

Bölüm 3 Fonksiyon Parametreleri

3.1 Temel Fonksiyon Parametreleri

Tablo 3-1 Temel İşlev Parametreleri

Param.	Parametre Adı	Ayar Aralığı	Varsayılan	Attır
Grup F00: Sistem Parametreleri				
F00.00	Kullanıcı Şifresinin Ayarlanması	0~65535	0	×
F00.01	Parametrelerin Görüntülenmesi	0: Tüm parametreleri görüntüle 1: Yalnızca F00.00, F00.01 ve kullanıcı tanımlı parametreleri görüntüler F17.00~F17.29 2: Yalnızca A0-00, A0-01 ve fabrika varsayılanından farklı parametreleri görüntüler	0	×
F00.02	Parametre Koruması	0: Tüm parametreler programlanabilir 1: Sadece F00.02 ve bu parametre programlanabilir	0	×
F00.03	G/P tipi ekran	0: G tipi (sabit tork yükü) 1: P tipi (değişken torklu yük, örneğin fan ve pompa)	0	×
F00.04	Parametre Başlatma	0: İşlem yok 1: Tüm parametreleri fabrika varsayılanına geri yükleyin (motor parametreleri hariç) 2: Arıza kaydını temizle 3: Mevcut kullanıcı parametrelerini yedekeyin 4: Kullanıcı yedekleme parametrelerini geri yükleme 5: Fabrika ayarlarına geri dön (motor parametresi dahil) 6: Güç tüketimi sıfır temizleme (U00.35)	0	×
F00.05	Parametrelerin Kopyalanması (Yükleme ve indirme modülüne ihtiyaç vardır)	0: İşlem yok 1: Parametre yükle 2: Parametre indirme (motor parametreleri hariç) 3: Parametre indir (motor parametreleri dahil)	0	×
F00.06	Parametre düzenleme modu	0: Tuş takımı ve RS485 üzerinden düzenlenebilir 1: Tuş takımı ile düzenlenebilir 2: RS485 üzerinden düzenlenebilir	0	×
F00.08	Motor 1 kontrol modu	0: Gerilim/Frekans (V/F) kontrol 1: Sensörsüz vektör kontrolü 1 2: Sensörsüz vektör kontrolü 2	0	×
F00.09	DI7/HI giriş modu	0: Dijital giriş terminali 7 1: Darbe girişi	0	×
		Birimin yeri: A11 0: Analog giriş		

PV500&PV150A Serisi Solar Pompa İnvvertörü

F00.10	AI1\AI2\AI3 giriş modu	1: Dijital giriş On yıl: AI2 (AI1 ile aynı)	000	x
--------	------------------------	--	-----	---

PV500&PV150A Serisi Solar Pompa İnvörtörü

		Yüzlerce yer: AI3 (AI1 ile aynı)		
F00.11	Y2/HO giriş modu	0: Dijital Çıkış terminali 2 1: Darbe çıkışı	0	x
F00.12	PWM optimizasyonu	Birim' yeri: PWM modülasyon modu 0: Sabit taşıyıcı 1: Rastgele taşıyıcı 2: Sabit taşıyıcının değerinin düşürülmesi 3: Rastgele taşıyıcının azaltılması On' yer: PWM modülasyon modu 0: Yedi segment modu 1: Beş segmentli mod 2: Beş segmentli ve yedi segmentli otomatik geçiş Yüzlük yer: aşırı modülasyon ayarı 0: Geçersiz 1~9: 1.01~1.09 kat aşırı modülasyon	000	x
F00.13	Taşıyıcı frekansı	0.700~16.000kHz	Model tanımlı	△
F00.14	Üst taşıyıcı frekansı	0.700~16.000kHz	8.000kHz	x
F00.15	Daha düşük taşıyıcı frekansı	0.700~16.000kHz	2.000kHz	x
F00.16	Çıkış gerilimi	5.0~150.0%	100.0%	x
F00.17	AVR	0: Devre dışı 1: Etkin 2: DC bara gerilimi > nominal değer ise AVR devre dışı bırakılır DC bara voltajı ve DC bara voltajı DC bara nominal voltajına eşitse etkinleştirilecektir.	1	x
F00.18	Fan kontrolü	0: Güç açıldığında çalıştır 1: Fan çalışma sırasında çalışıyor	1	x
F00.19	Fabrika şifresi	0~65535	0	x
F00.20	İnvörtör nominal gücü	0.2~710.0kW	Model tanımlı	●
F00.21	İnverter nominal gerilimi	60~660V	Model tanımlanmış	●
F00.22	İnverter nominal akımı	0.1~1500.0A	Model tanımlı	●
F00.23	Yazılım sürümü	0.00~655.35	Model tanımlı	●
F00.24	Bayi şifresi	0~65535	0	x
F00.25	Çalışma süresinin ayarlanması	0~65535h(0: Geçersiz)	0h	x
Grup F01: Frekans Komutu				
F01.00	Frekans kaynağı seçimi	0: Ana frekans kaynağı 1: Yardımcı frekans kaynağı 2: Ana + Yardımcı 3: Ana - Yardımcı 4: MAX{Ana, Yardımcı }	0	x

		5: MIN (Ana, Yardımcı)		
		6: AI1 (Ana + Yardımcı)		
		7: AI2 (Ana + Yardımcı)		
F01.01	Ana Frekans	0:Ana dijital ayar (F01.02)	1	x
	Komut Kaynağı	1: tuş takımı potansiyometresi 2: Analog giriş AI1 3: İletişim 4: Çoklu referans 5: PLC 6: Proses PID çıkışı 7: X7/HI darbe girişi 8: AI2 9: AI3		
F01.02	Ana Frekansın Dijital Ayarı	0.00~Fmax	50.00Hz	Δ
F01.03	Yardımcı Frekans Komut Kaynağı	0: Yardımcı dijital ayar (F01.04) 1: tuş takımı potansiyometresi 2: Analog giriş AI1 3: İletişim 4: Çoklu referans 5: PLC 6: Proses PID çıkışı 7: X7/HI darbe girişi 8: Analog giriş AI2 9: Analog giriş AI3	0	x
F01.04	Yardımcı frekansın dijital ayarı	0.00~Fmax	50.00Hz	Δ
F01.05	Yardımcı frekans aralığı	0: Maksimum frekansa göre 1: Ana frekansa göre	0	x
F01.06	Yardımcı frekans katsayısı	0.0~1000.0%	100.0%	Δ
F01.07	Jog frekansı	0.00~Fmax	5.00Hz	Δ
F01.08	Maksimum frekans	20.00~600.00Hz	50.00Hz	x
F01.09	Üst limit frekansı	Fdown~Fmax Alt sınır frekansı~maksimum frekans	50.00Hz	x
F01.10	Alt limit frekansı	0.00~Fup	0.00Hz	x
F01.11	Komut frekansı alt limitten düşük olduğunda çalışma frekansı	0: Alt limit frekansında çalıştır 1: 0 Hz'de çalışma F01.12 tarafından ayarlanan zaman gecikmesinden sonra etkinleştirilir	0	x
F01.12	Alt limit frekans çalışma süresi	0.0~6000.0s	60.0s	x
F01.13	Bu frekansa kadar, frekans telafisini başlatın	0.00 ~ 600.00Hz	50.00Hz	Δ
F01.14	50Hz başına frekans kompanzasyonu	0.00~50.00Hz	0.00Hz	Δ
Grup F02: Çalıştırma/Durdurma Kontrolü				
F02.00	Çalıştır komutu	0: Tuş takımı kontrolü (LED kapalı) 1: Terminal kontrolü (LED açık) 2: İletişim kontrolü (LED yanıp sönüyor)	0	x
F02.01	Koşu yönü	0: İleri 1: Ters	0	Δ
F02.02	Tersine devanıklı basamak	0: Ters etkin	0	x

