



YILMAZ REDUCTEUR FRANCE
 3 BIS AVENUE DU STADE
 774 00 LAGNY-SUR-MARNE

Tel: +33 09 72 19 92 57
 e-Mail: contact@lsmotion.fr

YI1000 Manuel de l'utilisateur de la série NZS-BI

1. Preface

Merci d'avoir choisi la série NZS-BI, un variateur YI 1000 à hautes performances. Le diagramme du mode d'emploi, destiné à faciliter la description, peut être légèrement différent selon le produit.

S'il vous plaît noter que ce manuel sera remis aux mains des utilisateurs finaux, et de conserver pour la maintenance future, l'utilisation et En cas de doute, s'il vous plaît contacter notre société ou un agent de la Société à gèler en contact, nous serons heureux de vous servir .

2. Description

MODEL: NZS0015T2B-Y

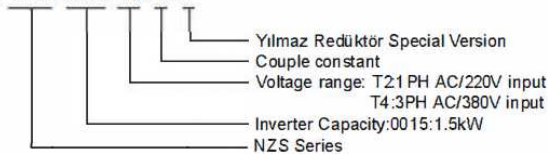
INPUT: 1PH 220V 50Hz/60Hz
 OUTPUT: 3PH 220V 7.0A 150% 60S
 FREQ RANGE: 0.1-400Hz 1.5KW



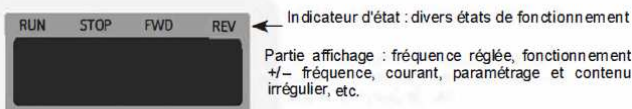
1105080001-3051

Made in China

Model: NZS - 0015 - T2 - B - Y

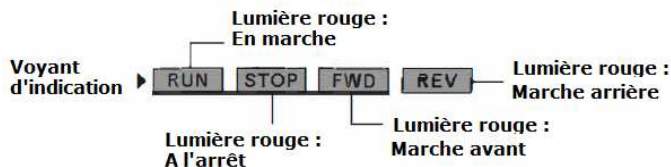
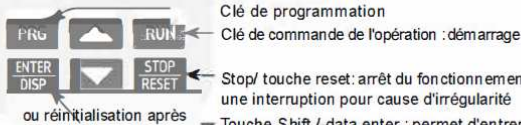


3. Description du clavier



Indicateur d'état : divers états de fonctionnement

Partie affichage : fréquence réglée, fonctionnement +/- fréquence, courant, paramétrage et contenu irrégulier, etc.

