



## VALORI DELLE FUNZIONI PER L'APPLICAZIONE

|                                       |            |                 |                 |
|---------------------------------------|------------|-----------------|-----------------|
| <b>Cliente:</b>                       |            | <b>Data:</b>    |                 |
| <b>Specificazione (Applicazione):</b> |            |                 |                 |
| <b>Tipo Inverter FRN F1 -</b>         |            | <b>Opzione:</b> |                 |
| <b>Dati Motore</b>                    |            |                 |                 |
| <b>kW</b>                             | <b>rpm</b> | <b>A</b>        | <b>V Cos φ=</b> |

### Codici F: Funzioni Fondamentali

| Codice | Nome  |                              | Intervallo di impostazione  | Imp. Predefinita                                      | Imp. Attuale |
|--------|---|------------------------------|---|---|--------------|
| F00    | Protezione parametri (blocco funzioni)                            |                              | 0: Disattiva protezione parametri (i valori dei codici funzione possono essere modificati)<br>1: Attiva protezione dati   | 0   |              |
| F01    | Riferimento di frequenza 1  |                              | 0: Controllo da pannello di comando (tasti freccia)<br>1: Ingresso in tensione su morsetto [12] (0 - 10 V CC)<br>2: Ingresso in corrente su morsetto [C1] (4 - 20 mA CC)<br>3: Somma ingressi in tensione e corrente sui morsetti [12]e[C1].<br>5: Ingresso in tensione su morsetto [V2] (0 - 10 V CC)<br>7: Comando da morsetto (UP) / (DOWN)  | 0   |              |
| F02    | Comando di Marcia   |                              | 0: Controllo da pannello di comando (tasti RUN/STOP) (direzione di rotazione del motore dai morsetti digitali [FWD] / [REV], per marcia in avanti/indietro)<br>1: Controllo da morsetto (FWD) o (REV)<br>2: Controllo da tasti RUN/STOP del pannello di comando (marcia in avanti)<br>3: Controllo da tasti RUN/STOP del pannello di comando (Marcia indietro)  | 2   |              |
| F03    | Frequenza massima di uscita                                       |                              | 25.0 – 120.0  | 50.0 Hz   |              |
| F04    | Frequenza base  |                              | 25.0 – 120.0  | 50.0 Hz   |              |
| F05    | Tensione nominale (alla frequenza base)                           |                              | 0: La tensione di uscita coincide con la tensione di ingresso<br>80 – 240: Tensione di uscita con controllo AVR (serie 200V)<br>160 – 500: Tensione di uscita con controllo AVR (serie 400 V)   | 400 V   |              |
| F07    | Tempo di accelerazione 1  |                              | 0.00 – 3600 s Nota: Specificando 0.00 il tempo di accelerazione viene annullato ed è richiesto un avvio dolce (soft start) esterno.   | 20.0 s  |              |
| F08    | Tempo di decelerazione 1  |                              | 0.00 – 3600 s Nota: Specificando 0.00 il tempo di decelerazione viene annullato ed è richiesto un avvio dolce (soft start) esterno.   | 20.0 s  |              |
| F09    | Boost di coppia   |                              | 0.0 – 20.0 % (Percentuale della tensione nominale alla frequenza base F05) Nota: Questa impostazione si applica quando F37 = 0, 1, 3 o 4.   | Dipende dalla potenza dell'inverter                   |              |
| F10    | Protezione elettronica da sovraccarico termico motore             | Selezione specifiche motore  | 1: Per motori universali con ventola di raffreddamento integrata (autoventilati)<br>2: Per motori azionati da inverter o motori ad alta velocità con ventilazione forzata (servoventilati)  | 1   |              |
| F11    |   | Livello allarme sovraccarico | 0.00: Disattivato<br>1 - 135% della corrente nominale (corrente di azionamento continua consentita) del motore  | 100% della corrente nominale motore                   |              |
| F12    |   | Costante di tempo termica    | 0.5 – 75.0  | 5.0 min (22kW o inferio.)<br>10.0 min (30kW o super.) |              |
| F14    | Riavvio dopo temporanea mancanza di tensione (selezione modalità) |                              | 0: Riavvio disattivato (trip immediato)<br>1: Riavvio disattivato (trip al ritorno della tensione di rete)<br>3: Riavvio attivo (continuazione funzionamento, per alto momento d'inerzia o carico generico)<br>4: Riavvio attivo (riavvio alla stessa frequenza presente al momento della caduta di tensione, per carico generico)<br>5: Riavvio attivo (riavvio alla frequenza di avvio, per carico con basso momento d'inerzia) | 0   |              |
| F15    | Limite di frequenza   | Inferiore                    | 0 a 120.0 Hz  | 70.0 Hz   |              |
| F16    |   | Superiore                    | 0 a 120.0 Hz  | 0.0 Hz  |              |
| F18    | Soglia di frequenza (riferimento frequenza 1)                     |                              | -100.00 a 100.00 %  | 0.00 %  |              |
| F20    | Frenatura in CC   | Frequenza di inserzione      | 0.0 a 60.0 Hz   | 0.0 Hz  |              |
| F21    |   | Livello di frenatura         | 0 - 60 % (corrente nominale di uscita dell'inverter = 100%)   | 0 %   |              |
| F22    |   | Tempo di frenatura           | 0.00: Disattivato<br>0.01 – 30.00 s   | 0.00 s  |              |
| F23    | Frequenza di avvio  |                              | 0.1 a 60.0 Hz   | 0.5 Hz  |              |

I codici funzione ombreggiati possono essere inclusi nel set di configurazione rapida.



