsprinzip und Aufbau von Schaltungsunterbrechern, unabhängig vom Hersteller, Heissen ionisierten Gase aus dem Schaltergehäuse im Falle eines Kurzschlusses entweichen Kann. Um sicherzustellen, that sichere anwendung sterben, besonderes Augenmerk auf sterben Installation und Platzierung des Breaker bezahlt Werden. Folgen Sie den Anweisungen des Herstellers.
--	---

Es ist Notwendig, Die elektromagnetische Schütz in der Eingangseite zu installieren, das zu schalten Steuern und ausschalten

Sicherheit des Hochstromstroms: Es kann sterben Elementen kann ausschalten in Überlast, und auch in Fehler.

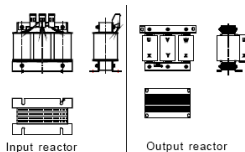
der Wechselrichter	Sicherung (A)	Schutzschalter (A)	der Bemessungsstrom der Schützes (A)
GD10-0R2G-S2-B	16	10	10
GD10-0R4G-S2-B	16	16	10
GD10-0R7G-S2-B	16	16	16
GD10-1R5G-S2-B	25	25	16
GD10-2R2G-S2-B	50	40	32
GD10-0R2G-2-B	6	6	6
GD10-0R4G-2-B	6	10	10
GD10-0R7G-2-B	10	10	10
GD10-1R5G-2-B	25	16	16
GD10-2R2G-2-B	32	25	16
GD10-0R7G-4-B	10	6	10
GD10-1R5G-4-B	10	10	10
GD10-2R2G-4-B	16	16	10

C.5 Reaktoren

Transient hohe Strom in Höhe von Eingangstromkreis Kann Eine Beschädigung der Gleichrichterkomponenten verursachen. Eingangsseite zur Vermeidung der Hochspannungseingangs der Spannungsversorgung und Aufgabe Verbesserung die Es ist Angebracht, AC REAKTOR in den Leistungsfaktoren zu Verwenden.

Wenn der Abstand zwischen dem Wechselrichter und dem Motor länger als 50 Meter ist, häufiger Überstromschutz kann aufgrund hohen Ableitstrom durch parasitäre Kapazitätseffekte von den langen Leitungen auf den Boden verursachte an den Wechselrichter auftreten. Um die Beschädigung des Motors Isolierung zu vermeiden, ist es notwendig Reaktor Entschädigung hinzuzufügen. Wenn der Abstand zwischen dem Wechselrichter und

Motor 50 - 100 m ist, siehe Tabelle unten für die Modellauswahl, wenn es 100 m überschreitet, wenden Sie sich an INVT technischen Support.



Wandler	Eingangsdrossel	Ausgangsdrossel
GD10-0R2G-S2-B	-	-
GD10-0R4G-S2-B	-	-
GD10-0R7G-S2-B	-	-
GD10-1RS5G-S2-B	-	-
GD10-2R2G-S2-B	-	-
GD10-0R2G-2-B	ACL2-1RS-4	OCL2-1RS-4
GD10-0R4G-2-B	ACL2-1RS-4	OCL2-1RS-4
GD10-0R7G-2-B	ACL2-2R2-4	OCL2-2R2-4
GD10-1RS5G-2-B-2-GD10-2R2G		
GD10-0R7G B-4-B		
	ACL2-1RS-4	OCL2-1RS-4
GD10-1RS5G-4-B	ACL2-1RS-4	OCL2-1RS-4
GD10-2R2G-4-B	ACL2-2R2-4	OCL2-2R2-4

Hinweis:

1. Die Nennspannung Herabkämpfungwert des Eingangs Reaktor beträgt $2\% \pm 15\%$.
2. Der Leistungsfaktor der Eingangsseite ist über 90% nach der Zugabe von DC-Reaktor.
3. Die Nennspannung der Drosselungsausgangsdrossel beträgt $1\% \pm 15\%$.
4. Oberhalb Optionen extern sind, sollte der Kunde angeben, beim Kauf.

C.6 Filter

Der Eingangsinterferenzfilter kann die Störung des Wechselrichters an die umgebenden Geräte verringern. Ausgangsinterferenzfilter können die Funkrauschursache durch die Kabel zwischen dem Wechselrichter verringern und den Motor und den Leckstrom der Leitungsdrähte. Unsere Firma konfiguriert einige Filter für die bequeme der Nutzer.

