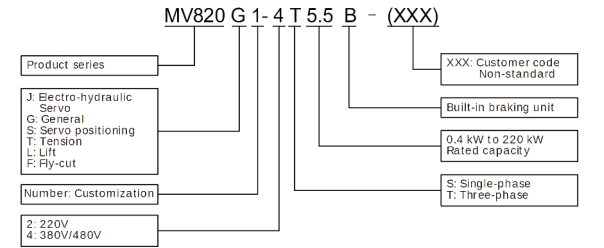


MEGMEET

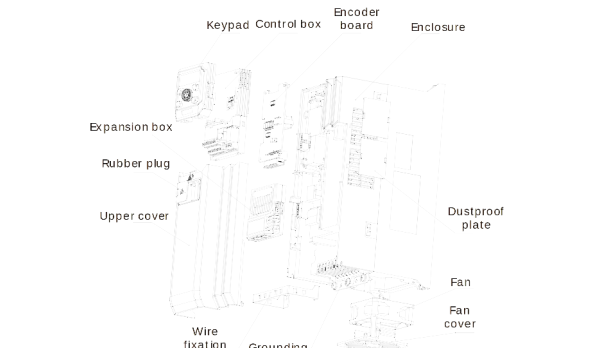
Unitate de viteză variabilă cu control vectorial de înaltă performanță seria MV820

Acest manual prezintă pe scurt modelul, panoul de operare, cablarea terminalelor, circuitul principal și terminalele circuitului de control, funcționarea rapidă, parametrii funcționali comuni, defecțiunile și contramăsurile comune, etc. Pentru mai multe funcții și descrieri detaliate ale variatoarelor din seria MV820, consultați manualul electronic complet.

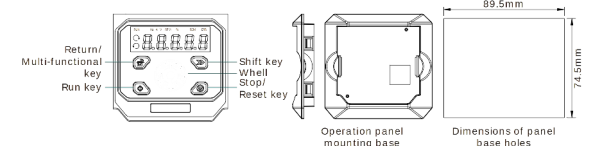
Model de produs



Componentele produsului

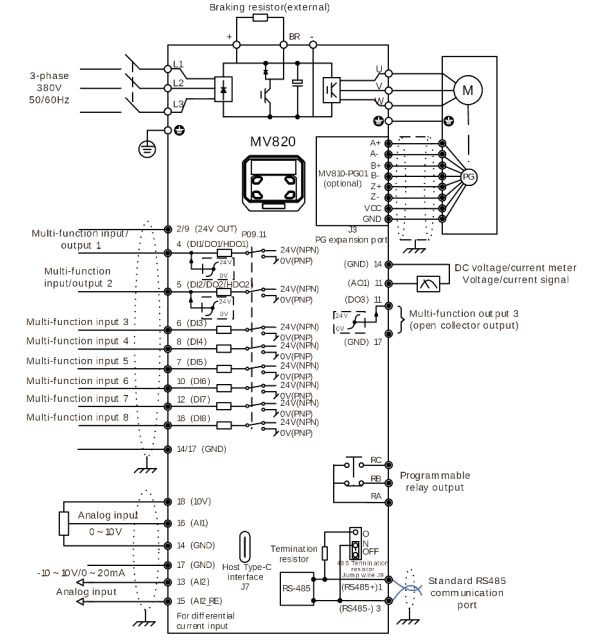


Panoul de operare



Simbol	Nume	Sens
LED-ul unității	Hz	LED de frecvență Clipește: parametrul curent este frecvența de rulare Pomit: Parametrul curent este referința de frecvență
	O	LED de curent Pomit: Parametrul curent este curentul
	V	LED de tensiune Pomit: Parametrul curent este tensiunea
	RPM	LED RPM Pomit: Parametrul curent este rotația pe minut
	%	LED procentual Activat: Parametrul curent este procentul
LED de stare		LED de rulare înainte Pomit: În timpul opririi, există o comandă de rulare înainte pentru unitatea de acționare În timpul rulării, unitatea merge înainte Clipește: Unitatea comută de la FWD la REV
		LED de mers invers Pomit: În timpul opririi, există o comandă de mers în marșarier pentru unitate În timpul funcționării, unitatea funcționează invers Clipește: Unitatea comută de la REV la FWD
	ERR	LED de alarmă Pomit: Unitatea intră în starea de alarmă
	RUN	LED care rulează Pomit: alergare; Intermitent: Oprire; Oprit: oprit
	REM	LED canal de comandă de operare Off: Local; Intermitent: Comunicare Pomit: Terminal
Cheie	Retur/Multi-cheie funcțională	Pentru a ieși din starea de programare/Consultați Tabelul 5-3 din manualul complet
	Tasta Shift	Pentru a selecta bitul pentru modificarea datelor în starea de editare sau pentru a comuta afișarea parametrilor de stare în altă stare
	Tasta Run	Când apăsați această tastă în modul panou de operare, unitatea va începe să funcționeze
Păi	Tasta Stop/Reset	Când apăsați această tastă în modul panou de operare, unitatea va începe să funcționeze
		Pentru a mări datele sau codul funcției
		Pentru a reduce datele sau codul funcției
		Pentru a intra în meniu sau a confirma datele

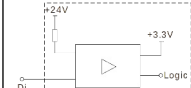
Cablaj pentru funcționarea de bază



Terminalul GND al convertorului trebuie conectat la 0V al unui echipament extern.