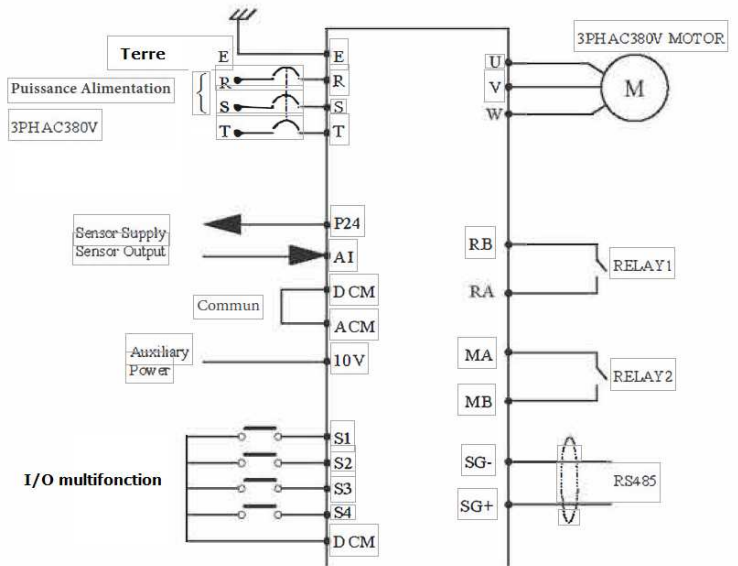


4. Spécifications des produits

Articles		YP1000
Puissance Alim.	Plage tension	1PH/3PHAC 220V 50/60Hz; 3PHAC380V 50/60Hz
	fréquence	
Sortie	Plage tension	220V: 170V-240V; 380V: 330V--440V
	Fréquence Range	0.10--400.00Hz
Methode controle		U/F control, Vectoriel boucle ouverte.
Indication		Etat de fonctionnement / définition des alarmes / guidage interactif : eg. réglage de la fréquence, fréquence/courant de sortie, tension du bus DC, température, etc.
spécifications de contrôle	Frequence sortie Plage	0.10Hz--400.00Hz
	Frequence sortie Resolution	Digital input : 0.1 Hz, analog input: 0.1% of maximum output frequency
	Frequence sortie Accuracy	0.1Hz
	U/F Control	Définition de la courbe U / F pour répondre aux diverses exigences
	Torque Control	Augmentation automatique: augmentation automatique du couple par condition de chargement; 0 = 20.0% du couple de montée
	Entrée multifonctionnelle Terminal	Quatre techniques d'entrée multifonctions, fonctions de calibrage incluant le contrôle de la vitesse de cinq sections, la programmation, l'interrupteur de vitesse d'accélération/décélération à quatre sections, la fonction UP/DOWN, l'arrêt d'urgence et autres fonctions.
	Multifunctional Output Terminal	1 sortie technique multifonctions pour l'affichage de la course, de la vitesse, du compteur, de l'anomalie externe, du fonctionnement du programme et d'autres informations.
	Accderation/ deceleration Time Setting	0''999.9s Le temps d'accélération/décélération peut être réglé individuellement.
	PID Control	Built-in PID control
	RS485	Standard RS485 communication function (MODBUS)
Autres fonctions	Frequency Setting	Entrée analogique : 0 à 10V, 4 à 20mA peuvent être sélectionnés ; Entrée numérique : entrée à l'aide de la molette de réglage du panneau de commande ou RS485 ou UP/DOWN. Remarque : les bornes AVI peuvent être utilisées pour sélectionner une entrée de tension analogique (0-10V) et une entrée de courant analogique (4-20mA) par le biais du connecteur J2.
	Multi vitesses	Quatre techniques d'entrée multifonctions, 15 vitesses de section peuvent être réglées.
	Automatic voltage regulation	La fonction de régulation automatique de la tension peut être sélectionnée
	Counter	Built-in 2 group of compteur
	Surcharge	150%, secondes (Constant torque)
Protection Alarme	Surcharge Tension	La protection contre la surtension peut être réglée.
	Tension	La protection contre la sous-tension peut être réglée
	ons	Output shortcircuit, over current, and parameter lock and so on
Environnement	Ambient Temperature	-10°C to 40°C (non-freezing)
	Ambient Hwnidity	Max. 95% (non-condensing)
	Altitude	Inférieur à 1000m
	Vibration	Max. 0.5G
Structure	Mode de refroidissement	Refroidissement par air forcé (5.5kW ou plus)
	Protective Structure	IP65

4.Câblage

0.75-2.2kW



Note : Les terminaisons AI/FIV peuvent être utilisées pour sélectionner une entrée de tension analogique (0-10V) et une entrée de courant analogique (4-20mA) à travers le commutateur SW1.

5. Parameters

fonction	Paramètres	Name	Définition de la gamme	Incréments de réglage minimum	Valeur initiale
Monitor functions	P000	Sélection des données de l'affichage principal	0-32	1	1
	P001	Afficher la fréquence réglée	Lecture seule	----	----
	P002	Afficher la fréquence de sortie	Lecture seule	----	----
	P003	Affichage du courant de sortie	Lecture seule	----	----
	P004	Affichage de la vitesse du moteur	Lecture seule	----	----
	P005	Afficher la valeur de la tension du bus DC	Lecture seule	----	----
	P006	Afficher la température de l'onduleur	Lecture seule	----	----
	P007	Affichage PID	Lecture seule	----	----
	P010	Relevé d'alarme 1	Lecture seule	----	----
	P011	Relevé d'alarme 2	Lecture seule	----	----
	P012	Relevé d'alarme 3	Lecture seule	----	----
	P013	Relevé d'alarme 4	Lecture seule	----	----
	P014	Le réglage de la fréquence lors de la dernière alarme	Lecture seule	----	----
	P015	La fréquence de sortie de la dernière alarme	Lecture seule	----	----
	P016	Le courant de sortie lors de la dernière alarme	Lecture seule	----	----
	P017	La tension de sortie lors de la dernière alarme	Lecture seule	----	----
	P018	La tension de sortie du bus DC lors de la dernière alarme	Lecture seule	----	----
	Basic functions	P100	Fréquence numérique	Fréquence 0,00-Maximum	0.1
P101		Sélection du réglage de la fréquence	0 : Réglage numérique de la fréquence (P100) 1 : Tension analogique (0-10VDC) 2 : Courant analogique (0-20mA DC) 3. Cadran de réglage (panneau de commande) 4 Réglage de la fréquence UP/DOWN 5 : Communication RS485 réglage de la fréquence	1	3
P102		Sélection du signal de départ	0 : Panneau de commande (FWD/REV/ STOP) 1 : Terminal E/S 2 : Communication (RS485)	1	0
P103		Touche "stop" Sélection de l'opération de blocage	0 : le mode de verrouillage de la touche "Stop" n'est pas valide 1 : Mode de verrouillage de la touche "Stop" valide	1	1
P104		sélection de la prévention de la rotation inverse	0 : Rotation inverse interdite 1 : Rotation inverse autorisée	1	1
P105		Fréquence maximale	Fréquence minimum-400.00Hz	0.1	50.0
P106		Fréquence minimum	0,00 Fréquence maximale	0.1	0.00
P107		Temps d'accélération 1	0-999.9s	0.1	Dépend du modèle
P108		Temps de décélération 1	0-999.9s	0.1	
P109		Tension maximale V/F	Tension intermédiaire V/F ~ 500,0V	0.1	Dépend du modèle
P110		Fréquence de base V/F	V/F fréquence intermédiaire, fréquence max.	0.1	
P111		Tension intermédiaire V/F	Tension minimale V/F - Tension maximale V/F	0.1	Modifier

