

Guide de démarrage rapide du variateur de fréquence Goodrive28

Ce guide présente brièvement le variateur de fréquence Goodrive28 (GD28), notamment le câblage, les bornes de raccordement, le clavier, la mise en service rapide, les paramètres de fonctions courantes, les défauts courants et leurs solutions, les dimensions et les données sur l'efficacité énergétique du produit.

Pour plus d'informations et pour télécharger des ressources, consultez notre site web www.invt.com. Pour les conditions de garantie, veuillez vous référer au manuel d'instructions électronique complet.



⚠️ Avertissement

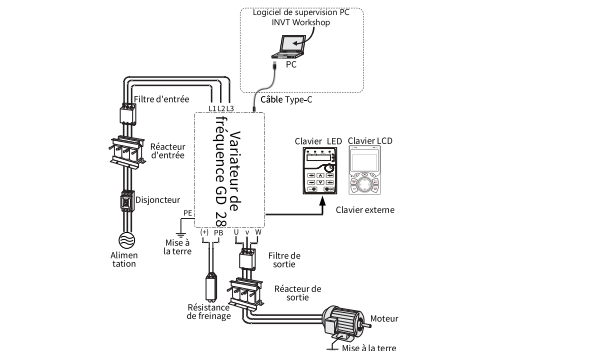
- Ce guide contient uniquement des informations de base sur l'installation et la mise en service. Le non-respect des consignes de sécurité et des instructions d'installation et de mise en service figurant dans les documents pertinents peut entraîner des accidents tels que des dommages aux appareils, des blessures corporelles, voire la mort.
- Les opérations décrites dans ce document doivent être réalisées uniquement par du personnel qualifié.

⚠️ Danger

- Il est interdit d'effectuer des travaux de câblage, d'inspection ou de remplacement de composants lorsque l'alimentation électrique est branchée. Avant d'effectuer ces travaux, assurez-vous que toute alimentation d'entrée est coupée et attendez au moins le temps indiqué sur le variateur de fréquence.

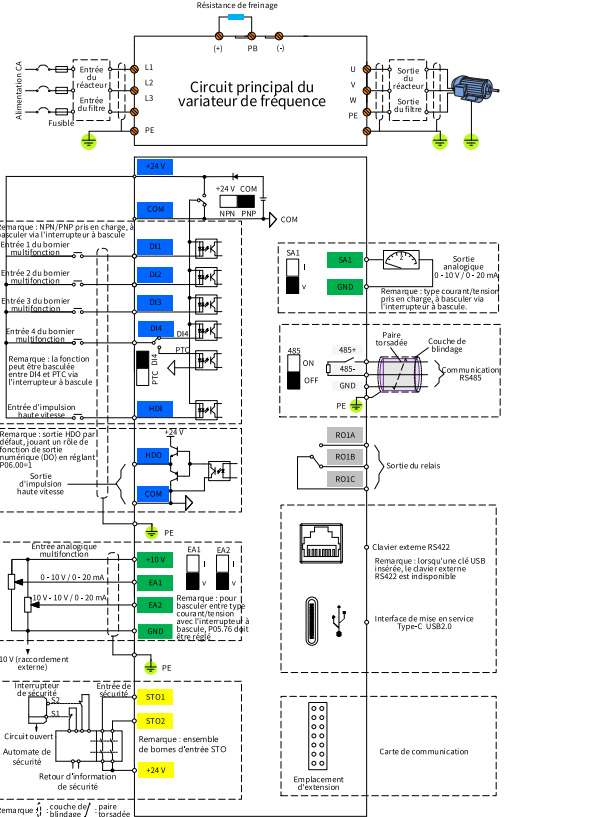
Temps d'attente minimum	Modèle de variateur de fréquence
5 minutes	Monophasé 220 V : 0,2 – 4 kW ; triphasé 220 V : 0,2 – 15 kW ; Triphasé 380 V : 0,4 – 22 kW ; triphasé 575 V : 0,4 – 22 kW