Cablajul bornelor circuitului de control

Tip	Marca	Nume	Funcție	Caietul de sarcini
Comunicare	RS485	1	485 semnal diferențial pozitiv (sol de referință: GND)	Interfață de comunicație RS485 standard Utilizați cabluri cu perechi răscutate sau cabluri ecranate
		3	485 semnal diferențial negativ (masă de referință: GND)	
Alimentare electrică		2/9	Alimentare +24V	Curentul de ieșire maxim permis 200 mA (curentul total cu ieșirile digitale incluse)
		18	Alimentare +10 V	
		14/17	+24V, +10V putere GND	
Intrare analogică		16	Intrare analogică cu un singur capăt AI1	Primește intrare analogică de tensiune sau curent cu un singur capăt. Puteți alege intrarea analogică de tensiune sau curent prin codul de funcție P09.01 (masă de referință: GND).
		13	Intrare analogică cu un singur capăt AI2 sau intrare diferențială de curent analogic AI2	
		15	Borna de întoarcere a curentului diferențial de intrare AI2_RE	
Ieșire analogică		11	Ieșire analogică AO1	Tensiune de ieșire: 0 până la 10 V, ±5% Curent de ieșire: 0 până la 20 mA
		4	Multi-funcția DI1	

Terminal de intrare multifuncțional	5	Multi-funcția DI2		Pentru selectarea funcției circuitelor de intrare multiple, consultați cablarea terminalelor de intrare/ieșire multifuncționale de mai jos:  Exemplu: <table border="1"><thead><tr><th>P09.00</th><th>Terminal 5</th><th>Terminal 4</th></tr></thead><tbody><tr><td>On00</td><td>DI2</td><td>DI1</td></tr><tr><td>On21</td><td>HDO2</td><td>DO1</td></tr><tr><td>...</td><td>...</td><td>...</td></tr></tbody></table>	P09.00	Terminal 5	Terminal 4	On00	DI2	DI1	On21	HDO2	DO1	...	...	...
	P09.00	Terminal 5	Terminal 4													
	On00	DI2	DI1													
	On21	HDO2	DO1													
	...	...	...													
	6	Multi-funcția DI3	P09.00 și P09.01.	Bornele pot fi utilizate doar ca intrări digitale DI3 și DI4 și nu pot fi definite pentru alte funcții de semnal prin coduri de funcție.												
	8	Multi-funcția DI4	Pentru mai multe explicații, consultați 7.10 (parametrii de intrare a terminalului): P09.03–P09.10 pentru funcțiile de intrare și P09.14 pentru funcțiile de control cu două/trei fire (punct de referință: GND).	Terminalul poate fi utilizat ca intrare digitală DI5 prin codul de funcție P09.01 și poate fi definit ca intrare pentru element termosensibil cu PT1000 suportat.												
7	Multi-funcția DI5 sau pentru sensibilitate termică		Terminalul poate fi utilizat ca intrare digitală DI6 sau intrare digitală impuls HDI prin codul de funcție P09.01 cu impuls de la 0 la 50 kHz.													
10	Multi-funcția DI6 sau HDI		Terminalul poate fi folosit doar ca intrare digitală DI7 și nu poate fi definit pentru alte funcții de semnal prin coduri de funcție.													
12	Multi-funcția DI7		Terminalul poate fi utilizat ca intrare digitală DI8 sau intrare analogică AI1 prin codul de funcție P09.01.													
16	Multi-funcția AI1															
Terminal de ieșire multifuncțional	4	Terminal de ieșire colector deschis Y1/ terminal de ieșire DO1/ terminal de ieșire impuls HDO1	Pe lângă faptul că sunt utilizate ca terminale multifuncționale obișnuite (la fel ca 4, 5, 6, 8, 7, 10, 12, 16), 4 și 5 pot fi programate și ca terminale de ieșire DO/HDO.	Pentru selectarea funcției circuitelor de ieșire multiple, consultați cablarea terminalelor de intrare/ieșire multifuncțională de mai jos:  Exemplu: <table border="1"><thead><tr><th>P09.00</th><th>Terminal 5</th><th>Terminal 4</th></tr></thead><tbody><tr><td>On21</td><td>HDO2</td><td>DO1</td></tr><tr><td>On22</td><td>HDO2</td><td>HDO1</td></tr><tr><td>...</td><td>...</td><td>...</td></tr></tbody></table>	P09.00	Terminal 5	Terminal 4	On21	HDO2	DO1	On22	HDO2	HDO1	...	...	...
	P09.00	Terminal 5	Terminal 4													
	On21	HDO2	DO1													
	On22	HDO2	HDO1													
...	...	...														
5	Terminal de ieșire colector deschis Y2/ terminal de ieșire DO2/ terminal de ieșire impuls HDO2	Consultați P09.00–P09.02 din 7.10 (parametrii de intrare a terminalului) pentru selecția specifică a terminalului (punct de referință: GND).	Tensiune maximă de funcționare: 30 V Curent maxim de ieșire: 50 mA													
11	Terminal de ieșire DO3	Terminalul poate fi programat ca DO sau AO multifuncțional. Consultați P09.02 din 7.10 (parametrii de intrare a terminalului) pentru selecția specifică a terminalului (punct de referință: GND).	Terminalul poate fi utilizat ca ieșire digitală DO3 prin codul de funcție P09.02. Curent maxim de ieșire: 50 mA Terminalul poate fi folosit și ca ieșire analogică AO1 prin codul de funcție P09.02. Consultați descrierea AO1 din tabel.													
Borna de ieșire releu RO1	RA	Ieșire releu	Terminalul poate fi programat ca RO multifuncțional. Consultați P10.03 din 7.11 (parametrii de ieșire a terminalului) pentru selectarea funcției specifice.	RA-RB: normal închis, RA-RC: normal deschis Capacitate de contact: 250 V AC / 2 A (COS=1) 250 V AC / 1 A (COS=0,4) 30 V DC / 1 A Consultați P10 pentru instrucțiuni de utilizare. Nivelul de supratensiune al tensiunii de intrare a terminalului de ieșire a releului este nivelul de supratensiune II.												
	RB															
	RC															