Basic functions	P111	Tension intermédiaire V/F	Tension minimale V/F - Tension maximale V/F	0.1	Modifier
	P112	Fréquence intermédiaire V/F	Fréquence minimale V/F - Fréquence de base V/F	0.01	2.50
	P113	V/F Tension minimale	Précision intermédiaire 0-V/F	0.1	15.0
	P114	V/F Fréquence minimale	0-V/F fréquence intermédiaire	0.1	1.25
	P115	Fréquence de transmission	1.0K-15.0K	0.1	Modifier
	P116	Alignement automatique des supports	Reservé	1	0
	P117	Initialisation des paramètres	8 : Initialisation du réglage en usine	1	0
	P118	Blocage des paramètres	0 : Déverrouiller les paramètres 1 : Verrouiller les paramètres	1	0
	P200	Sélection du mode de démarrage	0 : démarrage régulier 1 : redémarrage après inspection	1	0
	P201	Sélection du mode d'arrêt	0 : décélération jusqu'à l'arrêt 1 : déblocage	1	0
	P202	Fréquence de démarrage	0.10~10.00Hz	0.01	0.5
	P203	Fréquence d'arrêt	0.10~10.00Hz	0.01	0.5
	P204	Courant de fonctionnement du frein à injection de courant continu (démarrage)	0-150% de la puissance nominale du moteur	1%	100%
	P205	Durée de fonctionnement du frein à injection de courant continu (démarrage)	0~25.0S	0.1	0

fonction	Paramètres	Name	Setting Range	Minimum Setting increments	Initial value
fonctions basique	P206	Courant de fonctionnement du frein à injection de courant continu (arrêt)	0-150 % du courant nominal du moteur	1%	100%
	P207	Temps de fonctionnement du frein à injection de courant continu (arrêt)	0~25.0S	0.1	0
	P208	Accélération du couple	0~20.0%	1	0%
	P209	Tension nominale du moteur	0~500.0V	0.1	Modifier
	P210	Courant moteur nominal	0~ current of system	0.1	Modifier
	P211	Rapport de courant à vide du moteur	0~100%	0.1	40%
	P212	vitesse de rotation nominale du moteur	0~6000r/min	1	1420
	P213	Nombre de pôles moteur	0~20	2	4
	P214	Patinage nominal du moteur	0~10.00Hz	0.1	2.50
	P215	Fréquence nominale du moteur	0-400.00Hz	0.1	50.00
	P216	Résistance du stator	0-100Ω	0.1	0
	P217	Résistance du rotor	0-100Ω	0.1	0
	P218	Inductance propre du rotor	0-1.000H	0.1	0
	P219	Inductance réciproque du moteur	0-1.000H	0.1	0