PV500&PV150A Serisi Solar Pompa İnvörtörü

		1: Ters devre dışı		
F02.03	İleri ve geri arasındaki ölü zaman	0.0~6000.0s	0.0s	×
F02.04	Başlangıç modu	Birimin yeri: 0:Doğrudan başlat	0000	×
		1: Dönme hızı izleme ve yeniden başlatma On'un rakamı: 0:Topraklanmamış kısa devre algılama 1: İlk çalıştırmadan önce topraklama kısa devre tespiti 2: Her başlamadan önce topraklama kısa devre tespiti Yüzler basamağı 0:Sıfır hızdan itibaren izleme 1:Maksimum frekanstan itibaren izleme Thousand's: Jog fonksiyonunun öncelikli olup olmadığını seçin 0:Devre dışı bırak 1:Etkinleştirir On binin yeri: hız izleme yönü 0: son park yönü 1: ileri 2: ters 3: Başlangıç yönü		
F02.05	Başlangıç frekansı	0.00~10.00Hz	0.00Hz	×
F02.06	Başlangıç frekansı tutma zaman	0.0~100.0s	0.0s	×
F02.07	Başlangıç DC brakin akımı	0.0~150.0%	0.0%	×
F02.08	Başlangıçta DC frenleme süresi	0.0~100.0s	0.0s	×
F02.09	Hız arama akımı	0.0~180.0%	130.0%	△
F02.10	Hızlandırılmış arama yavaşlama süresi	0.0~10.0s	1.0s	×
F02.11	Hızlandırılmış arama katsayısı	0.01~5.00	0.30	△
F02.12	Durdurma modu	0: Durnak için rampa 1: Durnak için sahil	0	×
F02.13	DC frenlemeyi durdurmanın ilk frekansı	0.01~50.00Hz	2.00Hz	×
F02.14	DC frenleme akımını durdurun	0.0~150.0%	0.0%	×
F02.15	DC frenlemeyi durdurmak için bekleme süresi	0.0~30.0s	0.0s	×
F02.16	DC frenleme süresini durdurun	0.0~30.0s	0.0s	×
F02.17	Dinamik fren	0: Devre dışı 1: Etkin 2: Çalışırken etkin 3: Yavaşlama sırasında etkin	0	×
F02.18	Dinamik frenleme gerilimi	480~800V	700V	×
F02.19	Fren kullanım oranı	5.0~100.0%	100.0%	×

F02.20	0Hz çıkış seçimi	0: Gerilim çıkışı yok	0	x
		1: Gerilim çıkışı		
F02.21	Tekrar açıldığında otomatik başlatma	0: Geçersiz	0	△
		1: Geçerli		
F02.22	Otomatik başlatma ve tekrar açma arasındaki bekleme süresi	0.0~10.0s	0.5s	△
Grup F03: Hızlanma/Yavaşlama Parametreleri				
F03.00	Hızlanma süresi 1	0.0~6000.0s	15.0s	△
F03.01	Yavaşlama süresi 1	0.0~6000.0s	1.0s	△
F03.02	Hızlanma süresi 2	0.0~6000.0s	15.0s	△
F03.03	Yavaşlama süresi 2	0.0~6000.0s	15.0s	△
F03.04	Hızlanma süresi 3	0.0~6000.0s	15.0s	△
F03.05	Yavaşlama süresi 3	0.0~6000.0s	15.0s	△
F03.06	Hızlanma süresi 4	0.0~6000.0s	15.0s	△
F03.07	Yavaşlama süresi 4	0.0~6000.0s	15.0s	△
F03.08	Jog hızlanma süresi	0.0~6000.0s	15.0s	△
F03.09	Jog yavaşlama süresi	0.0~6000.0s	15.0s	△
F03.10	Hızlanma/Decele eğrisi	0: Doğrusal Hızlanma/Yavaşlama 1: S-eğrisi Hızlanma/Yavaşlama	0	x
F03.11	S eğrisinin ivmelenmesinin ilk segment zamanı	0.0~6000.0s	0.0s	x
F03.12	Hızlanma ve yavaşlama zaman birimi	0: 0.1s 1: 0.01s	0	x
F03.13	Frekans geçiş noktası hızlanma zamanı 1 arasında ve hızlanma süresi 2	0.00~Fmax	0.00Hz	x
F03.14	Frekans geçiş noktası yavaşlama süresi 1 arasında ve yavaşlama süresi 2	0.00~Fmax	0.00Hz	x
F03.15	S eğrisinin hızlanmasının son segment zamanı	0.0~6000.0s	0.0s	x
F03.16	S eğrisinin yavaşlamasının ilk segment süresi	0.0~6000.0s	0.0s	x
F03.17	S eğrisinin yavaşlamasının son segment zamanı	0.0~6000.0s	0.0s	x
Grup F04 Dijital Giriş				
F04.00	DI1 terminalinin işlevi	00: İşlev yok	1	x
F04.01	DI2 terminalinin işlevi	01: İleri çalışma (FWD)	51	x
F04.02	DI3 terminalinin işlevi	02: Geri çalışma (REV)	52	x
F04.03	DI4 terminalinin işlevi	03: Üç telli kontrol	13	x
F04.04	DI5 terminalinin işlevi	04: JOG ileri	0	x
F04.05	DI6 terminalinin işlevi	05: JOG geri	0	x
F04.06	DI7 terminalinin işlevi	06: Durmak için sahil	0	x
F04.07	AI1 terminalinin işlevi	07: Arıza sıfırlama (RESET)	0	x
F04.08	AI2 terminalinin işlevi	08: Çalışma askıya alındı	0	x
		09: Harici	0	x

F04.09	AI3 terminalinin işlevi	<p>arıza girişi 10: Terminal YUKARI</p> <p>11: Terminal AŞAĞI</p> <p>12:</p> <p>Y U K A R I / A Ş A Ğ I</p> <p>(\wedge/\vee dahil)</p> <p>tuşu) ayar temizleme</p> <p>13: Çok adımlı frekans terminali 1</p> <p>14: Çok adımlı frekans terminali 2</p> <p>15: Çok adımlı frekans terminali 3</p> <p>16: Çok adımlı frekans terminali 4</p> <p>17: Hızlanma/Yavaşlama zaman determinanti 1</p> <p>18: Hızlanma/Yavaşlama zaman belirleyicisi 1</p> <p>19: Hızlanma/Yavaşlama devre dışı (rampa durdurma dahil değil)</p> <p>20: Yardımcı hız ayarına geçiş</p> <p>21: PLC durumu sıfırlandı</p> <p>22: Basit PLC duraklatıldı</p> <p>23: Basit PLC duraklatıldı</p>	0	x
		<p>24: PID ayar yönü</p> <p>25: PID entegrasyonu duraklatıldı</p> <p>26: PID parametre anahtarı</p> <p>27: Salınım frekansı duraklaması (mevcut frekans çıkışı)</p> <p>28: Salınım frekansı sıfırlama (merkezi frekans çıkışı)</p> <p>29: Çalıştır komutu tuş takımı kontrolüne geçirildi</p> <p>30: Çalıştır komutu terminal kontrolüne geçti</p> <p>31: Çalıştır komutu iletişim kontrolüne geçti</p> <p>32: Sayım girişi</p> <p>33: Sayım temiz</p> <p>34: Uzunluk sayısı</p> <p>35: Uzunluk temiz</p> <p>36: Durdurmada DC fren girişi komutu</p> <p>37: Hız/tork kontrol anahtarı</p> <p>38: Geri vites yok</p> <p>39:Hayır ileri</p> <p>50: Özel makine etkinleştir</p> <p>51: Güneş paneli güç kaynağı etkinleştirme</p> <p>52: Uyku haline girin</p>		
F04.10	Dijital giriş terminalinin filtreleme süresi	0.000~1.000s	0.010s	Δ
F04.11	DI1 terminali geçerli olmadan önceki gecikme süresi	0.0~300.0s	0.0s	Δ
F04.12	DI2 terminali geçerli olmadan önceki gecikme süresi	0.0~300.0s	0.0s	Δ
F04.13	Terminal DI1~DI5 pozitif/negatif mantık	<p>DI5, DI4, DI3, DI2, DI1</p> <p>0: Pozitif mantık (Terminaller 0V'de açık / 24V'de kapalı)</p> <p>1: Negatif Mantık (Terminaller kapalı 0V'da/ 24V'da açık)</p>	00000	x

F04.14	Terminal DI6~AI3 pozitif/negatif mantık	AI3, AI2, AI1, DI7, DI6	00000	x
		0: Pozitif mantık		
		1: Negatif Mantık		
F04.15	FWD/REV terminal kontrol modu	0: İki telli mod 1	0	x
		1: İki telli mod 2		
		2: Üç telli mod 1		
F04.16	Terminal YUKARI/AŞAĞI frekans ayar kontrolü	Birimin yeri: durduğunda eylem 0: Temizle 1: Holding	00001	x
		On yıl: güç kaybında eylem 0: Temizle 1: Holding		
		Yüzlerce yer: integral fonksiyonu 0: İntegral fonksiyonu yok 1: İntegral işlevi etkin		
		Bin'in yeri: Olabilirse seçin negatif frekansa düşürüldü 0: Devre dışı bırak 1: Etkinleştir		
		On bin kişilik yer: Jog ise seçin		

		eylem YUKARI/AŞAĞI temizleyebilir veya temizlemeyebilir 0: Sıfır temizleme değil 1: Sıfır temizleme		
F04.17	Terminal YUKARI/AŞAĞI frekans değişimi adım boyutu	0.00~50.00Hz 0.00:Devre dışı	1.00Hz/ 200ms	Δ
F04.18	Güç açıldığında terminal eylem seçimi	0: Seviye etkin	0	x
		1: Kenar tetikleme + Seviye etkili (Güç açıldığında)		
		2: Kenar tetikleme + Seviye etkili (Her başlangıç)		
F04.19	DI1 terminali geçersiz olmadan önceki gecikme süresi	0.0~300.0s	0.0s	Δ
F04.20	DI2 terminali geçersiz olmadan önceki gecikme süresi	0.0~300.0s	0.0s	Δ
Grup F05 Dijital Çıkış				
F05.00	Y1 çıkış fonksiyonu	0: Çıkış yok	1	x
F05.01	Y2 çıkış fonksiyonu	1: Sürücü çalışıyor	3	x
F05.02	Röle 1 çıkış fonksiyonu	2: Arıza çıkışı	30	x