1 Câblage externe



2 Schéma de câblage électrique

Figure 2-1 Schéma de câblage type pour variateur de fréquence



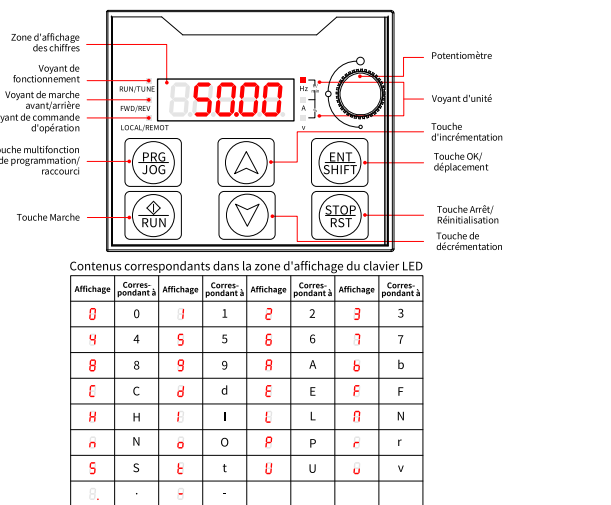
3 Présentation de la fonction des borniers

Tableau 3-1 Description des borniers de variateur de fréquence

Marquages de borniers	Présentation de la fonction
Bornes de puissance	
L1, L2, L3 (L1, L2)	Bornier d'entrée CA triphasé (ou monophasé), connecté au réseau électrique
U, V, W	Bornier de sortie CA triphasé (ou monophasé), en général connecté au moteur

Marquages de borniers	Présentation de la fonction
(+)	Borniers de bus CC communs (+) et (-)
(-)	Bornes de raccordement de la résistance de freinage PB, (+)
PB	Le bornier PE de chaque machine doit être correctement mis à la terre.
Bornes de commande	
+10 V	Cet appareil fournit une alimentation de +10 V et un courant de sortie maximal de 50 mA
EA1	Plage d'entrée : 0 ~ 10 V / 0 ~ 20 mA Impédance d'entrée : 33 kΩ pour l'entrée de tension, 250Ω pour l'entrée de courant La tension ou le courant d'entrée est réglé par l'interrupteur à bascule EA1 (IV), et le code de fonction P05.76 doit être configuré Résolution : précision de 1 % sur toute l'échelle
EA2	Plage d'entrée : -10 ~ 10 V / 0 ~ 20 mA Impédance d'entrée : 33 kΩ pour l'entrée de tension, 250Ω pour l'entrée de courant La tension ou le courant d'entrée est réglé par l'interrupteur à bascule EA1 (IV), et le code de fonction P05.76 doit être configuré Résolution : précision de 1 % sur toute l'échelle
SA1	Plage de sortie : 0 ~ 10 V / 0 ~ 20 mA La sortie de tension ou de courant est réglé par l'interrupteur à bascule SA1 (IV) Résolution : précision de 1 % sur toute l'échelle
RO1A	Sortie du relais : RO1A normalement ouvert, RO1B normalement fermé et RO1C servant au bornier commun
RO1B	
RO1C	Pouvoir de coupure : 3A/CA 250 V, 1A/CC 30 V
GND	Mise à la terre de référence de l'alimentation +10 V et mise à la terre de référence du signal analogique
HD01	Capacité de commutation : 50 mA / 30 V ; plage de fréquences de sortie : 0 ~ 50 kHz Comme bornier DO standard, sortie push-pull, sélection de la configuration via le code de fonction P06.00
485+	Pour le port de communication de signal différentiel 485, utilisez un câble à paires torsadées blindées de communication 485 standard. La résistance de terminal de 120 Ω pour la communication 485 est sélectionnée via l'interrupteur à bascule 485 (ON/OFF)
485-	
USB	Interface Type-C, pouvant être connecté directement à un PC. Le protocole de communication est Modbus RTU. Lorsque le variateur de fréquence n'est pas connecté à l'alimentation principale, ses paramètres peuvent être modifiés, enregistrés, importés et exportés ; lorsqu'il est connecté à l'alimentation principale, son fonctionnement peut être commandé et ses paramètres de fonctionnement surveillés