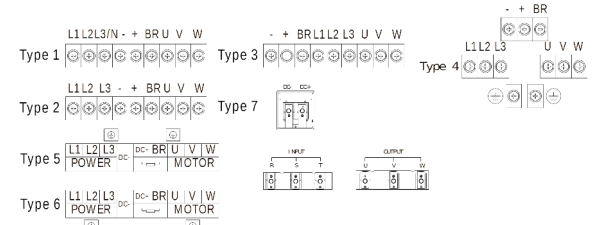
(1) Majoritatea terminalelor multifuncționale pot fi multiplexate într-o varietate de funcții IO prin codul de funcție, cum ar fi DI, DO, HDI, HDO, AI, AO și intrare de termocuplu
(2) Schema de conexiuni DI/DO cu terminale multifuncționale nu marchează schema circuitului intern al convertizorului și este reprezentată doar de simbolul

Terminalul cardului PC

Tip	Marca	Nume	Descrierea funcției	Caietul de sarcini
Codificator	A+,A-	Semnal de fază A codificatorului	Semnalul codificatorului și intrarea semnalului de putere, care acceptă OC, push-pull și ieșire diferențială de tip PG.	Frecvența maximă de intrare ≤250kHz
		B+,B-		
		Z+,Z-	Semnalul de fază Z al codificatorului	
	VCC, GND	Sursa de alimentare a codificatorului	Ofereă sursă de alimentare pentru encoderul extern (masă de referință: GND) 5 V sau 12 V selectat prin codul de funcție P04.04	Tensiune de ieșire: +5V/12V Curent maxim de ieșire: 200mA/150mA

Terminale ale circuitului principal

- Tip 1: carcasă B (modele aplicabile: 2S0.4~2.2)
Carcasa B (modele aplicabile: 4T0.75~3.7)
Tip 2: carcasă C (modele aplicabile: 2T3.7; 4T5.5/7.5)
Carcasa D (Modele aplicabile: 2T5.5/7.5; 4T11/15)
Tip 3: carcasă E (modele aplicabile: 4T18.5/22)
Tip 4: carcasă F (modele aplicabile: 4T30/37)
Tip 5: carcasă G (modele aplicabile: 4T45/55/75)
Tip 6: carcasă H (modele aplicabile: 4T90/110)
Tip 7: carcasă G (modele aplicabile: 4T185/220)



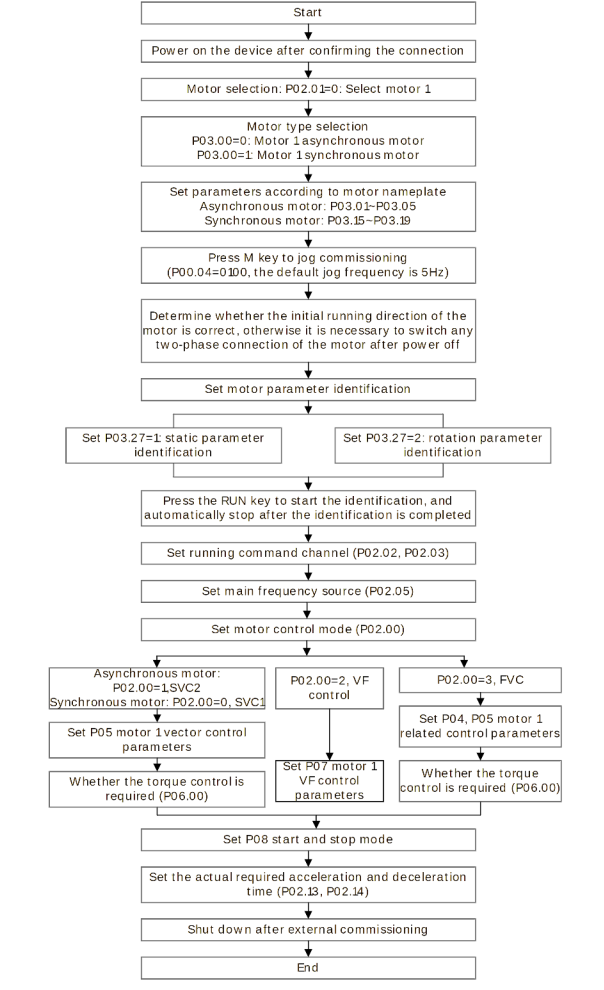
Terminal	Funcție
L1, L2, L3(L3/N)	Borne de intrare trifazate AC 380V sau trifazate AC 220V
L1, L3/N	Model 2S: terminal de intrare AC 220V monofazat
+, BR/DC+,BR	Conectați bornele rezistenței de frânare externe
+, -,DC+,DC-	Terminale de magistrală DC
U, V, W	Borne de ieșire AC trifazate
	Terminal de conectare PE, șurub de fixare a cadrului cablajului

Instrucțiuni de operare rapidă

Asigurați-vă că toate bornele sunt fixate și conectate corect și dacă puterea motorului și convertizorul se potrivește.