PV500&PV150A Serisi Solar Pompa İnvörtörü

F05.03	Röle 2 çıkış fonksiyonu	3: Frekans seviyesi algılama FDT1 çıkışı 4: Frekans seviyesi algılama FDT2 çıkışı 5: 0Hz çalışma 1'de sürün (durduğunda çıkış yok) 6: 0Hz çalışma 2'de sürün (dururken çıkış) 7: Üst sınır frekansına ulaşıldı 8: Alt sınır frekansına ulaşıldı 9: Frekansına ulaşıldı 10: İnvörtör çalışmaya hazır 11: Sürücü (motor) aşırı yük alarmı 12: Sürücü aşırı ısınma uyarısı 13: Ulaşılan mevcut çalışma süresi 14: Ulaşılan birikimli açılış süresi 15: Ardışık çalışma süresine ulaşıldı 16: PLC döngüsü tamamlandı 17: Ayarlanan sayım değerine ulaşıldı 18: Belirlenen sayım değerine ulaşıldı 19: Ulaşılan uzunluk 20: Yük altında alarmı 21: Fren çıkışı 22: DI1 23: DI2 24:Ayarlanan frekans aralığına ulaşıldığında (FDT1) 25:Rezerve 26: PID geri bildirim kaybı 27: çalışma durumu (çıkış olmadan inçing) 28: iletişim ayarı (adres 2007h) 30:Şebeke ve güneş enerjisi otomatik anahtarı	11	x
F05.04	Y1 çıkış gecikme süresi	0.0~6000.0s	0.0s	Δ
F05.05	Y2 çıkış gecikme süresi	0.0~6000.0s	0.0s	Δ
F05.06	R1 çıkış gecikme süresi	0.0~6000.0s	0.0s	Δ
F05.07	R2 çıkış gecikme süresi	0.0~6000.0s	0.0s	Δ
F05.08	Dijital çıkışın etkinleştirilmiş durumu	Birimin yeri: Y1 0: Pozitif mantık 1: Negatif mantık On yıl: Y2 (birimin yeri ile aynı) Yüzlerce yer: Röle 1 çıkışı (ünitenin yeri ile aynı) Binlerce yer: Röle 2 çıkışı (ünitenin yeri ile aynı)	0000	x
F05.09	Algılama genişliği ulaşılan frekans	0.00~20.00Hz	5.00Hz	x
F05.10	FDT1 üst sınırı	0.00~Fmax	30.00Hz	x
F05.11	FDT1 alt sınırı	0.00~Fmax	30.00Hz	x
F05.12	FDT2 üst sınırı	0.00~Fmax	30.00Hz	x
F05.13	FDT2 alt sınırı	0.00~Fmax	30.00Hz	x
F05.14	Ardışık çalışma süresi	0.0~6000.0Min 0.0:Devre Dışı	0.0 Dakika	x

F05.15	Birikimli açılış süresi ayarı	0~65535h	0:Devre dışı	0h	×
F05.16	Birikimli çalışma süresi ayarı	0~65535h	0:Devre dışı	0h	×
F05.17	Fren kontrol seçimi	0: Devre dışı 1: Etkin		0	×
F05.18	Fren açılma frekansı	Kapalı frekans ~30.00Hz		2.50Hz	×
F05.19	Fren açık akımı	0.0~200.0%		0.0%	Δ
F05.20	Fren açık bekleme süresi	0.00~10.00s		0.00s	×
F05.21	Fren açık çalışma süresi	0.00~10.00s		0.50s	×
F05.22	Fren kapalı frekansı	0.00Hz~açık frekans		2.00Hz	×
F05.23	Fren kapanış bekleme süresi	0.00~10.00s		0.00s	×
F05.24	Fren kapatma çalışma süresi	0.00~10.00s		0.50s	×
Grup F06 Analog ve Puls Girişi					
F06.00	Al1 eğrisinin minimum girişi	0,0 ~ bükülme noktasının girişi1	Al1 eğrisinin	1.0%	Δ
F06.01	'nin minimum girişine karşılık gelen değeri ayarlayın. Al1 eğrisi	-100.0~100.0%		0.0%	Δ
F06.02	Al1 eğrisinin bükülme noktası 1'in girişi	Al1 eğrisinin minimum girişi~Giriş Al1 eğrisinin 2 numaralı bükülme noktasının		100.0%	Δ
F06.03	Karşılık gelen değeri ayarla Al1 eğrisinin bükülme noktası 1'in girişine	-100.0~100.0%		100.0%	Δ
F06.04	Al1 eğrisinin bükülme noktası 2'nin girişi	Eğrinin bükülme noktası 1'in girişi Al1 ~ Al1 eğrisinin maksimum girişi		100.0%	Δ
F06.05	Bükülme girişine karşılık gelen değeri ayarlayın Al1 eğrisinin 2. noktası	-100.0~100.0%		100.0%	Δ
F06.06	Al1 eğrisinin maksimum girişi	Eğrinin bükülme noktası 2'nin girişi Al1~%100,0		100.0%	Δ
F06.07	'nin maksimum girişine karşılık gelen değeri ayarlayın. Al1 eğrisi	-100.0~100.0%		100.0%	Δ
F06.08	Al2 eğrisinin minimum girişi	0,0 ~ bükülme noktasının girişi1 Al2 eğrisi		1.0%	Δ
F06.09	Al2 eğrisinin minimum girişine karşılık gelen ayar değeri	-100.0~100.0%		0.0%	Δ
F06.10	Al2 eğrisinin bükülme noktası 1'in girişi	Al1 eğrisinin minimum girişi~Giriş Al2 eğrisinin 2 numaralı bükülme noktasının		100.0%	Δ
F06.11	Karşılık gelen değeri ayarla Al2 eğrisinin bükülme noktası 1'in girişine	-100.0~100.0%		100.0%	Δ
F06.12	Al2 eğrisinin bükülme noktası 2'nin girişi	Eğrinin bükülme noktası 1'in girişi Al2~Al2 eğrisinin maksimum girişi		100.0%	Δ
F06.13	Bükülme girişine karşılık gelen değeri ayarlayın Al2 eğrisinin 2. noktası	-100.0~100.0%		100.0%	Δ
F06.14	Al2 eğrisinin maksimum girişi	Eğrinin A bükülme noktasının girişi Al2~%100,0		100.0%	Δ

PV500&PV150A Serisi Solar Pompa İnvörtörü

F06.15	Karşılık gelen değeri ayarla AI2 eğrisinin maksimum girişine	-100.0~100.0%	100.0%	Δ
F06.16	AI3 eğrisinin minimum girişi	0,0 ~ bükülme noktasının girişi AI3 eğrisinin	0.0%	Δ
F06.17	'nin minimum girişine karşılık gelen değeri ayarlayın. AI3 eğrisi	-100.0~100.0%	-100.0%	Δ
F06.18	AI3 eğrisinin bükülme noktası 1'in girişi	AI1 eğrisinin minimum girişi~Giriş AI3 eğrisinin 2 numaralı bükülme noktasının	25.0%	Δ
F06.19	Bükülme girişine karşılık gelen değeri ayarlayın AI3 eğrisinin 1. noktası	-100.0~100.0%	-50.0%	Δ
F06.20	AI3 eğrisinin bükülme noktası 2'nin girişi	Eğrinin bükülme noktası 1'in girişi AI3~AI3 eğrisinin maksimum girişi	75.0%	Δ
F06.21	AI3 eğrisinin bükülme noktası 2 girişine karşılık gelen değeri ayarlayın	-100.0~100.0%	25.0%	Δ
F06.22	AI3 eğrisinin maksimum girişi	Eğrinin A bükülme noktasının girişi AI3~%100,0	100.0%	Δ
F06.23	AI3 eğrisinin maksimum girişine karşılık gelen ayar değeri	-100.0~100.0%	100.0%	Δ
F06.24	Eğri tuş takımı potansiyometresinin minimum girişi	0.0~Maksimum eğri girişi tuş takımı potansiyometresi	0.5%	Δ
F06.25	Eğri tuş takımının minimum girişine karşılık gelen değeri ayarlayın potansiyometre	-100.0~100.0%	0.0%	Δ
F06.26	Eğri tuş takımı potansiyometresinin maksimum girişi	Minimum eğri tuş takımı girişi potansiyometre~100.0	99.9%	Δ
F06.27	Eğri tuş takımının maksimum girişine karşılık gelen ayar değeri potansiyometre	-100.0~100.0%	100.0%	Δ
F06.28	AI1 terminal filtreleme süresi	0.000~10.000s	0.100s	Δ
F06.29	AI2 terminal filtreleme süresi	0.000~10.000s	0.100s	Δ
F06.30	AI3 terminal filtreleme süresi	0.000~10.000s	0.100s	Δ
F06.31	Tuş takımı potansiyometresi filtreleme süresi	0.000~10.000s	0.100s	Δ
F06.32	Minimum HI eğrisi girişi	0,00 kHz~Maksimum eğri girişi	0.00kHz	Δ