Function	Parameters	Name	Setting Range	Minimum Setting increments	Initial value
I/O functions	P323	Reserved	0 : Invalide 1 : En cours 2 : Fréquence atteinte 3 : Alarme 4 : Vitesse zéro 5 : Fréquence 1 atteinte 6 : Fréquence 2 atteinte 7 : Accélération 8 : Décélération 9 : Indication de sous-tension 10 : Le chronomètre 1 est atteint 11 : Le chronomètre 2 est atteint 12 : Indication de l'achèvement de la phase	1	
	P324	Reserved	13:Indication de complication de la procédure 14 : PID maximum 15 : PID minimum 16 : déconnexion 4-20mA 17 : Surcharge 18 : Surcouple	1	
	P325	Sortie d'alarme RA, RC (0~32)	26 : Fin de l'opération de remontage 27 : Contrepartie trouvée 28 : Compteur intermédiaire atteint 29:L'approvisionnement en eau par constante voltage "1" allumer "0" éteint	1	03
	P326	Reserved	0 : Fréquence de sortie 1 : sortie de courant 2 : Tension de bus 3 : Tension alternative 4 : Sortie d'impulsion, 1 impulsion /Hz	1	
	P327	Reserved	5: 2pulses/Hz 6: 3 pulses/Hz 7:6 pulses/Hz	1	
	P330	Inversion de la logique du relais de sortie	0 : norme de sortie relais 1 : inversion de la sortie du relais 0 : valeur par défaut de l'usine		



I/O functions	P300	Entrée de tension minimale AVI	0~AV maximum voltage	0.1	0
	P301	Entrée de tension maximale AVI	AV minimum voltage~10V	0.1	10.0
	P302	Temps de filtrage des entrées AVI	0~25.0S	0.1	1.0
	P303	Entrée de courant AVI minimum	0~AI maximum courant	0.1	4.0
	P304	Entrée de courant AVI minimum	AI minimum courant entrée~20mA	0.1	20.0
	P305	Temps de filtrage des entrées AVI	0~25.0S	0.1	2.5
	P306	Réservé	0~FOV maximum voltage	0.1	0
	P307	Réservé	FOV maximum voltage sortie~10V	0.1	10.0
	P310	Fréquence basse analogique	0~600.00	0.1	0.00
	P311	Direction basse analogique	0/1	1	0
	P312	Fréquence haute analogique	0~600.00	0.1	50.00
	P313	Direction haute analogique	0/1	1	0
	P314	Inversion de l'entrée analogique	0/1	1	0
	P315	Terminal d'entrée FWD (0~32)	0 : non valide 1 : Jog 2 : Jog en avant 3 : Jog à l'envers 4 : En avant / en arrière 5 : Run 6 : En avant 7 : Inversion 8 : Stop 9 : Multi-vitesse 1 10 : Multi-vitesse 2 11 : Multi-vitesse 3 12 : Multi-vitesse 4 13 : Accélération/Décélération terminal 1	1	6
	P316	terminal d'entrée REV (0~32)	4 : En avant / en arrière 5 : Run 6 : En avant 7 : Inversion 8 : Stop 9 : Multi-vitesse 1 10 : Multi-vitesse 2 11 : Multi-vitesse 3 12 : Multi-vitesse 4 13 : Accélération/Décélération terminal 2	1	7
	P317	Input terminal S1 (0~32)	15 : Signal d'augmentation de fréquence (UP) 16 : Signal de diminution de fréquence (DOWN) 17 : Signal d'arrêt d'urgence 18:Signal de réinitialisation de l'onduleur 19 : PID en cours 20 : Le PLC en marche 21 : Signal de départ pour la minuterie 1 22 : Signal de départ pour la minuterie 2 23 : Signal de contre-impulsion 24 : Signal de réinitialisation du compteur 25 : Mémoire claire 26 : Commencer l'opération de bobinage	1	18
	P318	Input terminal S2 (0~32)	15 : Signal d'augmentation de fréquence (UP) 16 : Signal de diminution de fréquence (DOWN) 17 : Signal d'arrêt d'urgence 18:Signal de réinitialisation de l'onduleur 19 : PID en cours 20 : Le PLC en marche 21 : Signal de départ pour la minuterie 1 22 : Signal de départ pour la minuterie 2 23 : Signal de contre-impulsion 24 : Signal de réinitialisation du compteur 25 : Mémoire claire 26 : Commencer l'opération de bobinage	1	9
	P319	Reserved	15 : Signal d'augmentation de fréquence (UP)	1	
	P320	Reserved	16 : Signal de diminution de fréquence (DOWN)	1	
	P321	Reserved (0~32)	17 : Signal d'arrêt d'urgence 18:Signal de réinitialisation de l'onduleur	1	
	P322	Reserved (0~32)	19 : PID en cours 20 : Le PLC en marche 21 : Signal de départ pour la minuterie 1 22 : Signal de départ pour la minuterie 2 23 : Signal de contre-impulsion 24 : Signal de réinitialisation du compteur 25 : Mémoire claire 26 : Commencer l'opération de bobinage	1	

