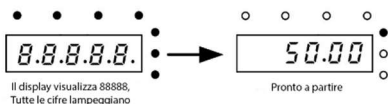


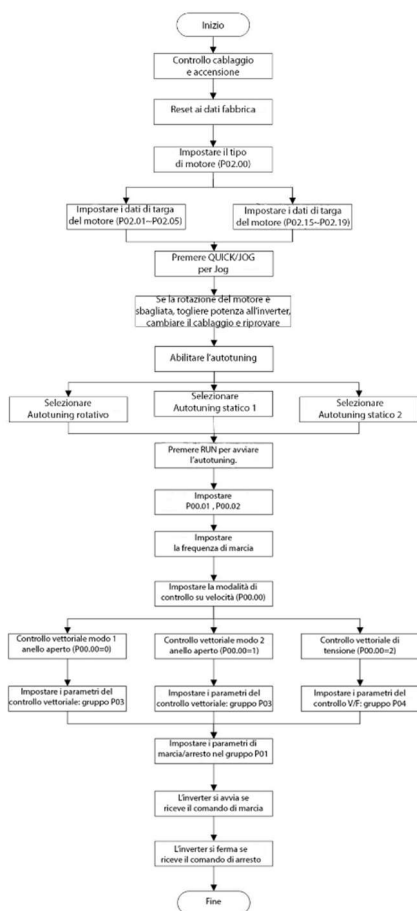
Simbolo del terminale	Nome terminale	Funzione terminale
	Gamma di frequenza di uscita: 0 - 1kHz	
485+	Terminali di comunicazione 485. Un'interfaccia di comunicazione RS485 standard deve utilizzare il doppino intrecciato schermato. Il resistore di corrispondenza del terminale da 120 ohm della comunicazione RS485 può essere collegato tramite interruttore a levetta o ponticello.	
485-		
PE	Terminale di messa a terra	
PW	Terminale polarizzazione ingressi digitali.	
24V	Alimentazione fornita dal VFD. Massima corrente di uscita: 200 mA	
S1-Sn	Ingressi digitali - Impedenza interna: 3.3kΩ 12-30V tensione ammessa in ingresso - Polarizzabili secondo logica PNP o NPN - Massimo frequenza di ingresso: 1kHz - Sono tutti terminali di ingresso programmabili attraverso l'apposito parametro	
HDIA	Oltre alle funzioni di ingresso digitale, i terminali possono funzionare come canali di ingresso a impulsi ad alta frequenza. massimo frequenza di ingresso: 50kHz Duty di lavoro: 30%-70%	
HDIB	Supporto encoder push-pull (valido solo collegato su HDIA e HDIB)	
+24V—H1	Ingresso STO 1 Ingresso ridondante circuito STO, normalmente chiuso. Quando aperto il VFD interrompe l'uscita	
+24V—H2	Ingresso STO 2 - Il cavo è schermato, con lunghezza massima di 25m - Entrambi H1 e H2 sono ponticellati con a +24V. Per utilizzare il circuito STO, rimuovere il ponticello.	

3 Avvio rapido

Dopo aver verificato che il cablaggio e l'alimentazione siano corretti, accendere il VFD. Quanto segue mostra il VFD con una tastiera a LED. La tastiera visualizza 8.8.8.8.8. e il contattore si attiva correttamente. Quando i caratteri visualizzati sul LED mostrano la frequenza impostata, il VFD diventa operativo. (Per i dettagli su altri tipi di tastierino, vedere il manuale operativo corrispondente.)



Il diagramma di avvio rapido è il seguente:



4 Parametri base di funzionamento

Di seguito sono elencati solo alcuni parametri di funzioni comuni. Per ulteriori parametri di funzione, scansionare il codice QR del manuale digitale fornito nella parte 8.

○: Il parametro può essere modificato durante marcia e arresto.

◎: Il parametro può essere modificato solo durante arresto.

●: Il parametro non può essere modificato ma può essere visualizzato.