		HI		
F06.33	HI eğrisinin minimum girişine karşılık gelen değeri ayarlayın	-100.0~100.0%	0.0%	Δ
F06.34	Maksimum HI eğrisi girişi	Minimum HI ~ eğrisi girişi 100.00kHz	50.00kHz	Δ
F06.35	Karşılık gelen değeri ayarla HI eğrisinin maksimum girişine	-100.0~100.0%	100.0%	Δ
F06.36	HI terminali filtreleme süresi	0.000~10.000s	0.100s	Δ
Grup F07 Analog ve Puls Çıkışı				

F07.00	AO1 çıkış fonksiyonu	00: Çıkış yok	1	x
F07.01	AO2 çıkış fonksiyonu	01: Çıkış frekansı 02: Komut frekansı	2	x
F07.02	Y2/HO çıkış fonksiyonu (HO olarak kullanıldığında)	03: Çıkış akımı 04: Çıkış gerilimi 05: Çıkış gücü 06: Bara gerilimi 07: +10V 08: tuş takımı potansiyometresi 09: AI1 10: AI2 11: AI3 12: HI 13: Çıkış torku 14: Ao iletişimi verildi 1 15: Ao iletişimi verildi 2	3	x
F07.03	AO1 ofset	-100.0~100.0%	0.0%	Δ
F07.04	AO1 kazanç	-2.000~2.000	1.000	Δ
F07.05	AO1 filtreleme süresi	0.000~10.000s	0.000s	Δ
F07.06	AO2 ofseti	-100.0~100.0%	0.00%	Δ
F07.07	AO2 kazanımı	-2.000~2.000	1.000	Δ
F07.08	AO2 filtreleme süresi	0.000~10.000s	0.000s	Δ
F07.09	HO maksimum çıkış darbe frekansı	0.01~100.00kHz	50.00kHz	Δ
F07.10	HO çıkış filtreleme süresi	0.000~10.000s	0.010s	Δ
Grup F08 Motor 1 Parametreleri				
F08.00	Motor 1 tip seçimi	0: Üç fazlı asenkron motorlar 1: Senkron motorlar 2: Tek fazlı asenkron motorlar (Kapasiteyi kaldır) 3: Tek fazlı asenkron motorlar (Çıkarmaya gerek yok kapasite)	0	x
F08.01	Motorun güç değeri 1	0.1~1000.0kW	Model tanımlı	x
F08.02	Motorun anma gerilimi 1	60~660V	Model tanımlı	x
F08.03	Motorun nominal akımı 1	0.1~1500.0A	Model tanımlı	x
F08.04	Motorun nominal frekansı 1	20.00~Fmax	Model tanımlı	x
F08.05	Motorun nominal hızı 1	1~30000	Model tanımlı	x
F08.08	Stator direnci R1	0.001~65.535Ω	Model	x
	asenkron motor 1		tanımlanmış	
F08.09	Asenkron motorun rotor direnci R2 1	0.001~65.535Ω	Model tanımlı	x
F08.10	Asenkron motor 1'in kaçak endüktansı L1	0.01~655.35mH	Model tanımlı	x
F08.11	Asenkron motor 1'in karşılıklı endüktansı L2	0.1~6553.5mH	Model tanımlı	x
F08.12	Asenkron motorun yüksüz akımı 1	0.1~1500.0A	Model tanımlı	x
F08.13	Asenkron motor 1'in alan zayıflatma katsayısı 1	0.0~100.0	87%	x

PV500&PV150A Serisi Solar Pompa İnvörtörü

F08.14	Asenkron motor 1'in alan zayıflatma katsayısı 2	0.0~100.0	75%	×
F08.15	Asenkron motor 1'in alan zayıflatma katsayısı 3	0.0~100.0	70%	×
F08.16	Senkron motorun stator direnci	0.001~65.535Ω	Model tanımlı	×
F08.17	Senkron motorun doğrudan eksen endüktansı	0.01~655.35mH	Model tanımlı	×
F08.18	Senkron motorun dörtlü eksen endüktansı	0.01~655.35mH	Model tanımlı	×
F08.19	Senkron motorun geri EMF'si	0~65535V	Model tanımlı	×
F08.20	Enkoderin montaj açısı	0.0~359.9°	0.0°	×
F08.21	Motorun kutup numarası	0~1000	4	●
F08.22	Başlangıçta kodlayıcı orijini bulma	0: Bulunamadı 1: Bulun	1	×
F08.30	Motor 1'in otomatik ayarlanması	0: Otomatik ayarlama yok 1: Motorun statik otomatik ayarlanması 2: Motorun döner otomatik ayarlanması	0	×

Grup F09 Motor 1'in V/f Kontrol Parametreleri

F09.00	V/f eğri ayarı	00: Doğrusal V/f	0	×
		01: Çok aşamalı V/f		
		02:1.2. güç V/F		
		03:1.4. güç V/F		
		04:1.6. güç V/F		
		05:1.8 güç V/F		
		06: 2.0. güç V/F		
		07: V/F tam ayırma		
		08: V/F yarı ayırma		
		09: 1.2 güç ters eğrisi V/F		
		10: 1.4 güç ters eğrisi V/F		
		11: 1.6 güç ters eğrisi V/F		
		12: 1.8 güç ters eğrisi V/F		
13: 2.0 güç ters eğrisi V/F				
F09.01	Tork artışı	0.1%-30.0% 0.0% (sabit tork artışı)	0.0%	Δ
F09.02	Tork artışının kesme frekansı	0.00~Fmax	50.00Hz	Δ
F09.03	Çok noktalı V/F frekansı 1(F1)	0.00~F09.05	0.00Hz	Δ
F09.04	Çok noktalı V/F gerilimi 1 (V1)	0.0~100.0	5.0%	Δ
F09.05	Çok noktalı V/F frekansı 2 (F2)	F09.03~F09.05	5.00Hz	Δ

F09.06	Çok noktalı V/F gerilimi 2 (V2)	0.0~100.0	14.0%	Δ
F09.07	Çok noktalı V/F frekansı 3 (F3)	F09.05~F09.09	25.00Hz	Δ
F09.08	Çok noktalı V/F gerilimi 3 (V3)	0.0~100.0	50.0%	Δ
F09.09	Çok noktalı V/F frekansı 4 (F4)	F09.07 ~ nominal motor frekansı	50.00Hz	Δ
F09.10	Çok noktalı V/F gerilimi 4 (V4)	0.0~100.0 Ue=%100.0	100.0%	Δ
F09.11	V/F kayma telafisi kazancı	0.0~300.0%	80.0%	Δ