Secondary application	Secondary application				
	Parameter	Name	Plage de réglage	Minimum Setting increments	Initial value
P400	Réglage de la fréquence de jog	0.00~maximum frequency	0.1	5.00	
P401	Temps d'accélération2	0~999.9s	0.1S	10.0	
P402	Temps de décélération2	0~999.9s	0.1S	10.0	
P403	Temps d'accélération3	0~999.9s	0.1S	10.0	
P404	Temps de décélération3	0~999.9s	0.1S	10.0	
P405	Temps d'accélération4 Jog acceleration time	0~999.9s	0.1S	10.0	
P406	Temps de décélération4 Jog deceleration time	0~999.9s	0.1S	10.0	
P407	Valeur nominale du compteur	0~999.9s	1	100	
P408	Valeur intermédiaire du compteur	0~999.9s	1	50	
P409	limitation du couple d'accélération	0~200%	1%	150%	
P410	limitation du couple à vitesse constante	0~200%	1%	00	
P411	sélection de la prévention des surtensions dans la décélération	0/1	1	1	
P412	sélection automatique de la régulation de la tension	0~2	1	1	
P413	sélection automatique des économies d'énergie	0~100%	1%	00	
P414	Tension continue freinage	Depends on models	0.1	Changing	
P415	le freinage	40~100%	1	50%	
P416	redémarrage après une mise hors tension instantanée	0~1	1	0	
P417	Durée autorisée de la coupure de courant	0~10s	1	5.0S	
P418	Redémarrage du flanc Niveau actuel limité	0~200%	1	150%	
P419	Temps de redémarrage du flanc	0-10s	1	10	
P420	Temps de redémarrage en cas de panne	0~5s	1	0	
P421	Délai de redémarrage après défaillance	0~100	2	2	
P422	Action de surcouple	0-3	1	0	
P423	Niveau de détection de surcouple	0~200%	1	00	
P424	Temps de détection du couple	0~20.0S	0.1	00	
P425	Accéder à la fréquence 1	0.00~maximum frequency	0.1	100	
P426	Accéder à la fréquence 2	0.00~maximum frequency	0.1	5.0	
P427	réglage minuterie 1	0~10.0s	0.1	0	
P428	réglage minuterie 2	0~100s	1	0	
P429	temps de limitation du couple à vitesse constante	0~999.9s	0.1	Changing	
P430	largeur d'arrivée de la fréquence dans la boucle hystérésis	0.00~2.00	0.1	0.50	
P431	Fréquences de saut 1	0.00~maximum frequency	0.1	0	
P432	Fréquences de saut 2	0.00~maximum frequency	0.1	0	
P433	Largeur de la boucle d'hystérésis de la fréquence de saut	0.00~2.00	0.1	0.50	

Function	Parameters	Name	Plage de réglage	Minimum Setting increments	Initial value	
PLC operation	P500	PLC memory mode	0~1	1	0	
	P501	PLC starting mode	0~1	1	0	
	P502	Mode de fonctionnement du PLC	0: PLC s'arrête après avoir fonctionné pendant un cycle 1: PLC mode arrêt, il s'arrête après avoir fonctionné pendant un cycle 2: PLC cycle en cours 3: PLC mode d'arrêt, mode de fonctionnement du cycle 4: PLC fonctionne à la dernière fréquence après avoir fonctionné pendant un cycle.			0
	P503	Multi-speed 1	0.00~maximum frequency	0.1	20.0	
	P504	Multi-speed 2	0.00~maximum frequency	0.1	10.0	
	P505	Multi-speed 3	0.00~maximum frequency	0.1	20.0	
	P506	Multi-speed 4	0.00~maximum frequency	0.1	25.0	
	P507	Multi-speed 5	0.00~maximum frequency	0.1	30.0	
	P508	Multi-speed 6	0.00~maximum frequency	0.1	35.0	
	P509	Multi-speed 7	0.00~maximum frequency	0.1	40.0	
	P510	Multi-speed 8	0.00~maximum frequency	0.1	45.0	
	P511	Multi-speed 9	0.00~maximum frequency	0.1	50.0	
	P512	Multi-speed 10	0.00~maximum frequency	0.1	10.0	
	P513	Multi-speed 11	0.00~maximum frequency	0.1	10.0	
	P514	Multi-speed 12	0.00~maximum frequency	0.1	10.0	
	P515	Multi-speed 13	0.00~maximum frequency	0.1	10.0	
	P516	Multi-speed 14	0.00~maximum frequency	0.1	10.0	
	P517	Multi-speed 15	0.00~maximum frequency	0.1	10.0	
	P518	PLC operation time 1	0~9999s	1S	100	
	P519	PLC operation time 2	0~9999s	1S	100	
	P520	PLC operation time 3	0~9999s	1S	100	
	P521	PLC operation time 4	0~9999s	1S	100	
	P522	PLC operation time 5	0~9999s	1S	0	
	P523	PLC operation time 6	0~9999s	1S	0	
	P524	PLC operation time 7	0~9999s	1S	0	
	P525	PLC operation time 8	0~9999s	1S	0	
	P526	PLC operation time 9	0~9999s	1S	0	
	P527	PLC operation time 10	0~9999s	1S	0	
	P528	PLC operation time 11	0~9999s	1S	0	
	P529	PLC operation time 12	0~9999s	1S	0	
	P530	PLC operation time 13	0~9999s	1S	0	
	P531	PLC operation time 14	0~9999s	1S	0	
	P532	PLC operation time 15	0~9999s	1S	0	
P533	PLC operation direction	0~9999	1	0		