Codice funzione	Nome funzione	Descrizione	Predefinito	Modificare
P00.00	Modalità di controllo della velocità	0: Controllo vettoriale sensorless 0 1: Controllo vettoriale sensorless 1 2: Controllo vettoriale tensione spaziale 3: Controllo vettoriale ad anello chiuso	In base al modello	◎
P00.01	Comando di marcia	0: Tastiera 1: Terminale 2: Comunicazione	0	○
P00.03	Frequenza massima d'uscita	Intervallo di impostazione: P00.04-400.00Hz	50.00Hz	◎
P00.04	Limite superiore della frequenza di marcia	Campo di impostazione: P00.05-P00.03 (Frequenza di uscita massima)	50.00Hz	◎
P00.05	Limite inferiore della frequenza di marcia	Campo di impostazione: 0.00Hz-P0.04 (Limite superiore della frequenza di marcia)	0.00Hz	◎
P00.06	Comando di frequenza A	0: Impostato tramite tastiera 1: Impostato tramite AI1 (corrispondente alla tastiera potenziometro) 2: Impostato tramite AI2 (corrispondente al terminale AI) 3: Impostato tramite AI3 4: Impostato tramite HDIA a impulsi ad alta velocità 5: Impostazione tramite funzione PLC 6: Impostazione tramite funzione velocità multiple 7: Impostato tramite controllo PID 8: Impostato tramite MODBUS	0	○
P00.07	Comando di frequenza B	Nota: Scansiona il codice QR per fare riferimento al manuale operativo per ulteriori informazioni.	2	○
P00.10	Frequenza tastiera	0.00 Hz-P0.03 (Frequenza di uscita massima)	50.00Hz	○
P00.11	Tempo ACC 1	0.0-3600.0s	In base al modello	○
P00.12	Tempo DEC 1		In base al modello	○
P00.13	Direzione di marcia	0: Direzione predefinita 1: Direzione opposta 2: Direzione opposta proibita	0	○
P00.15	Autotuning dei parametri del motore	0: Nessuna operazione 1: Autotuning rotativo 2: Autotuning statico 1 3: Autotuning statico 2	0	◎
P00.17	Tipo VFD	0: Tipo G, applicabile a carichi a coppia costante con valori nominali specificati 1: Tipo P, applicabile a carichi a coppia variabile (come ventilatori e pompe dell'acqua) con valori nominali specificati	0	◎
P00.18	Ripristino parametri predefiniti	0: Nessuna operazione 1: Ripristina le impostazioni predefinite 2: Cancella cronologia allarmi 3: Blocca tastiera	0	◎
P01.00	Modalità di avvio	0: Avvio diretto 1: Avvia dopo frenatura DC 2: Avvia dopo eseguita ricerca al volo	0	◎
P01.08	Modalità di arresto	0: Arresto decelerato 1: Arresto inerziale	0	○
P01.09	Frequenza di frenatura DC in arresto	Campo di impostazione: 0.00Hz-P0.03 (Frequenza di uscita massima)	0.00Hz	○
P01.11	Corrente di frenatura DC in arresto	Campo di impostazione: 0.0-100.0%	0.00%	○
P01.12	Tempo di frenatura DC in arresto	Campo di impostazione: 0.00-50.00s	0.00s	○
P01.18	Protezione comando di marcia	0: Il comando di marcia non risulta valido all'accensione 1: Il comando di marcia risulta valido all'accensione	0	◎
P02.00	Tipo di motore 1	0: Motore asincrono (AM) 1: Motore sincrono (SM)	0	◎
P02.01	Potenza nominale di AM 1	0.1-3000.0kW	In base al modello	◎
P02.02	Frequenza nominale di AM 1	0.01Hz-P0.03 (Frequenza di uscita massima)	50.00Hz	◎
P02.03	Velocità nominale di AM 1	1-36000 giri/min	In base al modello	◎