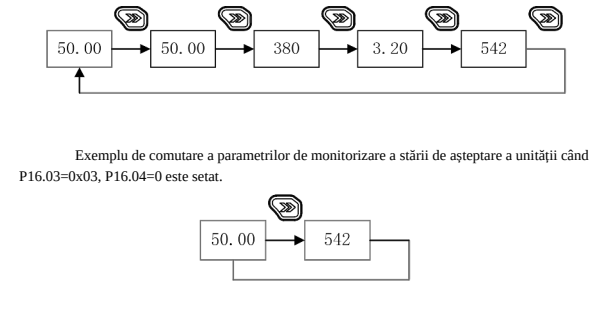
Verificați înainte de pornire

După ce inspecția cablajului și a alimentării sunt confirmate, închideți comutatorul de aer al sursei de alimentare CA de pe partea de intrare a unității și alimentați unitatea. „-----” va fi afișat la început pe panoul de operare al convertizorului, iar contactorul va fi aspirat în mod normal. Când caracterul de afișare al tubului digital se schimbă la frecvența setată (cum ar fi 50.00), acesta indică faptul că unitatea a fost inițializată.



Modul de monitorizare

Prin codurile de funcție P16.00, P16.01 și P16.02, puteți alege parametrii convertizorului care vor fi afișați pe panoul de operare în timpul funcționării, cum ar fi frecvența setată, frecvența de ieșire, tensiunea magistralei DI, DO, AI și așa mai departe (pentru detalii, consultați Grupul P16). Apoi, puteți vizualiza parametrii aleși prin tasta „ ” de pe panoul de operare. Afișează comutarea afișajului parametrilor în timpul rulării cu P16.00=0xFF, P16.01=0xF și P16.02=4.



Exemplu de comutare a parametrilor de monitorizare a stării de așteptare a unității când P16.03=0x03, P16.04=0 este setat.

O: Poate fi schimbat în timpul alergării;
x: Poate fi schimbat în timpul opririi;
*: Numai citire

Codul funcției	Nume	Descriere	Valoare implicită	Schimba
P00.00	Selectarea modului meniu	0: Mod meniu rapid Sunt afișați doar parametrii legați de punerea în funcțiune rapidă. 1: Mod meniu complet Toți parametrii funcției sunt afișați. 2: S-a schimbat modul de meniu de memorie Sunt afișați numai parametrii care diferă de setările din fabrică.	1	O
P00.04	Selectarea funcțiilor cheie	Unul loc: Rezervat Locul zecilor: Selectarea funcției tastei STOP 0: Tasta STOP este valabilă numai în canalul de control al panoului. 1: Tasta STOP este valabilă în toate canalele de control. Sute de locuri: Selectarea funcției tastei M multifuncționale 0: Nicio funcție 1: FWD JOG 2: REV JOG 3: Comutare FWD și REV 4: Comutare canal de comandă (ciclică) Loc de mili: Rezervat	0	O
P00.05	Inițializarea parametrilor	0: Parametri reinscriptibili 1: Ștergeți înregistrările defecțiunilor 2: Reveniți la setările din fabrică 3: Restabiliți unii parametri la setările din fabrică (parametrii motorului nu au fost restaurați)	0	x
P02.00	Selectarea modului de control	0: SVC1 1: SVC2 (numai pentru motoarele asincrone) 2: control V/F (numai pentru motoarele asincrone) 3: FVC	2	x
P02.01	Alegerea motorului	0: Motor 1 1: Motor 2	0	x
P02.02	Selectarea canalului de comandă de operare	0: Control cu tastatura 1: Control terminal 2: Control comunicațiilor	0	x
P02.03	Selectarea canalului de comandă de comunicare	0: Canal Modbus / Canal Modbus TCP 1 și 2: rezervat 3: canal EtherCAT / canal PROFINET / canal CANopen	0	x
P02.04	Direcția de alergare	0: aceeași direcție 1: Direcția opusă	0	O
P02.05	Selectarea sursei de frecvență principală	0: Setare digitală P02.09 1: AI1 2: AI2 3: Referință HDI puls de mare viteză 4: Referință simplă de programare PLC 5: Referință de rulare cu mai multe viteze 6: Control PID 7: Modbus / Modbus TCP 8: PROFINET / EtherCAT	0	x
P02.09	Setare digitală a frecvenței	0,00 Hz până la P02.11	50,00 Hz	O
P02.10	Frecvența maximă de ieșire	P02.11 până la 599,00 Hz Notă: frecvența maximă este de cel puțin 50,00 Hz	50,00 Hz	x
P02.11	Frecvența limită superioară	P02.12 până la P02.10	50,00 Hz	x
P02.12	Frecvența limită inferioară	0,00 Hz până la P02.11	0,00 Hz	x
P02.13	TimP de accelerare 1	0,0 până la 6000,0 s Notă: după ce a fost restabilit la valorile implicite, sistemul va face potrivire automată pe baza modelului real (aplicabil pentru timpul de accelerare/decelerare 1, 2, 3 și 4) 5,5 kW și mai jos: 10 s 5,5 până la 30 kW (inclus): 20 s Peste 30 kW: 40 s	Dependență de model	O
P02.14	TimP de decelerare 1	0,0 până la 6000,0 s	Dependență de model	O
P02.16	Frecvența purtătoare	2,0 până la 12,0 kHz	4,0 kHz	O
P03.00	Selectarea tipului de motor	0: Motor asincron 1: Motor sincron	0	x
P03.01	Puterea nominală a motorului asincron	0,1 până la 3000,0 kW	Dependență de model	x
P03.02	Tensiunea nominală a	0 până la 1200 V	Dependență de model	x