+24 V	Le variateur de fréquence fournit de l'énergie aux utilisateurs externes, avec un courant de sortie maximal de 100 mA Il peut être utilisé comme entrée d'alimentation externe en mode NPN pour le bornier DI (le commutateur DIP doit être réglé sur la position NPN)
COM	Mise à la terre de référence numérique +24 V, pouvant être utilisée comme entrée externe en mode PNP (l'interrupteur à bascule doit être réglé sur la position PNP)
DI1 – DI4 (PTC)	Fonctions numériques DI1 – DI4 : Plage de niveau d'entrée validé : 10 ~ 30 V Plage de niveau d'entrée bas valide : 0 ~ 5 V Fréquence d'entrée maximale : 1 kHz Borniers d'entrée numériques programmables, et les utilisateurs peuvent configurer leurs fonctions via des codes de fonction Le mode NPN/PNP peut être sélectionné via un interrupteur à bascule, et la connexion à une alimentation externe est prise en charge Fonction PTC : seul le bornier DI4 peut être configuré pour la protection contre la surchauffe par CTP. Cette configuration s'effectue avec le code de fonction P05.04~57 et l'interrupteur à bascule en position PTC. La résistance de surchauffe est de 3,6 kΩ et la résistance de récupération de 1,5 kΩ Il prend en charge la commutation NPN et PNP et, en plus de la fonction d'entrée numérique, il peut également être utilisé comme canal d'entrée d'impulsions haute fréquence Fréquence d'entrée maximale : 50 kHz Rapport cyclique : 30 % ~ 70 %
STO1	Entrée d'arrêt du couple de sécurité (STO)
STO2	Entrée redondante STO, contact externe normalement fermé. Lorsque le contact s'ouvre, la STO s'active et le variateur de fréquence inhibe immédiatement la sortie du variateur Le câble du signal d'entrée de sécurité doit être blindé et sa longueur ne doit pas dépasser 25 mètres. Les borniers STO1 et STO2 sont court-circuités à +24 V en usine. Lors de l'utilisation de la fonction STO, il est impératif de déconnecter les fils de court-circuit
Bornier de carte d'extension de communication	
+24E	Un accès externe de 24 V, utilisé pour la mise en service de la communication
EC IN	5 types de bus pris en charge : PROFINET, EtherCAT, EtherNet/IP, Modbus TCP et EtherNet UDP ; EtherCAT est le port IN, tandis que les autres protocoles ne sont pas sensibles à la direction
EC OUT	5 types de bus pris en charge : PROFINET, EtherCAT, EtherNet/IP, Modbus TCP et EtherNet UDP ; EtherCAT est le port OUT, tandis que les autres protocoles ne sont pas sensibles à la direction