PID operation	P600	PID starting mode	0: PID désactiver 1: PID start 2: PID commencer par un terminal externe	1	0
	P601	PID operation mode selection	0 : Mode de rétroaction négative 1 : Mode de rétroaction positive	1	0
	P602	PID point d'action	0: figure mode (P604) 1: AVI (0-10V) 2: AVI (0-20mA)	1	0
	P603	PID sélection de la valeur du retour d'information	0: AVI (0-10V) 1: AVI (0-20mA) 2: Reserverd 3: Reserverd	1	0
	P604	PID fixation de la cible des chiffres	valeur 0.0~100.0%	0.1%	50%
	P605	PID valeur limite supérieure d'alarme	0~100.0%	1%	100%
	P606	PID valeur limite inférieure d'alarme	0~100.0%	1%	0%
	P607	PID bande proportionnelle	0.0~200.0%	0.1%	100%
	P608	PID temps intégral	0.0~200.0 S.0 signifie fermé	0.1s	0.3s
	P609	PID temps différentiel	0.00.0~20.00 S.0 signifie fermé	0.1s	0.0
	P610	PID durée de l'action	0.00~1.00Hz	0.1	0.5Hz
	P611	PID fréquence de veille	0.00~120.0Hz (0.00Hz) 0.00Hz signifie que la fonction de sommeil est fermée	0.1	0.0Hz
	P612	PID durée d'attente	0~200s	1S	10s
	P613	PID valeur de réveil	0~100%	1%	0
	P614	PID valeur correspondante de l'affichage	0~9999	1	9999
	P615	PID chiffre d'affichage	1~5	1	4
	P616	PID les chiffres décimaux de l'affichage	0~4	1	2
	P617	PID fréquence limite supérieure	0~max. frequency	0.1	48.00
	P618	PID fréquence limite supérieure	0~max. frequency	0.1	20.00
	P619	PID mode de fonctionnement	0 : Toujours travailler (fonction P/D ouverte) 1 : Lorsque la rétroaction atteint la limite supérieure (P605), elle fonctionne à la fréquence minimale. Lorsque la rétroaction atteint la limite inférieure (P606), le P/D commence à fonctionner.	1	0

Function	Parameters	Name	Plage de réglage	Minimum Setting increments	Initial value
RS-485 Communication	P700	Vitesse de communication	0: 4800bps 1: 9600 bps 2: 19200 bps 3: 38400 bps		1
	P701	Communication mode	0: 8N1 FOR ASC 1: 8E1 FPR ASC 2: 8O1 FOR ASC 3: 8N1 FOR RTU 4: 8E1 FOR RTU 5: 8O1 FOR RTU		0
	P702	Communication address	0~240	1	0
Advanced application	P800	ve.ouillage avancé des paramètres d'application	0: ve.ouillé 1: débloqué	1	1
	P801	Réglage du système 50Hz/60Hz	0~50Hz 1~60Hz	1	1
	P802	Sélection du couple constant ou de couple variable	0: Constant torque 1: Variable torque	1	1
	P803	Réglage de la protection contre les surtensions	change	0.1	change
	P804	Réglage de la protection sous tension	change	0.1	change
	P805	Réglage de la protection contre les surchauffes	40~120°C	0.1	85/95°C
	P806	temps de fixation de l'affichage actuel	0~10.0	0.1	2.0
	P807	0-10V analogue output low end calibration coeficient	0-9999	1	-
	P808	Coefficient d'étalement haut de gamme de la sortie analogique 0-10V.	0-9999	1	-
	P809	Sortie analogique 0~20mA faible fin de l'étalement coeficient	0-9999	1	-
	P810	0~20mA sortie analogique haut de gamme coeficient d'étalement	0-9999	1	-
	P811	Compensation point de fréquence pour 0.001 temps mot de la fréquence maximale	0.001	0.01	0.00
P812	UP/DOWN fréquence Options de mémoire	0: memory 1: No Memory	1	1	