Codul funcției	Nume	Descriere	Valoare implicită	Schim ba
	motorului asincron		t de model	
P03.03	Curentul nominal al motorului asincron	0,8 până la 6000,0 A	Dependen t de model	×
P03.04	Frecvența nominală a motorului asincron	0,01 Hz până la P02.10	50,00 Hz	×
P03.05	Viteza nominală a motorului asincron	1 până la 36000 rpm	Dependen t de model	×
P03.15	Puterea nominală a motorului sincron	0,1 până la 3000,0 kW	Dependen t de model	×
P03.16	Tensiunea nominală a motorului sincron	0 până la 1200 V	Dependen t de model	×
P03.17	Curentul nominal al motorului sincron	0,8 până la 6553,5 A	Dependen t de model	×
P03.18	Frecvența nominală a motorului sincron	0,01 Hz până la P02.10	Dependen t de model	×
P03.19	Numărul de perechi de poli ai motorului sincron	de la 1 la 128	2	×
P03.27	Auto-tuning motor	0: Nicio operațiune 1: Reglare automată a parametrilor piesei în starea statică 2: Reglare automată completă a parametrilor în starea de rotație 3: Reglare automată completă a parametrilor în starea statică	0	×
P04.00	Codificator PPR	1 până la 65535	1024	×
P04.01	Tip de codificator	0: encoder incremental ABZ	0	×
P04.02	Secvența de fază A/B a codicatorului incremental ABZ	0: înainte 1: invers Notă: Reglajul automat al rotației detectează automat secvența fazelor	0	×
P04.03	Rezervat			
P04.04	Selectarea clasei de tensiune a cardului PG	0:5 V 1: 12 V	0	×
P05.00	Câștigul proporțional al buclei de viteză 1	1 până la 100	10	○
P05.01	Timpul integral al buclei de viteză 1	0,01 până la 10,00 s	0,50 s	○
P05.03	Câștigul proporțional al buclei de viteză 2	1 până la 100	10	○
P05.04	Timpul integral al buclei de viteză 2	0,01 până la 10,00 s	1.00 s	○
P06.00	Activare controlul cuplului	0: Dezactivat 1: Activat	0	○
P07.00	curba V/F	0: Linie dreaptă V/F 1: Multi-punct V/F 2: Pătrat V/F 3: Rezervat 4: Separare completă V/F 5: Jumătate de separare V/F	0	×
P07.01	Creșterea cuplului	0,0 până la 50,0	0,1	○
P07.02	Frecvența de tăiere a creșterii cuplului	0,00 Hz până la P02.11	50,00 Hz	×
P07.09	Coeфициentul de compensare a cuplului	0 la 300	150	○
P07.10	Câștig de supraexcitare V/F	0 la 200	80	×
P07.11	Câștig de suprimare a oscilațiilor	0 la 100	40	○
P07.12	Modul câștig de suprimare a oscilațiilor	0 la 2	0	×
P08.00	Modul de pornire	0: Pornire de la frecvența de pornire 1: Pornire după urmărirea vitezei 2: Pornire după frânarea DC	0	×
P08.01	Timp de întârziere la pornire	Dispozitivul răspunde la comenzile de operare după timpul de întârziere. În timpul întârzierii, dispozitivul este în standby.	0,0	×
P08.02	Frecvența de pornire	0,00 până la 50,00 Hz	0,00	×
P08.03	Timp de menținere a frecvenței de pornire	0,0 până la 50,0 s	0,0	×
P08.06	Modul de oprire	0: Decelerați până la oprire 1: Coastă pentru a opri 2: Oprise de urgență	0	○
P09.00	Selectarea funcției bomelor 4, 5, 6, 8	Cele: 0: Terminalul 4 ca DI1 1: Terminalul 4 ca DO1 2: Terminalul 4 ca HDO1 Zeci: 0: Terminalul 5 ca DI2 1: Terminalul 5 ca DO2 2: Terminalul 5 ca HDO2 Sute: rezervat Mii: rezervat Nota: Terminalul 6 poate fi setat doar ca DI3. Terminalul 8 poate fi setat doar ca DI4.	0	○
P09.01	Selectarea funcției bomelor 7, 10, 12, 16	Cele: 0: Terminalul 7 ca DI5 1: Terminalul 7 ca intrare de semnal termosensibil Zeci: 0: Terminalul 10 ca DI6 1: Terminalul 10 ca HDI Sute: rezervat Mii: 0: Terminalul 16 ca DI8	0	○