| Codice | Nome  |                    | Intervallo di impostazione  | Imp. Predefinita | Imp. Attuale |
|--------|---|--------------------|---|------------------|--------------|
| F25    | Frequenza di arresto  |                    | 0.1 a 60.0 Hz   | 0.2 Hz           |              |
| F26    | Rumorosità motore   | Frequenza portante | 0.75 - 15 (22 kW o inferiore) *1<br>0.75 - 10 (30 - 75 kW)<br>0.75 - 6 (90 kW o superiore)  |                  |              |
| F27    |   | Tonalità           | 0: Livello 0 (disattivato)<br>1: Livello 1<br>2: Livello 2<br>3: Livello 3  | 0                |              |
| F29    | Uscita analogica [FMA]  | Selezione modalità | 0: Uscita in tensione (0 - 10 V CC)<br>1: Uscita in corrente (4 - 20 mA CC)   | 0                |              |
| F30    |   | Regolazione uscita | 0 - 200   | 100 %            |              |
| F31    |   | Funzione           | Selezionare una funzione da monitorare dal seguente elenco.<br>0: Frequenza di uscita<br>2: Corrente di uscita<br>3: Tensione di uscita<br>4: Coppia di uscita<br>5: Fattore di carico<br>6: Potenza di ingresso<br>7: Valore retroazione PID (PV)<br>9: Tensione bus in CC10: AO universale<br>13: Uscita motore<br>14: Uscita analogica taratura (+10V DC / 20 mA DC)<br>15: Riferimento controllo PID 1 (SV)<br>16: Uscita controllo PID (MV)  | 0                |              |
| F34    | Uscita analogica [FMI]  | Servizio           | 0 to 200 %: Voltage output adjustment   | 100 %            |              |
| F35    |   | Funzione           | Select a function to be monitored from the followings.<br><br>0: Output frequency<br>2: Output current<br>3: Output voltage<br>4: Output torque<br>5: Load factor<br>6: Input power<br>7: PID feedback value (PV)<br>9: DC link bus voltage<br>10: Universal AO<br>13: Motor output<br>14: Calibration analog output (20 mA DC)<br>15: PID process command (SV)<br>16: PID process output (MV)  | 0                |              |
| F37    | Selezione carico/<br>Boost di coppia automatico/<br>Risparmio energetico automatico |                    | 0: Carico a coppia variabile proporzionale al quadrato della velocità<br>1: Carico a coppia variabile proporzionale al quadrato della velocità (richiesta coppia all'avvio più alta)<br>2: Boost di coppia automatico<br>3: Risparmio energetico automatico (carico a coppia variabile proporzionale al quadrato della velocità)<br>4: Risparmio energetico automatico (carico a coppia variabile proporzionale al quadrato della velocità, con requisito di coppia all'avvio più alta) Utilizzare questa impostazione per carichi con tempo di accelerazione breve.<br>5: Risparmio energetico automatico (boost di coppia automatico)<br>Nota: Utilizzare questa impostazione per carichi con tempo di accelerazione lungo. | 1                |              |
| F43    | Limitatore di corrente  | Selezione modalità | 0: Disattivato (nessun limitatore di corrente in funzione)<br>1: Attivo a velocità costante (disattivato in accelerazione e decelerazione)<br>2: Attivo in accelerazione e a velocità costante  | 0                |              |
| F44    |   | Livello            | 20 - 120 (i valori si intendono con corrente nominale di uscita dell'inverter = 100%)   | 110 %            |              |



## Codici E: Funzionalità estese dei morsetti

| Codice | Nome   | Intervallo di impostazione  | Imp. Predefinita | Imp. Attuale |
|--------|--|---|------------------|--------------|
| E01    | Assegnazione comando a morsetti:<br>[X1]               | Mediante selezione dei parametri del codice funzione si assegna la funzione corrispondente ai morsetti da [X1] a [X5], come sotto elencato. Per assegnare un ingresso con logica negativa a un morsetto, impostare il codice funzione sul valore espresso in millesimi tra parentesi ( ) nel seguito.<br>Nel caso di (THR) e (STOP), 1009 e 1030 si riferiscono alla logica normale mentre 9 e 30 si riferiscono alla logica negativa.  | 6                |              |
| E02    | [X2]   |   | 7                |              |
| E03    | [X3]   |   | 8                |              |
| E04    | [X4]   |   | 11               |              |
| E05    | [X5]   |   | 35               |              |
|        |  | 0 (1000): Selezione livello di frequenza (SS1)<br>1 (1001): Selezione livello di frequenza (SS2)<br>2 (1002): Selezione livello di frequenza (SS4)<br>3 (1003): Selezione livello di frequenza (SS8)<br>6 (1006): Abilitazione funzionamento a 3 fili (HLD)<br>7 (1007): Arresto per inerzia (BX)<br>8 (1008): Reset allarme (RST)<br>9 (1009): Abilitazione ingresso allarme esterno (THR)<br>11 (1011): Commutazione rif. frequenza 2/1 (Hz2/Hz1)<br>13: Abilitazione frenatura in CC (DCBRK)<br>15: Commutaz. a tensione di rete (50 Hz) (SW50)<br>16: Commutaz. a tensione di rete (60 Hz) (SW60)<br>17 (1017): Comando UP (aumento freq. di uscita) (UP)<br>18 (1018): Comando DOWN (diminuz. freq. di uscita) (DOWN)<br>19 (1019): Abilitazione scrittura da pannello di comando (WE-KP)<br>20 (1020): Disabilitazione controllo PID (Hz/PID)<br>21 (1021): Commutaz. funzionam. normale/inverso (IVS)<br>22 (1022): Interlock (IL)<br>24 (1024): Abilitazione collegamento di comunicazione via RS485 o bus ^ di campo (opzionale) (LE)<br>25 (1025): DI universale (U-DI)<br>26 (1026): Modalità di ripresa al volo (STM)<br>30 (1030): Arresto forzato (STOP)<br>33 (1033): Reset componenti integrale e differenziale controllo PID (PID-RST)<br>34 (1034): Mantenimento componente integrale controllo PID (PID-HLD)<br>35 (1035): Selez. controllo locale (pannello com.) (LOC)<br>38 (1038): Abilitazione funzionamento (RE)<br>39: Protezione motore da condensa (DWP)<br>40: Abilitazione sequenza integrata per commutazione a tensione di rete (50 Hz) (ISW50)<br>41: Abilitazione sequenza integrata per commutazione a tensione di rete (60 Hz) (ISW60)<br>50 (1050): Cancellaz. tempo commutaz. period. (MCLR)<br>51 (1051): Abilitaz. azionam. pompa (motore 1) (MEN1)<br>52 (1052): Abilitaz. azionam. pompa (motore 2) (MEN2)<br>53 (1053): Abilitaz. azionam. pompa (motore 3) (MEN3)<br>54 (1054): Abilitaz. azionam. pompa (motore 4) (MEN4)<br>87 (1087): Commutaz. comando di marcia 2/1 (FR2/FR1)<br>88: Marcia in avanti 2 (FWD2)<br>89: Marcia indietro 2 (REV2) |                  |              |
| E14    | Tempo Accelerazione<br>(Frequenza Multistep + UP/DOWN) | 0.00 a 3600 s   | 20.00 s          |              |
| E15    | Tempo Decelerazione<br>(Frequenza Multistep + UP/DOWN) |   |                  |              |