F09.12	Stator voltagedrop kompanzasyon kazancı	0.0~200.0%	100.0%	△
F09.13	Uyarma güçlendirme kazancı	0.0~200.0%	100.0%	△
F09.14	Salınım Bastırma	0.0~300.0%	100.0%	△
F09.15	V/F ayrımı için gerilim kaynağı	0: Dijital ayar (F09.16)	0	x
		1: tuş takımı potansiyometresi		
		2: AI1		
		3: Çoklu referans		
		4: Darbe ayarı (DI7/HI)		
		5: PID		
		6: AI2		
F09.16	V/F ayrımı için voltaj dijital ayarı	0 V ila nominal motor gerilimi	0.0%	△
F09.17	V/F ayrımının gerilim yükselme süresi	0.0~6000.0s Bu, aşağıdakiler için zamanı gösterir geriliminin 0 V'tan nominal Motor gerilimine yükselmesi.	0.1s	△
F09.18	VVF altında IQ filtreleme süresi 0,5Hz	F09.19~3000ms	500ms	x
F09.19	VVF 2Hz üzerinde IQ filtreleme süresi	1ms~F09.18	100ms	x
F09.20	İleri tork düzeltmesi	0.0~5.0%	0.0%	△
F09.21	Ters tork düzeltmesi	0.0~5.0%	1.0%	△
F09.22	PMSM hızlanma akımı kompanzasyon ayarı	0.0~200.0%	0.0%	△
F09.23	PMSM kompanzasyon süresi hızlanmadan sonra azaldı	0.0~100.0s	2.0s	△
F09.24	PMSM ID akım değeri aşağıdakilerden sonra korunacaktır hızlanıyor.	0.0~200.0%	0.0%	△
Grup F10 Motor 1'in Vektör Kontrol Parametreleri				
F10.00	Hız/tork kontrolü	0: hız kontrolü	0	x
		1: tork kontrolü		
F10.01	ASR düşük hız oransal kazancı Kp1	0.0~100.0	15.0	△
F10.02	ASR düşük hızlı entegrasyon süresi Ti1	0.001~30.000s	0.050s	△
F10.03	ASR anahtarlama frekansı 1	0.00~F10.06	5.00Hz	△
F10.04	ASR yüksek hızlı oransal kazanç Kp2	1~100.0	10.0	△
F10.05	ASR yüksek hızlı entegrasyon süresi Ti2	0.001~30.000s	0.100s	△
F10.06	ASR anahtarlama frekansı 2	F10.03~Fmax	10.00Hz	△
F10.07	ASR giriş filtreleme süresi	0.0~500.0ms	3.0 ms	△
F10.08	ASR çıkış filtreleme süresi	0.0~500.0ms	0.0 ms	△
F10.09	Vektör kontrolü kayma kazancı	50~200%	100%	△

PV500&PV150A Serisi Solar Pompa İnvörtörü

F10.10	Hızda tork üst sınırının dijital ayarı kontrol modu	80.0~200.0%	165.0%	×
F10.11	Uyarma ayarı oransal kazanç Kp1	0.00~10.00	0.50	Δ
F10.12	Uyarma ayarı integral kazancı Ti1	0.0~3000.0ms	10.0 ms	Δ
F10.13	Tork ayarı oransal kazanç Kp2	0.00~10.00	0.50	Δ
F10.14	Tork ayarı integral kazancı Ti2	0.0~3000.0ms	10.0 ms	Δ
F10.15	Uyarma kazanç katsayısı	50.0~200%	100%	△
F10.16	Tork kontrolü altında tork ayar kaynağı	0: F10.17 tarafından ayarlanır	0	×
		1: Tuş takımı potansiyometresi		
		2: AI1		
		3: AI2		
		4: AI3		
		5: Nabız ayarı (DI7/HI)		
F10.17	Dijital tork ayarı	-200.0~200.0%	50.0%	Δ
F10.18	Tork kontrolü altında ileri hız sınır değeri	0.00~Fmax	50.00Hz	Δ
F10.19	Tork kontrolü altında ters hız sınır değeri	0,00~ Fmax	50.00Hz	Δ
F10.20	Tork hızlanma süresini ayarlayın	0.0~6000.0s	0.0s	Δ
F10.21	Tork yavaşlama süresini ayarlayın	0.0~6000.0s	0.0s	Δ
F10.22	Statik sürtünme torku kompanzasyonu	0.0~100.0%	5.00%	Δ
F10.23	Statik sürtünme frekans aralığı	0.00~20.00Hz	1.00Hz	Δ
F10.24	Kayar sürtünme torku telafisi	0.0~100.0%	1.0%	Δ
F10.25	SVC optimizasyon yöntemi	0: Optimizasyon yöntemi 1 1: Optimizasyon yöntemi 2 2: Optimizasyon yöntemi 3	1	×
F10.26	Tork kontrolü altında maksimum frekans kaynağı	0: F10.18 ve F10.19 tarafından ayarlanır	0	×
		1: Tuş takımı potansiyometresi		
		2: AI1		
		3: AI2		
		4: AI3		
F10.27	PMSM Başlangıç uyarma akımı	0.0~150.0%	50%	×
F10.28	PMSM akı zayıflatma kontrolü	0: Geçersiz 1: Geçerli	1	×
F10.29	PMSM akı zayıflama gerilimi	70.0~100.0%	95%	Δ
F10.30	PMSM r akı zayıflatma kazancı Kp	0.0~500.0%	30.0%	Δ
F10.31	PMSM akı zayıflama integrali Ti	0.00~60.00s	0.50s	Δ

F10.32	PMSM akı zayıflama sınırı	0.0~200.0%	100.0%	△
F10.33	PMSM uyarma akımı frekansı yüksek noktası	F10.34~600.00Hz	15.00Hz	△
F10.34	PMSM uyarma akımı frekansı düşük noktası	0.0~F10.33	10.00Hz	△
F10.35	PMSM uyarma akımı dönüşüm gecikmesi	0.0~10.0s	1.0s	△
F10.36	PMSM hız tahmini Kp	0.00~10.00	2.00	△
F10.37	PMSM hız tahmini Ti	0.1~1000.0ms	20.0 ms	△
Grup F11 Koruma Parametreleri				
F11.00	Akım limit kontrolü	0: Akım sınırı devre dışı	2	×
		1: Akım sınırlama modu 1		
		2: Akım sınırlama modu 2		
F11.01	Akım limiti	100.0~200.0%	150.0%	×
F11.02	Frekans azalıyor zaman (sabit hızlı çalışmada limit akım)	0.0~6000.0s	5.0s	△
F11.03	Akım sınırlama modu 2 oranı kazancı	0.1~100.0%	3.0%	△
F11.04	Akım sınırlama modu 2 integral zaman	0.00~10.00s	10.00s	△
F11.05	Aşırı Gerilim Durdurma Kontrolü	0: Aşırı gerilim durdurma devre dışı	1	×
		1: Aşırı gerilim durma modu 1		
		2: Aşırı gerilim durma modu 2		
F11.06	Aşırı gerilim durma gerilimi	600~800V	730V	×
F11.07	Aşırı Gerilim Durması Mod 2 Oran Kazancı	0.0~100.0%	50.0%	△
F11.08	Aşırı gerilim durma modu 2 frekans sınırı	0.00~50.00Hz	5.00Hz	×
F11.10	Koruma eylemi 1	Birimin yeri: Bus düşük voltajı	03330	×
		0: Hata bildirildi ve sahil durdurulacak		
		1: Durdurma moduna göre durdurma		
		2: Arıza bildirildi ancak çalışmaya devam ediyor		
		3: Arıza koruması devre dışı		
		Onuncu basamak :Güç giriş fazı Kaybı (Err09) (Ünite ile aynı yer)		
		Yüzler basamağı :Güç çıkışı faz kaybı (Err10) (Ünite ile aynı yer)		
Binler basamağı: Motor aşırı yükü (Err11) (Ünitenin yeri ile aynı)				
On binler basamağı:İnvertör aşırı yük(Err11)(Ünitenin yeri ile aynı)				
F11.11	Koruma eylemi 2	Harici ekipman arızası (Err13)	00000	×
		0: Hata bildirildi ve sahil durdurulacak		
		1: Durdurma moduna göre durdurma		
		2: Arıza bildirildi ancak çalışmaya devam ediyor		
		On basamaklı: EEPROM okuma/ yazma hatası (Err15) (Ünitenin yeri ile aynı)		