Codul funcției	Nume	Descriere	Valoare implicită	Schim ba
		1: Borna 16 ca intrare de tensiune AI1 2: Borna 16 ca intrare de curent AI1 Nota: Terminalul 12 poate fi setat doar ca DI7		
P09.02	Selectarea funcției bomelor 13, 11	Cele: 0: Borna 13 ca intrare de tensiune AI2 1: Borna 13 ca intrare de curent AI2 Zeci: 0: Terminalul 11 ca DO3 1: Borna 11 ca ieșire de tensiune AO1 2: Terminalul 11 ca ieșire de curent AO1 Sute: rezervat Mii: rezervat	0	○
P09.03	Selectarea funcției DI1	0: Nicio funcție 1: înainte RUN	1	○
P09.04	Selectarea funcției DI2	2: RUN invers 3: Jog înainte 4: Jog invers	22	○
P09.05	Selectarea funcției DI3	5: Control cu trei fire	0	○
P09.06	Selectarea funcției DI4	6: Terminal multi-referință 1 7: Terminal multireferință 2	0	○
P09.07	Selectarea funcției DI5	8: Terminal multi-referință 3 9: Terminal multi-referință 4	0	○
P09.08	Selectarea funcției DI6	10: Timp de accelerare/decelerare terminalul 1 11: Timp de accelerare/decelerare terminalul 2	0	○
P09.09	Selectarea funcției DI7	12: Setarea frecvenței sus/jos (terminal) 13: Setarea frecvenței sus/jos este clară (Terminal+Tastatură) 14: Comandă de creștere a frecvenței (SUS) 15: Comandă de scădere a frecvenței (DN) 16: Eroare externă intrare NO 17: Eroare externă intrare NC 18 - 19: Rezervat 20: Comutarea sursei de referință de frecvență de la A la B 21: Trecerea sursei de referință de frecvență de la combinație la A 22: Intrare de resetare externă (RESET). 23: intrare de oprire până la coasta (FRS) 24: Inhibarea accelerației/decelerației 25: Intrare frânare DC la oprire 26: Comanda simplă de pauză a PLC 27: Trecerea sursei de referință de frecvență de la combinație la B 28: Ștergerea memoriei PLC oprire 29: PID pauză 30: PID clar 31: PID reținere integrală 32: Rezervat 33: Comutare caracteristică de reglare PID 34: Selectarea sursei de frecvență de referință principală 1 35: Selectarea sursei de frecvență de referință principală 2 36: Selectarea sursei de frecvență de referință principală 3 37: Rezervat 38: Canalul de comandă a fost comutat pe tastatură 39: Canalul de comandă a fost comutat pe terminal 40: Canalul de comandă a fost comutat la comunicare 41: Rezervat 42: Inhibarea REV 43: Inhibarea rulării unității 44: Comandă de oprire externă (este valabilă pentru toate modulele de control, iar dispozitivul va fi oprit conform modului de oprire curent) 45: Frecvența de referință auxiliară șterge 46: Șterge intrarea pulsului 47: Terminalul de comutare al controlului vitezei și al cuplului 48: Borna de comutare a direcției cuplului în controlul cuplului 49: Selectarea poziției 1 50: Selectarea poziției 2 51: Selectarea poziției 3 52: Activare modul de poziționare ciclică poziție digitală 53: Orientare ax 54: Comutare mod viteză/poziție 55: Borna de comutare a motorului 1 și 2 56: Intrare terminal de siguranță (rezervat) 57 până la 59: rezervat 60: Oprise de urgență 61: Pauză de clătire 62: Resetarea vobării 63: Resetare contor 64: Contor declanșator 65: Consumul de energie clar 66: Menținerea consumului de energie 67: Intrare contor de lungime 68: Resetare lungime 69: Comutat la controlul V/F 70: S-a comutat la controlul FVC 71: Rezervat 72: Rezervat	0	○
P09.10	Selectarea funcției DI8		0	○