4 Clavier



Voyant	État	Signification
RUN/TUNE	Toujours allumé	Le variateur de fréquence est en fonctionnement
	Clignotant	Le variateur de fréquence est en état d'auto-apprentissage des paramètres
	Toujours éteint	Le variateur de fréquence est en état d'arrêt
FWD/REV	Toujours allumé	Marche arrière du variateur de fréquence
	Toujours éteint	Marche avant du variateur de fréquence
	Toujours allumé	Le variateur de fréquence utilise un canal de commandes de fonctionnement de la communication
LOCAL/REMOT	Clignotant	Le variateur de fréquence utilise un canal de commandes de fonctionnement du bornier
	Toujours éteint	Le variateur de fréquence utilise un canal de commandes de fonctionnement du clavier
	Toujours allumé en même temps et code d'erreur affiché	Le variateur de fréquence est en état de défaut
RUN/TUNE FWD/REV LOCAL/REMOT	Clignotants en même temps	Le variateur de fréquence est en état de pré-alarme
	Clignotants en même temps	Le variateur de fréquence est en état de pré-alarme
	Clignotants en même temps	Le variateur de fréquence est en état de pré-alarme
Voyant d'unité	Hz	Unité de fréquence
	tr/min	Unité de vitesse de rotation
	A	Unité de courant électrique
	%	Pourcentage
	V	Unité de tension
	V	Unité de tension