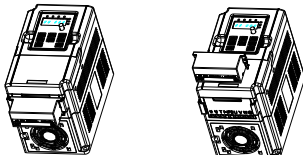
C.6.1 C3 Filterart Anweisungen

FLT-P04003L-C-G

A B C D E F G

Zeichenbezeichnung	detaillierte Anweisung
EN	FLT: Wechsrichter-Filterserie
B	Filter Typ P: Energieversorgungsfilter L: Ausgangsfilter
C	Spannungsgrad S2: AC 1PH- Spannungsgrad S2: AC 1PH- Spannungsgrad S2: AC 1PH- 220V (-15%) ~ 240 V (+ 10%) O4: AC 3PH 380V (-15%) ~ 440 V (+ 10%)
D	3-stellige Seriennummer Entwicklung. Zum Beispiel steht 003 für die Seriennummer von C3 Filter in der Entwicklung
E	Einbautart L: Gemeinsamer Typ H: Hochleistungstyp
F	Utilization Umgebung der Filter A: die erste environment (IEC61800-3: 2004) Klasse C1 (EN 61800-3: 2004) B: die erste environment (IEC61800-3: 2004) Klasse C2 (EN 61800-3: 2004) <u>C: die zweite environment (IEC61800-3: 2004) Kategorie C3 (EN 61800-3: 2004)</u>
G	Lot Nr G: Spezial für externe C3 Filter

C.6.2 C3 Filter



Hinweis: Wenn C3 Eingangfilter benötigt, ist es am ehesten um den Filter an den Wechsrichter-Eingang passend verbunden.

der Wechsrichter	Eingangfilter
GD10-0R2G-S2-B	FLT-PS2004L-CG
GD10-0R4G-S2-B	FLT-PS2004L-CG

der Wechselrichter	Eingangsfiler
GD10-0R7G-S2-B	FLT-PS2004L-CG
GD10-1R5G-S2-B	FLT-PS2010L-CG
GD10-2R2G-S2-B	FLT-PS2010L-CG
GD10-0R2G-2-B	-
GD10-0R4G-2-B	-
GD10-0R7G-2-B	-
GD10-1R5G-2-B	-
GD10-2R2G-2-B	-
GD10-0R7G-4-B	FLT-P04006L-CG
GD10-1R5G-4-B	FLT-P04006L-CG
GD10-2R2G-4-B	FLT-P04006L-CG

Hinweis:

- Der Eingang EMi die Anforderung erfüllen, nachdem C3 Eingangsfiler hinzugefügt wird.
- Oberhalb Optionen extern sind, sollte der Kunde angeben, beim Kauf.

C.6.3 C2 Filterart Anweisungen

FLT-P04016L-B
A
B
C
D
E
F

Zeichenbezeichnung	detaillierte Anweisung
EN	FLT: Wechselrichter-Filterseite
B	Filter Typ P: Energieversorgungsfiler L: Ausgangsfiler
C	Spannungsgrad S2: AC 1PH- Spannungsgrad S2: AC 1PH- Spannungsgrad S2: AC 1PH- 220V (-15%) ~ 240 V (+ 10%) O4: AC 3PH 380V (-15%) ~ 440 V (+ 10%)
D	3-Bit-Nennstrom-Code „016“ bedeutet 16A
E	Einbautyp L: Gemeinsamer Typ H: Hochleistungstyp
F	Utilization Umgebung der Filter A: die erste environment (IEC61800-3: 2004) Klasse C1 (EN 61800-3: 2004) B: die erste environment (IEC61800-3: 2004) Klasse C2 (EN 61800-3: 2004)

C.6.4 C2 Filter

der Wechselrichter	Eingangsfiler	Ausgangsfiler
GD10-0R2G-S2-B	FLT-PS2010H-A	FLT-L02010H-A
GD10-0R4G-S2-B	FLT-PS2010H-A	FLT-L02010H-A
GD10-0R7G-S2-B	FLT-PS2010H-A	FLT-L02010H-A
GD10-1R5G-S2-B	FLT-P04016L-B	FLT-L04016L-B
GD10-2R2G-S2-B	FLT-P04032L-B	FLT-L04032L-B
GD10-0R2G-2-B	FLT-P04006L-B	FLT-L04006L-B
GD10-0R4G-2-B	FLT-P04006L-B	FLT-L04006L-B
GD10-0R7G-2-B	FLT-P04006L-B	FLT-L04006L-B
GD10-1R5G-2-B	FLT-P04016L-B	FLT-L04016L-B
GD10-2R2G-2-B	FLT-P04016L-B	FLT-L04016L-B
GD10-0R7G-4-B	FLT-P04006L-B	FLT-L04006L-B
GD10-1R5G-4-B	FLT-P04006L-B	FLT-L04006L-B
GD10-2R2G-4-B	FLT-P04016L-B	FLT-L04016L-B

