

Codice funzione	Nome funzione	Descrizione	Predefinito	Modificare
P03.11	Impostazione controllo di coppia	0: Controllo di coppia disattivo 1: Valore tastiera (P03.12) 2: Ingresso analogico AI1 3: Ingresso analogico AI2 4: Ingresso analogico AI3 5: Ingresso veloce HDI 6: Funzione multistep 7: Valore MODBUS	0	○
P03.12	Valore coppia tastiera	-300.0%~300.0% (corrente nominale motore)	50.0%	○
P03.13	Filtro coppia comandata	0.000~10.000s	0.100s	○
P03.14	Impostazione della sorgente del limite superiore della frequenza di rotazione in avanti nel controllo di coppia	0: Valore tastiera 1: Ingresso analogico AI1 2: Ingresso analogico AI2 3: Ingresso analogico AI3 4: Ingresso veloce HDI	0	○
P03.15	Impostazione della sorgente della frequenza limite superiore di rotazione inversa nel controllo di coppia torque	5: Funzione multistep 6: Valore MODBUS	0	○
P03.16	Valore definito da tastiera del limite superiore della rotazione in avanti del controllo di coppia	Questa funzione viene utilizzata per impostare il limite superiore della frequenza. P03.16 imposta il valore di P03.14; P03.17 imposta il valore di P03.15.	50.00 Hz	○
P03.17	Valore definito da tastiera del limite superiore di rotazione inversa del controllo di coppia	0.00 Hz~P00.03	50.00 Hz	○
P03.18	Impostazione del limite superiore della coppia elettromotrice	0: Valore tastiera 1: Ingresso analogico AI1 2: Ingresso analogico AI2 3: Ingresso analogico AI3	0	○
P03.19	Impostazione limite superiore della coppia frenante	4: Ingresso veloce HDI 5: Valore MODBUS	0	○
P03.20	Impostazione della tastiera del limite superiore della coppia elettromotrice	0.0~300.0% (corrente nominale motore)	180.0%	○
P03.21	Impostazione da tastiera del limite superiore della coppia frenante		180.0%	○
P03.22	Coefficiente di indebolimento in zona a potenza costante	P03.22:0.1~2.0 P03.23:10%~100%	0.3	○
P03.23	Il punto di indebolimento più basso nella zona di potenza costante		20%	○
P03.24	Limite tensione massimo	0.0~120.0%	100.0%	⊗
P03.25	Tempo pre-accensione	0.000~10.000s	0.300s	○
P03.26	Guadagno proporzionale indebolimento	0~8000	1200	○
P03.27	Selezione visualizzazione velocità del controllo vettoriale	0: Visualizzazione al valore effettivo 1: Display al valore di impostazione	0	○
Gruppo P04 Controllo SVPWM				
P04.00	Impostazione curva V/F	1: Curva V/F a più punti 2: Curva V/F a bassa coppia di potenza 1.3 3: Curva V/F a coppia bassa 1.7th 4: Curva V/F a coppia bassa di potenza 2.0th 5: V/F personalizzato (separazione V/F)	0	⊗
P04.01	Boost di coppia	P04.01: 0.0%:(automatico) 0.1%~10.0%	0.0%	○
P04.02	Chiusura boost coppia	P04.02:0.0%~50.0%	20.0%	○
P04.03	V/F Frequenza punto 1		0.00Hz	○
P04.04	V/F Tensione punto 1		0.0%	○
P04.05	V/F Frequenza punto 2	P04.03: 0.00Hz~P04.05 P04.04, P04.06, P04.08: 0.0%~110.0% (tensione nominale motore)	0.00Hz	○
P04.06	V/F Tensione punto 2	P04.05: P04.03~P04.07 P04.07: P04.05~P02.02	0.0%	○
P04.07	V/F Frequenza punto 3		0.00Hz	○
P04.08	V/F Tensione punto 3		0.0%	○
P04.09	V/F compensazione scorrimento	$\Delta f = f_r - n \cdot p / 60$ P04.09: 0.0~200.0%	100.0%	○
P04.10	Fattore di controllo delle vibrazioni a bassa frequenza		10	○
P04.11	Fattore di controllo delle vibrazioni ad alta frequenza	P04.10:0~100 P04.11:0~100 P04.12:0.00Hz~P00.03	10	○
P04.12	Soglia di controllo delle vibrazioni		30.00 Hz	○
P04.26	Funzione risparmio energia	0: Disattiva 1: Attiva	0	⊗
Gruppo P05 Funzione ingressi				
P05.00	Impostazione HDI	0: HDI ingresso veloce. 1: HDI ingresso digitale	0	⊗
P05.01	Funzione S1	0: Nessuna funzione	1	⊗
P05.02	Funzione S2	1: Marcia avanti	4	⊗
P05.03	Funzione S3	2: Marcia indietro	7	⊗
P05.04	Funzione S4	3: Controllo 3 filii 4: Jog avanti	0	⊗
P05.09	Funzione HDI	5: Jog indietro 6: Arresto libero 7: Reset allarme 8: Pausa marcia 9: Genera allarme 10: Incrementa frequenza (UP) 11: Decrementa frequenza (DOWN) 12: Elimina frequenza UP/DOWN 13: Commuta frequenza canale A e B 14: Commuta a frequenza canale A 15: Commuta a frequenza canale B	0	⊗