| Codice | Nome   |                                  | Intervallo di impostazione  | Imp. Predefinita   | Imp. Attuale |
|--------|--|----------------------------------|---|--|--------------|
| E20    | Assegnazione segnale a morsetti:<br>[Y1]           |                                  | Mediante selezione dei parametri del codice funzione si assegna la funzione corrispondente ai morsetti da [Y1] a [Y3], [Y5A/C] e [30A/B/C], come sotto elencato.<br>Per assegnare un ingresso con logica negativa a un morsetto, impostare il codice funzione sul valore espresso in millesimi tra parentesi ( ) nel seguito. | 0  |              |
| E21    | [Y2]   |                                  |   | 1  |              |
| E22    | [Y3]<br>[Y5A/C]<br>[30A/B/C]                       |                                  |   | 2  |              |
| E24    |  |                                  |   | 0 (1000): Inverter in funzione (RUN)<br>1 (1001): Riferimento frequenza raggiunto (FAR)<br>2 (1002): Livello frequenza raggiunto (FDT)<br>3 (1003): Rilevamento sottotensione (inverter arrestato) (LU)<br>5 (1005): Limitazione uscita inverter (IOL)<br>6 (1006): Riavvio automatico dopo temporanea mancanza di tensione (IPF)<br>7 (1007): Preallarme sovraccarico motore (OL)<br>10 (1010): Inverter pronto per funzionamento (RDY)<br>11: Commutazione alimentazione tra tensione di rete e inverter (per MC in rete) (SW88)<br>12: Commutazione alimentazione tra tensione di rete e inverter (per lato primario) (SW52-2)<br>13: Commutazione alimentazione tra tensione di rete e inverter (per lato secondario) (SW52-1)<br>15 (1015): Selezione funzione morsetto AX (per MC su lato primario) (AX)<br>25 (1025): Ventola di raffreddamento in funzione (FAN)<br>26 (1026): Reset automatico (TRY)<br>27 (1027): DO universale (U-DO)<br>28 (1028): Preallarme surriscaldamento dissipatore (OH)<br>30 (1030): Allarme fine vita (LIFE)<br>33 (1033): Rilevamento perdita riferimento (REF OFF)<br>35 (1035): Uscita inverter attiva (RUN2)<br>36 (1036): Controllo prevenzione sovraccarico (OLP)<br>37 (1037): Rilevamento corrente (ID)<br>42 (1042): Allarme PID (PID-ALM)<br>43 (1043): Modalità controllo PID (PID-CTL)<br>44 (1044): Arresto motore a causa di portata lenta in modalità controllo PID (PID-STP)<br>45 (1045): Rilevamento bassa coppia di uscita (U-TL)<br>54 (1054): Inverter in modalità controllo remoto (RMT)<br>55 (1055): Comando marcia attivato (AX2)<br>56 (1056): Rilevamento surriscald. motore (PTC) (THM)<br>59 (1059): Rilevamento segnale C1 assente (C1OFF)<br>60 (1060): Collegamento motore 1, azionato da inverter (M1_I)<br>61 (1061): Collegamento motore 1, azionato dalla rete (M1_L)<br>62 (1062): Collegamento motore 2, azionato da inverter (M2_I)<br>63 (1063): Collegamento motore 2, azionato dalla rete (M2_L)<br>64 (1064): Collegamento motore 3, azionato da inverter (M3_I)<br>65 (1065): Collegamento motore 3, azionato dalla rete (M3_L)<br>67 (1067): Collegamento motore 4, azionato dalla rete (M4_L)<br>68 (1068): Preallarme commutazione periodica (MCHG)<br>69 (1069): Segnale limite controllo pompa (MLIM)<br>87 (1087): Segnale (FAR AND FDT) (FARFDT)<br>99 (1099): Uscita allarme (per qualsiasi allarme) (ALM) | 10           |
| E27    |  |                                  | 99  |  |              |
| E31    | Rilevamento frequenza (FDT)                        | Livello di rilevamento           | 0.0 to 120.0 Hz   | 50.0 Hz  |              |
| E32    |  | Isteresi                         | 0.0 to 120.0 Hz   | 1.0 Hz   |              |
| E34    | Preallarme sovraccarico/<br>Rilevamento corrente   | Livello                          | 0: (Disattivato)<br>Valore corrente dall'1 al 150% della corrente nominale dell'inverter  | 100% della corrente nominale motore  |              |
| E35    |  | Timer                            | 0.01 – 600.00 s   | 10.00 s  |              |
| E40    | Coefficiente di visualizzazione A del PID          |                                  | da -999 a 0.00 a 999  | 100  |              |
| E41    | Coefficiente di visualizzazione B del PID          |                                  | da -999 a 0.00 a 999  | 0.00   |              |
| E43    | Display a LED                                      | Selezione grandezza visualizzata | 0: Monitoraggio velocità (selezione tramite E48)<br>3: Corrente di uscita<br>4: Tensione di uscita<br>8: Coppia calcolata<br>9: Potenza di ingresso<br>10: Riferimento PID (finale)<br>12: Valore retroazione PID<br>14: Uscita PID<br>15: Fattore di carico<br>16: Uscita motore<br>17: Ingresso analogico                   | 0  |              |
| E45    | Solo con pannello di comando multifunzione (TP-G1) | Selezione grandezza visualizzata | 0: Stato di funzionamento, direzione di rotazione e istruzioni operative<br>1: Grafico a barre per frequenza di uscita, corrente e coppia calcolata   | 0  |              |
| E46    |  | Selezione lingua                 | 0: Giapponese<br>1: Inglese<br>2: Tedesco<br>3: Francese<br>4: Spagnolo<br>5: Italiano  | 1  |              |