		Yüzler basamağı: İletişim fazla mesai hatası (Err18) (Birim yeri ile aynı)		
		Binler basamağı: PID geri besleme kaybı (Err19) (Birim yeri ile aynı)		
		On binler basamağı: Sürekli çalışma süresine ulaşıldı (Err20) (Ünitenin yeri ile aynı)		
F11.12	Koruma eylemi 3	Birim yeri: Modül sıcaklığı algılama bağlantı kesilmesi (Err24) 0: Hata bildirildi ve sahil durdurulacak 1: Durdurma moduna göre durdurma 2: Arıza bildirildi ancak çalışmaya devam ediyor Onluk basamak: Yük 0 oluyor (Err25) (Birim yeri ile aynı)	00030	×
F11.14	Arıza durumunda çalışmaya devam etmek için frekans seçimi	0: Mevcut çalışma frekansı 1: Frekans ayarlayın 2: Frekans üst sınırı 3: Frekans alt sınırı 4: Anormallik üzerine yedekleme frekansı	1	×
F11.15	Anormallik durumunda yedekleme sıklığı	0.00~Fmax	0.00Hz	×
F11.17	Motor aşırı yük koruma süresi	30.0~300.0s	60.0s	×
F11.18	Aşırı yük alarmı	Birim yeri: algılama seçeneği: 0: Her zaman tespit et 1: Yalnızca sabit hızda algılama Onluk basamak : karşılaştırılan nesne 0: Motorun nominal akımı 1: Sürücünün nominal akımı Yüzler basamağı: Hata raporlandı 0:Hata raporlanmadı 1:Arıza bildirildi Binler basamağı: aşırı yük alarmı verildiğinde yavaşlama olup olmayacağı 0: Yavaşlama yok 1: Yavaşlama On binlik yer: Aşırı yük seviyesi modunu ayarlayın 0:F11.19 ayarlandı 1:F11.19 * VP 2:F11.19 * AI1 3:F11.19 * AI2 4:F11.19 * AI3	00010	×
F11.19	Aşırı yük alarm eşiği	20.0~200.0%	130.0%	×
F11.20	Aşırı yük alarmının etkinleşme süresi eşik değerin aşılması	0.1~60.0s	5.0s	×
F11.21	İnvörter aşırı ısınma uyarı eşiği	50 ~ aşırı ısınma Sıcaklığı	Model tanımlı	×
F11.22	Yük kaybı algılama seviyesi	5.0~100.0%	20.0%	×
F11.23	Yük kaybının algılanma süresi	0.1~60.0s	5.0s	×

F11.24	Anlık elektrik kesintisinde eylem seçimi	0: Devre dışı	0	x
		1: Yavaşlama		
		2: Bara gerilimi sabit kontrolü		
F11.25	Anlık güç kesintisinde yavaşlama süresi	0.0~6000.0s	5.0s	Δ
F11.26	Hızlı akım limiti	0: Devre dışı	0	x
		1: Etkin		
F11.27	Otomatik açma (arıza) sıfırlama süreleri	0~20	0	x
F11.28	Otomatik açma (arıza) sıfırlama aralığı	0.1~100.0s	1.0s	x
F11.29	Arıza otomatik sıfırlama sırasında DO eylemi	0: Harekete geçmiyor 1: Harekete Geçin	0	x
F11.30	Anlık güç kapalı bara gerilimi	60,0 ~ Geri kazanım gerilimi	80.0%	Δ
F11.31	Anlık güç kapatma kurtarma gerilimi	Güç kapatma gerilimi ~%100,0	85.0%	Δ
F11.32	Anlık güç kapalı voltaj algılama süresi	0.01~10.00s	0.10s	Δ
F11.33	Anlık güç kapalı Kp	0.1~100.0%	40.0%	Δ
F11.34	Anlık güç kapatma entegrasyon süresi Ti	0.00~10.00s (0,00: Entegrasyon geçersiz)	0.10s	Δ
F11.35	Motor sıcaklık sensörü tipi	0:Yok 1:PT100 2:PT1000 3:KTY84	0	x
F11.36	Motor sıcaklık sensörünün sıfır sapma değeri	-100~100°C	0	Δ
F11.37	Ayrılmış			
F11.38	Motor sıcaklığı uyarı eylem eşiği	0~200°C	90°C	Δ
F11.39	Motor sıcaklık koruma eylemi eşik	0~200°C	110°C	Δ
Grup F12: Çoklu Referans ve Basit PLC Fonksiyonu				
F12.00	Referans 0	-100.0~100.0%	0.0%	Δ
F12.01	Referans 1	-100.0~100.0%	0.0%	Δ
F12.02	Referans 2	-100.0~100.0%	0.0%	Δ
F12.03	Referans 3	-100.0~100.0%	0.0%	Δ
F12.04	Referans 4	-100.0~100.0%	0.0%	Δ
F12.05	Referans 5	-100.0~100.0%	0.0%	Δ
F12.06	Referans 6	-100.0~100.0%	0.0%	Δ
F12.07	Referans 7	-100.0~100.0%	0.0%	Δ
F12.08	Referans 8	-100.0~100.0%	0.0%	Δ
F12.09	Referans 9	-100.0~100.0%	0.0%	Δ
F12.10	Referans 10	-100.0~100.0%	0.0%	Δ
F12.11	Referans 11	-100.0~100.0%	0.0%	Δ
F12.12	Referans 12	-100.0~100.0%	0.0%	Δ
F12.13	Referans 13	-100.0~100.0%	0.0%	Δ
F12.14	Referans 14	-100.0~100.0%	0.0%	Δ
F12.15	Referans 15	-100.0~100.0%	0.0%	Δ

PV500&PV150A Serisi Solar Pompa İnvvertörü

F12.16	Referans 0 kaynağı	0: Dijital ayar (F12.00)	0	×
		1: tuş takımı potansiyometresi 2: A1 3: Proses PID çıkışı 4: X7/Hi darbe girişi 5: A12 6: A13		
F12.17	Basit PLC'nin çalışma modu	Birimin yeri: PLC çalışma modu 0: Tek bir döngüden sonra dur 1: Tek bir çevrimden sonra son frekansla çalışmaya devam eder 2: Döngüleri tekrarlayın On yıl: başlatma modu 0: Durdurma (veya hata) adımından itibaren çalışmaya devam eder 1: İlk adımdan itibaren çalıştır "çok adımlı frekans 0" 2: Sekizinci adım "çok adımlı frekans 8 "den çalıştırın 3: On beşinci adımdan itibaren çalıştırın "çok adımlı frekans 15" Yüzlerce yer: güç kaybı hafızası 0: Güç kaybında bellek devre dışı 1: Güç kaybında bellek etkin Binlik yer: basit PLC çalışma süresi birimi 0: Saniye (s) 1: Dakika (min)	0000	×
F12.18	Adım 0'ın çalışma süresi	0.0~6000.0s(h)	0.0s(h)	△
F12.19	Adım 1'in çalışma süresi	0.0~6000.0s(h)	0.0s(h)	△
F12.20	Adım 2'nin çalışma süresi	0.0~6000.0s(h)	0.0s(h)	△
F12.21	Adım 3'ün çalışma süresi	0.0~6000.0s(h)	0.0s(h)	△
F12.22	Adım 4'ün çalışma süresi	0.0~6000.0s(h)	0.0s(h)	△
F12.23	Adım 5'in çalışma süresi	0.0~6000.0s(h)	0.0s(h)	△
F12.24	Adım 6'nın çalışma süresi	0.0~6000.0s(h)	0.0s(h)	△
F12.25	Adım 7'nin çalışma süresi	0.0~6000.0s(h)	0.0s(h)	△
F12.26	Adım 8'in çalışma süresi	0.0~6000.0s(h)	0.0s(h)	△
F12.27	Adım 9'un çalışma süresi	0.0~6000.0s(h)	0.0s(h)	△
F12.28	Adım 10'un çalışma süresi	0.0~6000.0s(h)	0.0s(h)	△
F12.29	Adım 11'in çalışma süresi	0.0~6000.0s(h)	0.0s(h)	△
F12.30	Adım 12'nin çalışma süresi	0.0~6000.0s(h)	0.0s(h)	△
F12.31	Adım 13'ün çalışma süresi	0.0~6000.0s(h)	0.0s(h)	△
F12.32	Adım 14'ün çalışma süresi	0.0~6000.0s(h)	0.0s(h)	△
F12.33	Adım 15'in çalışma süresi	0.0~6000.0s(h)	0.0s(h)	△
F12.34	Basit PLC'nin hızlanma/yavaşlama süresi referans 0	0~3	0	△
F12.35	Basit PLC referansının hızlanma/yavaşlama süresi 1	0~3	0	△

F12.36	Basit PLC referansının hızlanma/yavaşlama süresi 2	0~3	0	Δ
F12.37	Hızlanma/yavaşlama	0~3	0	Δ

	basit PLC referansının zamanı 3			
F12.38	Hızlanma/yavaşlama basit PLC referansının zamanı 4	0~3	0	Δ
F12.39	Hızlanma/yavaşlama basit PLC referansının zamanı 5	0~3	0	Δ
F12.40	Basit PLC'nin hızlanma/yavaşlama süresi referans 6	0~3	0	Δ
F12.41	Basit PLC'nin hızlanma/yavaşlama süresi referans 7	0~3	0	Δ
F12.42	Hızlanma/yavaşlama basit PLC referansının zamanı 8	0~3	0	Δ
F12.43	Hızlanma/yavaşlama basit PLC referansının zamanı 9	0~3	0	Δ
F12.44	Basit PLC'nin hızlanma/yavaşlama süresi referans 10	0~3	0	Δ
F12.45	Basit PLC'nin hızlanma/yavaşlama süresi referans 11	0~3	0	Δ
F12.46	Basit PLC referansının hızlanma/yavaşlama süresi 12	0~3	0	Δ
F12.47	Basit PLC referansının hızlanma/yavaşlama süresi 13	0~3	0	Δ
F12.48	Hızlanma/yavaşlama basit PLC referansının zamanı 14	0~3	0	Δ
F12.49	Hızlanma/yavaşlama basit PLC referansının zamanı 15	0~3	0	Δ
F12.50	Çoklu referansın YUKARI/AŞAĞI fonksiyon seçimi	Birimin rakamı: Güç kapatıldığında eylem seçimi 0:Güç kapatıldığında sıfırlama 1:Güç kapatıldığında tutma Onluk basamak: negatife düşürülüp düşürülemeyeceğini seçin 0:Devre dışı bırak 1:Etkinleştir	00	×