Codice funzione	Nome funzione	Descrizione	Predefinito	Modificare
P05.32	Segnale minimo AI1	16: Multivelocità ingresso 1 17: Multivelocità ingresso 2 18: Multivelocità ingresso 3 19: Multivelocità ingresso 4 20: Multivelocità pausa 21: ACC/DEC 1 22: ACC/DEC 2 23: Ciclo automatico stop reset 24: Ciclo automatico pausa 25: Pausa PID 26: Pausa frequenza guidafile 27: Reset frequenza guidafile 28: Reset Contatore 29: Commuta tra controllo velocità e controllo coppia 30: Mantiene velocità 31: Trigger contatore 32: Riservato 33: Elimina Freq. variata con UP/DOWN 34: Frenatura DC 35: Commuta Motore 1 con Motore 2 36: Marcia da Tastiera a bordo 37: Marcia da Terminale 38: Marcia da seriale 39: Comando pre-accensione 40: Cancella il dato di potenza 41: Mantiene il dato di potenza 61: Inverti logica PID	0.00V	○
P05.33	Velocità a segnale minimo AI1	-100.0%~100.0%	0.0%	○
P05.34	Segnale massimo AI1	P05.32~10.00V	10.00V	○
P05.35	Velocità a segnale massimo AI1	-100.0%~100.0%	100.0%	○
P05.36	Filtro AI1	0.000s~10.000s	0.100s	○
P05.37	Segnale minimo AI2	0.00V~P05.39	0.00V	○
P05.38	Velocità a segnale minimo AI2	-100.0%~100.0%	0.0%	○
P05.39	Segnale massimo AI2	P05.37~10.00V	10.00V	○
P05.40	Velocità a segnale massimo AI2	-100.0%~100.0%	100.0%	○
P05.41	Filtro AI2	0.000s~10.000s	0.100s	○
P05.42	Segnale minimo AI3	-10.00V~P05.44	-10.00V	○
P05.43	Velocità a segnale minimo AI3	-100.0%~100.0%	-100.0%	○
P05.44	Segnale medio AI3	P05.42~P05.46	0.00V	○
P05.45	Velocità a segnale medio AI3	-100.0%~100.0%	0.0%	○
P05.46	Segnale massimo AI3	P05.44~10.00V	10.00V	○
P05.47	Velocità a segnale Massimo AI3	-100.0%~100.0%	100.0%	○
P05.48	Filtro AI3	0.000s~10.000s	0.100s	○
P05.50	Segnale minimo HDI	0.000kHz~P05.52	0.000 kHz	○
P05.51	Velocità a segnale minimo HDI	-100.0%~100.0%	0.0%	○
P05.52	Segnale Massimo HDI	P05.50~50.000kHz	50.000 kHz	○
P05.53	Velocità a segnale Massimo HDI	-100.0%~100.0%	100.0%	○
P05.54	Filtro HDI	0.000s~10.000s	0.100s	○
P06 Gruppo Funzione uscite				
P06.01	Funzione Y1	0: Non valido	27	○
P06.03	Funzione Relè RO1	1: Marcia attiva 2: Marcia avanti attiva 3: Marcia indietro attiva 4: Jog attivo 5: Allarme inverter 6: Frequenza FDT1 raggiunta 7: Frequenza FDT2 raggiunta 8: Frequenza impostata raggiunta 9: Marcia a 0Hz 10: Frequenza MAX raggiunta 11: Frequenza MIN raggiunta 12: Pronto alla marcia 13: Pre-accensione 14: Preallarme sovraccarico 15: Preallarme carico basso 16: Funz. AUTO fine step 17: Funz. AUTO fine ciclo 18: Set conteggio raggiunto 19: Conteggio totale completato 20: Allarme esterno 21: Riservato 22: Tempo marcia raggiunto 23: Uscita virtuale MODBUS 24 - 25: Riservato 26: Bus DC carico 27: Azione STO 28 - 30: Riservato	1	○
P06.04	Funzione Relè RO2		5	○
P06.14	Funzione AO1	0: Frequenza di marcia 1: Frequenza impostata 2: Frequenza riferimento post ACC/DEC 3: Velocità di marcia 4: Corrente di uscita (relativa all'inverter) 5: Corrente di uscita (relativa al motore) 6: Tensione di uscita 7: Potenza di uscita 8: Riferimento di coppia 9: Coppia in uscita 10: Valore ingresso AI1 11: Valore ingresso AI2 12: Valore ingresso AI3 13: Valore ingresso HDIA 14: Valore MODBUS 1 15: Valore MODBUS 2 22: Corrente di coppia (100% = 10V) 23: Corrente eccitazione	0	○
P06.15	Funzione AO2		0	○
Gruppo P07 HMI				
P07.27	Info ultimo allarme	0: Nessun allarme		●

Codice funzione	Nome funzione	Descrizione	Predefinito	Modificare
P07.28	Info allarme precedente	1: Allarme IGBT fase U(OU1) 2: Allarme GBT fase V(OU2) 3: Allarme IGBT fase W(OU3) 4: Sovraccorrente accelerazione (OC1) 5: Sovraccorrente decelerazione (OC2) 6: Sovraccorrente velocità costante (OC3) 7: Sovratensione accelerazione (OV1) 8: Sovratensione decelerazione (OV2) 9: Sovratensione a velocità costante (OV3) 10: Sottotensione BUS DC (UV) 11: Sovraccarico motore (OL1) 12: Sovraccarico inverter (OL2) 13: Mancanza fase ingresso (SPI) 14: Mancanza fase uscita (SPO) 15: Sovratemperatura rettificatore (OH1) 16: Sovratemperatura IGBT(OH2) 17: Allarme esterno (EF) 18: Allarme comunicazione RS485 (CE) 19: Allarme rilevazione corrente (IE) 20: Allarme anomalia tuning motore (tE) 21: Allarme EEPROM (EEP) 22: Allarme mancanza feedback PID (PIDE) 23: Allarme modulo di frenatura (bCE) 24: Tempo di marcia raggiunto (END) 25: Overload elettronico (OL3) 26: Allarme comunicazione tastiera (PCE) 27: Allarme upload parametri (UPE) 28: Allarme download parametri (DNE) 34: Allarme deviazione velocità (dEu) 35: Anomalia carico o tuning (STo) 36: Carico insufficiente (LL) 37: Attivazione safety (STO) 38: Anomalia canale 1 safety (STL1) 39: Anomalia canale 2 safety (STL2) 40: Anomalia canali 1 e 2 safety (STL3)		●
P07.29	Info allarme precedente 2			●
P07.30	Info allarme precedente 3			●
P07.31	Info allarme precedente 4			●
P07.32	Info allarme precedente 5			●
P07.33	Frequenza ultimo allarme		0.00Hz	●
P07.34	Rampa frequenza ultimo allarme		0.00Hz	●
P07.35	Uscita tensione ultimo allarme		0V	●
P07.36	Uscita corrente ultimo allarme		0.0A	●
P07.37	Tensione Bus DC ultimo allarme		0.0V	●
P07.38	Temperatura ultimo allarme		0.0°C	●
P07.39	Stato ingressi ultimo allarme		0	●
P07.40	Stato uscite ultimo allarme		0	●
Gruppo P08 Funzioni avanzate				
P08.28	Tentativi reset automatico allarme	0~10	0	○
P08.29	Tempo reset automatico allarme	0.1~100.0s	1.0s	○
P08.37	Abilitazione unità di frenatura	0: Disattivo 1: Attivo	0	○
P08.38	Soglia tensione intervento unità di frenatura	200.0~2000.0V	220V tensione: 380.0V 460V tensione: 740.0V	○
P08.50	Frenatura flusso magnetico	0: Disattivo. 100~150: Maggiore è il valore, più la frenatura è intensa.	0	○
Gruppo P09 Controllo PID				
P09.00	Impostazione setpoint PID	0: Tastiera (P09.01) 1: Terminale AI1 2: Terminale AI2 3: Terminale AI3 4: Terminale HDI 5: Funzione multistep 6: Comunicazione MODBUS	0	○
P09.01	Valore setpoint tastiera	-100.0%~100.0%	0.0%	○
P09.02	Impostazione feedback PID	0: Terminale AI1 1: Terminale AI2 2: Terminale AI3 3: Terminale HDI 4: Comunicazione MODBUS	0	○
P09.03	Logica PID	0: PID normale (positivo) 1: PID invertito (negativo)	0	○
P09.04	Proporzionale (Kp)	0.00~100.00	1.00	○
P09.05	Integrale (Ti)	0.00~10.00s	0.10s	○
P09.06	Differenziale (Td)	0.00~10.00s	0.00s	○
P09.07	Ciclo campionatura (T)	0.001~10.000s	0.100s	○
P09.08	Limite deviazione PID	0.0~100.0%	0.0%	○
P09.09	Massima uscita PID	P09.10~100.0%	100.0%	○
P09.10	Minima uscita PID	-100.0%~P09.09	0.0%	○
Gruppo P11 Parametri protezione				
P11.00	Protezione fasi	0x00~0x11 Unità: 0: Protezione fase ingresso disattiva 1: Protezione fase ingresso attiva Decine: 0: Protezione fase uscita disattiva 1: Protezione fase uscita attiva	0x10	○
P11.01	Funzione buco di rete	0: Attiva 1: Disattiva	0	○
P11.02	Riduzione velocità in buco di rete	0.00Hz/s~P00.03	10.00 Hz/s	○
P11.03	Protezione stallo sovrattensione	0: Disattiva 1: Attiva	1	○
P11.04	Soglia protezione sovrattensione	120~150% (tensione bus standard) (460V) 120~150% (tensione bus standard) (220V)	136% 115%	○
P11.05	Funzione limite di corrente	Valori P11.05: 0: Disattiva 1: Attiva	0x01	⊗
P11.06	Soglia limite di		160.0%	⊗

Codice funzione	Nome funzione	Descrizione	Predefinito	Modificare
P11.07	corrente Riduzione frequenza durante limite di corrente	2: Disattiva quando velocità costante P11.06: 50.0~200.0% P11.07: 0.00~50.00Hz/s	10.00 Hz/s	⊗
P11.08	Impostazione preallarme sovraccarico / sottocarico	Unità: 0: Sovraccarico/sottocarico riferito a corrente nominale motore 1: Sovraccarico/sottocarico riferito a corrente nominale inverter Decine: 0: L'inverter continua ad operare in preallarme sovraccarico / sottocarico. 1: L'inverter continua ad operare in preallarme sottocarico e si arresta in preallarme sovraccarico. 2: L'inverter continua ad operare in preallarme sovraccarico e si arresta in preallarme sottocarico. 3: L'inverter si arresta in preallarme sovraccarico / sottocarico. Centinaia: 0: Funzione operante sempre 1: Funzione operante a velocità costante	0x000	○
P11.09	Soglia sovraccarico		150%	○
P11.10	Tempo rilevamento sovraccarico		1.0s	○
P11.11	Soglia sottocarico	0~P11.09	50%	○
P11.12	Tempo rilevamento sottocarico	0.1~3600.0s	1.0s	○
P11.13	Impostazione terminale uscita allarme	Unità: 0: Attiva durante allarme sottotensione 1: Disattiva durante allarme sottotensione Decine: 0: Attiva durante reset automatico allarme 1: Disattiva durante reset automatico allarme	0x00	○
P11.14	Rilevazione fuga di velocità	0.0~50.0%	10.0%	○
P11.15	Tempo rilevazione fuga di velocità	0.0~10.0s	0.5s	○
P11.16	Funzioni estese	Unità: Riduzione frequenza automatica in caso di caduta di tensione 0: Disattiva 1: Attiva Decine: Commutazione ACC/DEC automatico quando frequenza superiore a P08.36 0: Disattiva 1: Attiva Centinaia: Reset automatico allarme STO 0: Disattivo 1: Attivo Nota: Gli allarmi STL1 - STL3 non sono ripristinabili automaticamente	0x000	○

6 INVT QR code manuale digitale

Per ulteriori informazioni, si prega di eseguire la scansione del seguente codice QR per fare riferimento al manuale operativo.



7 Altre 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:

Contattare l'ufficio locale INVT.

Visitare www.invt.com.cn o scansionare il seguente QR code di INVT:



A.T.T.I. Srl
Via Flli Cervi,3
20063 Cernusco sul Naviglio (MI)
Tel. 0292106954
Fax 0292107261
www.atti.it