Hinweis:

1. Der Eingang EMI die Anforderung von C2 treffen, nachdem Eingangsfiler hinzugefügt.



2. Oberhalb Optionen extern sind, sollte der Kunde angeben, beim Kauf.

C.7 Bremssystem

C.7.1 Wählen Sie die Bremskomponenten

Der Motor wird zu einem Generator, wenn seine Ist-Drehzahl höher ist als die entsprechende Geschwindigkeit der Referenzfrequenz. Als Ergebnis wird die Trägheitsenergie des Motors und der Last Rückkehr zu der Wechselrichter die Kondensatoren in der Hauptgleichstromschaltung aufzuladen. Wenn die Spannung an die Grenze erhöht, können zu Schäden am Wechselrichter auftreten.

Beachten Sie: Die Bremsenergie nicht übermäßig dissipieren, um zu vermeiden. Es ist notwendig.



	<ul style="list-style-type: none"> Nur qualifizierte Elektriker erlaubt zu entwerfen, installieren, in Betrieb nehmen und betreiben auf den Umrichter. Folgen Sie den Anweisungen in „Warnung“ während des Arbeitens. Körperliche Verletzungen oder zum Tod oder zu schwerer Eigenschaft auftreten. Nur qualifizierte Elektriker Draht erlaubt. Beschädigung des Wechselrichters oder Bremsmöglichkeiten und Teil auftreten. Lesen Sie sorgfältig die Anweisungen von Bremswiderständen oder Einheiten, bevor sie mit dem Wechselrichter anschließen. Sie nicht den Bremswiderstand mit anderen Endgeräten verbinden mit Ausnahme von PB und (-). Beschädigung des Wechselrichters oder Bremskreis oder ein Brand auftreten.
	<ul style="list-style-type: none"> Verbinden der Bremsrichtung mit dem Wechselrichter nach dem Schema. Fehverdrahtungen können Schäden an den Wechselrichter oder andere Geräte verursachen.

Modell	Bremswiderstand bei 100% der brakign Moment (D)	Verlustleistung	Verlustleistung	Verlustleistung	Mini Bremswiderstand (D)
		(kW)	(kW)	(kW)	
		10% Brems	50% Brems	80% Brems	
<u>GD10-0R2G-S2-B</u>	722	0,03	0,15	0,24	42
<u>GD10-0R4G-S2-B</u>	361	0,06	0,30	0,48	42
<u>GD10-0R7G-S2-B</u>	192	0,11	0,56	0,90	42
<u>GD10-1R5G-S2-B</u>	96	0,23	1,1	1,8	30
<u>GD10-2R2G-S2-B</u>	65	0,33	1,7	2,6	21
GD10-0R2G-2-B	722	0,03	0,15	0,24	42
GD10-0R4G-2-B	361	0,06	0,30	0,48	42
GD10-0R7G-2-B	192	0,11	0,56	0,90	42
GD10-1R5G-2-B	96	0,23	1,1	1,8	30
GD10-2R2G-2-B	65	0,33	1,7	2,6	21
GD10-0R7G-4-B	653	0,11	0,6	0,9	100
GD10-1R5G-4-B	326	0,23	1,1	1,8	100
GD10-2R2G-4-B	222	0,33	1,7	2,6	54

Hinweis:


Wählen Sie den Widerstand und die Leistung des Bremswiderstandes entsprechend den Daten unserer Firma zur Verfügung gestellt. Der Bremswiderstand kann das Bremsmoment des Wechselrichters erhöhen. Obige

Tabelle bei 100% Bremsmoment gemessen wird, 10%, 50% und 80% Bremsnutzungsrate, kann der Benutzer wählt Bremssystem nach dem tatsächlichen Arbeits.

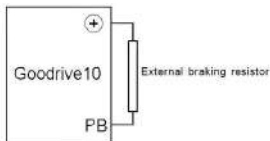
	<ul style="list-style-type: none"> Nie einen Bremswiderstand mit einem Widerstand unter dem Minimalwert für den jeweiligen Antrieb angegeben verwenden. Der Antrieb und die internen Chopper sind nicht in der Lage den Überstrom durch den geringen Widerstand verursacht zu behandeln.
	<ul style="list-style-type: none"> richtig in der häufigen Bremsituation (das Frequenznutzungsverhältnis mehr als 10%), um die Leistung des Bremswiderstandes erhöhen.