6.DEFAUT

Operation Panel Indication	Name	Possible fault reason	Corrective action
OC0 / U00	Surcharge de courant pendant l'arrêt	1: Défaut du variateur	Veuillez contacter votre représentant commercial
OC1/UC1	Surcharge de courant pendant l'accélération	1: Le temps d'accélération est trop court 2: La courbe V/F n'est pas correctement réglée 3: Le moteur ou le fil du moteur a un court-circuit à la terre 4: Le couple est trop élevé 5: La tension d'entrée est trop faible 6: Démarrer directement la course moteur 7: Le réglage de l'onduleur n'est pas correct 9: L'onduleur tombe en panne	1: Augmenter le temps d'accélération 2: Courbe V/F correctement réglée. 3: Vérifier l'isolation de moteur et fil de moteur. 4: Réduire la valeur du couple de l'impulsion. 5: Vérifier la tension d'entrée 6: Vérifier le chargement 7: Démarrage du traçage 8: Onduleur de grande capacité 9: Envoyé pour réparation
OC2 / UC2	surcharge de courant pendant la décélération	1: Le temps de décélération est trop court 2: La capacité de l'onduleur est mal fixé 3: S'il y a des éléments inquiétants	1: Augmenter le temps de décélération 2: Augmenter la capacité de l'onduleur 3: Résoudre le problème des ressources perturbatrices
OC3 / UC3	Surcharge de courant à vitesse constante	1: L'isolation des moteurs et des fil du moteur n'est pas bon 2: Fluctuation de la charge 3: Fluctuation de la tension d'entrée et la tension est faible 4: La capacité de l'onduleur est mal fixé 5: si un moteur de grande puissance démarre et conduit, la tension d'entrée diminue 6: s'il existe une ressource perturbatrice pour l'onduleur	1: Vérifier l'isolation du moteur et des fils du moteur 2: Vérifier la situation de charge et la lubrification mécanique 3: Vérifier la tension d'entrée 4: Augmenter la capacité de l'onduleur 5: Augmenter la capacité du transformateur 6: Résoudre le problème des ressources perturbatrices
OU0	Sur-tension lors de l'arrêt	1: Le temps de décélération est court 2: Capacité de l'onduleur mal réglée 3: dérangement	1: Vérifier la tension d'alimentation 2: Envoyé pour réparation
OT0 during stop	Surcharge du moteur	1: Le moteur destiné à être utilisé sous surcharge 2: Le temps d'accélération est trop court 3: Le réglage de la protection du moteur est trop petit 4: La courbe V/F est mal définie 5: Le couple est trop rapide 6: Mauvaise isolation des moteurs 7: Le réglage du moteur est trop faible	1: Réduire le poids du chargement. 2: Augmenter le temps d'acclimation 3: Augmenter le niveau de protection 4: Courbe V/F correctement réglée 5: Réduire le taux d'augmentation du couple 6: Vérifier l'isolation du moteur et remplacer le moteur 7: Utiliser un onduleur ou un moteur plus puissant
OT1 during acceleration			
OT2 during deceleration			
OT3 during constant speed			
ES	Emergency stop	L'onduleur est en état d'arrêt d'urgence	1: Après la libération Arrêt d'urgence, démarrage comme procédure normale
CO	Erreur Communication	1: Ligne de communication la connexion pose problème 2: Le paramètre de communication est mal réglé 3: Le format de transmission est incorrect	1: Effectuer correctement le câblage des terminaux RS-485 2: Rétablir les paramètres 3: Vérifier le format de transmission des données
20	Fil 4-20mA rompu	1: Le terminal est desserré ; la ligne d'entrée du signal est mal connectée	1: Perfectionner le câblage des bornes 4-20mA correctement.
Pr	Paramètre Erreur d'écriture	Le paramétrage est incorrect	Après avoir arrêté l'opération, effectuez le paramétrage.
Err	Mauvais groupe de paramètres	Le paramètre n'existe pas ou le paramètre de réglage d'usine	Quitter ce paramètre