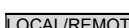
Codice funzione	Nome funzione	Descrizione	Predefinito	Modificare
P02.04	Tensione nominale di AM 1	0–1200V	In base al modello	⊙
P02.05	Corrente nominale di AM 1	0,8–6000,0A	In base al modello	⊙
P02.15	Valutata energia di SM 1	0,1–3000,0kW	In base al modello	⊙
P02.16	Frequenza nominale di SM 1	0.01Hz–P0.03 (Frequenza di uscita massima)	50.00Hz	⊙
P02.17	Numero di coppie di poli di SM 1	1–128	2	⊙
P02.18	Tensione nominale di SM 1	0–1200V	In base al modello	⊙
P02.19	Corrente nominale di SM 1	0,8–6000,0A	In base al modello	⊙
P02.23	Valore EMF di SM 1	0–10000	300	○
P04.01	Aumento di coppia del motore 1	Campo di impostazione: 0,0% (Auto); 0,1%–10,0%	0	○
P05.01	Funzione del terminale S1	0: Nessuna funzione 1: Marcia avanti (FWD)	1	⊙
P05.02	Funzione del terminale S2	2: Marcia indietro (REV) 3: Controllo a 3 fili (SIN)	4	⊙
P05.03	Funzione di S3 terminale	4: Jog avanti 5: Jog indietro 6: Arresto inerziale 7: Ripristino allarme 8: Pausa inverter 9: Allarme esterno 10: Aumento frequenza (UP) 11: Diminuzione frequenza (DOWN) Nota: Scansiona il codice QR per fare riferimento al manuale operativo per ulteriori informazioni.	7	⊙
P05.04	Funzione di S4 terminale	7: Ripristino allarme 8: Pausa inverter 9: Allarme esterno 10: Aumento frequenza (UP) 11: Diminuzione frequenza (DOWN) Nota: Scansiona il codice QR per fare riferimento al manuale operativo per ulteriori informazioni.	0	⊙
P06.01	Funzione del terminale Y	0: Nessuna funzione 1: In marcia	0	○
P06.03	Funzione del terminale RO1	2: Marcia avanti 3: Marcia indietro 4: Jog 5: Inverter in allarme 6: Frequenza FDT1 7: Frequenza FDT2 8: Frequenza raggiunta Nota: Scansiona il codice QR per fare riferimento al manuale operativo per ulteriori informazioni.	1	○
P06.04	Funzione del terminale RO2	4: Jog 5: Inverter in allarme 6: Frequenza FDT1 7: Frequenza FDT2 8: Frequenza raggiunta Nota: Scansiona il codice QR per fare riferimento al manuale operativo per ulteriori informazioni.	5	○
P06.14	Funzione del terminale AO1	0: Frequenza di marcia 1: Frequenza impostata	0	○
P06.15	Funzione del terminale AO2	3: Velocità di marcia (relativo a 2 volte velocità del motore) 4: Corrente di uscita (relativo a 2 volte corrente VFD nominale) 5: Corrente di uscita (relativo a 2 volte corrente nominale del motore) 6: Tensione di uscita (relativo a 1,5 volte la tensione VFD nominale) 7: Potenza in uscita (relativo a 2 volte la potenza nominale del motore) Nota: Scansiona il codice QR per fare riferimento al manuale operativo per ulteriori informazioni.	0	○
P06.18	Minimo segnale AO1	Campo di impostazione: 0,00–10,00V	0.00V	○
P06.20	Massimo segnale AO1	Campo di impostazione: 0,00–10,00V	10.00V	○
P06.23	Minimo segnale AO2	Campo di impostazione: 0,00–10,00V	0.00V	○
P06.25	Massimo segnale AO2	Campo di impostazione: 0,00–10,00V	10.00V	○
P07.00	Password utente	0–65535	0	○
P14.00	Indirizzo di stazione	1-247 Nota: L'indirizzo non può essere 0.	1	○
P14.01	Valore baudrate comunicazione	0: 1200 BPS 1: 2400 BPS 2: 4800 BPS 3: 9600 BPS 4: 19200 BPS 5: 38400 BPS	4	○
P14.02	Controllo bit di dati	0: No controllo parità (N, 8, 1) per RTU 1: Parità pari (E, 8, 1) per RTU 2: Parità dispari (O, 8, 1) per RTU 3: No controllo parità (N, 8, 2) per RTU 4: Parità pari (E, 8, 2) per RTU 5: Parità dispari (O, 8, 2) per RTU	1	○

5 Tastiera

Tabella 5.1 Tastiera LCD

Articolo	Descrizione	
Indicatore di stato		Indicatore dello stato di funzionamento del VFD. LED spento: il VFD è fermo. LED lampeggiante: il VFD sta eseguendo l'autotuning dei parametri. LED acceso: il VFD è in marcia.
		Indicatore di allarme. LED acceso: in stato di allarme LED spento: in stato normale LED lampeggiante: in stato di preallarme
		Indicatore di scelta rapida
Tasti	 Tasto funzione	La funzione varia in base al menu visualizzato.
	 Tasto di scelta rapida	Programmato di predefinito come funzione JOG. Programmabile attraverso P07.12: 0: Nessuna funzione 1: Jog 2: Riservato 3: Inverti direzione di marcia FWD/REV 4: Cancella l'impostazione UP/DOWN 5: Arresto inerziale 6: Cambia comando di marcia 7: Riservato
	 Tasto di conferma	La funzione del tasto varia a seconda del menu (Esempio: conferma delle impostazioni dei parametri, conferma della selezione dei parametri e accesso al menu successivo)
	 Tasto di marcia	In modalità di funzionamento da tastiera, il tasto di marcia viene utilizzato per l'esecuzione o l'autotuning.
	 Tasto di Stop/Reset	In stato di esecuzione, è possibile premere questo tasto per interrompere l'esecuzione o l'autotuning. Questo tasto è influenzato da P07.04. In stato di allarme, questo tasto può essere utilizzato per il ripristino.
	 Tasto di direzione	La funzione varia in base al menù
	 LCD	Schermo
Area espositiva	LCD	Schermo
	Interfaccia RJ45	Interfaccia RJ45
	Coperchio della batteria	Utilizzata per il collegamento al VFD.
Altro	Coperchio della batteria	Per sostituire o montare la batteria dell'orologio, rimuovere questo coperchio, quindi chiudere il coperchio dopo aver montato la batteria.
	Terminale USB	Mini terminale USB
		Il terminale mini USB viene utilizzato per il collegamento all'unità flash USB tramite un adattatore.