Bouton	Effet
Bouton multifonction de programmation/raccourci	Pour accéder ou quitter le menu principal, supprimer les paramètres de raccourci Maintenir ce bouton enfoncé (pendant plus de 1 s) permet d'exécuter la fonction définie dans le dernier chiffre du code de fonction P07.02. Il s'exécutera par défaut par simple pression.
Bouton OK/déplacement	Pour accéder à l'écran du menu étape par étape, et définir les paramètres et confirmer. Les paramètres d'affichage peuvent être sélectionnés en boucle entre l'interface d'affichage d'arrêt et l'interface d'affichage de fonctionnement ; Dans l'interface de modification des paramètres, appuyer et maintenir enfoncé (plus de 1 s) ce bouton permettent de parcourir les paramètres.
Bouton d'incrémement	Incrémement de données ou de code de fonction
Bouton de décrémentation	Décrémement de données ou de code de fonction
Bouton Marche	En mode de fonctionnement par clavier, il est utilisé pour la marche ou l'auto-apprentissage.
Bouton Arrêt/Réinitialisation	Le code de fonction P07.04 spécifie la validité de la fonction de la clé ; En mode de fonctionnement, appuyer sur ce bouton permet d'arrêter le fonctionnement ou d'activer l'auto-apprentissage ; Lorsqu'une alarme de défaut se déclenche, appuyer sur ce bouton réalisera une réinitialisation.

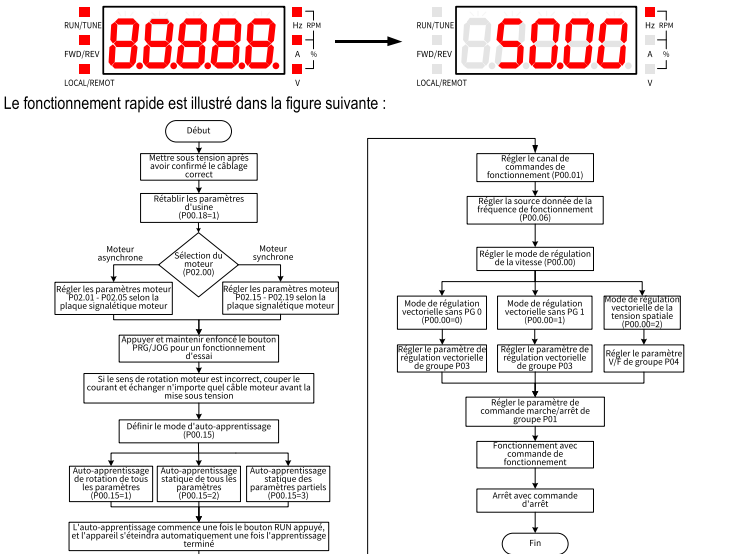
5 Fonctionnement rapide

5.1 Vérification avant la mise sous tension

- Assurez-vous que tous les borniers sont correctement serrés et connectés.
- Assurez-vous que la puissance du moteur est compatible avec celle du variateur..

5.2 Première mise en service

Après avoir vérifié que le câblage et l'alimentation sont corrects, mettez en marche l'interrupteur pneumatique de l'alimentation CA côté entrée du variateur de fréquence pour alimenter ce dernier.



6 Paramètres de fonctions courantes

Le tableau suivant des paramètres de fonctions courantes ne répertorie que quelques paramètres de fonctions courantes, avec de brèves descriptions et des valeurs typiques.

« ○ » : ceci indique que la valeur réglée de ce paramètre peut être modifiée que le variateur de fréquence soit à l'arrêt ou en fonctionnement.

« ● » : ceci indique que la valeur réglée de ce paramètre ne peut pas être modifiée lorsque le variateur de fréquence est en fonctionnement.

« ● » : ceci indique que la valeur de ce paramètre est la valeur réellement détectée et enregistrée et ne peut pas être modifiée.

Le variateur de fréquence a automatiquement vérifié et limité les attributs de modification de chaque paramètre, ce

qui peut aider les utilisateurs à éviter toute modification accidentelle.