Codul funcției	Nume	Descriere	Valoare implicită	Schim ba
P09.11	Tensiune la borna de circuit deschis	0: Tensiune de circuit deschis la borna digitală 0 V 1: Tensiune de circuit deschis la borna digitală 24 V	1	○
P09.12	Modul activ de la DI1 la DI4	Cele: 0: DI1 logică pozitivă activă 1: DI1 logică negativă activă Zeci: 0: DI2 logică pozitivă activă 1: DI2 logică negativă activă Sute: 0: DI3 logică pozitivă activă 1: DI3 logică negativă activă Mii: 0: DI4 logică pozitivă activă 1: DI4 logică negativă activă	0	○
P09.13	Modul activ de la DI5 la DI8	Cele: 0: DI5 logică pozitivă activă 1: DI5 logică negativă activă Zeci: 0: DI6 logică pozitivă activă 1: DI6 logică negativă activă Sute: 0: DI7 logică pozitivă activă 1: DI7 logică negativă activă Mii: 0: DI8 logică pozitivă activă 1: DI8 logică negativă activă	0	○
P10.00	Selectarea funcției DO1	0: Dezactivat 1: Unitatea de curent alternativ în funcțiune	1	○
P10.01	Selectarea funcției DO2	2: alergie înainte	4	○
P10.02	Selectarea funcției DO3	3: Funcționare inversă 4: Semnal de atingere a frecvenței (FAR)	0	○
P10.03	Selectarea ieșirii releului RO1	5: Semnal de detectare a nivelului de frecvență (FDT1) 6: Semnal de detectare a nivelului de frecvență (FDT2) 7: Semnal de detectare a suprasarcinii (OL) 8: Blocare pentru subtensiune (LU) 9: Oprise defecțiune externă (EXT) 10: Limita superioară a frecvenței (FHL) 11: Limita inferioară a frecvenței (FLL) 12: alergie cu viteză zero 13: Finalizarea etapei PLC simplă 14: Finalizarea ciclului PLC simplu 15: Atingerea duratei curente de rulare 16: Atingerea duratei de rulare acumulată 17: Unitate de curent alternativ gata de funcționare (RDY) 18: Defecțiune convertizor de curent alternativ 19: Semnal pornit/oprit dispozitiv gazdă 20: Supraîncălzirea motorului 21: Cuplu limitat Valabil când comanda cuplului este limitată de valoarea limită de cuplu 1 sau 2. 22: Avertizare de suprasarcină a motorului 23 până la 25: rezervat 26: Atingerea valorii numărului de referință 27: Atingerea valorii de numărare desemnată 28: Atingerea lungimii 29: Poziționarea finalizată 30: Poziționarea zero finalizată 31: Poziționarea indexului finalizată 32 până la 37: rezervat 38: Borna de indicare a motorului 1 și 2 39: Semnal comutator card bus 40 până la 45: rezervat 46: Pierdere feedback PID 47: Rezervat	18	○
P15.00	Format de comunicare	Cele: 0: protocol Modbus 1: Card de expansiune la protocolul 485 Zeci: 0: format 1-8-2-N 1: format 1-8-1-E 2: format 1-8-1-O 3: format 1-8-1-N	0x30	○
P15.01	Rata baud	0: 4800 BPS 1: 9600 BPS 2: 19200 BPS 3: 38400 BPS 4: 57600 BPS 5: 115200 BPS 6: 125000 BPS	1	○
P15.02	Adresă locală	De la 0 la 247, 0 este adresa de difuzare	1	○
P97.32	Tipul de defect curent		0	*
P97.33	Cel mai recent tip de eroare	0: Nicio vină 1~53: Alte defecțiuni	0	*
P97.34	Al doilea cel mai recent tip de defecțiune		0	*



(1) Canalele date de frecvență principală și frecvență auxiliară se exclud reciproc.
(2) Setările pentru terminalele de intrare digitale multifuncționale se exclud reciproc (cu excepția funcției 0).

Depanare

Cod de eroare		Tipul defecțiunii	Cauza posibilă a defecțiunii	Soluții
OC1	1	Supracurent de accelerație	① Accelerația/ timpul de decelerare este prea scurt. ② Parametrii motorului sunt incorecți. ③ Când are loc oprirea instantanee, reporniți motorul rotativ ④ Puterea de antrenare este prea mică.	① Măriți accelerația /timp de decelerare ② Efectuați parametrul reglaj automat al motorului ③ Verificați PG-ul și acesta cablare ④ Adopta unitatea cu mare clasa de putere ⑤ Verificați sarcina
OC2	2	Supracurent de decelerare	⑤ Schimbarea bruscă a sarcinii sau sarcină anormală	
OC3	3	Supracurent de viteză constantă		
OU1	4	Supratensiune de accelerație	① Tensiune de intrare anormală	① Verificați puterea de intrare livra
OU2	5	Supratensiune de decelerare	② Timpul de decelerare este prea scurt ③ Există energie potențială sarcina sau sarcina inerțială cuplul este mare	② Lungiți timp de decelerare ③ Selectați corespunzător frânare dinamică componente
OU3	6	Supratensiune cu viteză constantă		
Uv	7	Defecțiune de subtensiune	Tensiunea magistralei de transmisie este prea scăzută	Verificați puterea de intrare tensiune de alimentare
SPI	8	Pierdere de fază pe partea de intrare	Există o pierdere de fază în intrare R.S.T	Verificați tensiunea de intrare
SPO	9	Faza din partea de ieșire	Există o pierdere de fază ieșire U,V,W	Verificați cablajul de ieșire
drv	10	Protecția modului de putere	① Există interfaza scurtă scurtcircuit sau la împănântare circuit în ieșirea trei faze ② Cablajele sau conectorul unitățile plăcii de control se slăbește. ③ Curent anormal forma de unda cauzata de pierderea fazei de ieșire și așa mai departe ④ Eroare hardware	① Recablați și verificați dacă izolarea motorului este buna. ② Verificați cablajul și recablare ③ Căutați asistență de service
OH1 / OH2	11/12	Supratemperatură a radiatorului modului inverter/redresor ului	① Temperatura ambiantă este prea mare ② Conducta este blocată sau Ventilatorul este deteriorat ③ Modulul inverter este anormal	① Coborâți ambientul temperatură ② Curățați conducta sau Înlocuiți ventilatorul ③ Căutați asistență de service
OL1	13	Supraîncărcare a conducerii	① Parametrii motorului sau curba V/F este improprie ② Sarcina este prea mare ③ Când este instantaneu se întâmplă oprirea, reporniți motor rotativ ④ Timpul de accelerare este prea scurt sau Grila tensiunea este prea scăzută	① Efectuați parametrul reglaj automat al motorului ② Adoptați unitatea cu putere mai mare ③ Setati modul de pornire P08.00 ca viteza funcția de repornire de urmărire ④ Lungiți timpul de accelerare ⑤ Verificați tensiunea rețelei
OL2	14	Suprasarcina motorului	① Suprasarcina motorului setarea factorului de protecție este incorectă ② Curba V/F este necorespunzătoare ③ Motorul este blocat sau schimbarea bruscă a sarcina este prea mare ④ Tensiunea rețelei este prea scăzută	① Setati corect factorul de protecție la suprasarcină al motorului ② Setati curba V/F și creșterea cuplului corect ③ Verificați sarcina și tensiunea rețelei
EF	15	Oprise de urgență sau defecțiune a dispozitivului extern	① Opriti brusc apăsând tasta „STOP”. ② Terminalul de oprire de urgență de eroare externă este activat	① Consultați definiția funcției tastei „STOP” în P00.14 ② După ce defecțiunea externă este revocată, eliberați terminalul de eroare externă
EEP	16	Eroare de citire/scriere EEPROM	Apare eroarea de citire/scriere a parametrilor de control	Resetați apăsând tasta „STOP/RESET”, căutați asistență de service
CE	17	Comunicare anormală la distanță cu portul serial	① Rata baud este setată incorect ② Eroare de comunicare prin portul serial	① Setati viteza de transmisie în mod corespunzător ② Resetați apăsând tasta „STOP/RESET”, căutați asistență de service ③ Modificați setările P15.03
ItE	19	Circuit de detectare a curentului anormal	① Cablajele sau unitățile de conectare ale plăcii de control se slăbesc. ② Eroare hardware	① Verificați-le și recablați ② căutați asistență
bCE	46	Eroare de comunicare la nivel de placă	Problemă de conectare a semnalului de inspecție a plăcii	Căutați asistență de service