| Codice | Nome   |                                | Intervallo di impostazione   | Imp. Predefinita | Imp. Attuale |
|--------|--|--------------------------------|--|------------------|--------------|
| E47    | Controllo contrasto                                      |                                | Da 0 (basso) a 10 (alto)   | 5                |              |
| E48    | Display a LED  | Modalità monitoraggio velocità | 0: Frequenza di uscita<br>3: Velocità motore in giri/min<br>4: Regime sotto carico in giri/min<br>7: Velocità visualizzata in %  | 0                |              |
| E50    | Coefficiente di visualizzazione velocità                 |                                | 0.01 - 200.00  | 30.00            |              |
| E51    | Coefficiente di visualizzazione per watt-ora in ingresso |                                | 0.000: (Annulla/Reset)<br>0.01 – 9999  | 0.010            |              |
| E52    | Pannello di comando (modalità visualizz. menu)           |                                | 0: Modifica valori dei codici funzione (menu 0, 1 e 7)<br>1: Verifica valori dei codici funzione (menu 2 e 7)<br>2: Tutti i menu (menu da 0 a 7)   | 0                |              |
| E61    | Ingresso analogico per: (selezione funzionalità estesa)  | [12]                           | Mediante selezione dei parametri del codice funzione si assegna la funzione corrispondente ai morsetti [12], [C1] e [V2], come sotto elencato.<br>0: Nessuna<br>1: Riferimento frequenza ausiliario 1<br>2: Riferimento frequenza ausiliario 2<br>3: Riferimento PID 1<br>5: Valore retroazione PID<br>20: Monitoraggio ingresso analogico   | 0                |              |
| E62    |  | [C1]                           |  | 0                |              |
| E63    |  | [V2]                           |  | 0                |              |
| E64    | Salvataggio frequenza di riferimento digitale            |                                | 0: Salvataggio automatico (allo spegnimento dell'alimentazione principale)<br>1: Salvataggio premendo il tasto FUNC/DATA   | 0                |              |
| E65    | Rilevamento perdita riferimento                          | Livello                        | 0: Decelerazione fino all'arresto<br>20 – 120 %<br>999: Disattivato  | 999              |              |
| E80    | Rilevamento bassa coppia                                 | Livello di rilevamento         | 0 to 150 %   | 20 %             |              |
| E81    |  | Timer                          | 0.01 to 600.00 s   | 20.00 s          |              |
| E98    | Assegnazione comando a morsetti: [FWD]                   |                                | Mediante selezione dei parametri del codice funzione si assegna la funzione corrispondente ai morsetti da [X1] a [X5], come sotto elencato. Per assegnare un ingresso con logica negativa a un morsetto, impostare il codice funzione sul valore espresso in millesimi tra parentesi ( ) nel seguito.<br>Nel caso di (THR) e (STOP), 1009 e 1030 si riferiscono alla logica normale mentre 9 e 30 si riferiscono alla logica negativa.   | 98               |              |
| E99    | [REV]  |                                |  | 99               |              |
|        |  |                                | 0 (1000): Selezione livello di frequenza (SS1)<br>1 (1001): Selezione livello di frequenza (SS2)<br>2 (1002): Selezione livello di frequenza (SS4)<br>3 (1003): Selezione livello di frequenza (SS8)<br>6 (1006): Abilitazione funzionamento a 3 fili (HLD)<br>7 (1007): Arresto per inerzia (BX)<br>8 (1008): Reset allarme (RST)<br>9 (1009): Abilitazione ingresso allarme esterno (THR)<br>11 (1011): Commutazione rif. frequenza 2/1 (Hz2/Hz1)<br>13: Abilitazione frenatura in CC (DCBRK)<br>15: Commutaz. a tensione di rete (50 Hz) (SW50)<br>16: Commutaz. a tensione di rete (60 Hz) (SW60)<br>17 (1017): Comando UP (aumento freq. di uscita) (UP)<br>18 (1018): Comando DOWN (diminuz. freq. di uscita) (DOWN)<br>19 (1019): Abilitazione scrittura da pannello di comando (WE-KP)<br>20 (1020): Disabilitazione controllo PID (Hz/PID)<br>21 (1021): Commutaz. funzionam. normale/inverso (IVS)<br>22 (1022): Interlock (IL)<br>24 (1024): Abilitazione collegamento di comunicazione via RS485 o bus ^ di campo (opzionale) (LE)<br>25 (1025): DI universale (U-DI)<br>26 (1026): Modalità di ripresa al volo (STM)<br>30 (1030): Arresto forzato (STOP)<br>33 (1033): Reset componenti integrale e differenziale controllo PID (PID-RST)<br>34 (1034): Mantenimento componente integrale controllo PID (PID-HLD)<br>35 (1035): Selez. controllo locale (pannello com.) (LOC)<br>38 (1038): Abilitazione funzionamento (RE)<br>39: Protezione motore da condensa (DWP)<br>40: Abilitazione sequenza integrata per commutazione a tensione di rete (50 Hz) (ISW50)<br>41: Abilitazione sequenza integrata per commutazione a tensione di rete (60 Hz) (ISW60)<br>50 (1050): Cancellaz. tempo commutaz. period. (MCLR)<br>51 (1051): Abilitaz. azionam. pompa (motore 1) (MEN1)<br>52 (1052): Abilitaz. azionam. pompa (motore 2) (MEN2)<br>53 (1053): Abilitaz. azionam. pompa (motore 3) (MEN3)<br>54 (1054): Abilitaz. azionam. pompa (motore 4) (MEN4)<br>87 (1087): Commutaz. comando di marcia 2/1 (FR2/FR1)<br>88: Marcia in avanti 2 (FWD2)<br>89: Marcia indietro 2 (REV2)<br>98: Marcia in avanti (FWD)<br>99: Marcia indietro (REV) |                  |              |

## Codici C: Funzioni di controllo della frequenza

| Codice | Nome  |  | Intervallo di impostazione   | Imp. Predefinita | Imp. Attuale |
|--------|---|--|--|------------------|--------------|
| C01    | Frequenza di salto  | 1  | 0.0 to 120.0 Hz  | 0.0 Hz           |              |
| C02    |   | 2  |  | 0.0 Hz           |              |
| C03    |   | 3  |  | 0.0 Hz           |              |
| C04    |   | Band                                     | 0.0 to 30.0 Hz   | 3.0 Hz           |              |
| C05    | Livelli di frequenza  | 1  | 0.00 to 120.00 Hz  | 0.00 Hz          |              |
| C06    |   | 2  |  | 0.00 Hz          |              |
| C07    |   | 3  |  | 0.00 Hz          |              |
| C08    |   | 4  |  | 0.00 Hz          |              |
| C09    |   | 5  |  | 0.00 Hz          |              |
| C10    |   | 6  |  | 0.00 Hz          |              |
| C11    |   | 7  |  | 0.00 Hz          |              |
| C12    |   | 8  |  | 0.00 Hz          |              |
| C13    |   | 9  |  | 0.00 Hz          |              |
| C14    |   | 10                                       |  | 0.00 Hz          |              |
| C15    |   | 11                                       |  | 0.00 Hz          |              |
| C16    |   | 12                                       |  | 0.00 Hz          |              |
| C17    |   | 13                                       |  | 0.00 Hz          |              |
| C18    |   | 14                                       |  | 0.00 Hz          |              |
| C19    |   | 15                                       |  | 0.00 Hz          |              |
| C30    | Riferimento \di frequenza 2   |  | 0: Controllo da pannello di comando (tasti freccia )<br>1: Ingresso tensione su morsetto [12] (0 - 10 V CC)<br>2: Ingresso corrente su morsetto [C1] (4 - 20 mA CC)<br>3: Somma ingressi tensione e corrente sui morsetti [12] e [C1]<br>5: Ingresso tensione su morsetto [V2] (0 - 10 V CC)<br>7: Metodo di controllo UP/DOWN | 2                |              |
| C32    | Regolazione ingresso analogico per [12]                               | Guadagno                                 | 0.00 to 200.00 %   | 100.0 %          |              |
| C33    |   | Costante di tempo filtro                 | 0.00 to 5.00 s   | 0.05 s           |              |
| C34    |   | Punto di riferimento guadagno            | 0.00 to 100.00 %   | 100.0 %          |              |
| C37    | Regolazione ingresso analogico per [C1]                               | Guadagno                                 | 0.00 to 200.00 %   | 100.0 %          |              |
| C38    |   | Costante di tempo filtro                 | 0.00 to 5.00 s   | 0.05 s           |              |
| C39    |   | Punto di riferimento guadagno            | 0.00 to 100.00 %   | 100.0 %          |              |
| C42    | Regolazione ingresso analogico per [V2]                               | Guadagno                                 | 0.00 to 200.00 %   | 100.0 %          |              |
| C43    |   | Costante di tempo filtro                 | 0.00 to 5.00 s   | 0.05 s           |              |
| C44    |   | Punto di riferimento guadagno            | 0.00 to 100.00 %   | 100.0 %          |              |
| C50    | Punto di riferimento soglia di frequenza (riferimento di frequenza 1) |  | 0.00 to 100.00 %   | 0.00 %           |              |
| C51    | Soglia di frequenza per riferimento PID 1                             | Valore soglia di frequenza               | -100.0 to 100.00 %   | 0.00 %           |              |
| C52    |   | Punto di riferimento soglia di frequenza | 0.00 to 100.00 %   | 0.00 %           |              |
| C53    | Selezione funzionamento normale/inverso (riferimento frequenza 1)     |  | 0: Funzionamento normale<br>1: Funzionamento inverso   | 0                |              |