Code de fonction	Nom	Présentation	Valeur par défaut	Modifi cation
P00.00	Mode de régulation de la vitesse	0 : mode de régulation vectorielle sans PG 0 1 : mode de régulation vectorielle sans PG 1 2 : mode de régulation vectorielle de la tension spatiale	2	⊗
P00.01	Canal de commandes de fonctionnement	0 : canal de commandes de fonctionnement du clavier 1 : canal de commandes de fonctionnement du bornier 2 : canal de commandes de fonctionnement de la communication	0	○
P00.02	Canal de commandes de fonctionnement de la communication	0 : Modbus/Modbus TCP 2 : Ethernet 3 : EtherCAT/PROFINET/EtherNet IP	0	○
P00.03	Fréquence de sortie maximale	Max (P00.04) – 599,00 Hz	50,00 Hz	⊗
P00.04	Limite supérieure de fréquence de fonctionnement	P00.05 – P00.03	50,00 Hz	⊗
P00.05	Valeur limite inférieure de fréquence de fonctionnement	0,00 Hz – P00.04	0,00 Hz	⊗
P00.06	Sélection de la commande de fréquence A	0 : réglage P00.10 1 : réglage du paramètre analogique EA1 2 : réglage du paramètre analogique EA2 3 : réglage du paramètre analogique EA3 5 : réglage HD11 à impulsion haute vitesse 7 : réglage du programme simple API 9 : réglage de la commande PID 10 : réglage de la communication Modbus 12 : réglage de la communication Ethernet 14 : réglage de la communication EtherCAT/PROFINET/EtherNet IP	0	○
P00.07	Sélection de la commande de fréquence B	0 : aucune opération 1 : auto-apprentissage de rotation de tous les paramètres 2 : auto-apprentissage statique de tous les paramètres 3 : auto-apprentissage statique des paramètres partiels	1	○
P00.10	Réglage de la fréquence via le clavier	0,00 Hz – P00.03	50,00 Hz	○
P00.11	Temps d'accélération 1	0,0 – 3600,0s	Selon le modèle	○
P00.12	Temps de décélération 1	0,0 – 3600,0s	Selon le modèle	○
P00.13	Sélection du sens de fonctionnement	0 : fonctionnement dans le sens par défaut 1 : fonctionnement dans le sens opposé 2 : rotation arrière interdite	0	○
P00.15	Auto-apprentissage des paramètres moteur	0 : aucune opération 1 : auto-apprentissage de rotation de tous les paramètres 2 : auto-apprentissage statique de tous les paramètres 3 : auto-apprentissage statique des paramètres partiels	0	⊗
P00.17	Type de variateur de fréquence	2 : type lourd 3 : type léger	2	⊗
P00.18	Rétablissement des paramètres de fonction	0 : aucune opération 1 : rétablir les paramètres d'usine (sauf moteur) 2 : effacer les enregistrements des défauts 3 : verrouillage des paramètres de clavier	0	⊗
P01.00	Mode de démarrage	0 : démarrage direct 1 : repédalage d'abord le freinage CC et puis le démarrage 4 : redémarrage du suivi de vitesse (logiciel)	0	⊗
P01.08	Sélection du mode d'arrêt	0 : arrêt en décélérant 1 : arrêt libre	0	○
P01.09	Fréquence initiale de freinage d'arrêt	0,00 Hz – P00.03	0,00 Hz	○
P01.11	Courant de freinage CC d'arrêt	0,0 – 100,0 %	0,0 %	○
P01.12	Temps de freinage CC d'arrêt	0,00 – 50,00 s	0,00s	○
P01.18	Sélection de la protection du fonctionnement du bornier mis sous tension	0 : la commande de fonctionnement du bornier est invalide lors de la mise sous tension 1 : la commande de fonctionnement du bornier est effective lors de la mise sous tension	0	⊗
P02.00	Type moteur 1	0 : moteur asynchrone 1 : moteur synchrone à aimant permanent	0	⊗
P02.01	Puissance nominale moteur asynchrone 1	0,1 – 3000,0 kW	Selon le modèle	⊗
P02.02	Fréquence nominale moteur asynchrone 1	0,01 Hz – P00.03	50,00 Hz	⊗
P02.03	Régime nominal moteur asynchrone 1	1 – 60 000 tr/min	Selon le modèle	⊗
P02.04	Tension nominale moteur asynchrone 1	0 – 1200 V	Selon le modèle	⊗
P02.05	Courant nominal moteur asynchrone 1	0,08 – 600,0 A	Selon le modèle	⊗
P02.15	Puissance nominale moteur synchrone 1	0,1 – 3000,0 kW	Selon le modèle	⊗
P02.16	Fréquence nominale moteur synchrone 1	0,01 – P00.03Hz	50,00 Hz	⊗
P02.17	Nombre de paires de pôle moteur synchrone 1	1 – 128	2	⊗
P02.18	Tension nominale moteur synchrone 1	0 – 1200 V	Selon le modèle	⊗
P02.19	Courant nominal moteur synchrone 1	0,08 – 600,00 A	Selon le modèle	⊗
P02.23	Contre-EMF sync 1	0 – 10000	300	○
P03.00	Gain proportionnel de la boucle de vitesse 1	0,0 – 200,0	20,0	○
P03.01	Temps intégral de la boucle de vitesse 1	0,000 – 10,00s	0,200s	○
P03.03	Gain proportionnel de la boucle de vitesse 2	0,0 – 200,0	20,0	○