PV500&PV150A Serisi Solar Pompa İnvvertörü

F12.51	Çoklu referansın YUKARI/AŞAĞI hızı	0,0~100,0 (%0,0Geçersiz)	0.0%	△
Grup F13 Proses PID				
F13.00	PID ayarı	0: F13.01 dijital ayarı	0	x
		1: tuş takımı potansiyometresi		
		2: AI1		
		3: İletişim		
		4: Çoklu Referans		
		5: DI7/HI darbe girişi		
		6: AI2		
		7: AI3		
F13.01	PID dijital ayarı	0.0~100.0%	50.0%	△
F13.02	PID geri bildirim	0: AI1	0	x
		1: AI2		
		2: İletişim		
		3: AI1+AI2		
		4: AI1-AI2		
		5: Maks{AI1, AI2}		
		6: Min{AI1, AI2}		
		7: DI7/HI darbe girişi		
8: AI3				
F13.03	PID ayarı geri besleme aralığı	0.0~6000.0	100.0	△
F13.04	PID eylem yönü	0: İleri eylem	0	x
		1: Ters eylem		
F13.05	PID ayarının filtreleme süresi	0.000~10.000s	0.000s	△
F13.06	PID geri beslemesinin filtreleme süresi	0.000~10.000s	0.000s	△
F13.07	PID çıkışının filtreleme süresi	0.000~10.000s	0.000s	△
F13.08	Oransal kazanç Kp1	0.0~100.0	1.0	△
F13.09	Entegrasyon süresi Ti1	0.01~10.00s	0.10s	△
F13.10	Diferansiyel zaman Td1	0.000~10.000s	0.000s	△
F13.11	Oransal kazanç Kp2	0.0~100.0	1.0	△
F13.12	Entegrasyon süresi Ti2	0.01~10.00s	0.10s	△
F13.13	Diferansiyel zaman Td2	0.000~10.000s	0.000s	△
F13.14	PID parametre anahtarı	0: Anahtar yok, Kp1, Ti1 ve Td1 parametreleri tarafından belirlenir	0	x
		1: Giriş ofseti temelinde otomatik geçiş		
		2: Terminal tarafından anahtarlanır		
F13.15	PID parametresi geçiş sapması 1	0.0~100.0%	20.0%	x
F13.16	PID parametresi geçiş sapması 2	0.0~100.0%	80.0%	x
F13.17	PID ofset limiti	0.0~100.0%	0.0%	x
F13.18	PID integral özelliği	Birim rakamı (Durdurulup durdurulmayacağı çıkış limite ulaştığında integral çalışma)	00	x
		0: İntegral işlemine devam et		
		1: İntegral çalışmayı durdur		
		Onluk basamak (Integral ayrılmış)		
		0: Geçersiz		
		1: Geçerli		

F13.19	PID diferansiyel limiti	0.0~100.0%	0.5%	x
F13.20	PID başlangıç değeri	0.0~100.0%	0.0%	x
F13.21	PID başlangıç değerinin tutma süresi	0.0~6000.0s	0.0s	x
F13.22	PID çıkış frekansı üst sınırı	PID çıkış frekansı alt sınırı ~ % 100.0 (% 100.0 aşağıdakilere karşılık gelir maksimum frekans)	100.0%	x
F13.23	PID çıkış frekansı alt limiti	-100,0 ~ PID çıkış frekansı alt sınır	0.0%	x
F13.24	Aşağı sınırı PID geri besleme kaybı	0.1~100.0%	0.0%	x

		0.0%: Geri bildirim kaybı değerlendirilmiyor		
F13.25	PID geri besleme kaybının alt sınırı için algılama süresi	0.0~30.0s	1.0s	x
F13.26	PID çalışma seçimi	Birim rakamı: Durduğunda PID çalışma seçimi 0:Durduğunda çalıştırma 1:Durduğunda çalıştır Onluk basamak: çıkış, çıkış frekansı ile sınırlıdır 0:Sınırlı değil 1:sınırlı Yüzler basamağı: PID'nin verilen YUKARI/AŞAĞI dijitali 0:Güç kapalıyken sıfır silme 1:Güç kapalıyken tutma Thousand'ın yeri: PID geri besleme kaybı algılama modu 0:Durduğunda algılama yok 1:Durduğunda algılama yap On binlik yer: PID geri besleme kaybı olduğunda eylem 0:Arıza bildir 1:Durmak için rampa	00000	x
F13.27	Verilen PID dijitalinin UP/DWON hızı	0,0~100,0 (%0,0 Geçersiz)	0.0%	△
F13.28	Yukarı limit PID geri besleme kaybı	0.1~100.0% 0.0%: Geri bildirim kaybını değerlendirilmiyor	100.0%	x
F13.29	için algılama süresi PID geri besleme kaybının üst sınırı	0.0~30.0s	1.0s	x
F13.30	PID üst limit kaynak seçimi	0:F13.22 1:F13.22* klavye potansiyometresi 2:F13.22*A11 3:F13.22*A12 4:F13.22 * HI (darbe girişi) 5:F13.22*A13	0	x
F13.31	PID alt limit kaynak seçimi	0:F13.23 1:F13.23* klavye potansiyometresi 2:F13.23*A11 3:F13.23*A12 4:F13.23 * HI (darbe girişi) 5:F13.23*A13	0	x

Grup F14: Salınım Frekansı, Sabit Uzunluk, Uyandırma ve Sayım				
F14.00	Salınım frekansı ayar modu	0: Ayar frekansına göre	0	x
		1: Maksimum frekansa göre		
F14.01	Salınım frekansı genliği	0.0~100.0%	0.0%	Δ
F14.02	Atlama frekansı genliği	0.0~50.0%	0.0%	Δ
F14.03	Salınım frekansının Yükselme Süresi	0.0~6000.0s	5.0s	Δ
F14.04	Salınım frekansının Düşme Süresi	0.0~6000.0s	5.0s	Δ
F14.05	Uzunluk ayarla	0m~65535m	1000m	x
F14.06	Metre başına darbe sayısı	0.1~6553.5	100.0	x
F14.07	Uzunluk ulaştığında komut	Birimin yeri: uzunluk ulaştığında dur 0: Durmuyor 1: Durdur	00	x
		On'un yeri: uzunluk hesaplama yöntemi 0: darbe darbe 1: Referans maksimum frekans 2: Ai1 kanalına bakın 3: Ai2 kanalına bakın 4: Ai3 kanalına bakın		
F14.08	Sayım değerini ayarla	1~65535	1000	x
F14.09	Belirlenmiş sayım değeri	1~65535	1000	x
F14.10	Uyanma frekansı	Hareketsiz frekans (F14.12)~ Fmax	0.00Hz	Δ
F14.11	Uyanma gecikme süresi	0.0~6000.0s	0.0s	Δ
F14.12	Hareketsiz frekans	0.00~Uyanma frekansı	0.00Hz	Δ
F14.13	Hareketsiz gecikme süresi	0.0~6000.0s	0.0s	Δ
F14.14	Uyandırma modu seçimi	0: Frekans	0	x
		1: Basınç		
F14.15	Dormansi modu seçimi	0: Frekans	0	x
		1: Basınç		
F14.16	Gerilim geri besleme kaynağı	Ünitenin yeri: basınç geri besleme kanalı 0: Ai1 1: Ai2 2: DI7/HI darbe girişi 3: Ai3	00	x
		On'un yeri: Dormansi modu 0: Yüksek basınçta dormansi ve düşük basınçta uyanma 1: Düşük basınçta dormansi ve yüksek basınçta uyanmak		
F14.17	Uyandırma basıncı	0,0 ~ Dinlenme basıncı	10.0%	Δ
F14.18	Dormansi basıncı	Uyandırma basıncı ~%100,0	50.0%	Δ
Grup F15: İletişim Parametreleri				
F15.00	Baud hızı	0: 4800bps	1	x
		1: 9600bps		
		2: 19200bps		
		3: 38400bps		