YILMAZ REDUCTEUR FRANCE
3 BIS AVENUE DU STADE
77400 LAGNY-SUR-MARNE
Tel: +33 09 72 19 92 57
e-Mail: contact@ismotion.fr

Paramétrage RAPIDE DU VARIATEUR:

- ENTER permet de voir l'état du variateur
- Fxxx = Fréquence à atteindre en rotation
- Hxxx = Fréquence actuelle de rotation
- Axxx = Courant du moteur
- Frd ou Rev = sens de rotation qui peut être modifier à l'aide des flèches haut et bas
- START = run Démarrage du moteur
- STOP = Arrêt moteur
- PRG = Programme

Appuyer sur la touche PRG pour indiquer les numéros de programme et insérer les paramètres suivants.

Avant de démarrer le paramétrage, mettre les paramètres usines du variateur avec le P117

- P117 = 8 (pour réinitialiser les paramètres)

- P100 = pour fonctionnement avec une Fréquence FIXE (50 Hz = 1420 t/min si 4 pôles)

- P101 = Si « 0 » alors fréquence dans P100 sera utilisé

Si « 1 » alors utilisation du potentiomètre 0-10 v (attention vérifier que le switch de la carte soit sur « U »)

Si « 2 » alors utilisation du potentiomètre 4- 20mA (attention vérifier que le switch de la carte soit sur « I »)

- P102 = Si « 0 » alors pilotage marche et arrêt sur la façade du variateur

Si « 1 » alors pilotage avec les entrées / sorties sur les bornes du variateur

- P105 = Fréquence Maximum (normalement à 50 Hz)

- P106 = Fréquence Minimum (Préconisé 15 Hz afin de ne pas avoir le moteur en vitesse trop basse pour éviter échauffement du moteur)

- P107 = 2.0 s (temps d'accélération)

- P108 = 2.0 s(temps de décélération)

Pour un paramétrage plus fin, vous pouvez ensuite voir les paramètres complémentaires.

"La passion du monde de la Mécatronique"



LSMotion
INDUSTRIE



LSMotion
MECANIQUE



LSMotion
AGRICOLE



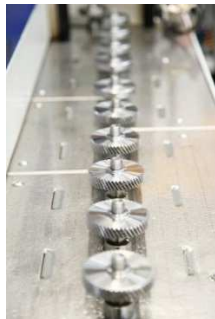
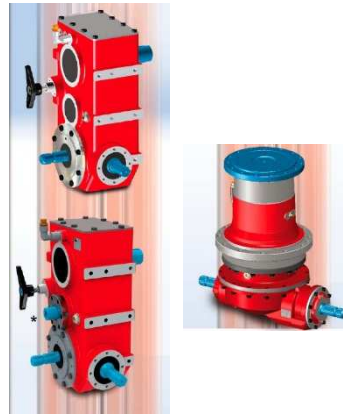
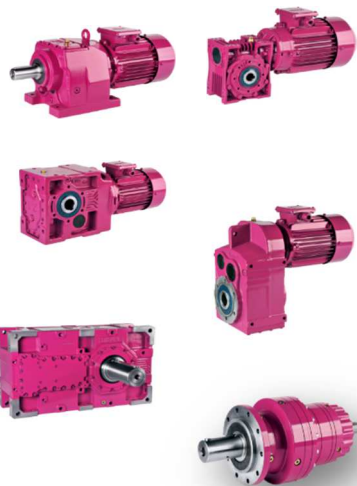
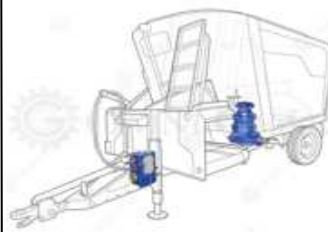
LSMotion
MOBILE

- REDUCTEUR
- MOTEUR
- VERIN ELECTRIQUE
- MODULE LINEAIRE
- INDEXEUR
- COBOT

- USINAGE
- MECANO-SOUDURE
- FONDERIE

- BOITIER RENVOI ANGLE
- REDUCTEUR MELANGEUSE
- TRANSMISSION EPANDEUR

- REDUCTEUR ROUE
- BOITIER DIFFERENCIEL
- MOTEUR FLUX AXIAL
- ROUE ELECTRIQUE



ny sur merne (France)



nazreducteur.fr
09.72.19.92.57