I codici funzione ombreggiati possono essere inclusi nel set di configurazione rapida.



## Codici P: Parametri motore

| Codice | Nome                     | Intervallo di impostazione   | Imp. Predefinita                       | Imp. Attuale |
|--------|--------------------------|--|--|--------------|
| P01    | Motore<br>Numero di poli | 2 – 22   | 4                                      |              |
| P02    | Potenza nominale         | 0.01 – 1000 kW (con codice funzione P99 impostato su 0, 3, o 4)<br>0.01 – 1000 HP (con codice funzione P99 impostato su 1)                                       | Potenza nominale motore                |              |
| P03    | Corrente nominale        | 0.00 – 2000 A  | Corrente nominale motore Fuji standard |              |
| P04    | Tuning automatico        | Disattivato<br>Attivo (tuning di %R1 e %X a motore fermo)<br>Attivo (tuning di %R1 e %X a motore fermo e con corrente a vuoto in marcia)                         | 0                                      |              |
| P06    | Corrente a vuoto         | 0.00 – 2000 A  | Valore nominale motore Fuji standard   |              |
| P07    | R1)                      | 0.00 – 50.00%  | Valore nominale motore Fuji standard   |              |
| P08    | (%X)                     | 0.00 – 50.00%  | Valore nominale motore Fuji standard   |              |
| P99    | Selezione motore         | Specifiche motore 0 (motori standard Fuji, serie 8)<br>Specifiche motore 1 (motori HP)<br>Specifiche motore 3 (motori standard Fuji, serie 6)<br>4: Altri motori | 0                                      |              |

I codici funzione ombreggiati possono essere inclusi nel set di configurazione rapida.

## Codici H: Funzioni High performance

| Codice | Nome   | Intervallo di impostazione  | Imp. Predefinita             | Imp. Attuale |
|--------|--|---|------------------------------|--------------|
| H03    | Inizializzazione parametri (ripristino valori predefiniti)                             | 0: Inizializzazione disattivata<br>1: Ripristino impostazioni predefinite per tutti i codici funzione<br>2: Inizializzazione parametri motore   | 0                            |              |
| H04    | Reset automatico<br>Tentativi  | 0: Disattivato<br>1 – 10  | 0 tempi                      |              |
| H05    | Intervallo di reset  | 0.5 – 20.0 s  | 5.0 s                        |              |
| H06    | Controllo ON/OFF della ventola di raffreddamento                                       | 0: Disattivato (ventola sempre in funzione)<br>1: Attivo (accensione/spegnimento ventola controllabile)   | 0                            |              |
| H07    | Curva caratteristica accelerazione/<br>decelerazione                                   | 0: Lineare<br>1: Curva sinusoidale (debole)<br>2: Curva sinusoidale (forte)<br>3: Non lineare   | 0                            |              |
| H09    | Modalità di ripresa al volo (ricerca automatica velocità motore al minimo)             | 0: Ricerca disattivata<br>3: Attiva (in base a comando di marcia, in avanti o indietro)<br>4: Attiva (in base a comando di marcia, sia in avanti che indietro)<br>5: Attiva (in base a comando di marcia, inversamente sia in avanti che indietro)      | 0                            |              |
| H11    | Modalità di decelerazione  | 0: Decelerazione normale<br>1: Arresto per inerzia  | 0                            |              |
| H12    | Limitazione sovracorrenti istantanee   | 0: Disattivato<br>1: Attivo   | 1                            |              |
| H13    | Riavvio dopo temporanea<br>mancanza di tensione<br>Tempo di riavvio                    | 0.1 – 10.0 s  | Dipende da capacità inverter |              |
| H14    | Riduz. frequenza di uscita   | 0.00: Tempo di decelerazione impostato<br>0.01 – 100.00 Hz/s<br>999: In base a comando di limitazione corrente  | 999                          |              |
| H15    | Livello di continuazione<br>funzionamento  | Serie 200 V: 200 – 300 V CC<br>Serie 400 V: 400 – 600 V CC  | 235 V DC<br>470 V DC         |              |
| H16    | Durata mancanza<br>temporanea di tensione<br>consentita                                | 0.0 – 30.0 s<br>999: Il tempo più lungo determinato automaticamente dall'inverter   | 999                          |              |
| H17    | Modalità di ripresa al volo (frequenza di ricerca autom.<br>velocità motore al minimo) | 0.0 – 120.0 Hz<br>999: Sincronizzazione alla frequenza massima  | 999                          |              |
| H26    | Termistore PTC<br>Selezione modalità   | 0: Disattivato<br>1: Attivo (al rilevamento del segnale PTC, l'inverter passa in stato di allarme e si ferma con 0h4 visualizzato)<br>2: Attivo (al rilevamento del segnale PTC, l'inverter continua a funzionare, ma genera il segnale di allarme THM) | 0                            |              |