Tabella 5.2 Tastiera LED

Articolo		Descrizione				
Indicatore di stato		Indicatore dello stato del VFD. LED spento: il VFD è fermo. LED lampeggiante: il VFD sta eseguendo l'autotuning dei parametri. LED acceso: il VFD è in funzione.				
		Indicatore di marcia avanti o indietro. LED spento: il VFD sta andando avanti. LED acceso: il VFD sta andando indietro.				
		Indica se il VFD è controllato tramite tastiera, terminali o comunicazione. LED spento: il VFD è controllato tramite la tastiera. LED lampeggiante: il VFD è controllato tramite i terminali. LED acceso: il VFD è controllato tramite comunicazione remota.				
		Indicatore di allarme. LED acceso: in stato di allarme LED spento: in stato normale LED lampeggiante: in stato di preallarme				
Indicatore unità	Unità visualizzata attualmente					
		Hz	Unità di frequenza			
		RPM	Unità di velocità di rotazione			
		A	Unità di corrente			
		%	Percentuale			
		V	Unità di tensione			
Zona display digitale	Il LED a cinque cifre visualizza vari dati di monitoraggio e codici di allarme come la frequenza impostata e la frequenza di uscita.					
	Schermo	Si intende	Schermo	Si intende	Schermo	Si intende
	0	0	1	1	2	2

Articolo	Descrizione						
	3	3	4	4	5	5	
	6	6	7	7	8	8	
	9	9	A	A	B	B	
	C	C	d	d	E	E	
	F	F	H	H	I	I	
	L	L	N	N	n	n	
	o	o	P	P	r	r	
	S	S	t	t	U	U	
	v	v	.	.	-	-	
Potenzimetro digitale	Regolazione frequenza. Per i dettagli, vedere la descrizione di P08.41.						
Tasti		Tasto di programmazione	Premerlo per entrare o uscire dai menu di livello 1 o cancellare un parametro.				
		Tasto di accesso	Premendolo si entra nei menu in cascata o si conferma l'impostazione di un parametro.				
		Tasto SU	Premilo per aumentare i dati o spostarti verso l'alto.				
		Tasto GIÙ	Premilo per diminuire i dati o spostarti verso il basso.				
		Tasto spostamento a destra	Premerlo per selezionare i parametri di visualizzazione o per selezionare le cifre da modificare durante la parametrizzazione.				
		Tasto di marcia	Premerlo per eseguire il dispositivo quando si utilizza la tastiera per il controllo.				
		Tasto di STOP/ripristino	Premilo per fermare il dispositivo in esecuzione. La funzione di questo tasto è limitata da P07.04. In stato di allarme allarme, questo tasto può essere utilizzato per il reset in qualsiasi modalità di controllo.				
		Tasto di scelta rapida multifunzione	La funzione è determinata da P07.02.				

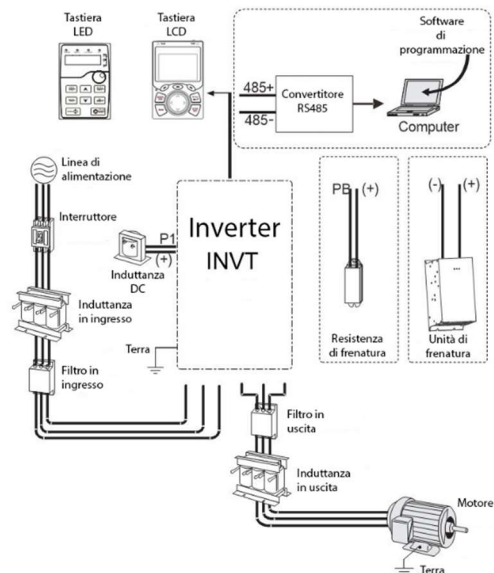
6 Allarmi e soluzioni

Di seguito sono elencati i guasti VFD comuni e le soluzioni. Per favore scansionare il codice QR del manuale digitale fornito nella parte 8.