C.7.2 Ort der Bremswiderstand

Wichtig! Sie müssen die Ortswiderstand wählen abzählen wird. Installieren Sie

	<ul style="list-style-type: none"> Die Materialien in der Nähe des Bremswiderstandes muss nicht entflammbar sein. Die Oberflächentemperatur des Widerstands ist hoch. Luft aus dem Widerstand fließende Strom von Hunderten von Grad Celsius. Schützen Sie den Widerstand gegen Berührung.
--	---

Nur externer Bremswiderstand in Goodrive10 benötigt.



Anhang D Weitere Informationen

D.1 Produkt- und Dienstleistungsanfrage

Wenden Sie sich bei Anfragen über das Produkt zu Ihrem lokalen INVT Büro, unter Angabe der Typenbezeichnung und Seriennummer des Gerätes in Frage. Eine Auflistung von INVT Vertrieb, Support und Service-Kontakte können durch die Navigation www.invt.com.cn finden. INVT Vertrieb, Support und Service-Kontakte können durch die Navigation www.invt.com.cn finden. INVT Vertrieb, Support und Service-Kontakte können durch die Navigation www.invt.com.cn finden.

Feedback D.1 auf INVT Inverter Handbücher

Kontaktieren uns:

D.1 Dokumente-Bibliothek im Internet

Sie können Handbücher und andere Produkt-Dokumentation im PDF-Format im Internet finden. Gehe zu www.invt.com.cn

und wählen Sie Service und Support VOR Dokument heruntergeladen.



Service line:86-755-86312859

Website:www.invt.com

The products are owned by **Shenzhen INVT Electric Co.,Ltd.**

Two companies are commissioned to manufacture: (For product code, refer to the 2nd/3rd place of S/N on the name plate.)

Shenzhen INVT Electric Co.,Ltd. (origin code: 01)

Address: 4# Building, Gaofa Industrial Park, Longjing,
Nanshan District, Shenzhen, China

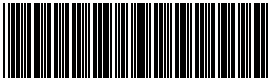
INVT Power Electronics (Suzhou) Co.,Ltd (origin code: 06)

Address: 1# Kunlun Mountain Road, Science&Technology Town,
Gaixin District, Suzhou, Jiangsu, China

Industrial Automation : ■ Frequency Inverter ■ Servo & Motion Control ■ Motor & Electric Spindle ■ PLC

■ HMI ■ Intelligent Elevator Control System ■ Traction Drive

Electric Power : ■ SVG ■ Solar Inverter ■ UPS ■ Online Energy Management System



66001-00099

INVT Copyright.

Information may be subject to change without notice during product improving.

201.610 (V2.0)

Frequenzumrichter INVT GD10

Kurzanleitung für einen Teil häufig verwendeter Grundfunktionen

Funktions-Code	Art	Anleitung Seite
P00.18	Zurücksetzen auf Werkseinstellung u. Fehlerspeicher löschen 0: keine Funktion 1: Werkseinstellung rücksetzen 2: Fehlerspeicher löschen	28
Achtung: Beim Rücksetzen auf Werkseinstellung wird ggf. die Funktion der "QUICK-JOG" Taste geändert Für die Funktionen "vorwärts-rückwärts" muß der Wert unter P07.02 auf 3 gestellt werden (Seite 43)		43
P00.03	Übergeordnete maximal Frequenz Anzeigewert = Herz	24
P00.04	Untergeordnete maximal Frequenz Anzeigewert = Herz Dieser Wert muß niedriger sein als P00.03	24
P00.05	Minimal Frequenz Anzeigewert = Herz	24
P00.06	Zuordnung Potentiometer intern - extern 1: Potentiometer intern	24
Achtung: Standard Wert = 0, Für internes Bedienfeld auf 1 einstellen		
P00.11	Beschleunigung Beschleunigungszeit in Sekunden von 0 Hz auf max. Hz	26
P00.12	Verzögerung Verzögerungszeit in Sekunden von max. Hz auf 0 Hz	26
P00.13	Standard Drehrichtung 0: Startet vorwärts 1: Startet rückwärts 2: rückwärts gesperrt	26

Wichtiger Hinweis:

Diese Kurzanleitung erhebt keinen Anspruch auf Richtigkeit und Vollständigkeit.
Arbeiten an elektrischen Anlagen und Maschinen dürfen nur von ausgebildeten Elektrofachkräften durchgeführt werden.