| Codice | Nome  |                                    | Intervallo di impostazione   | Imp. Predefinita   |                       | Imp. Attuale |
|--------|---|------------------------------------|--|--|-----------------------|--------------|
| H27    | Livello   |                                    | 0.00 – 5.00 V CC   | 1.60 V DC  |                       |              |
| H30    | Funzione collegamento di comunicazione seriale (selezione modalità)                 |                                    | Riferimento di frequenza<br>0: F01/C30<br>1: RS485 link<br>2: F01/C30<br>3: RS485 link<br>4: RS485 link (option)<br>5: RS485 link (option)<br>6: F01/C30<br>7: RS485 link<br>8: RS485 link (option)  | Comando di marcia<br>F02<br>RS485 link<br>RS485 link<br>F02<br>RS485 link<br>RS485 link (option)<br>RS485 link (option)<br>RS485 link (option) |                       | 0            |
| H42    | Capacitanza condensatore del bus in CC  |                                    | Indicazione per la sostituzione del condensatore del bus in CC (da 0000 a FFFF: esadecimale)   | Settaggio di Fabbrica  |                       |              |
| H43    | Tempo di funzionamento ventola di raffreddamento                                    |                                    | Indicazione del tempo di funzionamento totale della ventola di raffreddamento per la sostituzione  |  |                       |              |
| H47    | Capacitanza iniziale condensatore del bus in CC                                     |                                    | Indicazione per la sostituzione del condensatore del bus in CC (da 0000 a FFFF: esadecimale)   |  |                       |              |
| H48    | Tempo di funzionamento totale condensatori su scheda a circuito stampato            |                                    | Indicazione per la sostituzione dei condensatori sulla scheda a circuito stampato (da 0000 a FFFF: esadecimale). Resettabile.  |  |                       |              |
| H49    | Modalità di ripresa al volo (tempo di ricerca automatica velocità motore al minimo) |                                    | 0.0 – 10.0 s   | 0.0 s  |                       |              |
| H50    | Modello V/f non lineare   | Frequenza                          | 0.0: Annullamento<br>0.1 to 120.0 Hz   | 0.0 Hz (22kW o sotto)  | 5.0 Hz (30kW o sopra) |              |
| H51    |   | Tensione                           | 0 – 240 V: Tensione di uscita con controllo AVR (per serie a 200 VAC)<br>0 – 500 V: Tensione di uscita con controllo AVR (per serie a 400 VAC)   | 0 (22kW o sotto)<br>20 (30kW o sopra per 200VAC)<br>40 (30kW o sopra per 400VAC)   |                       |              |
| H56    | Deceleration time for forced stop   |                                    | 0.00 to 3600 s   | 20.0 s   |                       |              |
| H61    | Controllo UP/DOWN   |                                    | 1 o 3: Visualizzazione dati nel display della tastiera in formato decimale (in ogni bit "0" per disabilitare, "1" per abilitare)<br>Bit 0: Valore dell'ultimo comando di UP/DOWN al rilascio comando di run (prefissato a "1")<br>Bit 1: Controllo Frequenza Multistep + UP/DOWN       | 1<br>(Bit 0 = 1)   |                       |              |
| H63    | Limite di frequenza inferiore   | Selezione modalità                 | 0: Limitazione da funzione F16 (limite di frequenza: inferiore) e l'inverter continua a funzionare<br>1: Se la frequenza di uscita si abbassa meno rispetto al valore di limitazione della funzione F16 (limite di frequenza: inferiore), l'inverter decelera per arrestare il motore. | 0  |                       |              |
| H64    |   | Frequenza di limitazione inferiore | 0.0 (dipende da F16 (limite di frequenza: inferiore))<br>0.1 – 60.0 Hz   | 2.0 Hz   |                       |              |
| H69    | Decelerazione automatica  |                                    | 0: Disattivata<br>3: Attiva (controllo tensione bus in CC ad una costante)   | 0  |                       |              |
| H70    | Controllo prevenzione sovraccarico  |                                    | 0.00: In base a tempo di decelerazione specificato da F08<br>0.01 – 100.00 Hz/s<br>999: Disattivato  | 999  |                       |              |
| H71    | Caratteristiche decelerazione   |                                    | 0: Disattivato<br>1: Attivo  | 0  |                       |              |
| H80    | Guadagno per soppressione fluttuazione corrente di uscita al motore                 |                                    | 0.00 – 0.40  | 0,10 a partire da 45 kW (serie 200V) e da 55 kW (serie 400V)<br>0,20 fino a 37 kW (serie 200V) e fino a 45 kW (serie 400V)                     |                       |              |
| H86    | Riservato. *2   |                                    | 0 – 2  | 2 a partire da 45 kW (serie 200V) e da 55 kW (serie 400V)<br>0 fino a 37 kW (serie 200V) e fino a 45 kW (serie 400V)                           |                       |              |
| H87    | Riservato. *2   |                                    | 25.0 – 120.0 Hz  | 25.0 Hz  |                       |              |
| H88    | Riservato. *2   |                                    | 0 – 3, 999   | 0  |                       |              |
| H89    | Riservato. *2   |                                    | 0, 1   | 0  |                       |              |
| H90    | Riservato. *2   |                                    | 0, 1   | 0  |                       |              |
| H91    | Detezione segnale C1 assente  |                                    | 0.0 s: Dissattivato<br>0.1-60.0 s: Tempo assenza segnale   | 0.0 s  |                       |              |
| H92    | Continuazione funzionamento   | Componente P: guadagno             | 0.000-10.000<br>999  | 999  |                       |              |
| H93    |   | Componente I: tempo                | 0.010 t-10.000 s999  | 999  |                       |              |
| H94    | Tempo di funzionamento totale del motore  |                                    | Modifica o reset del valore cumulativo   | H94  |                       |              |



| Codice | Nome   | Intervallo di impostazione  | Imp. Predefinita                                    | Imp. Attuale |
|--------|--|---|---|--------------|
| H96    | Priorità tasto STOP/ Funzione verifica all'avvio | Priorità tasto STOP<br>Verifica all'avvio<br>Disattivata<br>Attiva<br>Disattivata<br>3: Attiva  | 0   |              |
| H97    | Cancellazione dati allarmi                       | Impostando H97 su "1" si cancellano le informazioni sugli allarmi e viene nuovamente visualizzato zero.   | 0   |              |
| H98    | Funzione protezione / manutenzione               | 0 – 63: Visualizzazione dati su display a LED del pannello di comando in formato decimale (in ogni bit, "0" = disattivato, "1" = attivo)<br>Bit 0: Riduzione automatica della frequenza portante<br>Bit 1: Rilevamento perdita di fase in ingresso<br>Bit 2: Rilevamento perdita di fase in uscita<br>Bit 3: Selezione criteri per previsione durata condensatori bus in CC<br>Bit 4: Previsione durata condensatori bus in CC<br>Bit 5: Rilevamento blocco ventola di raffreddamento | 19 (decimal)<br>(Bits 4,1,0 = 1<br>bits 5,3,2, = 0) |              |
| H95    | Frenatura in CC (modalità risposta frenatura)    | 0: Lenta<br>1: Rapida   | 1   |              |

\*2 Da H86 a H90 sono visualizzati, ma sono riservati a particolari costruttori. Salvo diversa indicazione non accedere a questi Codici Funzione.

### Codici J: Funzioni applicative

| Codice | Nome   | Intervallo di impostazione  | Imp. Predefinita | Imp. Attuale |
|--------|--|---|------------------|--------------|
| J01    | PID control Selezione modalità                                     | 0: Disattivato<br>1: Attivo (funzionamento normale)<br>2: Attivo (funzionamento inverso)  | 0                |              |
| J02    | Controllo remoto processo  | 0: Controllo da pannello di comando (tasti UP/DOWN)<br>1: Riferimento PID 1<br>3: Metodo di controllo UP/DOWN<br>4: Controllo tramite collegamento di comunicazione seriale | 0                |              |
| J03    | P (guadagno)   | 0.000 – 30.000  | 0.100 tempi      |              |
| J04    | I (tempo azione integrale)   | 0.0 – 3600.0 s  | 0.0 s            |              |
| J05    | D (tempo azione differenziale)                                     | 0.00 – 600.00 s   | 0.00 s           |              |
| J06    | Filtro retroazione   | 0.0 – 900.0 s   | 0.5 s            |              |
| J10    | Anti-saturazione azione integrale – Anti-reset wind-up             | 0 – 200%  | 200 %            |              |
| J11    | Selezione uscita allarme   | (Fare riferimento all'users manual del FRENIC-Eco)  | 0                |              |
| J12    | Limite superiore allarme (AH)                                      | 0 – 100%  | 100 %            |              |
| J13    | Limite inferiore allarme (AL)                                      | 0 – 100%  | 0 %              |              |
| J15    | Frequenza di arresto per portata lenta                             | 0: Disattivato<br>1 – 120Hz   | 0                |              |
| J16    | Latenza arresto per portata lenta                                  | 1 – 60Hz  | 30 s             |              |
| J17    | Frequenza di avvio   | 0: Disattivato<br>1 – 120 Hz  | 0                |              |
| J18    | Limite superiore uscita controllo PID                              | 1 – 120 Hz<br>999: Dipende dall'impostazione di F15   | 999              |              |
| J19    | Limite inferiore uscita controllo PID                              | 1 – 120 Hz<br>999: Dipende dall'impostazione di F16   | 999              |              |
| J21    | Protezione da condensa (servizio)                                  | 1 – 50%   | 1 %              |              |
| J22    | Sequenza di commutazione a tensione di rete                        | 0: Mantenimento azionamento da inverter (arresto dovuto ad allarme)<br>1: Commutazione automatica alla tensione di rete   | 0                |              |
| J23    | Partenza dal "Show Flowrate Stop" (Livello deviazione retroazione) | 0 a 100 %   | 0 %              |              |
| J24    | Partenza dal "Slow Flowrate Stop" (Latenza di start)               | 0 a 60 s  | 0 s              |              |
| J25    | Controllo pompa Selezione modalità                                 | 0: Disattivato<br>1: Attivo (fisso, azionamento da inverter)<br>2: Attivo (variabile, azionamento da dipende)   | 0                |              |
| J26    | Modalità motore 1  | 0: Disattivato (sempre OFF)<br>1: Attivo  | 0                |              |
| J27    | Modalità motore 2  | 2: Funzionamento forzato da tensione di rete  | 0                |              |
| J28    | Modalità motore 3  |   | 0                |              |
| J29    | Modalità motore 4  |   | 0                |              |
| J30    | Ordine commutazione motori   | 0: Fisso<br>1: Automaticamente (tempo di funzionamento costante)  | 0                |              |



| Codice | Nome   |                       | Intervallo di impostazione   | Imp. Predefinita | Imp. Attuale |
|--------|--|-----------------------|--|------------------|--------------|
| J31    | Modalità di arresto motori                                     |                       | 0: Arresto di tutti i motori (azionati da inverter e da tensione di rete)<br>1: Arresto solo del motore azionato da inverter (escl. Stato di allarme)<br>2: Arresto solo del motore azionato da inverter (incl. stato di allarme)                  | 0                |              |
| J32    | Tempo di commutazione periodica per azionamento motori         |                       | 0.0: Commutazione disattivata<br>0,1 – 720.0 h: Intervallo tempo di commutazione<br>999: Fisso a 3 minuti  | 0.0 h            |              |
| J33    | Periodo segnalazione commutazione periodica                    |                       | 0.00 – 600.00  | 0.10 s           |              |
| J34    | Collegamento motore azionato dalla rete                        | Frequenza             | 0 – 120<br>999: Dipende dall'impostazione di J18<br>(questo codice viene utilizzato per valutare se collegare o meno un motore azionato dalla rete tenendo sotto controllo la frequenza di uscita del motore azionato da [depende])                | 999              |              |
| J35    |  | Durata                | 0.00 – 3600 s  | 0.00 s           |              |
| J36    | Scollegamento motore azionato dalla rete                       | Frequenza             | 0 – 120<br>999: Dipende dall'impostazione di J19<br>(questo codice viene utilizzato per valutare se scollegare o meno un motore azionato dalla rete tenendo sotto controllo la frequenza di uscita del motore azionato da [depende])               | 999              |              |
| J37    |  | Durata                | 0.00 – 3600 s  | 0.00 s           |              |
| J38    | Tempo di ritardo contattore                                    |                       | 0.01 – 2.00 s  | 0.10 s           |              |
| J39    | Tempo di commutazione per collegamento motore (tempo decel.)   |                       | 0.00: [depende dall'impostazione di F08<br>Da 0.01 a 3600  | 0.00 s           |              |
| J40    | Tempo di commutazione per scollegamento motore (tempo accel.)  |                       | 0.00: Dipende dall'impostazione di F07<br>Da 0.01 a 3600   | 0.00 s           |              |
| J41    | Livello di "Unmount" Motore                                    |                       | 0 – 100  | 0 %              |              |
| J42    | Commutazione collegamento / scollegamento motore (banda morta) |                       | 0.0: Disattivato<br>0.1 – 50.0   | 0.0 %            |              |
| J43    | Frequenza di avvio controllo PID                               |                       | 0: Disattivato<br>1 – 120<br>999: Dipende dall'impostazione di J36   | 999              |              |
| J44    | Livello di "Mount" Motore                                      |                       | 0: Dipende dal valore di J41<br>1 a 100 %  | 0 %              |              |
| J45    | Assegnazione segnale a morsetti:<br>(per scheda uscite relé)   | [Y1 A/B/C]            | Mediante selezione dei parametri del codice funzione si assegna la funzione corrispondente ai morsetti [Y1A/B/C], [Y2A/B/C] e [Y3A/B/C].   | 100              |              |
| J46    |  | [Y2 A/B/C]            |  | 100              |              |
| J47    |  | [Y3 A/B/C]            |  | 100              |              |
| J48    | Tempo di funzionamento totale del motore                       | (Motore 0)            | Indicazione del tempo di funzionamento totale del motore per la sostituzione   | ---              |              |
| J49    |  | (Motore 1)            |  | ---              |              |
| J50    |  | (Motore 2)            |  | ---              |              |
| J51    |  | (Motore 3)            |  | ---              |              |
| J52    |  | (Motore 4)            |  | ---              |              |
| J53    | Numero massimo totale di attivazioni relé                      | Y1 A/B/C to Y3 A/B/C  | Indicazione del numero massimo di attivazioni dei contatti relé sulla scheda uscite relé o dei contatti integrati nell'inverter<br>Se viene visualizzato 1.000 significa 1000 volte.<br>Per scheda uscite relé<br>Per contatti meccanici integrati | ---              |              |
| J54    |  | [Y1], [Y2], [Y3]      |  | ---              |              |
| J55    |  | [Y5A/C],<br>[30A/B/C] |  | ---              |              |
| J93    | PID Frequenza di Start (Mount)                                 |                       | 0: Dipende dal valore di J36<br>1 a 120 Hz   | 0 Hz             |              |
| J94    | PID Frequenza di Start (Unmount)                               |                       | 0: Dipende dal valore di J34<br>1 a 120 Hz   | 0 Hz             |              |



## Codici y: Funzioni del collegamento seriale

| Codice | Nome  | Intervallo di impostazione  | Imp. Predefinita   | Imp. Attuale |
|--------|---|---|--|--------------|
| y01    | Comunicazione RS485 (standard)                    | Indirizzo   | 1 – 255  | 1            |
| y02    |   | Modalità in caso di errore di comunicazione   | 0: Trip immediato e segnalazione guasto <i>er8</i><br>1: Trip e segnalazione guasto <i>er8</i> allo scadere del tempo impostato per il timer in y03<br>2: Esecuzione tentativi di riavvio per la durata del tempo impostato per il timer y03. In caso di esito negativo, trip e segnalazione guasto <i>er8</i> . In caso di esito positivo, continuazione del funzionamento.<br>3: Continuazione funzionamento | 0            |
| y03    |   | Timer   | 0.0 – 60.0 s   | 2.0 s        |
| y04    |   | Velocità di trasmissione  | 0: 2400 bps<br>1: 4800 bps<br>2: 9600 bps<br>3: 19200 bps<br>4: 38400 bps  | 3            |
| y05    |   | Lunghezza dati  | 0: 8 bit<br>1: 7 bit   | 0            |
| y06    |   | Controllo di parità   | 0: Nessuno<br>1: Pari<br>2: Dispari  | 0            |
| y07    |   | Bit di stop   | 0: 2 bit<br>1: 1 bit   | 0            |
| y08    |   | Tempo rilevamento errore di mancata risposta  | 0 (nessun rilevamento), 1 – 60 s   | 0            |
| y09    |   | Tempo di latenza risposta   | 0.00 – 1.00 s  | 0.01 s       |
| y10    |   | Selezione protocollo  | 0: Protocollo Modbus RTU<br>1: Protocollo FRENIC Loader (protocollo SX)<br>2: Protocollo per inverter standard Fuji<br>3: Metasys-N2   | 1            |
| y11    | Comunicazione seriale RS485 (opzionale)           | Indirizzo   | 1 – 255  | 1            |
| y12    |   | Modalità in caso di errore di comunicazione   | 0: Trip immediato e segnalazione guasto <i>erp</i><br>1: Trip e segnalazione guasto <i>erp</i> allo scadere del tempo impostato per il timer in y13<br>2: Esecuzione tentativi di riavvio per la durata del tempo impostato per il timer y13. In caso di esito negativo, trip e segnalazione guasto <i>erp</i> . In caso di esito positivo, continuazione del funzionamento.<br>3: Continuazione funzionamento | 0            |
| y13    |   | Timer   | 0.0 – 60.0 s   | 2.0 s        |
| y14    |   | Velocità di trasmissione  | 0: 2400 bps<br>1: 4800 bps<br>2: 9600 bps<br>3: 19200 bps<br>4: 38400 bps  | 3            |
| y15    |   | Lunghezza dati  | 0: 8 bit<br>1: 7 bit   | 0            |
| y16    |   | Controllo di parità   | 0: Nessuna<br>1: Pari<br>2: Dispari  | 0            |
| y17    |   | Bit di stop   | 0: 2 bit<br>1: 1 bit   | 0            |
| y18    |   | Tempo rilevamento errore di mancata risposta  | 0 (Nessun rilevamento), 1 – 60 s   | 0            |
| y19    |   | Tempo di latenza risposta   | 0.00 – 1.00  | 0.01 s       |
| y20    |   | Selezione protocollo  | 0: Protocollo Modbus RTU<br>2: Protocollo per inverter standard Fuji<br>3: Metasys-N2  | 0            |
| y98    | Funzione collegamento bus (selezione modalità)    | Riferimento frequenza<br>0: In base a imp. Di H30<br>1: Tramite bus di campo opz.<br>2: In base a imp. Di H30<br>3: Tramite bus di campo opz. | Comando di marcia<br><br>In base a imp. Di H30<br>In base a imp. Di H30<br>Tramite bus di campo opz.<br>Tramite bus di campo opz.  | 0            |
| y99    | Funzione collegamento Loader (selezione modalità) | Riferimento frequenza<br>0: In base a H30 e y98<br>1: Tramite RS485 (Loader)<br>2: In base a H30 e y98<br>3: Tramite RS485 (Loader)           | Comando di marcia<br><br>In base a H30 e y98<br>In base a H30 e y98<br>Tramite RS485 (Loader)<br>Tramite RS485 (Loader)  | 0            |