Code de fonction	Nom	Présentation	Valeur par défaut	Modifi cation
P03.04	Temps intégral de la boucle de vitesse 2	0,000 – 10,000s	0,200s	○
P03.11	Sélection du mode de réglage du couple moteur 1	0 : réglage P03.12 1 : réglage du paramètre analogique EA1 2 : réglage du paramètre analogique EA2 3 : couple défini via le paramètre analogique EA3 5 : réglage HD11 à impulsion haute vitesse 8 : réglage du fonctionnement à plusieurs vitesses 10 : réglage de la communication Modbus/Modbus TCP 12 : réglage de la communication Ethernet 14 : réglage de la communication EtherCAT/PROFINET/EtherNet IP	0	○
P03.32	Activation de la commande de couple moteur 1	0 : désactiver 1 : activer	0	○
P03.54	Bande passante de boucle de courant moteur 1	0 – 2000	400	○
P04.01	Augmentation du couple moteur 1	0,0 – 10,0 %	0,0 %	○
P04.09	Gain de compensation de glissement V/F moteur 1	0,0 – 200,0 %	100,0 %	○
P04.10	Facteur d'amortissement des oscillations à basse fréquence moteur 1	0 – 100	10	○
P04.11	Facteur d'amortissement des oscillations à haute fréquence 1	0 – 100	10	○
P05.00	Sélection du type d'entrée HDI	0 : HD11 est une entrée d'impulsions à haute vitesse 1 : HD11 est une entrée logique	0	⊗
P05.01	Sélection de la fonction du bornier DI1	0 : aucune fonction 1 : rotation avant	1	⊗
P05.02	Sélection de la fonction du bornier DI2	0 : aucune fonction 1 : rotation avant par à-coups	4	⊗
P05.03	Sélection de la fonction du bornier DI3	3 : commande de fonctionnement à trois fils 4 : rotation avant par à-coups 5 : rotation arrière par à-coups 6 : arrêt libre 7 : réinitialisation des défauts	7	⊗
P05.04	Sélection de la fonction du bornier DI4	8 : mise en pause 9 : entrée du défaut externe 10 : incrémentation du réglage de la fréquence (UP) 11 : décrémentation du réglage de la fréquence (DOWN) 57 : entrée de défaut de surchauffe moteur (DI4 uniquement)	0	⊗
P05.11	Sélection de la fonction du bornier HD11	0 : aucune opération 1 : auto-apprentissage de rotation de tous les paramètres 2 : auto-apprentissage statique de tous les paramètres 3 : auto-apprentissage statique des paramètres partiels	0	⊗
P05.42	Valeur limite inférieure EA1	0,00 V – P05.44	0,00 V	○
P05.43	Réglage correspondant à la valeur limite inférieure EA	-300,0 % – 300,0 %	0,0 %	○
P05.44	Valeur limite supérieure EA1	P05.42 – 10,00 V	10,00 V	○
P05.45	Réglage correspondant à la valeur limite supérieure EA	-300,0 % – 300,0 %	100,0 %	○
P05.47	Valeur limite inférieure EA2	-10,00 V – P05.49	-10,00 V	○
P05.48	Réglage correspondant à la valeur limite inférieure EA2	-300,0 % – 300,0 %	-100,0 %	○
P05.49	Valeur intermédiaire 1 EA2	P05.47 – P05.51 (V)	0,00 V	○
P05.50	Réglage correspondant à la valeur intermédiaire 1 EA2	-300,0 % – 300,0 %	0,0 %	○
P05.51	Valeur intermédiaire 2 EA2	P05.49 – P05.53 (V)	0,00 V	○
P05.52	Réglage correspondant à la valeur intermédiaire 2 EA2	-300,0 % – 300,0 %	0,0 %	○
P05.56	Valeur limite inférieure EA3	0,00 V – P05.58	0,00 V	○
P05.57	Réglage correspondant à la valeur limite inférieure EA3	-300,0 % – 300,0 %	0,0 %	○
P05.58	Valeur limite supérieure EA3	P05.56 – 10,00 V	10,00 V	○
P05.59	Réglage correspondant à la valeur limite supérieure EA3	-300,0 % – 300,0 %	100,0 %	○
P05.66	Fréquences limite inférieure HDI1	0,000 kHz – P05.68	0,000 kHz	○
P05.67	Réglage correspondant à la fréquence limite inférieure HDI1	-300,0 % – 300,0 %	0,0 %	○
P05.68	Fréquence limite supérieure HDI1	P05.66 - 50,000 kHz	50,000 kHz	○
P05.69	Réglage correspondant à la fréquence limite supérieure HDI1	-300,0 % – 300,0 %	100,0 %	○
P05.76	Sélection du type de signal d'entrée EA	Bi0 : sélection du signal d'entrée EA1 0 : type tension Bi1 : sélection du signal d'entrée EA2 0 : type tension 1 : type courant	0x0	⊗
P06.00	Sélection du type de sortie HD01	0 : sortie d'impulsion haute vitesse 1 : sortie numérique	0	⊗
P06.04	Sélection de la sortie HD01	0 : invalide 2 : en rotation avant 3 : en rotation arrière 4 : marche pas à pas en cours	0	○
P06.05	Sélection de la sortie RO1 du relais	5 : défaut de variateur de fréquence 6 : détection du niveau de fréquence FDT1 7 : détection du niveau de fréquence FDT2 8 : fréquence atteinte	1	○
P06.09	Sélection de la polarité du bornier de sortie	0x00 – 0x1F Bi0 – Bi2 : réservé Bi3 : HD01 Bi4 : RO1	0x00	○
P06.26	Sélection de la sortie AO1	0 : fréquence de fonctionnement 1 : fréquence définie	0	○
P06.28	Sélection de la sortie d'impulsion haute vitesse HD01	1 : fréquence définie 3 : vitesse de fonctionnement 4 : courant de sortie 5 : courant de sortie 6 : tension de sortie 7 : puissance de sortie	0	○
P06.29	Valeur limite inférieure de sortie SA1	-300,0 % – P06.31	0,0 %	○
P06.30	Sortie SA1 correspondant à la valeur limite inférieure	0,00 – 10,00 V	0,00 V	○