Codice di errore	Tipo di allarme	Causa possibile	Soluzione
OUT1	Protezione Fase-U	L'ACC è troppo veloce. Il modulo IGBT è danneggiato.	Aumenta il tempo ACC. Sostituire l'unità di alimentazione.
OUT2	Protezione Fase-V	Gli errori sono causati da interferenze. I cavi dell'unità sono collegati male.	Controllare i cavi. Controllare se ci sono forti interferenze intorno alle apparecchiature periferiche.
OUT3	Protezione Fase-W	Si è verificato un cortocircuito verso terra.	
OV1	Sovratensione durante ACC	Tempo di DEC troppo breve. Si è verificata una variazione della tensione di ingresso.	Controllare l'alimentazione in ingresso. Controllare se il tempo DEC è troppo breve.
OV2	Sovratensione durante DEC	Si è verificata una grande rigenerazione di energia. Non c'è l'unità di frenatura.	Installare un'unità di frenatura. Controllare che l'unità di frenatura è abilitata.
OV3	Sovratensione durante velocità costante	L'unità di frenatura è disabilitata.	
OC1	Sovracorrente durante ACC	ACC/DEC è troppo veloce. La tensione di rete è troppo bassa.	Aumenta il tempo ACC/DEC. Controllare l'alimentazione in ingresso.
OC2	Sovracorrente durante DEC	La potenza del VFD è troppo piccola.	Utilizzare un VFD di potenza maggiore.
OC3	Sovracorrente durante il funzionamento a velocità costante	Si è verificata un'eccezione o carico transitorio. Si è verificato un cortocircuito verso terra o una perdita della fase di uscita. Esistono forti fonti di interferenza esterne. La protezione dallo stallo da sovracorrente è disabilitata.	Verificare se il carico incontra un cortocircuito (verso terra o da linea a linea) o se la rotazione è bloccata. Controllare il cablaggio di uscita. Controllare se c'è una forte interferenza. Controllare le impostazioni dei relativi codici funzione.
UV	Sottotensione bus	La tensione di rete è troppo bassa. La protezione da stallo da sovratensione è disabilitata.	Controllare l'alimentazione in ingresso. Controllare le impostazioni dei relativi codici funzione.
OL1	Sovraccarico motore	La tensione di rete è troppo bassa. La corrente nominale del motore impostata è errata. Stallo del motore o il carico salta violentemente.	Controllare la tensione di rete. Ripristinare la corrente nominale del motore. Controllare il carico e regolare il boost di coppia.
OL2	Sovraccarico VFD	L'ACC è troppo veloce. Il motore in rotazione viene riavviato. La tensione di rete è troppo bassa.	Aumenta il tempo ACC. Evitare il riavvio dopo l'arresto. Controllare la tensione di rete; Seleziona un VFD con una potenza maggiore.

Codice di errore	Tipo di allarme	Causa possibile	Soluzione
		Il carico è troppo grande. La potenza è troppo piccola.	Scegli un motore adatto
SPI	Perdita di fase in ingresso	Perdita di fase o fluttuazione violenta si è verificata in R, S e T.	Controllare l'alimentazione in ingresso. Controllare il cablaggio.
SPO	Perdita di fase in uscita	Si è verificata una perdita di fase su U, V e W (o le tre fasi del carico sono asimmetriche)	Controllare il cablaggio di uscita. Controllare il motore e il cavo.
OH1	Surriscaldamento del modulo raddrizzatore	Il condotto dell'aria è ostruito o la ventola è danneggiata. La temperatura ambiente è troppo alta.	Dragare il condotto dell'aria o sostituire la ventola. Abbassare la temperatura ambiente.
OH2	Surriscaldamento del modulo invertito	Sovraccarico di lunga durata.	
EF	Allarme esterno	Il terminale di ingresso allarme esterno è attivo.	Controllare l'ingresso dell'apparecchiatura esterna.
CE	Allarme comunicazione RS485	Errato baudrate. Indirizzo di comunicazione errato. La comunicazione soffre di forti interferenze.	Imposta una velocità di trasmissione adeguata. Controllare il cablaggio dell'interfaccia di comunicazione. Imposta un indirizzo di comunicazione appropriato. Sostituire o modificare il cablaggio per migliorare la capacità anti-interferenza.

7 Collegamento



8 Codice QR manuale digitale INVT

Per favore scansiona a seguire Codice QR della piattaforma e-manuale per fare riferimento al manuale operativo richiesto per ulteriori informazioni.



9 Maggiori informazioni

Vi preghiamo di contattarci per qualsiasi informazione. È necessario fornire il modello del prodotto e il numero di serie durante la consultazione. Per ottenere maggiori informazioni è possibile: Contatta l'ufficio locale INVT. Visitare www.invt.com.cn o scansiona il seguente codice QR di INVT:



