

Guia Rápido de Parametrização

ME700

0,4 - 9,0 kW

INVERSOR DE FREQUÊNCIA



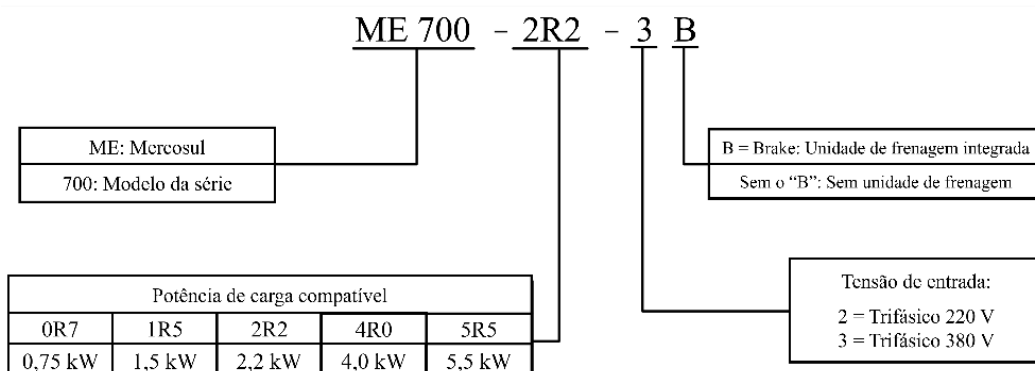
Para baixar o manual,
aponte a câmera do seu
celular para o QR Code



TABELA DE POTÊNCIAS DOS INVERSORES ME700

Tensão nominal da fonte de alimentação	Modelo	Potência do motor aplicável (kW)	Corrente de saída nominal para serviço pesado (A)	Corrente de saída nominal para serviço leve (A)
CA Monofásica /Trifásica 200V-240V	ME700-0R4-2B	0,4	2,8	3,2
	ME700-0R7-2B	0,75	4,8	5,0
	ME700-1R5-2B	1,5	8	8,5
	ME700-2R2-2B	2,2	10	11,5
CA Trifásica 340-460V	ME700-0R7-3/3B	0,75	2,5	3
	ME700-1R5-3/3B	1,5	4,2	4,6
	ME700-2R2-3/3B	2,2	5,6	6,5
	ME700-4R0-3/3B	4,0	9,4	10,5
	ME700-5R5-3/3B	5,5	13	15,7
	ME700-7R5-3/3B*	7,5	17	20,5
	ME700-9R0-3/3B*	9,0	20	23,6

*Lançamento em breve 7,5 e 9,0 kW , 380 V



LISTA DE PARÂMETROS DO **INVERSOR SÉRIE ME700**

Item		Especificação
Fonte de Energia	Tensão nominal da rede.	Trifásico 340V-10% a 460V+10%, Monofásico/trifásico 200V-10% a 240V+10%; 50-60Hz 3 5%; taxa de desequilíbrio de tensão: <3%
	Tensão máxima de saída.	A tensão máxima de saída é a mesma que a tensão de entrada.
Saída	Corrente de saída nominal.	Saída contínua de 100% da corrente nominal.
	Corrente máxima de sobrecarga.	150% da corrente nominal para serviço pesado por 60 segundos. 120% da corrente nominal para serviço leve por 60s.
Funções básicas de controle	Modo de condução.	Controle V/F (VVF); Controle Vetorial SVC.
	Modo de entrada.	Entrada de frequência (velocidade)
	Modo de controle de início e Parada.	Teclado, terminal de controle (controle de duas linhas e controle de três linhas), comunicação.
	Faixa de controle de frequência.	0,00-600,00Hz/0,0-3000,0Hz
	Resolução de frequência de entrada.	Entrada digital: 0,01 Hz/0,1 Hz Entrada analógica: 0,1% da frequência máxima.
	Faixa de controle de velocidade.	1:50 (VVF)
	Precisão do controle de velocidade.	Velocidade síncrona nominal 3 0,2%
	Tempo de aceleração e desaceleração	0,01s a 600,00s / 0,1s a 6.000,0s / 1s a 60.000s
	Características de tensão/frequência	Tensão de saída nominal: 20% a 100%, ajustável. Frequência de referência: 1 Hz a 600 Hz/3.000 Hz

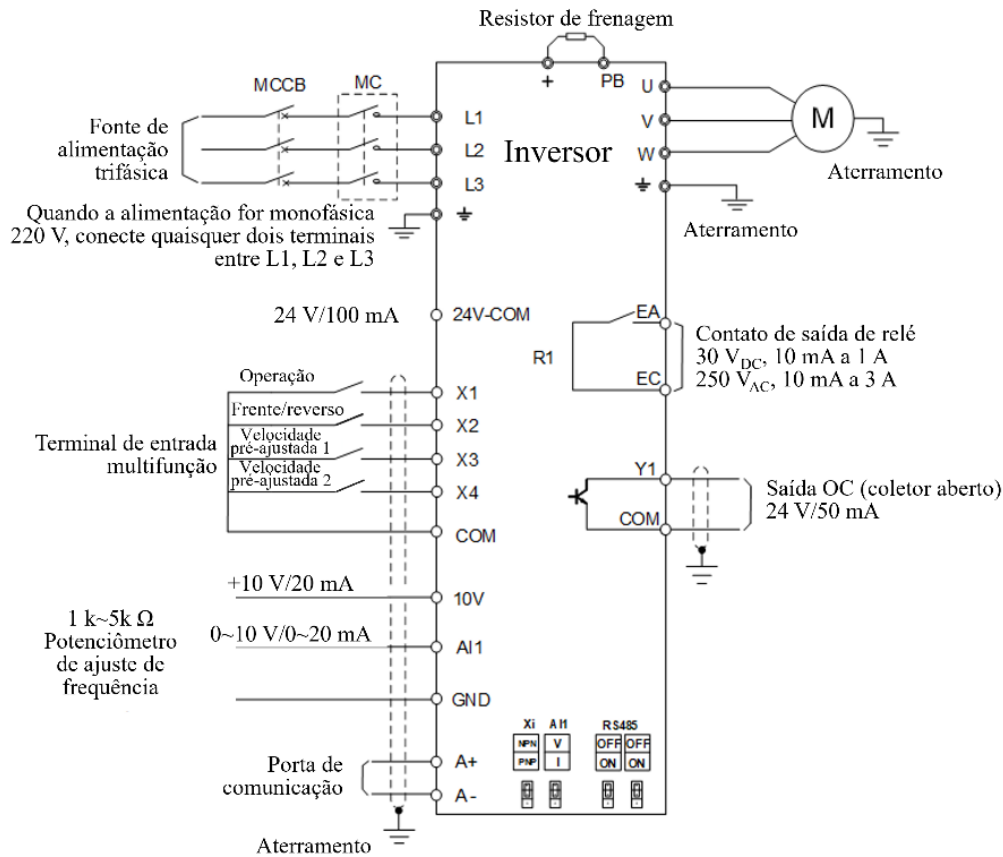
LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

	Aumento de torque.	Curva de aumento de torque fixa. Qualquer curva V/F é aceitável.
	Torque inicial.	150%/1Hz (VVF)
	Autoajuste da tensão de saída.	Quando a tensão de entrada muda, a tensão de saída permanece praticamente inalterada.
	Limite de corrente automático.	A corrente de saída é limitada automaticamente para evitar disparos frequentes por sobrecorrente.
	Frenagem CC.	Frequência de frenagem: 0,01 até a frequência máxima. Tempo de frenagem: 0 a 30 segundos. Corrente de frenagem: 0% a 150% da corrente nominal.
	Funções básicas de controle Fonte de entrada de sinal.	Comunicação, multivelocidade, analógica, etc.
Função de entrada e saída	Fonte de alimentação de referência.	10V/20mA
	Potência de controle do terminal.	24V/100mA
	Terminal de entrada digital.	Entrada multifuncional digital de 4 canais: X1-X4
	Terminal de entrada analógica.	Entradas analógicas de 1 canal: Um canal (AI1): tensão de entrada de 0 a 10V, de 0 a 5V ou corrente de entrada de 4 a 20mA (opcional);
	Terminal de saída digital.	Saída multifuncional de um coletor aberto e um relé Corrente máxima de saída do coletor: 50 mA; Capacidade de contato do relé: 250 VCA/3 A ou 30 VCC/1 A EA-CE normalmente aberta
Teclado	○ Display de LED.	O display de LEDS exibe informações relevantes sobre o inversor. Não é destacável.

LISTA DE PARÂMETROS DO **INVERSOR SÉRIE ME700**

Proteção	Função protetora.	Curto-circuito, sobrecorrente, sobretensão, subtensão, perda de fase, sobrecarga, superaquecimento, perda de carga, proteção externa, etc.
Condições de utilização	Localização.	Em ambiente interno, a uma altitude inferior a 1 km, livre de poeira, gases corrosivos e luz solar direta. Quando a altitude for superior a 1 km, a potência é reduzida em 1% por cada 100 m. A altitude máxima permitida é de 3 km.
	Ambiente aplicável.	-10 °C a +50 °C, 5% a 95% de umidade relativa (sem condensação). Quando a temperatura ambiente exceder 50 °C, a potência deve ser reduzida em 3% por cada aumento de 1 °C na temperatura. A temperatura ambiente máxima permitida é de 60 °C.
	Vibração.	Menos de 0,5g
	Ambiente de armazenamento.	-40°C a +70°C
	Método de instalação.	Pode ser montado na parede ou instalado dentro do armário.
Nível de proteção		IP20
Método de resfriamento		Refrigeração por ventilação forçada.

DIAGRAMA ESQUEMÁTICO ME700



DISPLAY DE LEDS PARA PROGRAMAÇÃO E MONITORAMENTO



TABELA DAS FUNÇÕES DAS TECLAS E INDICADORES EM UM TECLADO LED

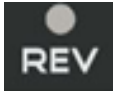
Tecla ou Indicador	Nome	Função
	Ir / Navegar	Selecione o número do parâmetro e o conteúdo do parâmetro atualmente modificado. Alterar os parâmetros de monitoramento.
	Voltar	Voltar ao menu anterior. Cancele a modificação do parâmetro atual quando o nível de seleção do modo de menu estiver ativado no nível de monitoramento.
	Rodar	Quando o controle por teclado estiver ativado, pressione esta tecla para ligar o inversor.
	Parar/Reiniciar	Quando o controle por teclado estiver ativado, pressione esta tecla para parar o inversor. Redefina a proteção em uso.
	Tecla multifuncional	Pode ser configurado para múltiplas funções. Por padrão, é uma tecla de movimento.
	Tecla de incremento	Pressione esta tecla para aumentar o parâmetro, o grupo de menu quando o controle por teclado estiver disponível.
	Tecla de decremento	Pressione esta tecla para diminuir o parâmetro, o grupo de menu ou a configuração do parâmetro quando o controle por teclado estiver disponível.
	Enter/Salvar/ Confirmar	Pressione esta tecla para confirmar e salvar a modificação do parâmetro e ir para o parâmetro seguinte, quando o controle por teclado estiver disponível.
	Potenciômetro Digital	Ajuste a frequência através do potenciômetro digital.
	Indicador de unidade	LIGADO quando a frequência, a corrente e a tensão são exibidas.
	Indicador de direção de corrida	Este indicador mostra a marcha à ré e apaga durante a marcha à frente. Ele fica LIGADO quando uma determinada frequência está sendo monitorada ou exibida
 (Verde)	Indicador em execução	A luz fica acesa quando o inversor está funcionando, pisca quando o inversor está sendo desligado e apagada após o inversor ser desligado
 (Vermelho)	Indicador de proteção	Quando o inversor estiver em modo de proteção, este indicador ficará aceso em vermelho.

TABELA DE INTRODUÇÃO AOS GRUPOS DE PARÂMETROS

F00	Grupo de parâmetros de função básica	F01	Grupo de parâmetros do motor 1
F02	Grupo de funções do terminal de entrada	F03	Grupo de funções do terminal de saída
F04	Grupo de parâmetros de controle de início/parada	F05	Grupo de parâmetros de controle V/F
F08	PLC simples e de alta velocidade com múltiplos segmentos	F07	Grupo de configuração da função de proteção
F10	Grupo de funções de comunicação	F09	Grupo de funções PID
F12	Grupo de funções de teclado e tela	F11	Grupo de parâmetros selecionados pelo usuário
F14	Grupo de parâmetros do motor 2	F15	Grupo de funções auxiliares
F16	Grupo de funções de personalização	F17	Grupo de funções de E/S virtual
F18	Grupo de parâmetros de monitoramento	F19	Grupo de registro de proteção
		F45	Grupo de parâmetros de mapeamento livre Modbus

Parâmetro	Nome do Parâmetro	Descrição do Parâmetro	Unidade	Configuração Padrão	Atributo
F00	Grupo de parâmetros de função básica.				
F00.00	Reservado				
F00.01	Modo de controle de acionamento do motor 1	0: Controle V/F (VVF) 1: Controle vetorial sem sensor de velocidade (SVC)		0	○
F00.02	Opções da fonte de comando	0: controle do teclado (indicador LOC/REM LIGADO) 1: controle do terminal (indicador LOC/REM: DESLIGADO) 2: controle de comunicação (indicador LOC/REM: piscando)		0	○
F00.03	Opções do modo de controle do terminal	0: terminal RUN (em execução) e F/R (para frente/para trás) 1: terminal RUN (para frente) e F/R (para trás) 2: terminais RUN (para frente), Xi (parar) e F/R (ré) 3: terminal RUN (em execução), Xi (parar) e F/R (para frente/para trás)		0	○
F00.04	Opções da fonte de frequência principal A	0: configuração de frequência digital F00.07 1: IA1 6: Configuração da frequência principal de comunicação (percentagem) 7: Configuração da frequência principal de comunicação (frequência direta) 8: configuração do potenciômetro digital		8	○
F00.05	Opções de fonte de frequência auxiliar B	0: configuração de frequência digital F00.07 1: IA1 6: Configuração de comunicação de frequência auxiliar (percentagem) 7: Configuração de comunicação de frequência auxiliar (frequência direta) 8: configuração do potenciômetro digital 10: processo PID 11: PLC simples		0	○

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

F00.06	Opções de fonte de frequência	0: fonte de frequência principal A 1: fonte de frequência auxiliar B 2: resultados das operações principais e auxiliares 3: alternância entre a fonte de frequência principal A e a fonte de frequência auxiliar B 4: alternância entre a fonte de frequência principal A e os resultados da operação principal e auxiliar 5: alternância entre a fonte de frequência auxiliar B e os resultados da operação principal e auxiliar 6: Fonte de frequência auxiliar B + cálculo de feedforward (aplicação de enrolamento)		0	○
F00.07	Configuração de frequência digital	0,00 até a frequência máxima F00,16	Hz	0,00	●
F00.08	Opções de operação principal e auxiliar	0: fonte de frequência principal A + fonte de frequência auxiliar B 1: fonte de frequência principal A - fonte de frequência auxiliar B 2: maior valor das fontes de frequência principais e auxiliares 3: menor valor das fontes de frequência principal e auxiliar 4: fonte de frequência principal A - fonte de frequência auxiliar B, e o resultado da operação é maior ou igual a zero. 5: fonte de frequência principal A + fonte de frequência auxiliar B, e o resultado da operação é maior ou igual a zero.		0	○
F00.09	Opções de referência da fonte de frequência auxiliar B em operação principal e auxiliar	0: em relação à frequência máxima 1: Relativo à fonte de frequência principal A		0	○
F00.10	Ganho da fonte de frequência principal	0,0-300,0	%	100,0	●
F00.11	Ganho da fonte de frequência auxiliar	0,0-300,0	%	100,0	●

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

F00.12	Ganho sintético das fontes de frequência principal e auxiliar	0,0-300,0	%	100,0	●
F00.13	Ajuste analógico da frequência sintética	0: frequência sintética dos canais principais e auxiliares 1: AI1 * frequência sintética dos canais principal e auxiliar		0	○
F00.14	Tempo de aceleração 1	0,00-650,00 (F15,13=0) 0,0-6500,0 (F15,13=1) 0-65000 (F15.13=2)	s	15,00	●
F00.15	Tempo de desaceleração 1	0,00-650,00 (F15,13=0) 0,0-6500,0 (F15,13=1) 0-65000 (F15.13=2)	s	15,00	●
F00.16	Frequência máxima	1,00-600,00/1,0-3000,0	Hz	50,00	○
F00.17	Opções de controle de limite superior de frequência	0: definido por F00.18 1: IA1 6: Ambiente de comunicação (percentagem) 7: Configuração de comunicação (frequência direta)		0	○
F00.18	Limite superior de frequência	Limite inferior de frequência F00,19 até a frequência máxima F00,16	Hz	50,00	●
F00.19	Limite inferior de frequência	0,00 até o limite superior de frequência F00,18	Hz	0,00	●
F00.20	Direção de corrida	0: direção consistente 1: direção oposta		0	●
F00.21	Controle reverso	0: Permitir funcionamento para frente/para trás 1: Proibir a reversão		0	○
F00.22	Duração da zona morta para frente e para trás	0,00-650,00	s	0,00	●
F00.23	Frequência portadora	1,0-16,0 (potência nominal do inversor: 0,75-4,00 kW) 1,0-10,0 (potência nominal do inversor: 5,50-7,50 kW) 1,0-8,0 (potência nominal do inversor 11,00-45,00kW)	kHz	4,0 (0,75 ou menos) /2.0	●

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

		1,0-4,0 (potência nominal do inversor 55,00-90,00 kW) 1,0-3,0 (potência nominal do inversor: 110,00 e superior)			
F00.24	Ajuste automático da frequência portadora	0: Inválido 1: válido 1 2: válido 2		1	○
F00.25	Supressão de ruído da frequência portadora	0: Inválido 1: Modo de supressão de ruído 1 da frequência portadora 2: Modo de supressão de ruído 2 da frequência portadora		0	○
F00.26	Largura de supressão de ruído	1-20	Hz	1	●
F00.27	Intensidade de supressão de ruído	0-10: Modo de supressão de ruído 1 da frequência portadora 0-4: Modo de supressão de ruído 2 da frequência portadora 0: supressão de ruído da frequência portadora inválida	%	2	●
F00.28	Opções do grupo de parâmetros do motor	0: grupo de parâmetros do motor 1 1: grupo de parâmetros do motor 2		0	○
F00.29	Senha do usuário	0-65535		0	○
F00.31	Resolução de frequência	0:0,01Hz 1: 0,1 Hz (unidade de velocidade: 10 rpm)		0	○
F00.35	Seleção da tensão da fonte de alimentação	0: 380V 1: 440V		0	○
F01	Grupo de parâmetros do motor 1				
F01.00	Tipo de motor	0: motor assíncrono comum 1: motor assíncrono de frequência variável		0	○
F01.01	Potência nominal do motor elétrico	0,10-650,00	kW	Dependendo do tipo de motor	○
F01.02	Tensão nominal do motor	50-2000	V	Dependendo do tipo de motor	○

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

F01.03	Corrente nominal do motor	0,01 a 600,00 (potência nominal do motor: ≤ 75 kW) 0,1 a 6000,0 (potência nominal do motor: > 75 kW)	UM	Dependendo do tipo de motor	○
F01.04	Frequência nominal do motor	0,01-600,00	Hz	Dependendo do tipo de motor	○
F01.05	Velocidade nominal	1-60000	rpm	Dependendo do tipo de motor	○
F01.06	Conexão do enrolamento do motor	0:Y 1: Δ		Dependendo do tipo de motor	○
F01.07	Fator de potência nominal do motor	0,600-1.000		Dependendo do tipo de motor	○
F01.08	Eficiência do motor	30,0-100,0	%	Dependendo do tipo de motor	○
F01.09	Resistência do estator de um motor assíncrono	1-60000 (potência nominal do motor: ≤ 75 kW) 0,1-6000,0 (potência nominal do motor: > 75 kW)	mff	Dependendo do tipo de motor	○
F01.10	Resistência do rotor de um motor assíncrono	1-60000 (potência nominal do motor: ≤ 75 kW) 0,1-6000,0 (potência nominal do motor: > 75 kW)	mff	Dependendo do tipo de motor	○
F01.11	Indutância de fuga de um motor assíncrono	0,01-600,00 (potência nominal do motor: ≤ 75 kW) 0,001-60.000 (potência nominal do motor: > 75 kW)	mH	Dependendo do tipo de motor	○
F01.12	Indutância mútua de um motor assíncrono	0,1-6000,0 (potência nominal do motor: ≤ 75 kW) 0,01-600,00 (potência nominal do motor: > 75 kW)	mH	Dependendo do tipo de motor	○
F01.13	Corrente de excitação sem carga de um motor assíncrono	0,01-600,00 (potência nominal do motor: ≤ 75 kW) 0,1-6000,0 (potência nominal do motor: > 75 kW)	UM	Dependendo do tipo de motor	○
F01.14	Coeficiente de enfraquecimento de fluxo 1 de um motor assíncrono	10,00-100,00	%	100,00	○

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

F01.15	Coeficiente de enfraquecimento de fluxo 2 do motor assíncrono	10,00-100,00	%	100,00	○
F01.16	Coeficiente de enfraquecimento de fluxo 3 f motor assíncrono	10,00-100,00	%	100,00	○
F01.17	Coeficiente de enfraquecimento de fluxo 4 f motor assíncrono	10,00-100,00	%	100,00	○
F01.18	Coeficiente de enfraquecimento de fluxo 5 f motor assíncrono	10,00-100,00	%	100,00	○
F01.34	Autoaprendizagem de parâmetros motores	00: Nenhuma operação 01: Autoaprendizagem estática de motor assíncrono 02: Autoaprendizagem de rotação de motor assíncrono		00	○
F02	Grupo de funções do terminal de entrada				
F02.00	Opções da função de entrada digital X1	0: sem função 1: terminal em execução (RUN) 2: direção de corrida (F/R) 3: controle de parada em operação de três linhas 4: corrida leve para frente (FJOG) 5: marcha invertida (RJOG) 6: terminal UP 7: terminal DESLIGADO 8: limpar deslocamento PARA CIMA/PARA BAIXO 9: parada gratuita 10: Redefinir proteção 11: terminal de velocidade multi-segmento 1 12: terminal de velocidade multi-segmento 2 13: terminal de velocidade multi-segmento 3 14: terminal de velocidade multi-segmento 4 15: terminal PID multi-segmento 1 16: terminal PID multi-segmento 2		1	○
F02.01	Opções da função de entrada digital X2			2	○
F02.02	Opções da função de entrada digital X3			11	○
F02.03	Opções da função de entrada digital X4			12	○
F02.07	Opções da função de entrada digital AI1			0	○

19: terminal de tempo de aceleração e desaceleração 1			
20: tempo de aceleração e desaceleração terminal 2			
21: Proibição de aceleração e desaceleração			
22: pausa na operação			
23: Entrada de proteção externa			
24: Transferência do comando RUN para o teclado			
25: mudança do comando RUN para comunicação			
26: Comutação da fonte de frequência			
27: liberação do tempo de execução regular			
30: comutação motor 1/motor 2			
31: reinicialização do estado simples do PLC (executando a partir do primeiro segmento, com o tempo de execução zerado)			
32: Pausa de tempo simples do PLC (continua a execução no segmento atual)			
34: entrada de contador ($\leq 250\text{Hz}$)			
36: contagem limpa			
37: entrada do contador de comprimento ($\leq 250\text{Hz}$)			
39: Redefinir comprimento (limpar por metro)			
41: pausa do PID do processo			
42: pausa integral do processo PID			
43: Comutação de parâmetros PID			
44: Comutação PID positiva/negativa			
45: parada e frenagem CC			
46: Frenagem CC na parada			
47: frenagem CC imediata			
48: desaceleração mais rápida até a parada			
50: parada externa			
51: comutação da fonte de frequência principal para configuração de frequência digital			
52: comutação da fonte de frequência principal para AI1			

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

		56: comutação da fonte de frequência principal para a configuração de comunicação 57: habilitação do inversor 68: Desativar reversão 69: proibir a reversão 70: extensão do terminal de entrada 121: Sinal de corte de material externo 122: Sinal de detecção de fiação 123: Terminal de reinicialização do freio										
F02.15	Positivo/ lógica negativa 1 do terminal de entrada digital	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0		00000	○
		*	*	*	*	X4	X3	X2	X1			
		0: a lógica positiva é válida no estado fechado/inválida no estado aberto. 1: A lógica negativa é válida no estado fechado/inválida no estado aberto.										
F02.16	Positivo/lógica negativa 2 do terminal de entrada digital	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0		0	○
		*	*	*	*	*	*	*	IA1			
		0: a lógica positiva é válida no estado fechado/inválida no estado aberto. 1: A lógica negativa é válida no estado fechado/inválida no estado aberto.										
F02.17	Tempos de filtragem do terminal de entrada digital	0-100, 0: sem filtragem; n: amostragem a cada n ms									2	○
F02.18	Tempo de atraso válido X1	0,000-30,000								s	0,000	●
F02.19	Tempo de atraso inválido X1	0,000-30,000								s	0,000	●
F02.20	Tempo de atraso válido X2	0,000-30,000								s	0,000	●

LISTA DE PARÂMETROS DO **INVERSOR SÉRIE ME700**

F02.21	Tempo de atraso inválido X2	0,000-30,000	s	0,000	•
F02.22	Tempo de atraso válido X3	0,000-30,000	s	0,000	•
F02.23	Tempo de atraso inválido X3	0,000-30,000	s	0,000	•
F02.24	Tempo de atraso válido X4	0,000-30,000	s	0,000	•
F02.25	Tempo de atraso inválido X4	0,000-30,000	s	0,000	•
F02.31	Opções de função de entrada analógica	Local: AI1 0: entrada analógica 1: entrada digital (0 abaixo de 1V, 1 acima de 3V, igual à última vez abaixo de 1-3V)		0	○
F02.32	Opções de curva de entrada analógica	Local: Opções da curva AI1 0: curva 1 1: curva 2 2: curva 3 3: curva 4		0	○
F02.33	Entrada mínima da curva 1	-10-F02.35	V	0,00	•
F02.34	Configuração mínima de entrada da curva 1	-100,0-+100,0	%	0,0	•
F02.35	Entrada máxima da curva 1	-10-10,00V	V	10,00	•
F02.36	Configuração máxima de entrada da curva 1	-100,0-+100,0	%	100,0	•
F02.37	Entrada mínima da curva 2	-10,00V-F02,39	V	0,00	•
F02.38	Configuração mínima de entrada da curva 2	-100,0-+100,0	%	0,0	•
F02.39	Entrada máxima da curva 2	F02.37-10.00V	V	10,00	•

LISTA DE PARÂMETROS DO **INVERSOR SÉRIE ME700**

F02.40	Configuração máxima de entrada da curva 2	-100,0-+100,0	%	100,0	•
F02.41	Entrada mínima da curva 3	-10,00V-F02,43	V	0,00	•
F02.42	Configuração mínima de entrada da curva 3	-100,0-+100,0	%	0,0	•
F02.43	Entrada do ponto de inflexão 1 da curva 3	F02.41-F02.45	V	2,50	•
F02.44	Configuração de entrada do ponto de inflexão 1 da curva 3	-100,0-+100,0	%	25,0	•
F02.45	Entrada do ponto de inflexão 2 da curva 3	F02.43-F02.47	V	7,50	•
F02.46	Configuração de entrada do ponto de inflexão 2 da curva 3	-100,0-+100,0	%	75,0	•
F02.47	Entrada máxima da curva 3	F02.45-10.00	V	10,00	•
F02.48	Configuração máxima de entrada da curva 3	-100,0-+100,0	%	100,0	•
F02.49	Entrada mínima da curva 4	-10.00-F02.51	V	-10,00	•
F02.50	Configuração mínima de entrada da curva 4	-100,0-+100,0	%	-100,0	•
F02.51	Entrada do ponto de inflexão 1 da curva 4	F02.49-F02.53	V	-5,00	•
F02.52	Configuração de entrada do ponto de inflexão 1 da curva 4	-100,0-+100,0	%	-50,0	•
F02.53	Entrada do ponto de inflexão 2 da curva 4	F02.51-F02.55	V	5,00	•
F02.54	Configuração de entrada do ponto de inflexão 2 da curva 4	-100,0-+100,0	%	50,0	•

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

F02.55	Entrada máxima da curva 4	F02.53-10.00	V	10,00	•
F02.56	Configuração máxima de entrada da curva 4	-100,0-+100,0	%	100,0	•
F02.57	Tempo de filtragem AI1	0,00-10,00	s	0,10	•
F02.61	Código de histerese AD	0-50		2	○
F02.62	Seleção do tipo de entrada analógica AI1	0: 0-10V 1: 4-20mA 2: 0-20mA 4:0-5V		0	○
F03	Grupo de funções do terminal de saída				
F03.00	Opções da função de saída Y1	0: nenhuma saída 1: inversor em funcionamento (RUN) 2: até a frequência de saída (FAR)		1	○
F03.02	Opções da função de saída R1 (EA-EB-EC)	3: detecção de frequência de saída FDT1 4: detecção de frequência de saída FDT2 5: marcha à ré (REV) 6: corrida 7: proteção do inversor 8: inversor pronto para funcionar (PRONTO) 9: atingir o limite superior de frequência 10: atingir o limite inferior de frequência 11: limite atual válido 12: estol de sobretensão válido 13: ciclo PLC simples completo 14: atingir o valor de contagem definido 15: atingir o valor de contagem especificado 16: Comprimento alcançado (em metros) 17: pré-alarme de sobrecarga do motor 18: pré-alarme de sobreaquecimento do inversor 19: atingir o limite superior do feedback PID 20: atingir o limite inferior do feedback PID		7	○

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

		21: detecção de nível analógico ADT1 22: detecção de nível analógico ADT2 24: estado de subtensão 26: até o horário definido 27: corrida em velocidade zero 38: descarregar 40: Corrente atingida 42: até a velocidade 47: Saída do CLP 67: Controle de freio 68: Saída de detecção de corte de material 69: Limite inferior do FDT1 (pulso) 70: Limite inferior do FDT2 (pulso) 71: Limite inferior FDT1 (pulso, inválido em JOG) 72: Limite inferior FDT2 (pulso, inválido em JOG) 73: sobrecorrente de saída.										
F03.05	Opções de tipo de sinal de saída	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0		0*0	○
		*	*	*	*	*	R1	*	Y1			
		0: nível 1: pulso único										
F03.06	Lógica positiva/negativa da saída digital	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0		0*0	○
		*	*	*	*	*	R!	*	Y1			
		0: a lógica positiva é válida no estado fechado/inválida no estado aberto. 1: A lógica negativa é válida no estado fechado/inválida no estado aberto.										
F03.08	Controle do status de saída no modo jog	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0		00000	○

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

		*	*	*	RED	FDT2	FDT1	DIST	ANTE	CORR	ER			
		0: válido para corrida 1: inválido na corrida												
F03.09	Tempo de atraso válido Y1	0,000-30,000										s	0,000	●
F03.10	Tempo de atraso inválido Y1	0,000-30,000										s	0,000	●
F03.13	Tempo de atraso válido R1	0,000-30,000										s	0,000	●
F03.14	Tempo de atraso inválido R1	0,000-30,000										s	0,000	●
F03.17	Tempo de pulso único da saída Y1	0,001-30,000										s	0,250	●
F03.19	Tempo de pulso único da saída R1	0,001-30,000										s	0,250	●
F04	Grupo de parâmetros de controle de início/parada													
F04.00	Método de inicialização	0: início direto 1: início do rastreamento de velocidade											0	○
F04.01	Frequência inicial	0,00-10,00										Hz	0,00	○
F04.02	Tempo de retenção da frequência inicial	0,00-60,00, 0,00 é inválido.										s	0,00	○
F04.03	Corrente de partida da frenagem CC	0,0 a 100,0 (100,0 = corrente nominal do motor)										%	50,0	○
F04.04	Início da frenagem CC	0,00-30,00 0,00: inválido										s	0,00	○
F04.06	Corrente de pré-excitação	50,0-500,0 (100,0 = corrente sem carga)										%	100,0	○

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

F04.07	Tempo de pré-excitação	0,00-10,00	s	0,10	○
F04.08	Modo de rastreamento de velocidade	Local: Rastreamento da frequência de início 0: frequência máxima 1: frequência de parada 2: frequência de potência Dezenas: Seleção da direção de busca 0: pesquisar somente na direção do comando 1: Se a velocidade não puder ser encontrada na direção indicada, procure na direção oposta.		1	○
F04.10	Tempo de desaceleração do rastreamento de velocidade	0,1-20,0	s	2,0	○
F04.11	Rastreamento de velocidade atual	30,0-150,0 (100,0 = corrente nominal do inversor)	%	50,0	○
F04.12	ganho de compensação de rastreamento de velocidade	0,00-10,00		1,00	○
F04.14	Modo de aceleração e desaceleração	0: aceleração e desaceleração lineares 1: aceleração e desaceleração da curva S contínua 2: aceleração e desaceleração da curva S intermitente		0	○
F04.15	Início da curva em S na aceleração	0,00 para aceleração/desaceleração do sistema/2 (F15.13 = 0) 0,0 para aceleração/desaceleração do sistema/2 (F15.13 = 1) 0 para aceleração/desaceleração do sistema/2 (F15.13 = 2)	s	1,00	●
F04.16	Tempo final da curva em S na aceleração	0,00 para aceleração/desaceleração do sistema/2 (F15.13 = 0) 0,0 para aceleração/desaceleração do sistema/2 (F15.13 = 1) 0 para aceleração/desaceleração do sistema/2 (F15.13 = 2)	s	1,00	●
F04.17	Início da curva em S na desaceleração	0,00 para aceleração/desaceleração do sistema/2 (F15.13 = 0) 0,0 para aceleração/desaceleração do sistema/2	s	1,00	●

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

		(F15.13 = 1) 0 para aceleração/desaceleração do sistema/2 (F15.13 = 2)			
F04.18	Tempo final da curva em S na desaceleração	0,00 para aceleração/desaceleração do sistema/2 (F15.13 = 0) 0,0 para aceleração/desaceleração do sistema/2 (F15.13 = 1) 0 para aceleração/desaceleração do sistema/2 (F15.13 = 2)	s	1,00	•
F04.19	Modo de parada	0: reduzir a velocidade para parar 1: Parada gratuita		0	○
F04.20	Frequência inicial da frenagem CC na parada	0,00Hz até a frequência máxima F00,16	Hz	0,00	○
F04.21	Corrente de frenagem CC na parada	0,0 a 100,0 (100,0 = corrente nominal do motor)	%	50,0%	○
F04.22	Tempo de frenagem CC na parada	0,00-30,00 0,00: inválido	s	0,00	○
F04.23	Tempo de desmagnetização para frenagem CC na parada	0,00-30,00	s	0,50	○
F04.24	ganho de frenagem de fluxo	100-150 (100: sem frenagem de fluxo)		100	○
F04.26	Modo de inicialização após proteção/parada livre	0: iniciar de acordo com o modo de configuração F04.00 1: início do rastreamento de velocidade		0	○
F04.27	Segunda confirmação do comando de inicialização do terminal	0: Não é necessário para confirmação 1: a confirmar 2: Método 2 para nenhuma confirmação (nenhuma confirmação é feita mesmo após a reinicialização da falha)		0	○
F04.28	Frequência mínima de saída válida	0,00-50,00 (0,00: função inválida)	Hz	0,00	○
F04.29	Frequência de verificação de velocidade zero	0,00-5,00	Hz	0,25	•
F05	Grupo de parâmetros de controle V/F				

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

F05.00	Configuração da curva V/F	0: linha reta V/F 1: linha quebrada multiponto V/F 2: 1,3-potência V/F 3: 1,7-potência V/F 4: quadrado V/F 5: Modo de separação completa VF ($U_d = 0$, $U_q = K * t$ = tensão da fonte de tensão de separação) 6: Modo de semi-separação VF ($U_d = 0$, $U_q = K * t = F/Fe * 2 * \text{tensão da fonte de tensão de separação}$)		0	○
F05.01	Ponto de frequência F1 do VF multiponto	0,00-F05,03	Hz	0,50	●
F05.02	Ponto de tensão V1 do VF multiponto	0,0-100,0 (100,0 = Tensão nominal)	%	1.0	●
F05.03	Ponto de frequência F2 do VF multiponto	F05.01-F05.05	Hz	2,00	●
F05.04	Ponto de tensão V2 do VF multiponto	0,0-100,0	%	4.0	●
F05.05	Ponto de frequência F3 do VF multiponto	F05.03 para frequência nominal do motor (frequência de referência)	Hz	5,00	●
F05.06	Ponto de tensão V3 do VF multiponto	0,0-100,0	%	10.0	●
F05.07	Fonte de tensão do modo de separação VF	0: ajuste digital da tensão de separação VF 1: IA1 5: PID 6: Configuração de comunicação Nota: 100% é a tensão nominal do motor.		0	○
F05.08	Ajuste digital da tensão de separação VF	0,0-100,0 (100,0 = tensão nominal do motor)	%	0,0	●
F05.09	Tempo de subida da tensão de separação VF	0,00-60,00	s	2,00	●
F05.10	Ganho de compensação da queda de tensão do estator V/F	0,00-200,00	%	2,50	●

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

F05.11	ganho de compensação de deslizamento V/F	0,00-200,00	%	0,00	•
F05.12	tempo de filtragem de deslizamento V/F	0,00-10,00	s	1,00	•
F05.13	ganho de supressão de oscilação	0-10000		500	•
F05.14	Frequência de corte para supressão de oscilações	0,00-600,00	Hz	4,50	•
F05.15	Frequência de controle de queda	0,00-10,00	Hz	0,00	•
F05.16	taxa de economia de energia	0,00-50,00	%	0,00	•
F05.17	Hora de agir para economizar energia	1,00-60,00	s	5,00	•
F05.20	Taxa de alteração da configuração da fonte de alimentação separada VF	-500,0-+500,0	%	0,0	•
F05.21	Frequência de corte do aumento de torque em velocidade zero	0,00-50,00	Hz	50,00	•
F05.22	ganho de torque automático	1-500	%	100,00	•
F05.23	Opções do modo de supressão de oscilação	0: supressão por filtragem passa-baixa; 1: supressão por filtragem passa-baixa e passa-alta		1,00	○
F05.24	Tempo de filtragem passa-baixa da corrente de torque	0,1-500,0	EM	500,00	•
F05.25	Tempo de filtragem passa-baixa da corrente de excitação	0,1-500,0	EM	0,50	•
F05.26	Bit de habilitação para sobreexcitação do motor assíncrono	0: desativar a função de sobre-excitação 1: ativar a função de sobre-excitação		1,00	○
F05.27	Defina o valor de sobre-excitação do motor assíncrono.	0-170,0	%	150,00	•

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

F05.28	Tensão de operação de sobre-excitação do motor assíncrono	110,0-140,0 (380V, 100,0 = 537V)	%	120,00	○
F05.29	Coeficiente de proporção da regulação da sobre-excitação	0,00-100,00		0,10	●
F05.30	Constante de tempo integral da regulação de sobre-excitação	0,00-600,00 0,00: sem inteiro	EM	50,00	●
F05.31	Ganho proporcional da supressão de sobretensão e da regulação de tensão	0,00-600,00		2,50	●
F05.32	Constante de tempo integral da supressão de sobretensão e modulação de frequência	0,00-600,00	EM	20,00	●
F05.33	Constante de tempo integral da supressão de subtensão e modulação de frequência	0,00-600,00	EM	30,00	●
F05.34	Ganho proporcional de aumento de torque	0,00-600,00		0,50	●
F05.35	Constante de tempo integral do aumento de torque	0,00-600,00	EM	20,00	●
F05.36	Ganho de supressão de oscilações no processo de aceleração e desaceleração	0-20000		2000	●
F05.37	Ganho de estol de sobrecorrente de alta velocidade VF do motor assíncrono	0-60,00		0,15	●
F05.38	Tempo integral de estol de sobrecorrente de alta velocidade VF do motor assíncrono	0-60,00	EM	10,00	●
F05.39	Opções do método VF para motores assíncronos	0: Método EM730 VF 1: Método de melhoria do VF 2: Método de melhoria do desempenho do VF		2	○

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

F07	Grupo de configuração da função de proteção											
F07.00	Escudo de proteção	E20	E22	E13	E06	E05	E04	E07	E08		000 00000	○
		0: proteção válida 1: proteção blindada										
F07.01	Ganho de proteção contra sobrecarga do motor	0,20-10,00									1,00	●
F07.02	Coeficiente de pré-alarme de sobrecarga do motor	50-100								%	80	●
F07.06	Opções de controle de tensão do barramento	Local: Opções de função de parada/não parada instantânea 0: Inválido 1: desaceleração 2: desaceleração até parar Dezenas: Opções da função de bloqueio por sobretensão 0: Inválido 1: válido									10	○
F07.07	Controle de estol de sobretensão	110,0-150,0 (380V, 100,0=537V)								%	134,1 (720V)	○
F07.08	Tensão de operação com parada/sem parada instantânea	60,0 para tensão de recuperação instantânea de parada/não parada (100,0 = tensão padrão do barramento)								%	76,0	○
F07.09	Tensão de recuperação instantânea de parada/não parada	Tensão de operação de parada/não parada instantânea até 100,0								%	86,0	●
F07.10	Verifique o tempo para a recuperação instantânea da tensão de parada/não parada.	0,00-100,00								s	0,50	●
F07.11	Controle de limite de corrente	0: Inválido 1: modo limite 1 2: modo limite 2									2	○
F07.12	Nível limite atual	20,0-180,0 (100,0 = corrente nominal do inversor)								%	150,0	●

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

F07.13	opções de limite de corrente rápida	0: Inválido 1: válido		0	○
F07.14	Tentativas de proteção	0-20; 0: Desativar a proteção e tentar novamente		0	○
F07.15	Opções de ação de saída digital em novas tentativas de proteção	0: nenhuma ação 1: ação		0	○
F07.16	Intervalo de tentativas de proteção	0,01-30,00	s	0,50	●
F07.17	Tempo de restauração das tentativas de proteção	0,01-30,00	s	10,00	●
F07.18	Opção de ação de proteção	E08 * E07 * E02 E06 E05 E04		0*0*0000	○
		0: permitir nova tentativa de proteção 1: desativar proteção tentar novamente			
F07.19	Opção de ação 1 de proteção	E21 E16 E15 E14 E13 * E08 E07		000 00*00	○
		0: parada livre 1: pare de acordo com o modo de parada			
F07.20	Opção de ação 2 de proteção	E28 E27 E25 E23			
		0: parada livre 1: pare de acordo com o modo de parada			
F07.21	Opções de proteção contra perda de carga	0: inválido 1: válido		0	●
F07.22	Nível de detecção de perda de carga	0,0-100,0	%	20.0	●
F07.23	Tempo de detecção de perda de carga	0,0-60,0	s	1.0	●
F07.24	Opções de ação de proteção contra perda de carga	0: relatório de falhas e parada livre 1: Relatório de falhas e parada de acordo com o modo de parada 2: Continue a execução, com a saída de status DO.		1	○

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

F07.25	Nível de detecção de sobrevelocidade do motor	0,0-50,0 (referência: frequência máxima F00,16)	%	20,0	●
F07.26	Tempo de detecção de sobrevelocidade do motor	0,0-60,0, 0,0: desativar a proteção contra sobrevelocidade do motor	s	1,0	●
F07.27	Função AVR	0: Inválido 1: válido 2: automático		1	○
F07.28	Tempo de detecção de proteção contra estol	0,0-6000,0(0,0: nenhuma detecção de proteção contra estol)	s	0,0	○
F07.29	Intensidade de controle de estol	0 - 100	%	20	○
F07.30	Tempo de desaceleração instantânea com/sem parada	0,00-300,00	s	20,00	○
F07.32	Opção de ação 2 de proteção	E10 E13 E15 E16 * E19 E20 *		000 00000	○
		0: permitir nova tentativa de proteção 1: desativar proteção tentar novamente			
F07.36	Opção de ação 3 de proteção	* * * * * E0 9 E17		*****00	○
		0: permitir nova tentativa de proteção 1: desativar proteção tentar novamente			
F07.37	Tensão inicial para economia de energia em caso de desconexão.	60,0-100,0	%	76,0	○
F07.38	Leitura e determinação da tensão de eletrificação	60,0-100,0	%	86,0	○
F07.39	Tempo de atraso da leitura e determinação da eletrificação	0-100,00	S	5,00	○
F07.40	Tempo de atraso na determinação da subtensão constante	5-6000	EM	20	○
F07.42	Definição do valor da corrente para determinar o curto-circuito à terra.	0,0-100,0	%	50,0	○

LISTA DE PARÂMETROS DO **INVERSOR SÉRIE ME700**

F08	PLC simples e de alta velocidade com múltiplos segmentos				
F08.00	Velocidade multissegmentada 1	0,00 até a frequência máxima F00,16	Hz	0,00	•
F08.01	Velocidade multissegmentada 2	0,00 até a frequência máxima F00,16	Hz	5,00	•
F08.02	Velocidade multissegmentada 3	0,00 até a frequência máxima F00,16	Hz	10,00	•
F08.03	Velocidade multissegmentada 4	0,00 até a frequência máxima F00,16	Hz	15,00	•
F08.04	Velocidade multissegmentada 5	0,00 até a frequência máxima F00,16	Hz	20,00	•
F08.05	Velocidade multissegmentada 6	0,00 até a frequência máxima F00,16	Hz	25,00	•
F08.06	Velocidade multissegmentada 7	0,00 até a frequência máxima F00,16	Hz	30,00	•
F08.07	Velocidade multissegmentada 8	0,00 até a frequência máxima F00,16	Hz	35,00	•
F08.08	Velocidade multissegmentada 9	0,00 até a frequência máxima F00,16	Hz	40,00	•
F08.09	Multivelocidade 10	0,00 até a frequência máxima F00,16	Hz	45,00	•
F08.10	Velocidade multissegmentada 11	0,00 até a frequência máxima F00,16	Hz	50,00	•
F08.11	Velocidade multissegmentada 12	0,00 até a frequência máxima F00,16	Hz	50,00	•
F08.12	Velocidade multissegmentada 13	0,00 até a frequência máxima F00,16	Hz	50,00	•
F08.13	Velocidade multissegmentada 14	0,00 até a frequência máxima F00,16	Hz	50,00	•
F08.14	Velocidade multissegmentada 15	0,00 até a frequência máxima F00,16	Hz	50,00	•

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

F08.15	Modo de operação PLC simples	0: parar após uma única execução 1: parar após um número limitado de ciclos 2: executar no último segmento após um número limitado de ciclos 3: ciclos contínuos		0	•
F08.16	Número limitado de ciclos	1-10000		1	•
F08.17	Opções simples de memória PLC	Local: Opções de parada de memória 0: sem memória (do primeiro segmento) 1: memória (a partir do momento da parada) Dezenas: Opções de memória em modo de desligamento 0: sem memória (do primeiro segmento) 1: Memória (do momento do desligamento)		0	•
F08.18	Unidade de tempo PLC simples	0: s (segundo) 1: min (minuto)		0	•
F08.19	Configuração do primeiro segmento	Local: Opções de direção de corrida 0: para frente 1: reverso Dezenas: Opções de tempo de aceleração e desaceleração 0: tempo de aceleração e desaceleração 1 1: tempo de aceleração e desaceleração 2 2: tempo de aceleração e desaceleração 3 3: tempo de aceleração e desaceleração 4		0	•
F08.20	Duração do primeiro segmento	0,0-6000,0	s/min	5.0	•
F08.21	Configuração do segundo segmento	Local: Opções de direção de corrida 0: para frente 1: reverso Dezenas: Opções de tempo de aceleração e desaceleração 0: tempo de aceleração e desaceleração 1 1: tempo de aceleração e desaceleração 2 2: tempo de aceleração e desaceleração 3 3: tempo de aceleração e desaceleração 4		0	•

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

F08.22	Duração do segundo segmento	0,0-6000,0	s/min	5.0	•
F08.23	Configuração do terceiro segmento	Local: Opções de direção de corrida 0: para frente 1: reverso Dezenas: Opções de tempo de aceleração e desaceleração 0: tempo de aceleração e desaceleração 1 1: tempo de aceleração e desaceleração 2 2: tempo de aceleração e desaceleração 3 3: tempo de aceleração e desaceleração 4		0	•
F08.24	Duração do terceiro segmento	0,0-6000,0	s/min	5.0	•
F08.25	Configuração do quarto segmento	Local: Opções de direção de corrida 0: para frente 1: reverso Dezenas: Opções de tempo de aceleração e desaceleração 0: tempo de aceleração e desaceleração 1 1: tempo de aceleração e desaceleração 2 2: tempo de aceleração e desaceleração 3 3: tempo de aceleração e desaceleração 4		0	•
F08.26	Duração do quarto segmento	0,0-6000,0	s/min	5.0	•
F08.27	Configuração do quinto segmento	Local: Opções de direção de corrida 0: para frente 1: reverso Dezenas: Opções de tempo de aceleração e desaceleração 0: tempo de aceleração e desaceleração 1 1: tempo de aceleração e desaceleração 2 2: tempo de aceleração e desaceleração 3 3: tempo de aceleração e desaceleração 4		0	•
F08.28	Duração do quinto segmento	0,0-6000,0	s/min	5.0	•
F08.29	Configuração do sexto segmento	Local: Opções de direção de corrida 0: para frente 1: reverso Dezenas: Opções de tempo de aceleração e desaceleração		0	•

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

		0: tempo de aceleração e desaceleração 1 1: tempo de aceleração e desaceleração 2 2: tempo de aceleração e desaceleração 3 3: tempo de aceleração e desaceleração 4			
F08.30	Duração do sexto segmento	0,0-6000,0	s/min	5.0	•
F08.31	Configuração do sétimo segmento	Local: Opções de direção de corrida 0: para frente 1: reverso Dezenas: Opções de tempo de aceleração e desaceleração 0: tempo de aceleração e desaceleração 1 1: tempo de aceleração e desaceleração 2 2: tempo de aceleração e desaceleração 3 3: tempo de aceleração e desaceleração 4		0	•
F08.32	Duração do sétimo segmento	0,0-6000,0	s/min	5.0	•
F08.33	Configuração do oitavo segmento	Local: Opções de direção de corrida 0: para frente 1: reverso Dezenas: Opções de tempo de aceleração e desaceleração 0: tempo de aceleração e desaceleração 1 1: tempo de aceleração e desaceleração 2 2: tempo de aceleração e desaceleração 3 3: tempo de aceleração e desaceleração 4		0	•
F08.34	Duração do oitavo segmento	0,0-6000,0	s/min	5.0	•
F08.35	Configuração do nono segmento	Local: Opções de direção de corrida 0: para frente 1: reverso Dezenas: Opções de tempo de aceleração e desaceleração 0: tempo de aceleração e desaceleração 1 1: tempo de aceleração e desaceleração 2 2: tempo de aceleração e desaceleração 3 3: tempo de aceleração e desaceleração 4		0	•
F08.36	Duração do nono segmento	0,0-6000,0	s/min	5.0	•

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

F08.37	Configuração do décimo segmento	Local: Opções de direção de corrida 0: para frente 1: reverso Dezenas: Opções de tempo de aceleração e desaceleração 0: tempo de aceleração e desaceleração 1 1: tempo de aceleração e desaceleração 2 2: tempo de aceleração e desaceleração 3 3: tempo de aceleração e desaceleração 4		0	•
F08.38	Duração do décimo segmento	0,0-6000,0	s/min	5.0	•
F08.39	Configuração do décimo primeiro segmento	Local: Opções de direção de corrida 0: para frente 1: reverso Dezenas: Opções de tempo de aceleração e desaceleração 0: tempo de aceleração e desaceleração 1 1: tempo de aceleração e desaceleração 2 2: tempo de aceleração e desaceleração 3 3: tempo de aceleração e desaceleração 4		0	•
F08.40	Duração do décimo primeiro segmento	0,0-6000,0	s/min	5.0	•
F08.41	Configuração do segmento de doze	Local: Opções de direção de corrida 0: para frente 1: reverso Dezenas: Opções de tempo de aceleração e desaceleração 0: tempo de aceleração e desaceleração 1 1: tempo de aceleração e desaceleração 2 2: tempo de aceleração e desaceleração 3 3: tempo de aceleração e desaceleração 4		0	•
F08.42	Duração do décimo segundo segmento	0,0-6000,0	s/min	5.0	•
F08.43	Configuração do décimo terceiro segmento	Local: Opções de direção de corrida 0: para frente 1: reverso Dezenas: Opções de tempo de aceleração e desaceleração 0: tempo de aceleração e desaceleração 1 1: tempo de aceleração e desaceleração 2 2: tempo de aceleração e desaceleração 3		0	•

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

		3: tempo de aceleração e desaceleração 4			
F08.44	Duração do décimo terceiro segmento	0,0-6000,0	s/min	5.0	•
F08.45	Configuração do décimo quarto segmento	Local: Opções de direção de corrida 0: para frente 1: reverso Dezenas: Opções de tempo de aceleração e desaceleração 0: tempo de aceleração e desaceleração 1 1: tempo de aceleração e desaceleração 2 2: tempo de aceleração e desaceleração 3 3: tempo de aceleração e desaceleração 4		0	•
F08.46	Duração do décimo quarto segmento	0,0-6000,0	s/min	5.0	•
F08.47	Configuração do décimo quinto segmento	Local: Opções de direção de corrida 0: para frente 1: reverso Dezenas: Opções de tempo de aceleração e desaceleração 0: tempo de aceleração e desaceleração 1 1: tempo de aceleração e desaceleração 2 2: tempo de aceleração e desaceleração 3 3: tempo de aceleração e desaceleração 4		0	•
F08.48	Duração do décimo quinto segmento	0,0-6000,0	s/min	5.0	•
F09	Grupo de funções PID				
F09.00	Fonte de configuração PID	0: configuração PID digital 1: IA1 6: Configuração de comunicação		0	○
F09.01	Configuração PID digital	0,0 para faixa de feedback de configuração PID F09.03		0,0	•
F09.02	fonte de feedback PID	1: IA1 6: Configuração de comunicação		1	○
F09.03	faixa de feedback de configuração PID	0,1-6000,0		100,0	•

LISTA DE PARÂMETROS DO **INVERSOR SÉRIE ME700**

F09.04	Seleção de ações positivas e negativas de PID	0: positivo 1: negativo		0	○
F09.05	Ganho proporcional 1	0,00-100,00		0,40	●
F09.06	Tempo integral 1	0,000-30,000, 0,000: sem integral	s	2.000	●
F09.07	Tempo diferencial 1	0,000-30,000	EM	0,000	●
F09.08	Ganho proporcional 2	0,00-100,00		0,40	●
F09.09	Tempo integral 2	0,000-30,000, 0,000: sem integral	s	2.000	●
F09.10	Tempo diferencial 2	0,000-30,000	EM	0,000	●
F09.11	condições de comutação de parâmetros PID	0: sem comutação 1: Comutação através de terminal de entrada digital 2: comutação automática de acordo com o desvio 3: Comutação automática por frequência		0	●
F09.12	Desvio de comutação do parâmetro PID 1	0,00-F09,13	%	20,00	●
F09.13	Desvio de comutação do parâmetro PID 2	F09.12-100.00	%	80,00	●
F09.14	Valor PID inicial	0,00-100,00	%	0,00	●
F09.15	tempo de retenção do valor inicial do PID	0,00-650,00	s	0,00	●
F09.16	Limite superior da saída PID	F9.17-+100,0	%	100,0	●
F09.17	Limite inferior da saída PID	-100.0-F9.16	%	0,0	●

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

F09.18	limite de desvio PID	0,00-100,00 (0,00: inválido)	%	0,00	•
F09.19	limite diferencial PID	0,00-100,00	%	5,00	•
F09.20	limiar de separação integral PID	0,00-100,00 (100,00% = separação de inteiros inválida)	%	100,00	•
F09.21	tempo de alteração da configuração PID	0,000-30,000	s	0,000	•
F09.22	tempo de filtragem de feedback PID	0,000-30,000	s	0,000	•
F09.23	tempo de filtragem da saída PID	0,000-30,000	s	0,000	•
F09.24	Valor limite superior de detecção da desconexão do feedback PID	0,00-100,00; 100,00 = desconexão de feedback inválida	%	100,00	•
F09.25	Valor limite inferior de detecção da desconexão do feedback PID	0,00-100,00; 0,00 = desconexão de feedback inválida	%	0,00	•
F09.26	Tempo de detecção da desconexão do feedback PID	0,000-30,000	s	0,000	•
F09.27	opções de controle do sono PID	0: Inválido 1: dormir em velocidade zero 2: dormir no limite de frequência mais baixo 3: dormir com o tubo selado		0	•
F09.28	Ponto de ação do sono	0,00-100,00 (100,00 corresponde à faixa de feedback da configuração PID)	%	100,00	•
F09.29	tempo de atraso do sono	0,0-6500,0	s	0,0	•
F09.30	Ponto de ação para despertar	0,00-100,00 (100,00 corresponde à faixa de feedback da configuração PID)	%	0,00	•
F09.31	Tempo de atraso para despertar	0,0-6500,0	s	0,0	•

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

F09.32	Configuração PID multissegmentada 1	0,0 para faixa de feedback de configuração PID F09.03		0,0	•
F09.33	Configuração PID multissegmentada 2	0,0 para faixa de feedback de configuração PID F09.03		0,0	•
F09.34	Configuração PID multissegmentada 3	0,0 para faixa de feedback de configuração PID F09.03		0,0	•
F09.35	Limite superior da tensão de realimentação	Limite inferior da tensão de feedback para 10,00.	V	10,00	•
F09.36	Limite inferior da tensão de realimentação	0,00 até o limite superior da tensão de feedback	V	0,00	•
F09.37	Opção de ação integral dentro do tempo de alteração do PID definido	0: Calcule sempre o termo integral. 1: Calcule o termo integral após o tempo definido em F09.21 ser atingido. 2: Calcule o termo integral quando o erro for menor que F09,38		0	•
F09.38	Integral dentro do tempo de mudança PID definido Desvio de entrada	0,00-100,00	%	30,00	•
F09.39	Opção de despertar	0: pressão alvo F09.01* coeficiente do ponto de ação de despertar 1: Ponto de ação de despertar (F09.30)		0	○
F09.40	Coeficiente do ponto de ação de despertar	0,0-100,0 (100% corresponde à configuração PID)	%	90,0	•
F09.41	Alarme de sobrepressão na rede de dutos	0,0 para a faixa do sensor de pressão F09.03	bar	6.0	•
F09.42	Tempo de proteção contra sobrepressão	0-3600 (0: inválido)	s	3	•
F09.43	limite reverso PID	0: sem limite 1: limite		1	○
F09.44	Opções do modo de suspensão	0: Sono com frequência de sono (F09.45) 1: Durma nos pontos de ação do sono (F09.28)		0	○
F09.45	Frequência do sono	0,00 até o limite superior de frequência F00,18	Hz	30,00	•

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

F09.46	incremento de feedback de pressão	0-100		5	•
F09.47	Zona morta da regulação PID	0,00-600,00	Bar	0,02	•
F10	Grupo de funções de comunicação				
F10.00	Endereço de comunicação Modbus local	1-247; 0: endereço de transmissão		1	○
F10.01	Taxa de transmissão (baud rate) da comunicação Modbus	0:4800 1:9600 2:19200 3:38400 4:57600 5:115200		1	○
F10.02	Formato de dados Modbus	0: 1-8-N-1 (1 bit de início + 8 bits de dados + 1 bit de parada) 1: 1-8-E-1 (1 bit de início + 8 bits de dados + 1 bit de paridade par + 1 bit de parada) 2: 1-8-O-1 (1 bit de início + 8 bits de dados + 1 bit de paridade ímpar + 1 bit de parada) 3: 1-8-N-2 (1 bit de início + 8 bits de dados + 2 bits de parada) 4: 1-8-E-2 (1 bit de início + 8 bits de dados + 1 bit de paridade par + 2 bits de parada) 5: 1-8-O-2 (1 bit de início + 8 bits de dados + 1 bit de paridade ímpar + 2 bits de parada)		0	○
F10.03	Tempo limite de comunicação 485	0,0s-60,0s; 0,0: inválido (válido para o modo mestre-escravo)	s	0,0	•
F10.04	atraso de resposta Modbus	1-20	EM	2	•
F10.05	Opções da função de comunicação mestre-escravo	0: Inválido 1: válido		0	○
F10.06	Opções mestre-escravo	0: escravo 1: host (transmissão de difusão do protocolo Modbus)		0	○

LISTA DE PARÂMETROS DO **INVERSOR SÉRIE ME700**

F10.07	Dados enviados pelo host	0: frequência de saída 1: definir frequência 2: torque de saída 4: Configuração PID 5: corrente de saída		1	○
F10.08	Fator proporcional de recepção de escravos	0,00-10,00 (múltiplo)		1,00	●
F10.09	Intervalo de envio do host	0,000-30,000	s	0,200	●
F10.56	Opções de gravação de EEPROM 485	0-10: operação padrão (para comissionamento) 11: escrita não acionada (disponível após o comissionamento)		0	○
F10.57	Habilitar a redefinição do tempo limite de envio do SCI	0: redefinição inválida 1: reinicialização válida		1	●
F10.58	Tempo de atraso do envio SCI com tempo limite redefinido	110-10000	EM	150	●
F10.60	Opção de comunicação 485	0: Teclado LCD 1: Comunicação Modbus		1	○
F10.61	opção de resposta SCI	0: Responder aos comandos de leitura e escrita 1: Responder apenas aos comandos de escrita 2: Nenhuma resposta aos comandos de leitura e escrita.		0	○
F11	Grupo de parâmetros selecionados pelo usuário				
F11.00	Parâmetro 1 selecionado pelo usuário	O conteúdo exibido é Uxx.xx, o que significa que o parâmetro Fxx.xx está selecionado. Quando o parâmetro F11.00 está ativado, o teclado exibe U00.00, indicando que o primeiro parâmetro selecionado é F00.00.		U16,00	●
F11.01	Parâmetro 2 selecionado pelo usuário			U00.01	●
F11.02	Parâmetro 3 selecionado pelo usuário			U00.02	●
F11.03	Parâmetro 4 selecionado pelo usuário			U00.03	●

LISTA DE PARÂMETROS DO **INVERSOR SÉRIE ME700**

F11.04	Parâmetro 5 selecionado pelo usuário
F11.05	Parâmetro 6 selecionado pelo usuário
F11.06	Parâmetro 7 selecionado pelo usuário
F11.07	Parâmetro 8 selecionado pelo usuário
F11.08	Parâmetro 9 selecionado pelo usuário
F11.09	Parâmetro 10 selecionado pelo usuário
F11.10	Parâmetro 11 selecionado pelo usuário
F11.11	Parâmetro 12 selecionado pelo usuário
F11.12	Parâmetro 13 selecionado pelo usuário
F11.13	Parâmetro 14 selecionado pelo usuário
F11.14	Parâmetro 15 selecionado pelo usuário
F11.15	Parâmetro 16 selecionado pelo usuário
F11.16	Parâmetro 17 selecionado pelo usuário
F11.17	Parâmetro 18 selecionado pelo usuário
F11.18	Parâmetro 19 selecionado pelo usuário

	U00.04	•
	U00.07	•
	U00.14	•
	U00.15	•
	U00.16	•
	U00.18	•
	U00.19	•
	U00.29	•
	U02.00	•
	U02.01	•
	U02.02	•
	U03.00	•
	U03.02	•
	U03.21	•
	U04.00	•

LISTA DE PARÂMETROS DO **INVERSOR SÉRIE ME700**

F11.19	Parâmetro 20 selecionado pelo usuário			U04.20	•
F11.20	Parâmetro 21 selecionado pelo usuário			U05.00	•
F11.21	Parâmetro 22 selecionado pelo usuário			U05.03	•
F11.22	Parâmetro 23 selecionado pelo usuário			U05.04	•
F11.23	Parâmetro 24 selecionado pelo usuário			U08.00	•
F11.24	Parâmetro 25 selecionado pelo usuário			U19.00	•
F11.25	Parâmetro 26 selecionado pelo usuário			U19.01	•
F11.26	Parâmetro 27 selecionado pelo usuário			U19.02	•
F11.27	Parâmetro 28 selecionado pelo usuário			U19.03	•
F11.28	Parâmetro 29 selecionado pelo usuário			U19.04	•
F11.29	Parâmetro selecionado pelo usuário 30			U19.05	•
F11.30	Parâmetro 31 selecionado pelo usuário			U19.06	•
F11.31	Parâmetro 32 selecionado pelo usuário			U19.12	•
F12	Grupo de funções de teclado e tela				
F12.00	Opções de teclas multifuncionais MK	0: ESC 1: corrida para a frente 2: corrida reversa 3: comutação para frente/para trás		0	○

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

		4: parada rápida 5: parada gratuita 6. Cursor para a esquerda			
F12.01	Opções da função de parada da tecla STOP	0: válido apenas no controle por teclado 1: com todos os canais de comando válidos		1	○
F12.02	Bloqueio de parâmetros	0: não bloquear 1: entrada de referência não bloqueada 2: tudo bloqueado, exceto este parâmetro		0	●
F12.03	Cópia de parâmetros	0: Nenhuma operação 1: Envio de parâmetros para o teclado 2: Baixar parâmetros para o inversor (excluindo F01 e F14) 3: Baixar parâmetros para o inversor		0	○
F12.09	coeficiente de exibição da velocidade de carga	0,01-600,00		30,00	●
F12.10	Taxa de aceleração e desaceleração para cima/para baixo	0,00: taxa automática 0,05-500,00Hz/s		5,00 Hz/s	○
F12.11	Opções de compensação de deslocamento PARA CIMA/PARA BAIXO	0: Não está claro (alterações claras na configuração da frequência principal) 1: limpar em estado não em execução 2: Limpe soltando o botão PARA CIMA/PARA BAIXO 3: limpar uma vez quando o estado não estiver em execução		0	○
F12.12	Opções de economia de energia UP/DOWN com offset	0: não salvar 1: salvar (válido após a modificação do deslocamento)		1	○
F12.13	Reinicialização do medidor de energia	0: não limpar 1: limpar		0	●
F12.14	Restauração das configurações padrão	0: Nenhuma operação 1: Restauração das configurações de fábrica (excluindo os parâmetros do motor, parâmetros do inversor, parâmetros do fabricante, registro de tempo de funcionamento e de energia ligada) 2: Restauração das configurações de fábrica (incluindo macros para motores e aplicações industriais)		0	○

LISTA DE PARÂMETROS DO **INVERSOR SÉRIE ME700**

F12.15	Tempo cumulativo de funcionamento (h)	0-65535	h	XXX	×
F12.16	Tempo cumulativo de funcionamento (min)	0-59	min	XXX	×
F12.17	Tempo de execução acumulado (h)	0-65535	h	XXX	×
F12.18	Tempo de execução acumulado (min)	0-59	min	XXX	×
F12.19	Potência nominal do inversor	0,40-650,00	kW	Dependendo do tipo de motor	×
F12.20	Tensão nominal do inversor	60-690	V	Dependendo do tipo de motor	×
F12.21	Corrente nominal do inversor	0,1-1500,0	UM	Dependendo do tipo de motor	×
F12.22	Software de desempenho S/N 1	XXX.XX		XXX.XX	×
F12.23	Software de desempenho S/N2	XX.XXX		XX.XXX	×
F12.24	Software funcional S/N 1	XXX.XX		XXX.XX	×
F12.25	Software funcional S/N 2	XX.XXX		XX.XXX	×
F12.26	Número de série do software do teclado 1	XXX.XX		XXX.XX	×
F12.27	Número de série 2 do software do teclado	XX.XXX		XX.XXX	×
F12.28	Número de série 1	XX.XXX		XX.XXX	×
F12.29	Número de série 2	XXXX.X		XXXX.X	×

LISTA DE PARÂMETROS DO **INVERSOR SÉRIE ME700**

F12.30	Número de série 3	XXXXX		XXXXX	×
F12.31	opções de idioma do LCD	0: Chinês 1: Inglês 2: Reservado		0	•
F12.33	Exibição do parâmetro 1 do status de funcionamento no modo 1 (exibição do parâmetro 5 do status de parada do LED)	0,00-99,99		18:00	•
F12.34	Exibição do parâmetro 2 do status de funcionamento no modo 1 (exibição do parâmetro 1 do status de parada do LED)	0,00-99,99		18.01	•
F12.35	Exibição do parâmetro 3 do status de funcionamento no modo 1 (exibição do parâmetro 2 do status de parada do LED)	0,00-99,99		18.06	•
F12.36	Exibição do parâmetro 4 do status de funcionamento no modo 1 (exibição do parâmetro 3 do status de parada do LED)	0,00-99,99		18.08	•
F12.37	Exibição do parâmetro 5 do status de funcionamento no modo 1 (exibição do parâmetro 4 do status de parada do LED)	0,00-99,99		18.09	•
F12.38	Parâmetro 1 do visor LCD de linhas grandes	0,00-99,99		18:00	•
F12.39	Parâmetro 2 do display LCD de linhas grandes	0,00-99,99		18.06	•

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

F12.40	Parâmetro 3 do visor LCD de linhas grandes	0,00-99,99						18.01	•
F12.41	Opções de cruzamento zero para cima/para baixo	0: Inválido 1: válido						0	○
F12.42	Ajuste de frequência do potenciômetro digital	0,00 até a frequência máxima F00,16					Hz	0,00	×
F12.45	Opções de função PARA CIMA/PARA BAIXO do teclado	Comunicação	pulso de alta	Quantidade analógica	Frequência digital	Velocidade de saída		00010	○
		0	0	0	0	0			
		0: Inválido 1: válido							
F12.48	Exibição da frequência de saída	0: valor absoluto 1: positivo/negativo						1	•
F14	Grupo de parâmetros do motor 2								
F14.00	Tipo de motor	0: motor assíncrono comum 1: motor assíncrono de frequência variável						0	○
F14.01	Potência nominal do motor elétrico	0,10-650,00					kW	Dependendo do tipo de motor	○
F14.02	Tensão nominal do motor	50-2000					V	Dependendo do tipo de motor	○
F14.03	Corrente nominal do motor	0,01 a 600,00 potência nominal do motor: ≤ 75 kW) 0,1 a 6000,0 (potência nominal do motor: > 75 kW)					UM	Dependendo do tipo de motor	○
F14.04	Frequência nominal do motor	0,01-600,00					Hz	Dependendo do tipo de motor	○
F14.05	Velocidade nominal	1-60000					rpm	Dependendo do tipo de motor	○

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

F14.06	Conexão do enrolamento do motor	0:Y 1:Δ		Dependendo do tipo de motor	○
F14.07	Fator de potência nominal do motor	0,600-1.000		Dependendo do tipo de motor	○
F14.08	Eficiência do motor	30,0-100,0	%	Dependendo do tipo de motor	○
F14.09	Resistência do estator de um motor assíncrono	1-60000 (potência nominal do motor: ≤ 75 kW) 0,1-6000,0 (potência nominal do motor: > 75 kW)	mff	Dependendo do tipo de motor	○
F14.10	Resistência do rotor de um motor assíncrono	1-60000 (potência nominal do motor: ≤ 75 kW) 0,1-6000,0 (potência nominal do motor: > 75 kW)	mff	Dependendo do tipo de motor	○
F14.11	Indutância de fuga de um motor assíncrono	0,01 a 600,00 (potência nominal do motor: ≤ 75 kW) 0,001 a 60,000 (potência nominal do motor: > 75 kW)	mH	Dependendo do tipo de motor	○
F14.12	Indutância mútua de um motor assíncrono	0,1 a 6000,0 (potência nominal do motor: ≤ 75 kW) 0,01 a 600,00 (potência nominal do motor: > 75 kW)	mH	Dependendo do tipo de motor	○
F14.13	Corrente de excitação sem carga de um motor assíncrono	0,01 a 600,00 (potência nominal do motor: ≤ 75 kW) 0,1 a 6000,0 (potência nominal do motor: > 75 kW)	UM	Dependendo do tipo de motor	○
F14.14	Coeficiente de enfraquecimento de fluxo 1 de um motor assíncrono	10,00-100,00	%	87,00	○
F14.15	Coeficiente de enfraquecimento de fluxo 2 do motor assíncrono	10,00-100,00	%	80,00	○
F14.16	Coeficiente de enfraquecimento de fluxo 3 f motor assíncrono	10,00-100,00	%	75,00	○
F14.17	Coeficiente de enfraquecimento de fluxo 4 f motor assíncrono	10,00-100,00	%	72,00	○

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

F14.18	Coeficiente de enfraquecimento de fluxo 5 f motor assíncrono	10,00-100,00	%	70,00	○
F14.34	autoaprendizagem de parâmetros motores	00: Nenhuma operação 01: Autoaprendizagem estática de motor assíncrono 02: Autoaprendizagem de rotação de motor assíncrono 03: Autoaprendizagem da inércia do motor assíncrono		00	○
F14.35	Modo de controle de acionamento do motor 2	0: Controle V/F (VVF)		0	○
F14.36	ganho proporcional à velocidade ASR_P1	0,00-100,00		15,00	●
F14.37	constante de tempo integral de velocidade ASR_T1	0,000-30.000 0,000: nenhum número inteiro	s	0,050	●
F14.38	ganho proporcional à velocidade ASR_P2	0,00-100,00		10,00	●
F14.39	constante de tempo integral de velocidade ASR_T2	0,000~30,000 0,000: nenhum número inteiro	s	0,100	●
F14.40	Frequência de comutação 1	0,00 para frequência de comutação 2	Hz	5,00	●
F14.41	Frequência de comutação 2	Frequência de comutação 1 para frequência máxima F00.16	Hz	10,00	●
F14.42	Ganho de corrente sem carga do motor 2	0,000-1,000		0,500	●
F14.43	Filtrar a constante de tempo da saída do laço de velocidade	0,000-0,100	s	0,001	●
F14.45	Seleção da fonte de limite superior do torque de controle de velocidade	0: definido por F06.10 e F06.11 1: IA1 5: Ambiente de comunicação (percentagem)		0	○

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

F14.46	Limite superior do torque do motor de controle de velocidade	0,0-250,0	%	150,0	•
F14.47	Limite superior do torque de frenagem do controle de velocidade	0,0-250,0	%	150,0	•
F14.48	Ganho proporcional da corrente de excitação ACR-P1	0,00-100,00		0,50	•
F14.49	Constante de tempo integral da corrente de excitação ACR-T1	0,00-600,00 0,00: nenhum número inteiro	EM	10,00	•
F14.50	Ganho proporcional de corrente de torque ACR-P2	0,00-100,00		0,50	•
F14.51	constante de tempo integral da corrente de torque ACR-T2	0,00-600,00 0,00: nenhum número inteiro	EM	10,00	•
F14.52	Coeficiente de rigidez do laço de velocidade do motor 2	0-20		12	•
F14.56	ganho de realimentação de tensão	0-100	%	0	•
F14.57	opções de controle de enfraquecimento de fluxo	0: Inválido 1: cálculo direto 2: ajuste automático		1	○
F14.58	Tensão de enfraquecimento de fluxo	70,00-100,00	%	100,00	•
F14.60	Ganho proporcional do regulador de enfraquecimento de fluxo	0,00-10,00		0,50	•
F14.61	Tempo integral do regulador de enfraquecimento de fluxo	0,01-60,00	s	2,00	•
F14.63	Ganho de autoaprendizagem na posição inicial	0-200	%	100	•
F14.64	Frequência da faixa de baixa frequência da corrente de injeção	0,00-100,00 (100,00 é a frequência nominal do motor)	%	10,00	•

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

F14.65	Corrente de injeção da banda de baixa frequência	0,0-60,0 (100,0 é a corrente nominal do motor)	%	20.0	•
F14.66	Ganho do regulador da banda de baixa frequência da corrente de injeção	0,00-10,00		0,50	•
F14.67	Tempo integral do regulador da banda de baixa frequência da corrente de injeção	0,00-300,00	EM	10,00	•
F14.68	Frequência da banda de alta frequência da corrente de injeção	0,00-100,00 (100,00 é a frequência nominal do motor)	%	20,00	•
F14.69	Corrente de injeção f banda de alta frequência	0,0-30,0 (100,0 é a corrente nominal do motor)	%	8.0	•
F14.70	Ganho do regulador da banda de alta frequência da corrente de injeção	0,00-10,00		0,50	•
F14.71	Tempo integral do regulador da banda de alta frequência da corrente de injeção	0,00-300,00	EM	10,00	•
F14.77	Opções de tempo de aceleração/desaceleração do motor 2	0: o mesmo que o motor 1 1: tempo de aceleração e desaceleração 1 2: tempo de aceleração e desaceleração 2 3: tempo de aceleração e desaceleração 3 4: tempo de aceleração e desaceleração 4		0	○
F14.78	Frequência máxima do motor 2	20,00-600,00	Hz	50,00	○
F14.79	Limite superior de frequência do motor 2	Frequência limite inferior F00,19 até a frequência máxima F14,78	Hz	50,00	•
F14.80	Ajuste da curva V/F do motor 2	0: linha reta V/F 1: linha quebrada multiponto V/F 2: 1,3-potência V/F 3: 1,7-potência V/F 4: quadrado V/F 5: Modo de separação completa VF ($U_d = 0$, $U_q = K * t$ = tensão da fonte de tensão de separação)		0	○

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

		6: Modo de semi-separação VF ($U_d = 0$, $U_q = K * t = F/Fe * 2 * \text{tensão da fonte de tensão de separação}$)			
F14.81	Frequência VF multiponto F1 do motor 2	0,00-F14,83	Hz	0,50	•
F14.82	Tensão VF multiponto V1 do motor 2	0,0-100,0 (100,0 = Tensão nominal)	%	1.0	•
F14.83	Frequência VF multiponto F2 do motor 2	F14.81-F14.85	Hz	2,00	•
F14.84	Tensão VF multiponto V2 do motor 2	0,0-100,0	%	4.0	•
F14.85	Frequência VF multiponto F3 do motor 2	F14,83 para frequência nominal do motor (frequência de referência)	Hz	5,00	•
F14.86	Tensão VF multiponto V3 do motor 2	0,0-100,0	%	10.0	•
F14.87	Modo de parada do motor 2	0: Diminua a velocidade para parar 1: Parada gratuita		0	○
F14.96	Fator de correção de baixa velocidade do resistor do estator do motor assíncrono 2	10.0-500,0	%	100,0	•
F14.97	Fator de correção de baixa velocidade do resistor do rotor do motor assíncrono 2	10.0-500,0	%	100,0	•
F14.98	Frequência de comutação do ganho de escorregamento do motor assíncrono 2	0,10-Fmáx	Hz	5,00	○
F15	Grupo de funções auxiliares				
F15.00	Frequência de corrida	0,00 até a frequência máxima F00,16	Hz	5,00	•

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

F15.01	Tempo de aceleração da corrida	0,00-650,00 (F15,13=0) 0,0-6500,0 (F15,13=1) 0-65000 (F15.13=2)	s	5,00	•
F15.02	Tempo de desaceleração da corrida	0,00-650,00 (F15,13=0) 0,0-6500,0 (F15,13=1) 0-65000 (F15.13=2)	s	5,00	•
F15.03	Tempo de aceleração 2	0,00-650,00 (F15,13=0) 0,0-6500,0 (F15,13=1) 0-65000 (F15.13=2)	s	15,00	•
F15.04	Tempo de desaceleração 2	0,00-650,00 (F15,13=0) 0,0-6500,0 (F15,13=1) 0-65000 (F15.13=2)	s	15,00	•
F15.05	Tempo de aceleração 3	0,00-650,00 (F15,13=0) 0,0-6500,0 (F15,13=1) 0-65000 (F15.13=2)	s	15,00	•
F15.06	Tempo de desaceleração 3	0,00-650,00 (F15,13=0) 0,0-6500,0 (F15,13=1) 0-65000 (F15.13=2)	s	15,00	•
F15.07	Tempo de aceleração 4	0,00-650,00 (F15,13=0) 0,0-6500,0 (F15,13=1) 0 65000 (F15.13=2)	s	15,00	•
F15.08	Tempo de desaceleração 4	0,00-650,00 (F15,13=0) 0,0-6500,0 (F15,13=1) 0-65000 (F15.13=2)	s	15,00	•
F15.09	Frequência fundamental de aceleração e tempo de desaceleração	0: frequência máxima F00.16 1: 50,00Hz 2: definir frequência		0	○
F15.10	Alternância automática do tempo de aceleração e desaceleração	0: Inválido 1: válido		0	○
F15.11	Frequência de comutação do tempo de aceleração 1 e 2	0,00 até a frequência máxima F00,16	Hz	0,00	•
F15.12	Frequência de comutação do tempo de desaceleração 1 e 2	0,00 até a frequência máxima F00,16	Hz	0,00	•
F15.13	Unidade de tempo de aceleração e desaceleração	0:0,01s 1:0,1s 2:1s	s	0	○
F15.14	Ponto de salto de frequência 1	0,00-600,00	Hz	600,00	•

LISTA DE PARÂMETROS DO **INVERSOR SÉRIE ME700**

F15.15	Alcance de salto 1	0,00-20,00, 0,00 é inválido.	Hz	0,00	•
F15.16	Ponto de salto de frequência 2	0,00-600,00	Hz	600,00	•
F15.17	Alcance de salto 2	0,00-20,00, 0,00 é inválido.	Hz	0,00	•
F15.18	Ponto de salto de frequência 3	0,00-600,00	Hz	600,00	•
F15.19	Alcance de salto 3	0,00-20,00, 0,00 é inválido.	Hz	0,00	•
F15.20	Largura de detecção da chegada da frequência de saída (FAR)	0,00-50,00	Hz	2,50	○
F15.21	Detecção de frequência de saída FDT1	0,00 até a frequência máxima F00,16	Hz	30,00	○
F15.22	Histerese FDT1	-(Fmax-F15.21)-F15.21	Hz	2,00	○
F15.23	Detecção de frequência de saída FDT2	0,00 até a frequência máxima F00,16	Hz	20,00	○
F15.24	Histerese FDT2	-(Fmax-F15.23)-F15.23	Hz	2,00	○
F15.25	Opções de detecção de nível analógico ADT	0:A11		0	○
F15.26	Detecção de nível analógico ADT1	0,00-100,00	%	20,00	•
F15.27	Histerese ADT1	0,00 a F15,26 (válido para baixo em uma direção)	%	5,00	•
F15.28	Detecção de nível analógico ADT2	0,00-100,00	%	50,00	•
F15.29	Histerese ADT2	0,00 a F15,28 (válido para baixo em uma direção)	%	5,00	•

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

F15.30	Opções de função de frenagem para consumo de energia	0: Inválido 1: válido		0	○
F15.31	Consumo de energia tensão de frenagem	110,0-140,0 (380V, 100,0 = 537V)	%	128,50	○
F15.32	Taxa de frenagem	20-100 (100 significa que a taxa de utilização é 1)	%	100	●
F15.33	Modo de operação com frequência definida inferior ao limite de frequência inferior.	0: operando no limite inferior de frequência 1: Desligamento 2: corrida em velocidade zero		0	○
F15.34	Controle do ventilador	Local: Modo de controle do ventilador 0: em execução após a inicialização 1: Executando na inicialização 2: operação inteligente, sujeita ao controle de temperatura Dez lugares: Controle de ventilador de eletrificação 0: Execute por 1 minuto primeiro e depois entre no modo de controle do ventilador para funcionar. 1: Executar diretamente no modo de controle da ventoinha Centenas de posições: Modo de funcionamento da ventoinha em baixa velocidade ativado (acima de 280 kW) 1: Funcionamento em baixa velocidade inválido 2: Funcionamento em baixa velocidade válido		101	○
F15.35	intensidade de sobremodulação	1,00-1,10		1.05	●
F15.36	Opções de alternância do modo de modulação PWM	0: inválido (modulação PWM de 7 segmentos) 1: válido (modulação PWM de 5 segmentos)		0	○
F15.37	Frequência de comutação do modo de modulação PWM	0,00 até a frequência máxima F00,16	Hz	15,00	●

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

F15.38	Opções do modo de compensação de zona morta	0: sem compensação 1: modo de compensação 1 2: modo de compensação 2		1	○
F15.39	Prioridade de movimentação do terminal	0: Inválido 1: válido		0	○
F15.40	Tempo de desaceleração para parada rápida	0,00-650,00 (F15,13=0) 0,0-6500,0 (F15,13=1) 0-65000 (F15.13=2)	s	1,00	●
F15.44	A corrente atinge o valor de detecção.	0,0-300,0 (100,0% corresponde à corrente nominal do motor)	%	100,0	●
F15.45	A corrente atinge a histerese.	0,0-F15,44	%	5.0	●
F15.62	tempo de filtragem da exibição da frequência de feedback do cartão PG	0-20000	EM	300	●
F15.63	A velocidade atinge o limite crescente	0,00-Fmáx	Hz	30,00	●
F15.64	A velocidade atinge o tempo de filtragem	0-60000	EM	500	●
F15.65	A velocidade atinge o limite de queda	0,00-Fmáx	Hz	0,00	●
F15.66	Nível de detecção de sobrecorrente	0,1-300,0 (0,0: sem detecção; 100,0%: correspondente à corrente nominal do motor)	%	200,0	●
F15.67	tempo de atraso na detecção de sobrecorrente	0,00-600,00	s	0,00	●
F15.68	Preço de mercado	0,00-100,00		1,00	○
F15.69	Fator de carga de frequência da rede elétrica	30,0-200,0	%	90,0	○
F16	Grupo de funções de personalização				

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

F16.00	Aplicação industrial	0: Modelo universal 1: Aplicação de abastecimento de água		0	○
F16.01	Comprimento definido	1-65535 (F16.13=0) 0,1-6553,5 (F16,13=1) 0,01-655,35 (F16,13=2) 0,001-65,535 (F16,13=3)	m	1000	●
F16.02	Pulsos por metro	0,1-6553,5		100,0	●
F16.03	Definir valor de contagem	F16.04-65535		1000	●
F16.04	Valor de contagem especificado	1-F16.03		1000	●
F16.05	Defina o horário de funcionamento regular.	0,0-6500,0, 0,0 é inválido.	min	0,0	●
F16.06	Senha do agente	0-65535		0	●
F16.07	Definição do tempo cumulativo de chegada à inicialização.	0-65535; 0: desativar a proteção quando o tempo de inicialização terminar	h	0	●
F16.08	Definição do tempo de chegada cumulativo em execução	0-65535; 0: desativar a proteção quando o tempo de execução terminar	h	0	●
F16.09	Senha de fábrica	0-65535		XXXX	●
F16.13	Defina a resolução de comprimento.	0:1m 1:0,1m 2:0,01m 3:0,001m		0	○
F17	Grupo de funções de E/S virtual				
F17.00	Opções de função de entrada virtual VX1	As mesmas opções de função do terminal de entrada digital do grupo F02.		0	○
F17.01	Opções de função de entrada virtual VX2			0	○

LISTA DE PARÂMETROS DO **INVERSOR SÉRIE ME700**

F17.02	Opções de função de entrada virtual VX3			0	○
F17.03	Opções de função de entrada virtual VX4			0	○
F17.04	Opções de função de entrada virtual VX5			0	○
F17.05	Opções de função de entrada virtual VX6			0	○
F17.06	Opções de função de entrada virtual VX7			0	○
F17.07	Opções de função de entrada virtual VX8			0	○
F17.08	lógica positiva/negativa de entrada virtual			000 00000	○
F17.09	Opções de configuração de status VX1-VX8			000 00000	○
F17.11	Tempo de atraso válido VX1			000 00000	●
F17.12	Tempo de atraso inválido VX1			0,000	●
F17.13	Tempo de atraso válido VX2			0,000	●
F17.14	Tempo de atraso inválido VX2			0,000	●
F17.15	Tempo de atraso válido VX3			0,000	●
F17.16	Tempo de atraso inválido VX3			0,000	●
F17.17	Tempo de atraso válido VX4	0,000-30,000		0,000	●

LISTA DE PARÂMETROS DO **INVERSOR SÉRIE ME700**

F17.18	Tempo de atraso inválido VX4	0,000-30,000		0,000	•
F17.19	Opções de função de saída virtual VY1	0,000-30,000		0,000	•
F17.20	Opções de função de saída virtual VY2	0,000-30,000		0	○
F17.21	Opções de função de saída virtual VY3	0,000-30,000		0	○
F17.22	Opções de função de saída virtual VY4	0,000-30,000		0	○
F17.23	Opções de função de saída virtual VY5	0,000-30,000		0	○
F17.24	Reservado	0,000-30,000		0	○
F17.25	Reservado	As mesmas opções de função do terminal de saída digital do grupo F03.			
F17.26	Reservado				
F17.27	Saída virtual lógica positiva/negativa				
F18	Grupo de parâmetros de monitoramento				
F18.00	Frequência de saída	0,00 até o limite superior de frequência	Hz	XXX	
F18.01	Defina a frequência	0,00 até a frequência máxima F00,16	Hz	XXX	
F18.03	Estime a frequência do feedback	0,00 até o limite superior de frequência	Hz	XXX	

LISTA DE PARÂMETROS DO **INVERSOR SÉRIE ME700**

F18.04	Torque de saída	-200,0-200,0	%	XXX	
F18.06	Corrente de saída	0,00 a 650,00 (potência nominal do motor: ≤ 75 kW) 0,0 a 6500,0 (potência nominal do motor: > 75 kW)	UM	XXX	○
F18.07	porcentagem da corrente de saída	0,0-300,0 (100,0 = corrente nominal do inversor)	%	0	
F18.08	Tensão de saída	0,0-690,0	V	XXX	
F18.09	tensão do barramento CC	0-1200	V	XXX	○
F18.10	Tempos de execução de PLC simples	0-10000		XXX	
F18.11	Estágio de operação simples de CLP	1-15		XXX	
F18.12	Tempo de execução do PLC no estágio atual	0,0-6000,0	s/min	XXX	●
F18.14	Taxa de carga	0-65535	rpm	XXX	●
F18.15	frequência de deslocamento PARA CIMA/PARA BAIXO	0,00 a 2 * Frequência máxima F00,16	Hz	XXX	●
F18.16	Configuração PID	0,0 até a faixa máxima do PID		XXX	●
F18.17	Feedback PID	0,0 até a faixa máxima do PID		XXX	●
F18.18	Medidor de energia: MWh	0-65535	MWh	XXX	●
F18.19	Medidor de watt-hora: kWh	0,0-999,9	kWh	XXX	●
F18.20	Potência de saída	-650,00-650,00	kW	XXX	●

LISTA DE PARÂMETROS DO **INVERSOR SÉRIE ME700**

F18.21	Fator de potência de saída	-1.000-1.000		XXX	×
F18.22	Estado do terminal de entrada digital 1				
F18.23	Estado do terminal de entrada digital 2				
F18.25	Estado do terminal de saída				
F18.26	IA1	0,0-100,0	%	XXX	×
F18.27	Reservado	0,0-100,0	%	XXX	×
F18.31	Frequência de entrada de pulso de alta frequência: kHz	0,00-100,00	kHz	XXX	×
F18.32	Frequência de entrada de pulso de alta frequência: Hz	0-65535	Hz	XXX	×
F18.33	Contar valor	0-65535		XXX	×
F18.34	Comprimento real	0-65535	m	XXX	×
F18.35	Tempo restante de funcionamento normal	0,0-6500,0	min	XXX	×
F18.39	tensão alvo de separação VF	0-690	V	XXX	×

LISTA DE PARÂMETROS DO **INVERSOR SÉRIE ME700**

F18.40	tensão de saída de separação VF	0-690	V	XXX	×
F18.45	Defina a velocidade	0-65535	rpm	XXX	×
F18.46	Símbolo de frequência de saída	0-65535		XXX	×
F18.51	Saída PID	-100,0-100,0	%		×
F18.60	Temperatura do inversor	-40-200	°C	0	×
F18.67	Energia elétrica economizada (MWh)	Economia cumulativa de energia MWH	MWh	0-65535	×
F18.68	Energia elétrica economizada (kWh)	Economia cumulativa de energia em kWh	kWh	0,0 - 999,9	×
F18.69	Economia de energia elétrica (1.000 yuans)	Alta economia de custos cumulativa (*1000)		0-65535	×
F18.70	Economia de energia elétrica (yuan)	Baixa economia de custos cumulativa		0,0 - 999,9	×
F18.71	Consumo de energia em frequência industrial (MWh)	Consumo de energia em frequência industrial (MWH)	MWh	0-65535	×
F18.72	Consumo de energia em frequência industrial (kWh)	Consumo de energia em frequência industrial (kWh)	kWh	0,0 - 999,9	×
F19	Grupo de registro de proteção				
F19.00	Categoria da última proteção	0: Sem proteção E01: proteção contra curto-circuito na saída E02: sobrecorrente instantânea E04: sobrecorrente em regime permanente E05: Sobretensão		0	×

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

		E06: Subtensão E07: Perda de fase de entrada E08: Perda de fase de saída E09: Sobrecarga do inversor E10: proteção contra sobreaquecimento do inversor E11: conflito na configuração de parâmetros E13: sobrecarga do motor E14: Proteção externa E15: Proteção de memória do inversor E16: anomalia de comunicação E17: Anomalia no sensor de temperatura E18: Desconexão anormal do relé de partida suave E19: anomalia no circuito de detecção de corrente E20: Proteção contra estol E21: Desconexão do feedback PID E22: retenção E24: anomalia na identificação do parâmetro E25: retenção E26: proteção contra descarga E27: até o tempo cumulativo de ativação E28: até o tempo de execução cumulativo E43: Proteção contra corte de material E44: Proteção de cabos E57: Sobrepressão na rede de gasodutos E58: Subpressão na rede de gasodutos E76: Proteção contra curto-circuito à terra			
F19.01	Frequência de saída em proteção	0,00 até o limite superior de frequência	Hz	0,00	x
F19.02	Corrente de saída em proteção	0,00 a 650,00 (potência nominal do motor: ≤75 kW) 0,0 a 6500,0 (potência nominal do motor: > 75 kW)	UM	0,00	x
F19.03	Tensão do barramento em proteção	0-1200	V	0	x

LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR SÉRIE ME700

F19.04	Estado operacional em proteção	0: não está em execução 1: aceleração para a frente 2: aceleração reversa 3: desaceleração para a frente 4: desaceleração reversa 5: velocidade constante na corrida para a frente 6: velocidade constante reversa em marcha à ré		0	x
F19.05	Tempo de trabalho em proteção		h	0	x
F19.06	Categoria de proteção anterior	Igual à descrição do parâmetro F19.00		0	x
F19.07	Frequência de saída em proteção		Hz	0,00	x
F19.08	Corrente de saída em proteção		UM	0,00	x
F19.09	Tensão do barramento em proteção		V	0	x
F19.10	Estado operacional em proteção	Igual à descrição do parâmetro F19.04		0	x
F19.11	Tempo de trabalho em proteção		h	0	x
F19.12	Categoria de duas proteções anteriores	Igual à descrição do parâmetro F19.00		0	x
F19.13	Frequência de saída em proteção		Hz	0,00	x
F19.14	Corrente de saída em proteção		UM	0,00	x
F19.15	Tensão do barramento em proteção		V	0	x
F19.16	Estado operacional em proteção	Igual à descrição do parâmetro F19.04		0	x

LISTA DE PARÂMETROS DO **INVERSOR SÉRIE ME700**

F19.17	Tempo de trabalho em proteção		h	0	×
F45	Grupo de parâmetros de mapeamento livre Modbus				
F45.00	Habilitar mapeamento livre de comunicação Modbus	0: Inválido 1: válido		0	•
F45.01	Endereço de origem 1	0-65535		0	•
F45.02	Endereço de destino 1	0-65535		0	•
F45.03	Coeficiente de mapeamento	0,00-100,00		1,00	•
F45.04	Endereço de origem 2	0-65535		0	•
F45.05	Endereço de destino 2	0-65535		0	•
F45.06	Coeficiente de mapeamento 2	0,00-100,00		1,00	•
F45.07	Endereço de origem 3	0-65535		0	•
F45.08	Endereço de destino 3	0-65535		0	•
F45.09	Coeficiente de mapeamento 3	0,00-100,00		1,00	•
F45.10	Endereço de origem 4	0-65535		0	•
F45.11	Endereço de destino 4	0-65535		0	•
F45.12	Coeficiente de mapeamento 4	0,00-100,00		1,00	•

LISTA DE PARÂMETROS DO **INVERSOR SÉRIE ME700**

F45.13	Endereço de origem 5	0-65535		0	•
F45.14	Endereço de destino 5	0-65535		0	•
F45.15	Coeficiente de mapeamento 5	0,00-100,00		1,00	•
F45.16	Endereço de origem 6	0-65535		0	•
F45.17	Endereço alvo 6	0-65535		0	•
F45.18	Coeficiente de mapeamento 6	0,00-100,00		1,00	•
F45.19	Endereço de origem 7	0-65535		0	•
F45.20	Endereço de destino 7	0-65535		0	•
F45.21	Coeficiente de mapeamento 7	0,00-100,00		1,00	•
F45.22	Endereço de origem 8	0-65535		0	•
F45.23	Endereço de destino 8	0-65535		0	•
F45.24	Coeficiente de mapeamento 8	0,00-100,00		1,00	•
F45.25	Endereço de origem 9	0-65535		0	•
F45.26	Endereço de destino 9	0-65535		0	•
F45.27	Coeficiente de mapeamento 9	0,00-100,00		1,00	•

LISTA DE PARÂMETROS DO **INVERSOR SÉRIE ME700**

F45.28	Endereço de origem 10	0-65535		0	•
F45.29	Endereço de destino 10	0-65535		0	•
F45.30	Coeficiente de mapeamento 10	0,00-100,00		1,00	•
F45.31	Endereço de origem 11	0-65535		0	•
F45.32	Endereço de destino 11	0-65535		0	•
F45.33	Coeficiente de mapeamento 11	0,00-100,00		1,00	•
F45.34	Endereço de origem 12	0-65535		0	•
F45.35	Endereço de destino 12	0-65535		0	•
F45.36	Coeficiente de mapeamento 12	0,00-100,00		1,00	•
F45.37	Endereço de origem 13	0-65535		0	•
F45.38	Endereço de destino 13	0-65535		0	•
F45.39	Coeficiente de mapeamento 13	0,00-100,00		1,00	•
F45.40	Endereço de origem 14	0-65535		0	•
F45.41	Endereço de destino 14	0-65535		0	•
F45.42	Coeficiente de mapeamento 14	0,00-100,00		1,00	•

LISTA DE PARÂMETROS DO **INVERSOR SÉRIE ME700**

F45.43	Endereço de origem 15	0-65535		0	•
F45.44	Endereço de destino 15	0-65535		0	•
F45.45	Coeficiente de mapeamento 15	0,00-100,00		1,00	•
F45.46	Endereço de origem 16	0-65535		0	•
F45.47	Endereço alvo 16	0-65535		0	•
F45.48	Coeficiente de mapeamento 16	0,00-100,00		1,00	•
F45.49	Endereço de origem 17	0-65535		0	•
F45.50	Endereço alvo 17	0-65535		0	•
F45.51	Coeficiente de mapeamento 17	0,00-100,00		1,00	•
F45.52	Endereço de origem 18	0-65535		0	•
F45.53	Endereço alvo 18	0-65535		0	•
F45.54	Coeficiente de mapeamento 18	0,00-100,00		1,00	•
F45.55	Endereço de origem 19	0-65535		0	•
F45.56	Endereço de destino 19	0-65535		0	•
F45.57	Coeficiente de mapeamento 19	0,00-100,00		1,00	•

LISTA DE PARÂMETROS DO **INVERSOR SÉRIE ME700**

F45.58	Endereço de origem 20	0-65535		0	•
F45.59	Endereço de destino 20	0-65535		0	•
F45.60	Coeficiente de mapeamento 20	0,00-100,00		1,00	•
F45.61	Endereço de origem 21	0-65535		0	•
F45.62	Endereço de destino 21	0-65535		0	•
F45.63	Coeficiente de mapeamento 21	0,00-100,00		1,00	•
F45.64	Endereço de origem 22	0-65535		0	•
F45.65	Endereço de destino 22	0-65535		0	•
F45.66	Coeficiente de mapeamento 22	0,00-100,00		1,00	•
F45.67	Endereço de origem 23	0-65535		0	•
F45.68	Endereço de destino 23	0-65535		0	•
F45.69	Coeficiente de mapeamento 23	0,00-100,00		1,00	•
F45.70	Endereço de origem 24	0-65535		0	•
F45.71	Endereço alvo 24	0-65535		0	•
F45.72	Coeficiente de mapeamento 24	0,00-100,00		1,00	•

LISTA DE PARÂMETROS DO **INVERSOR SÉRIE ME700**

F45.73	Endereço de origem 25	0-65535		0	•
F45.74	Endereço de destino 25	0-65535		0	•
F45.75	Coeficiente de mapeamento 25	0,00-100,00		1,00	•
F45.76	Endereço de origem 26	0-65535		0	•
F45.77	Endereço alvo 26	0-65535		0	•
F45.78	Coeficiente de mapeamento 26	0,00-100,00		1,00	•
F45.79	Endereço de origem 27	0-65535		0	•
F45.80	Endereço alvo 27	0-65535		0	•
F45.81	Coeficiente de mapeamento 27	0,00-100,00		1,00	•
F45.82	Endereço de origem 28	0-65535		0	•
F45.83	Endereço alvo 28	0-65535		0	•
F45.84	Coeficiente de mapeamento 28	0,00-100,00		1,00	•
F45.85	Endereço de origem 29	0-65535		0	•
F45.86	Endereço de destino 29	0-65535		0	•
F45.87	Coeficiente de mapeamento 29	0,00-100,00		1,00	•

LISTA DE PARÂMETROS DO **INVERSOR SÉRIE ME700**

F45.88	Endereço de origem 30	0-65535		0	•
45.89	Endereço de destino 30	0-65535		0	•
F45.90	Coeficiente de mapeamento 30	0,00-100,00		1,00	•

SOLUÇÕES DE PROTEÇÃO/ALERTA

Códigos de Erros do Inversor da Série ME700

Código de proteção	Tipo de proteção	Causa de proteção	Solução de proteção
E01	Proteção contra curto-circuito	1. Curto-circuito para a terra. 2. Curto-circuito entre fases 1. Curto-circuito no resistor de frenagem externo. 2. O tempo de aceleração e desaceleração é muito curto. 3. O módulo inversor está danificado. Há excessivo interferência no local.	1. Verifique a fiação quanto a curtos-circuitos. 2. Aumente adequadamente o tempo de aceleração e desaceleração. 3. Investigue a causa e reinicie o controlador após implementar as soluções correspondentes. Procure suporte técnico.
E02	Sobrecorrente instantânea	1. O tempo de aceleração e desaceleração é muito curto. 2. No modo de acionamento V/F, a configuração da curva V/F é inadequada. 3. O motor está funcionando durante a inicialização. 4. O motor utilizado excede a capacidade do inversor ou a carga é excessiva. 5. Os parâmetros do motor não são adequados e precisam ser identificados. 6. As fases no lado de saída do inversor estão em curto-circuito. O inversor está danificado.	1. Aumente o tempo de aceleração e desaceleração. 2. Defina a curva V/F de forma adequada. 3. Ative o rastreamento de velocidade ou inicie a frenagem CC. 4. Utilize o motor ou inversor apropriado. 5. Identifique os parâmetros do motor. 6. Verifique a fiação quanto a curtos-circuitos. Procure suporte técnico.
E04	Sobrecorrente em	O mesmo que E02	O mesmo que E02

	regime permanente		
E05	Sobretensão	1. O tempo de desaceleração é muito curto e o motor tem energia regenerada em excesso. 2. A unidade de frenagem ou o resistor de frenagem formam um circuito aberto. 3. A unidade de frenagem ou o resistor de frenagem não são compatíveis. 4. A tensão da rede elétrica está muito alta. 5. A função de frenagem para redução do consumo de energia não está ativada.	1. Aumente o tempo de desaceleração. 2. Verifique a fiação da unidade de frenagem e do resistor de frenagem. 3. Utilize uma unidade de frenagem/resistor de frenagem adequado. 4. Reduza a tensão de alimentação para a faixa especificada. Para o modelo da unidade de frenagem integrada, defina F15.30 como 1 e ative a frenagem com economia de energia.
E06	Subtensão	1. A fonte de alimentação de entrada está sujeita a perdas de fase. 2. Os terminais da fonte de alimentação de entrada estão soltos. 3. A tensão da fonte de alimentação de entrada está caindo demais. Os contatos do interruptor da fonte de alimentação de entrada estão envelhecendo.	1. Verifique a fonte de alimentação e a fiação. 2. Aperte os parafusos dos terminais de entrada. Verifique o disjuntor e o contator do circuito de ar.
E07	Perda de fase de entrada	1. A fonte de alimentação de entrada está sujeita a perdas de fase. A tensão de alimentação de entrada varia muito.	1. Verifique a fonte de alimentação de entrada. 2. Verifique a fiação da fonte de alimentação de entrada. 3. Verifique se o terminal está solto. Utilize um regulador de tensão no lado da entrada.

E08	Perda de fase de saída	Os terminais de saída U, V e W apresentam perdas de fase.	1. Verifique a conexão entre o inversor e o motor. 2. Verifique se o terminal de saída está solto. Verifique se o enrolamento do motor está desconectado.
E09	Sobrecarga do inversor	1. O tempo de aceleração e desaceleração é muito curto. 2. No modo de acionamento V/F, a configuração da curva V/F é inadequada. 3. A carga está muito pesada. O tempo de frenagem é muito longo, a intensidade da frenagem é muito alta ou a frenagem CC é ativada repetidamente.	1. Aumente o tempo de aceleração e desaceleração. 2. Defina a curva V/F de forma adequada. 3. Use o inversor que seja compatível com a carga. Reduza o tempo e a intensidade da frenagem. Não ative a frenagem CC repetidamente.
E10	Superaquecimento do inversor	1. A temperatura ambiente está muito alta. 2. O inversor está sujeito a ventilação inadequada. A ventoinha de refrigeração apresentou defeito.	1. O ambiente operacional do inversor deve atender às especificações. 2. Melhore a ventilação e verifique se o duto de ar está obstruído. Substitua a ventoinha de refrigeração.
E11	Conflito na configuração de parâmetros	Existe um conflito lógico nas configurações dos parâmetros.	Verifique se os parâmetros definidos são ilógicos antes da proteção.
E13	Sobrecarga do motor	1. O tempo de aceleração e desaceleração é muito curto. 2. No modo de acionamento V/F, a configuração da curva V/F é inadequada. A carga está muito pesada.	1. Aumente o tempo de aceleração e desaceleração. 2. Defina a curva V/F de forma adequada. Utilize um motor adequado à carga.

E14	Proteção externa	O terminal de proteção do dispositivo externo entra em ação.	Verifique o dispositivo externo.
E15	Proteção de memória do inversor	1. A interferência resulta em erros de leitura e escrita na memória. A memória interna do controlador é lida e gravada repetidamente, causando danos à memória..	1. Pressione a tecla PARAR/REINICIAR para reiniciar o controlador e tente novamente. Para que os parâmetros (por exemplo, a configuração de frequência) sejam modificados com frequência, defina F10.56 para 11 após a depuração.
E16	Erro de comunicação	1. O tempo limite de comunicação está habilitado no sistema de comunicação descontínua. A comunicação foi interrompida.	1. No sistema de comunicação descontínua, F10.03 está definido como 0.0. 2. Ajuste o tempo limite de comunicação F10.03. Verifique se o cabo de comunicação está desconectado.
E17	Anomalia no sensor de temperatura do inversor	O sensor de temperatura do inversor está desconectado ou em curto-circuito.	1. Verifique se o sensor de temperatura do inversor está conectado corretamente. Procure suporte técnico.
E18	O relé de partida suave não está acionado.	1. A fonte de alimentação falha durante o funcionamento. 2. A fonte de alimentação de entrada está sujeita a perdas de fase. 3. Os terminais da fonte de alimentação de entrada estão soltos. 4. A tensão da fonte de alimentação de entrada está caindo demais.	1. Desligue o inversor antes de interromper o fornecimento de energia ou reinicie diretamente a proteção. 2. Verifique a fonte de alimentação e a fiação. 3. Aperte os parafusos dos terminais de entrada. Verifique o disjuntor e o contator do circuito de ar.

		Os contatos do interruptor da fonte de alimentação de entrada estão envelhecendo.	
E19	Erro do circuito de detecção de corrente	O circuito de detecção da placa de acionamento ou da placa de controle está danificado.	Procure suporte técnico.
E20	Proteção de estábulo	- O tempo de desaceleração é muito curto. - Erro do freio dinâmico durante a desaceleração. A carga está muito pesada.	- Aumente o tempo de desaceleração. - Verifique o freio dinâmico. Verifique se o motor não pode ser parado enquanto estiver sendo acionado por outra carga.
E21	desconexão do feedback PID	O feedback PID é maior que o limite superior (F09.24) ou menor que o limite inferior (F09.25), dependendo do tipo de sensor de feedback.	- Verifique se a linha de feedback está desconectada. - Verifique se o sensor está funcionando de forma anormal. - Ajuste o valor de detecção de desconexão do feedback para um nível razoável.
E24	Erro de autoidentificação	- Pressione a tecla STOP/RESET durante a identificação dos parâmetros. - O terminal externo para de funcionar corretamente (FRS = LIGADO) durante a identificação de parâmetros. - O motor não está conectado. - O motor rotativo com capacidade de autoaprendizagem não está desconectado da carga.	- Pressione a tecla PARAR/REINICIAR para reiniciar. - O terminal externo não deve ser operado durante a identificação de parâmetros. - Verifique a conexão entre o inversor e o motor. - Desconecte o motor rotativo de autoaprendizagem da carga. Verifique o motor.

		O motor falha.	
E26	Proteção contra perda de carga	1. O motor não está conectado ou não é compatível com a carga. 2. Ocorre perda de carga. Os parâmetros de proteção contra perda de carga não estão definidos de forma adequada.	1. Verifique a fiação e utilize o motor apropriado. 2. Verifique o equipamento. Alterar o nível de detecção de descarga F07.22 e o tempo de detecção F07.23.
E27	Até o tempo cumulativo de ativação	1. O período de manutenção do inversor terminou.	1. Para obter suporte técnico, entre em contato com o revendedor.
E28	Até tempo de execução cumulativo	1. O período de manutenção do inversor terminou.	1. Para obter suporte técnico, entre em contato com o revendedor.
E44	Proteção da fiação	1. O tempo de validade do terminal de detecção de fiação é muito longo. 2. O tempo de inatividade do terminal de detecção de fiação é muito longo.	1. Verifique se o sensor está funcionando normalmente. 2. Verifique se o terminal é capaz de avaliar corretamente o fechamento e a abertura.
E57	Sobrepresão na rede de dutos	1. A pressão de retorno na aplicação de abastecimento de água está muito alta.	1. Verifique se o sensor está em estado anormal. 2. Verifique se o terminal analógico detecta normalmente a entrada analógica. 3. Verifique o dispositivo externo.
E58	Sob pressão na rede de dutos	1. A pressão de retorno no sistema de abastecimento de água está muito baixa.	1. Verifique se o sensor está em estado anormal. 2. Verifique se o terminal analógico detecta normalmente a entrada analógica. 3. Verifique o dispositivo externo.

E76	Curto-circuito para a terra	1. A saída está em curto-circuito com a terra. 2. O módulo inversor está danificado.	1. Verifique se o cabo de saída está rompido ou se a carcaça do motor está danificada. 2. Investigue a causa e reinicie o controlador após implementar as soluções correspondentes. 3. Procure suporte técnico.

STOP/RESET.  Para redefinir / eliminar a proteção ou usar o terminal de reinicialização de proteção para sair do estado de proteção, se a proteção tiver sido eliminada, o inversor retornará ao estado de configuração de função; caso contrário, o display continuará a exibir as informações de proteção atuais.

Visualizações rápidas no display sobre o estado de funcionamento do inversor.

Mensagem exibida no display	Descrição
P.-ON	O inversor está ligado.
P.-OFF	O inversor está desligado.
SoFT.E	

RESISTORES DE FRENAGEM

Se a velocidade do motor controlado cair muito rapidamente ou a carga do motor vibrar muito durante a operação do inversor, sua força eletromotriz carregará o capacitor interno reversamente através do inversor, resultando em um aumento de tensão nas duas extremidades do módulo de potência. Isso pode danificar o inversor. O controle interno do inversor suprime esse efeito com base na carga. Se o desempenho da frenagem não atender aos requisitos do cliente, um resistor de frenagem externo será necessário para liberar energia em tempo hábil. Devido ao resistor de frenagem externo ser do tipo que consome energia, toda a energia será dissipada para o resistor de frenagem de potência. Portanto, a potência e a resistência do resistor de frenagem devem ser selecionadas de forma adequada e eficiente.

A potência do resistor de frenagem pode ser calculada pela seguinte fórmula:

Potência do resistor P_b = potência do inversor P × frequência de frenagem D

D = Frequência de frenagem. Este é um valor estimado, dependendo das condições de carga. Em circunstâncias normais, D é o seguinte:

D = 10% sob cargas normais

D = 5% para cargas de frenagem ocasionais

D = 10% a 15% para elevadores

D = 5% a 20% para centrífugas

D = 10% a 20% para máquinas de reverência em campos petrolíferos

D = 50% a 60% para desenrolamento e enrolamento. Deve ser calculado com base nos indicadores de projeto do sistema.

D = 50% a 60% para equipamentos de elevação com altura de descida superior a 100 m

A potência e a resistência recomendadas para o resistor de frenagem do inversor da série ME700 são apresentadas na tabela abaixo. A potência recomendada do resistor é calculada com base na taxa de frenagem (10% a 20%) e serve apenas como referência. Caso o inversor seja utilizado em situações de aceleração/desaceleração frequentes ou frenagem contínua, a potência do resistor de frenagem deverá ser aumentada. O usuário pode alterar o valor de acordo com as condições de carga, mas dentro da faixa especificada.

Modelo Inversor	Motor (kW)	Resistência (ff)	Potência do resistor (C)	Fio (mm ²) conectado ao resistor
ME700-OR4-2B	0,4	≥ 360	≥ 200	1
ME700-OR7-2B	0,75	≥ 180	≥ 400	1,5
ME700-1R5-2B	1,5	≥ 180	≥ 400	1,5
ME700-2R2-2B	2.2	≥ 90	≥ 800	2,5
ME700-OR7-3B	0,75	≥ 360	≥ 200	1
ME700-1R5-3B	1,5	≥ 180	≥ 400	1,5
ME700-2R2-3B	2.2	≥ 180	≥ 400	1,5
ME700-4R0-3B	4	≥ 90	≥ 800	2,5
ME700-5R5-3B	5,5	≥ 60	≥ 1000	4

★Os fios listados acima referem-se aos fios de saída de um único resistor. Se os resistores forem conectados em paralelo, a bitola do barramento deverá ser aumentada proporcionalmente. Para modelos com condutores monofásicos/trifásicos de 220 V, a tensão suportável do cabo deve ser superior a 300 V CA; para modelos trifásicos de 380 V, 450 V CA, com resistência à temperatura superior a 105 °C.



Conheça os produtos
Mercosul apontando a
câmera do seu celular
para o QR Code.

MERCOSUL MOTORES ELÉTRICOS S.A

BR116, KM 145, 5000, CAXIAS DO SUL - RS
CEP 95059-520

(54) 3026 3400

(54) 3026 3433

mercossulmotores@mercossulmotores.com.br

@mercossulmotores

www.mercossulmotores.com.br