		4: 57600bps 5: 115200bps		
F15.01	Veri formatı	Kontrol yok, RTU için veri formatı (1-8-N-2) 1: Çift eşlik kontrolü, RTU için veri formatı (1-8-E-1) 2: Tek Parite kontrolü, RTU için veri formatı (1-8-O-1) 3: Kontrol yok, RTU için veri formatı (1-8-N-1)	0	x
F15.02	Yerel adres	1~2470 : Yayın adresi	1	x
F15.03	İletişim zaman aşımı	0.0~60.0s	0.0s	x
F15.04	Yanıt süresi gecikmesi	0~200ms	1ms	x
F15.05	Efendi-köle	0: İnvörtör slave'dir	0	x

	İletişim Modu	1: İnvörtör master'dır		
F15.06	Veri Gönderen Ana İletişim	0: Frekansı ayarla 1: Mevcut çalışma frekansı	0	x
F15.07	İletişim hatası olduğunda mesaj dönüşü	0: Geri dönüş yok 1: Dönüş	1	
F15.08	U grubu dönüş değeri	0: Pozitif ve negatif 1: Mutlak değer	0	Δ
Grup F16 Tuşları ve Tuş Takımı Parametrelerinin Görüntülenmesi				
F16.00	MF.K tuş ayarı	0: İşlev yok 1: Jog 2: İleri/geri geçiş 3: Komut kaynaklarını kaydırarak çalıştırın 4: Jog geri	1	x
F16.01	Klavye işlem ekranı	Birim rakamı: STOP/RESET tuşunun fonksiyon seçimi 0: STOP/RESET tuşunun durdurma işlevi yalnızca klavye çalışma modunda geçerlidir 1: STOP/RES tuşunun durdurma işlevi herhangi bir çalışma modunda geçerlidir On basamaklı: Hız göstergesi (U00.05) 0: Gerçek hızı göre 1: Frekansı hız katsayısı ile çarpın (F16.11) Yüzler basamağı: Ondalık basamak 0: Ondalık basamak yok 1: Bir ondalık basamak 2: İki ondalık basamak 3: Üç ondalık basamak	001	x
F16.02	Anahtarlar kilitle seçeneği	0: Kilitli değil 1: Tam kilitli 2: RUN, STOP/RST dışında kilitli tuşlar 3: STOP/RST dışında kilitli tuşlar 4: >> dışında kilitli anahtarlar	0	x
F16.03	LED görüntüleniyor parametreler ayar 1 çalışma durumunda	0~99(U00.00~ U00.99'a karşılık gelir)	0	Δ

PV500&PV150A Serisi Solar Pompa İnvvertörü

F16.04	LED görüntülenen parametreler ayar 2 açık çalışma durumu	0~99(U00.00~ U00.99'a karşılık gelir)	6	△
F16.05	LED, çalışma durumunda parametre ayarı 3'ü gösterir	0~99(U00.00~ U00.99'a karşılık gelir)	3	△
F16.06	LED, çalışma durumundaki 4 parametre ayarını gösterir	0~99(U00.00~ U00.99'a karşılık gelir)	2	△
F16.07	LED görüntüleniyor Durdurma durumunda parametre ayarı 1	0~99(U00.00~ U00.99'a karşılık gelir)	1	△
F16.08	LED görüntüleniyor Durdurma durumunda parametre ayarı 2	0~99(U00.00~ U00.99'a karşılık gelir)	6	△
F16.09	LED gösterilen parametreler ayar 3 açık	0~99(karşılık gelen U00.00~ U00.99)	15	△

	durma durumu			
F16.10	Durdurma durumunda LED ile görüntülenenen parametreler ayarı 4	0~99(U00.00~ U00.99'a karşılık gelir)	16	△
F16.11	Hız gösterge katsayısı	0.00~100.00	1.00	△
F16.12	Güç gösterge katsayısı	0.0~300.0%	100.0%	△
F16.13	U00.00 ve U00.01 arasında ekran hatası	0.00Hz~5.00Hz	0.10Hz	△
Grup F17 Kullanıcı tanımlı Ekran Parametreleri				
F17.00	Kullanıcı Tanımlı Ekran Parametresi 0	00.00~49.99	00.03	△
F17.01	Kullanıcı Tanımlı Ekran Parametresi 1	00.00~49.99	01.01	△
F17.02	Kullanıcı tanımlı Ekran Parametresi 2	00.00~49.99	01.02	△
F17.03	Kullanıcı tanımlı Ekran Parametresi 3	00.00~49.99	01.08	△
F17.04	Kullanıcı tanımlı Ekran Parametresi 4	00.00~49.99	01.09	△
F17.05	Kullanıcı Tanımlı Ekran Parametresi 5	00.00~49.99	02.00	△
F17.06	Kullanıcı tanımlı Ekran Parametresi 6	00.00~49.99	02.01	△
F17.07	Kullanıcı tanımlı Ekran Parametresi 7	00.00~49.99	02.12	△
F17.08	Kullanıcı tanımlı Ekran Parametresi 8	00.00~49.99	03.00	△
F17.09	Kullanıcı Tanımlı Ekran Parametresi 9	00.00~49.99	03.01	△
F17.10	Kullanıcı Tanımlı Ekran Parametresi 10	00.00~49.99	04.00	△
F17.11	Kullanıcı Tanımlı Ekran Parametresi 11	00.00~49.99	04.01	△
F17.12	Kullanıcı Tanımlı Ekran Parametresi 12	00.00~49.99	04.02	△
F17.13	Kullanıcı Tanımlı Ekran Parametresi 13	00.00~49.99	04.03	△
F17.14	Kullanıcı Tanımlı Ekran Parametresi 14	00.00~49.99	05.02	△

F17.15	Kullanıcı Tanımlı Ekran Parametresi 15	00.00~49.99	08.01	△
F17.16	Kullanıcı Tanımlı Ekran Parametresi 16	00.00~49.99	08.02	△
F17.17	Kullanıcı Tanımlı Ekran Parametresi 17	00.00~49.99	08.03	△
F17.18	Kullanıcı Tanımlı Ekran Parametresi 18	00.00~49.99	08.04	△
F17.19	Kullanıcı Tanımlı Ekran Parametre 19	00.00~49.99	08.05	△
F17.20	Kullanıcı Tanımlı Ekran Parametresi 20	00.00~49.99	08.30	△
F17.21	Kullanıcı Tanımlı Ekran Parametresi 21	00.00~49.99	11.10	△
F17.22	Kullanıcı Tanımlı Ekran Parametresi 22	00.00~49.99	13.00	△
F17.23	Kullanıcı Tanımlı Ekran Parametresi 23	00.00~49.99	13.01	△

F17.24	Kullanıcı Tanımlı Ekran Parametresi 24	00.00~49.99	13.02	△
F17.25	Kullanıcı Tanımlı Ekran Parametresi 25	00.00~49.99	13.08	△
F17.26	Kullanıcı Tanımlı Ekran Parametresi 26	00.00~49.99	13.09	△
F17.27	Kullanıcı Tanımlı Ekran Parametresi 27	00.00~49.99	00.00	△
F17.28	Kullanıcı Tanımlı Ekran Parametresi 28	00.00~49.99	00.00	△
F17.29	Kullanıcı Tanımlı Ekran Parametresi 29	00.00~49.99	00.00	△

F22Group:Sanal IO

F22.00	Sanal VDI1 terminalinin fonksiyon seçimi	Fonksiyon kodu F04.00 ile aynı	0	×
F22.01	Sanal VDI2 terminalinin fonksiyon seçimi	Fonksiyon kodu F04.00 ile aynı	0	×
F22.02	Sanal VDI3 terminalinin fonksiyon seçimi	Fonksiyon kodu F04.00 ile aynı	0	×
F22.03	Sanal VDI4 terminalinin fonksiyon seçimi	Fonksiyon kodu F04.00 ile aynı	0	×
F22.04	Sanal VDI5 terminalinin fonksiyon seçimi	Fonksiyon kodu F04.00 ile aynı	0	×
F22.05	Sanal VDI terminallerinin geçerli durum ayar modu	(VDI5, VDI4, VDI3, VDI2, VDI1) 0:VDI'nın geçerliliği virtual VDOx'un durumuna bağlıdır 1:F22.06 fonksiyon kodu tarafından ayarlanan VDI'nın geçerliliği	00000	×
F22.06	Sanal VDI terminal durumu ayarları	(VDI5, VDI4, VDI3, VDI2, VDI1) 0: Geçersiz 1: Geçerli	00000	△