Notă: Pentru mai multe tipuri de defecțiuni și soluții, consultați manualul electronic complet.

Garantie si Service

(1) Perioada de garanție
Produsul este garantat timp de 18 luni de la data achiziției, cu toate acestea, data de garanție nu va depăși 24 de luni de la data de fabricație înscrisă pe plăcuța de

identificare.
(2) Domeniul garanției
În perioada de garanție, orice anomalie de produs apărută din cauza companiei noastre poate fi reparată sau înlocuită în mod liber de către compania noastră. În cazul oricăror situații următoare, se vor percepe și anumite taxe de întreținere pentru produs, chiar dacă acesta se află în perioada de garanție.
① Pagubele sunt cauzate de incendii, inundații, fulgere puternice etc.
② Daunele artificiale sunt cauzate de modificări neautorizate.
③ Produsul este deteriorat din cauza căderii sau în tranzit după cumpărare.
④ Daunele sunt cauzate de utilizarea peste cerințele specificațiilor standard.
⑤ Daunele sunt cauzate de funcționarea și utilizarea nerespectării manualului de instrucțiuni.
(3) Serviciu post-vânzare
① Dacă există cerințe specifice pentru instalarea și punerea în funcțiune a unității sau starea de funcționare a unității este nesatisfăcătoare (cum ar fi performanța și funcționarea nesatisfăcătoare), vă rugăm să contactați agentul dumneavoastră de produs sau Shenzhen Megmeet Electric Co., Ltd..
② În cazul oricărei anomalii, vă rugăm să contactați în timp util furnizorul dumneavoastră de produse sau Shenzhen Megmeet Electric Co., Ltd. pentru ajutor.
③ În perioada de garanție, compania noastră va repara gratuit orice anomalie de produs apărută din cauza fabricării sau proiectării produsului.
④ Dacă produsul este în afara perioadei de garanție, compania noastră va efectua reparații plătită conform cerințelor utilizatorului.
⑤ Taxa de serviciu este calculată pe baza costurilor reale. Dacă există un acord, acordul va prevala.

Dacă doriți să aflați orice informație despre produs, vă rugăm să ne contactați. Vă rugăm să furnizați modelul produsului și numărul de serie al informațiilor solicitate atunci când vă consultați. Puteți accesa informații și servicii în următoarele moduri:
① Apelați linia noastră națională unificată de service: +86-400-666-2163
② Site: www.megmeet.com
③ Scanarea codului bidimensional al datelor corpului inverterului poate fi legată direct de datele corespunzătoare ale produsului; De asemenea, puteți scana codul QR al programului Megmeet, introduceți mini-programul, faceți clic pe „Date” în partea de jos, selectați segmentele de afaceri relevante, selectați produsele corespunzătoare și obțineți mai multe informații.



Manual electronic Applet Site oficial WeChat oficial

MEGMEET

Factura de garanție a unității

Compania client:	
Adresa detaliata:	
Contact:	Tel:
Model de mașină:	
Masina nr:	Data achiziției:
Unitate de service:	
Contact:	Tel:
Data intretinerii:	

MEGMEET	Inspector: Data producției: Acest produs a fost inspectat de departamentul nostru de calitate, parametrii de performanță îndeplinesc standardele de proiectare și i se permite să părăsească fabrica.
---------	---