Code de fonction	Nom	Présentation	valeur par défaut	modification
P06.31	Valeur limite supérieure de sortie SA1	P06.29 – 300,0 %	100,0 %	○
P06.32	Sortie SA1 correspondant à la valeur limite supérieure	0,00 – 10,00 V	10,00 V	○
P06.21	Temps de filtre de sortie SA1	0,000s – 10,000s	0,000s	○
P06.41	Valeur limite inférieure de sortie HDO1	-300,0 % – P06.43	0,0 %	○
P06.42	Sortie HDO1 correspondant à la valeur limite inférieure	0,00 – 50,00 kHz	0,00 kHz	○
P06.43	Valeur limite supérieure de sortie HDO1	P06.41 – 300,0 %	100,0 %	○
P06.44	Sortie HDO1 correspondant à la valeur limite supérieure	0,00 – 50,00 kHz	50,00 kHz	○
P07.00	Mot de passe utilisateur	0 – 65535	0	○
P07.27	Type de défauts récents	-	-	●
P07.28	Type du dernier défaut	-	-	●
P07.29	Type de 2 derniers défauts	-	-	●
P07.30	Type de 3 derniers défauts	-	-	●
P07.31	Type de 4 derniers défauts	-	-	●
P07.32	Type de 5 derniers défauts	-	-	●
P08.28	Nombre de réinitialisation automatique en cas de défaut	0 – 10	0	○
P08.29	Réglage de l'intervalle de réinitialisation automatique en cas de défaut	0,1 – 3600.0s	1.0s	○
P08.41	Mode de fonctionnement du ventilateur de refroidissement	Plage de réglage : 0x00 – 0x12 Chiffre des unités : mode de fonctionnement 0 : mode de fonctionnement normal 1 : le ventilateur fonctionne en continu après la mise sous tension 2 : mode de fonctionnement 2 Chiffre des dizaines : mode de réglage de la vitesse 0 : Régulation de vitesse désactivée 1 : mode de réglage de la vitesse 1	0x10	○
P11.00	Protection perte de phase	Plage de réglage : 0x000 – 0x011 Chiffre des unités : 0 : protection perte de phase d'entrée du logiciel désactivée 1 : protection perte de phase d'entrée du logiciel autorisée Chiffre des dizaines : 0 : protection perte de phase de sortie désactivée 1 : protection perte de phase de sortie activée Chiffre des centaines : réservé	0x011	○
P14.00	Adresse de communication locale	1 – 247 ⚡ Attention : l'adresse de l'esclave ne peut pas être définie sur 0.	1	○
P14.01	Réglage du débit de communication	0 : 1 200 bps 1 : 2 400 bps 2 : 4 800 bps 3 : 9 600 bps 4 : 19 200 bps 5 : 38 400 bps 6 : 57 600 bps 7 : 115 200 bps	4	○
P14.02	Réglage de la parité	0 : aucune vérification (N, 8, 1) pour RTU 1 : parité paire (E, 8, 1) pour RTU 2 : parité impaire (O, 8, 1) pour RTU 3 : aucune parité (N, 8, 2) pour RTU 4 : parité paire (E, 8, 2) pour RTU 5 : parité impaire (O, 8, 2) pour RTU	1	○
P23.02	Réception PZD2	0 : invalide 1 : fréquence définie	0	○
P23.03	Réception PZD3	2 : définition PID 3 : retour PID	0	○
P23.04	Réception PZD4	4 : valeur définie de couple	0	○
P23.05	Réception PZD5	5 : valeur définie de fréquence limite supérieure de rotation avant	0	○
P23.06	Réception PZD6	6 : valeur définie de fréquence limite supérieure de rotation arrière	0	○
P23.07	Réception PZD7	7 : couple limite supérieur du moteur électrique	0	○
P23.08	Réception PZD8	8 : couple limite supérieur de freinage	0	○
P23.09	Réception PZD9	9 : commande de bornier d'entrée virtuelle	0	○
P23.10	Réception PZD10	10 : commande de bornier de sortie virtuelle	0	○
P23.11	Réception PZD11	11 : valeur définie de tension de séparation V/F	0	○
P23.12	Réception PZD12	12 : valeur définie 1 de sortie SA1	0	○
P23.13	Envoi PZD2	0 : invalide	0	○
P23.14	Envoi PZD3	1 : fréquence de fonctionnement	0	○
P23.15	Envoi PZD4	2 : fréquence définie 3 : tension du bus	0	○
P23.16	Envoi PZD5	4 : tension de sortie 5 : courant de sortie	0	○
P23.17	Envoi PZD6	6 : valeur réelle de couple de sortie	0	○
P23.18	Envoi PZD7	7 : valeur réelle de puissance de sortie	0	○
P23.19	Envoi PZD8	8 : vitesse de fonctionnement	0	○
P23.20	Envoi PZD9	9 : vitesse linéaire de fonctionnement	0	○
P23.21	Envoi PZD10	10 : fréquence donnée sur la rampe	0	○
P23.22	Envoi PZD11	11 : code de défaut	0	○
P23.23	Envoi PZD12	27 : mot d'état 2 du variateur de fréquence	0	○
P24.00	Sélection du protocole de carte d'extension	0 : PROFINET 1 : EtherCAT 3 : EtherNet IP 4 : Modbus TCP 5 : EtherNet UDP 6 : PROFINET + EtherNet UDP 7 : EtherCAT + EtherNet UDP 15 : aucune carte d'extension de communication	15	⊗
P29.00	Type de carte d'extension	0 : aucune carte 36 : carte d'extension tout-en-un - carte de communication PROFINET 41 : carte d'extension tout-en-un - carte de communication EtherCAT 43 : carte d'extension tout-en-un - carte de communication EtherNet IP 44 : carte d'extension tout-en-un - carte de communication Modbus TCP 45 : carte d'extension tout-en-un - carte de communication Ethernet	0	●

202606 (V1.0)